



Norges teknisk-naturvitenskapelige
universitet
Institutt for datateknologi og
informatikk

TDT4102 Prosedyre-
og objektorientert
programmering
Vår 2025

Øving 7

Frist: 2025-02-28

Mål for denne øvingen:

- Dynamisk minnehåndtering med pekere
- Implementering av kopikonstruktør og `operator=`
- Mer om operatoroverlastning

Generelle krav:

- Bruk de eksakte navn og spesifikasjoner gitt i oppgaven.
- Denne øvingen skal implementeres uten hjelp fra `std_lib_facilities.h`.
- 70% av øvingen må godkjennes for at den skal vurderes som bestått.
- Øvingen skal leveres på **INGInious**.
- Benytt VS Code til å skrive, kompilere og kjøre kode.

Anbefalt lesestoff:

- Kapittel 16 og 17 i PPP.

I denne øvingen skal du **ikke** benytte `std_lib_facilities.h`. Du må derfor inkludere bibliotekene du trenger, og holde orden på navnerom selv.

Nyttig å vite: Navnerom

En navnekonflikt oppstår hvis flere forskjellige ting har samme navn. Når et navn refererer til flere ting vet ikke kompilatoren hva den skal gjøre. Navnerom (`namespace`) brukes for forhindre slike navnekonflikter.

Et eksempel på hva som ville skjedd uten navnerom: Standardbiblioteket inneholder beholderen `vector`. Dersom vi ønsket å lage vår egen matematiske vektor kunne vi ikke kalt den `vector` uten navnerom.

```
#include <vector> // Inkluderer beholderen vector fra standardbiblioteket
// Definerer vår egen matematiske vector
class vector { double x, y; };
int main() {
    vector v; // Hvilken vector er dette?
    return 0;
}
```

Et eksempel på slik det faktisk er: For å unngå slike navnekonflikter defineres alle navn i standardbiblioteket i navnerommet `std`.

```
#include <vector> // Inkluderer beholderen vector fra standardbiblioteket
class vector { double x, y; };
int main() {
    std::vector v; // Beholderen fra standardbiblioteket
    vector u; // Vår matematiske vector
    return 0;
}
```

Vi kan også definere vårt eget navnerom for å skille navnene fra hverandre:

```
#include <vector> // Inkluderer beholderen vector fra standardbiblioteket
namespace math { // Definerer vårt eget navnerom
class vector { double x, y; };
} // namespace math slutt
int main() {
    std::vector v; // Beholderen fra standardbiblioteket
    math::vector u; // Vår matematiske vector
    return 0;
}
```

Dersom det ikke er noen fare for en navnekonflikt kan vi hente navnene fra et navnerom inn i det globale navnerommet ved å bruke `using namespace`.

```
#include <iostream> // std::cout og std::endl
int main() {
    // Må skrive std:: for å fortelle hvilket navnerom cout er i
    std::cout << "Hello world!" << std::endl;
    return 0;
}

#include <iostream> // std::cout og std::endl
using namespace std; // Henter alle navnene i std inn i det globale navnerommet
int main() {
```

```
cout << "Hello world!" << endl; // Kan droppe std::
return 0;
}
```

Det er generelt frarådet å bruke `using namespace` i headerfiler. Dette er fordi når headerfilen inkluderes flere steder, vil alle navnene i std-biblioteket automatisk bli importert til det globale navnerommet disse stedene, uten at du nødvendigvis er oppmerksom på det. Dette kan føre til potensielle navnkonflikter.

I denne øvingen brukes det vanlige pekere. I C++ burde `std::unique_ptr` brukes mest mulig, men det er viktig å få litt erfaring med vanlige pekere først for å bli kjent med de.

1 Dynamisk minnehåndtering (15%)

I denne deloppgaven skal vi lage noen funksjoner for å bli kjent med dynamisk minnehåndtering. For en kjapp oppfriskning av hvorfor dette er nyttig, og hvordan dette gjøres, kan du se i vedlegget bakerst i øvingen. Det står også godt forklart i kapittel 16 i boken (spesielt 16.2). Alle funksjonene i denne oppgaven skal implementeres i `DynamicMemory.cpp`.

- a) Lag en funksjon `void fillInFibonacciNumbers(int* result, int length)`. Den skal implementeres i `DynamicMemory.cpp`. Funksjonen skal regne ut `length` antall tall i Fibonacci-tallfølgen og lagre disse i tabellen (array) `result`.

Fibonacci-følgen er følgen av tall som starter med 0 og 1 og der hvert påfølgende element er summen av de to foregående: 0, 1, 1, 2, 3, 5, 8, 13, 21, 34 osv. Funksjonen skal ikke selv gjøre noe minnehåndtering, og skal lagre verdiene i tabellen som tas inn som argument.

Nyttig å vite: pass-by-pointer

Når vi ønsker å bruke pass-by-pointer må vi spesifisere det i funksjonsdeklarasjonen.

```
//funksjon som tar inn en peker til en int
void func(int* pointer);
```

Dersom vi skal gjøre et kall på `func(int*)` må vi gi en peker som argument. Husk at en peker egentlig bare er en adresse til en variabel, adressen får vi ved å bruke adresseoperatoren, `&`.

```
int a{0};
func(&a); //&a = adressa til a
```

- b) Lag en funksjon `void printArray(int* array, int length)`. Funksjonen skal skrive ut `length` elementer fra tabellen.

Hint: For å kunne bruke `std::cout`, må man huske å ha `#include <iostream>`.

- c) Lag en funksjon `void createFibonacci()`. Funksjonen skal be brukeren om lengden på tallrekka, dynamisk allokere en tabell av riktig størrelse, fylle denne med tall og skrive ut. Funksjonen kan oppføre seg omtrent som dette, erstatt kommentarene med din kode:

```
void createFibonacci() {
    // 1. Spør brukeren hvor mange tall som skal genereres
    // 2. Allokere minne til en tabell som er stor nok til tallrekka
    // 3. Fyll tabellen med fillInFibonacciNumbers()
    // 4. Skriv ut resultatet til skjerm med printArray()
    // 5. Frigjør minnet du har reservert
}
```

Hint: Allokering av minne er vist i vedlegget nederst i øvingen.

Test funksjonene ved å kalle `createFibonacci()` fra `main()`.

2 En generell matriseklasse (25%)

I denne øvingen skal vi implementere en generell matriseklasse for å representere matriser av vilkårlig størrelse. Når man implementerer klasser bør man lage en .h-fil og én .cpp-fil per klasse som heter det samme som klassen, og skriver all koden for klassen i disse filene. I denne oppgaven skal dere bruke de utdelte filene kalt henholdsvis **Matrix.h** og **Matrix.cpp**. Husk også å skrive **private:** og **public:** slik at de riktige medlemmene av klassen blir tilgjengelige utenfor den.

- a) **Lag medlemsvariablene i en klasse kalt Matrix.** Klassen skal inneholde lagringsplass for $M \times N$ tall av typen `double**` med navn `matrix`, som skal dynamisk allokeres ved instansiering. M og N er to vilkårlige heltall større enn 0.

I matriseoperasjoner kommer vi til å henvise til elementene i matrisen etter rad og kolonne. Derfor er det nyttig å ordne medlemmene i matrisen som en tabell. Siden M og N er dimensjonene på matrisen er det lurt å ta vare på disse verdiene i medlemsvariabler.

Merk: Ikke bruk M og N som navnene på medlemsvariablene. Det er enkelt å bytte om på dem, noe som vil føre til bugs. De skal ha navn `rows` og `columns`.

Det er veldig viktig at man bruker samme navn på variable i **Matrix**-klassen som vi har oppgitt her; heltall `rows`, heltall `columns` og $M \times N$ flyttall `matrix`. Ellers vil ikke autorettingen fungere som den skal.

Nyttig å vite: Kort om matriser

En matrise er en tabell med verdier, ordnet i rader og kolonner. Matrisen her har to rader og tre kolonner, og er derfor en 2×3 -matrise.

$$\begin{bmatrix} 4 & 8 & 1 \\ 7 & 2 & 0 \end{bmatrix}$$

Nyttig å vite: Dynamisk allokerede todimensjonale tabeller

Det er to forskjellige teknikker for å lage dynamisk allokerede todimensjonale tabeller:

- Allokere en lang endimensjonal tabell og regne om fra todimensjonal indeks til endimensjonal indeks.
- Du kan brukere peker til peker teknikken. Her vil du få en «tabell av tabeller» og kan bruke todimensjonale indekser direkte.

En lang endimensjonal tabell vil gi bedre ytelse siden det gjøres færre minneallokeringer og all dataen ligger på samme plass i minnet, noe som er bra for **cache friendliness**. Peker til peker er bra hvis du vil øve deg på å jobbe med pekere siden konstruktør og destruktør krever litt mer jobb. Forskjellen i indeksering kan abstraheres vekk ved hjelp av en funksjon.

En peker er en variabel som inneholder en «minneadresse», altså hvor i datamaskinen noe ligger lagret. F.eks.

```
int a = 5; // En variabel av typen int med verdien 5
int* pa = &a; // Variabel av typen int-peker, som holder adressen til a
```

På samme måte kan vi ha en peker med adressen til en annen peker:

```
int** ppa = &pa; // Peker til peker til int
// ppa vil nå inneholde adressen til pa
```

For å hente ut verdien til `a` kan vi nå bruke derefereringsoperatoren på følgende måte

```
std::cout << a;           // 5
std::cout << *pa;         // 5
std::cout << **ppa;       // 5
```

På denne måten kan vi for eksempel lage et array som inneholder pekere, hvor hver av pekerne inneholder adressen til et annet array.

- b) Definer følgende konstruktører og destruktør for matrisen:

- Lag konstruktøren:

```
Matrix(int nRows, int nColumns)
```

Den skal konstruere en `nRows` x `nColumns`-matrise, initialisert som 0-matrisen (alle elementer er lik 0). Her må du allokere en matrise og initialisere verdiene.

- Lag også konstruktøren:

```
explicit Matrix(int nRows)
```

Denne skal konstruere en `nRows` x `nRows`-matrise, initialisert som identitetsmatrisen. *Bruk delegerende konstruktør.*

Identitetsmatrisen (også kjent som enhetsmatrisen) er en $N \times N$ -matrise med verdien 1 på diagonalen og 0 på de resterende plassene. Identitetsmatrisen har samme funksjon i matrisemultiplikasjon som tallet 1 i vanlig multiplikasjon: når en kvadratisk matrise multipliseres med enhetsmatrisen får man den opprinnelige matrisen som svar.

Bruken av `explicit`-nøkkelordet, er **ikke** pensum. Dette nøkkelordet gjør at den aktuelle konstruktøren ikke kan brukes til å «automatisk» konvertere andre typer til den aktuelle klassen. I denne oppgaven bruker vi `explicit` for å unngå potensielle feil som kan være vanskelig å oppdage. Nøkkelordet skal kun brukes i .h-filen.

Nyttig å vite: Delegerende konstruktør

For å forenkle denne oppgaven kan du gjenbruke kode for å lage de ulike konstruktørene. Imidlertid er det generelt smart å ikke kopiere kode rundt omkring i kodebasen din. For å unngå dette kan man for eksempel bruke en felles medlemsfunksjon som begge konstruktørene kaller. I C++11 kan man også bruke en *delegerende konstruktør*. Her er et eksempel på bruk av en slik konstruktør:

```
class Eksempel {
public:
    Eksempel(int a) {
        // Kode for konstruktør én
    }
    Eksempel(int a, int b) : Eksempel{a} {
        // Kode for konstruktør to
        // Konstruktør én brukes for å behandle det første argumentet
    }
}
```

- Lag også destruktøren:

```
~Matrix()
```

Denne skal frigi/slette alt dynamisk allokert minne.

Tips: Siden en matrise med 0 eller negativt antall rader eller kolonner ikke gir mening kan det lønne seg å legge inn `assert()` på starten av konstruktørene. Den tar inn et argument, og dersom det er `false` vil den avslutte programmet. På denne måten kan vi få programmet til å avslutte hvis et argument har en ugyldig verdi, og det blir enklere å debugge programmet. Dette kan også være nyttig i andre funksjoner der noen verdier for argumentene ikke er gyldige. For å bruke denne funksjonen må du inkludere headerfilen `<cassert>`. Se [cppreference](#) for mer informasjon om `assert()`. Se også §4.7.3 i læreboka om pre- og postconditions.

- c) **Lag set- og get-funksjoner for matrisen.** `get`-funksjonen skal hente ut verdien til ett element i matrisen, uttrykt ved rad og kolonne. Tilsvarende skal `set`-funksjonen sette verdien til ett element. Funksjonene skal ha følgende prototyper:

```
double get(int row, int col) const;
void set(int row, int col, double value);
```

- d) (Valgfritt) Overlast operator[] for matriseklassen. Man kan da slå opp i vår matriseklasse på samme måte som i blant annet `std::vector`. Eksempel på bruk:

```
Matrix A{4};
std::cout << A[0][2] << ", " << A[3][3];
```

Skriver ut 0, 1

Tenk over: Hvilken type må `Matrix::operator[]` returnere for at man skal kunne bruke `operator[]` på returverdien og få ut en `double`?

- e) Lag medlemsfunksjonene `getRows() const` og `getColumns() const`. Disse skal returnere henholdsvis antall rader og kolonner i matrisen. De skal defineres inni klassesdeklerasjonen til klassen `Matrix` i fila `Matrix.h`. Se §8.4.4 i læreboka for å lese mer om hvor medlemsfunksjoner skal defineres.

- f) Overlast `operator<<`. Å overlaste denne operatoren lar oss bruke `Matrix` med `cout`, som lar oss skrive ut matrisen på en enkel måte. Dette gjør også testing av koden vår enklere. Den skal ta inn parametre med disse navnene: en output-strøm `os` og en `const Matrix rhs`. Ta inn `Matrix` som pass-by-reference.

Hint: for å overlaste operatoren kommer du til å trenge headerfilen `<iostream>`.

- g) Test funksjonene dine. I `main()`-funksjon, opprett matriser med hver av konstruktørene. Skriv så ut verdiene fra hver av matrisene.

Test også at medlemsfunksjonene til `Matrix`-klassen gjør det de skal.

3 Intermezzo: kopiering og tilordning (15%)

Merk at vi i denne oppgaven skal fremprovosere noen feil, så programmet ditt kan og skal oppføre seg litt rart. Koden i denne oppgaven skal skrives/redigeres på i filene `Dummy.h` og `Dummy.cpp`.

- a) Gitt følgende kode, hva forventer du at skrives ut når `dummyTest` kjører?

Denne oppgaven besvares i INGIInious.

```
#include "dummy.h"

#pragma once
#include <iostream>
#include <utility>

class Dummy {
public:
    int *num;
    Dummy() {
        num = new int{0};
    }

    ~Dummy() {
        delete num;
    }
};

void dummyTest() {
    Dummy a;
    *a.num = 4;
    Dummy b{a};
    Dummy c;
    c = a;
    std::cout << "a: " << *a.num << '\n';
    std::cout << "b: " << *b.num << '\n';
    std::cout << "c: " << *c.num << '\n';

    *b.num = 3;
    *c.num = 5;

    std::cout << "a: " << *a.num << '\n';
    std::cout << "b: " << *b.num << '\n';
    std::cout << "c: " << *c.num << '\n';
}
```

- b) Fjern kommentarene (`/*` og `*/`) i toppen og bunnen av `dummy.h` og `dummy.cpp` slik at koden i filene ikke er kommentert ut. Kall deretter `dummyTest()` fra `main()`.

NB!: Ikke fjern kommentarene `// BEGIN: 3x` og `// END: 3x`, de trengs for å rette de andre deloppgavene i denne oppgaven.

Stemte output med det du forventet? Kan du forklare hvorfor/hvorfor ikke?

Denne oppgaven besvares i INGIInious.

NB: Programmet krasjet sannsynligvis i slutten av `dummyTest`. Kan du forklare hvorfor?

- c) **Implementer kopikonstruktøren for Dummy-klassen.** Den skal ta inn et konstant objekt av Dummy-klassen med navn `rhs`. Dette skal gjøres inni klassedeklarasjonen til klassen Dummy.

Hint: Det kan være lurt å se i vedlegget dersom du er usikker på hvordan du skal gjøre dette. Det står også mer om dette i kapittel 17.4 i boken.

Kjør programmet - skriver programmet ut noe annet enn forrige gang?

Programmet krasjer trolig fremdeles, da vi ikke har overlastet kopioperatoren (`operator=`) enda.

- d) **Implementer `operator=` for Dummy.** Den skal ta inn et objekt av klassen Dummy med navn `rhs`. Dette skal også gjøres inni klassedeklarasjonen til klassen Dummy.

Programmet skal nå kunne kjøre fra start til slutt uten å krasje. Skriver programmet nå ut det du forventet?

4 Overlaste kopiering og tilordning (25%)

Når vi har dynamisk allokert minne, må vi ordne enkelte ting selv som før ble gjort automatisk for oss. I tillegg til å passe på allokering og deallokering av minne, må vi også bestemme hvordan objektene våre skal kopieres. Se vedlegget bakerst i øvingen for en mer utfyllende beskrivelse av hvorfor og hvordan de følgende oppgavene skal implementeres.

- a) **Implementer kopikonstruktøren til Matrix-klassen.** Konstruktøren skal implementeres i henhold til prinsippene bak dyp kopiering (deep copying), som beskrevet i vedlegget.

`Matrix(const Matrix & rhs)`

Kopikonstruktøren skal sørge for at det blir instansiert en ny matrise av samme størrelse som `rhs` og at alle verdier blir kopiert fra `rhs`.

- b) **Implementer `operator=` for Matrix-klassen.** Den skal ta inn `Matrix rhs` som parameter. Denne operatoren skal også implementeres i henhold til prinsippene bak dyp kopiering.

Pass på at operatoren din ikke lekker minne. En enkel måte å implementere operatoren riktig på er å bruke copy-and-swap-teknikken, som er forklart i vedlegget.

Tips: Test også funksjonene for ikke-kvadratiske matriser. Dette er en god måte å finne feil på. De påfølgende oppgavene kan ikke gjøres uten problemer hvis denne oppgaven ikke er gjort.

5 Operatoroverlasting (20%)

De fleste operatorene kan implementeres både som en medlemsfunksjon og som en fri funksjon. Merk at hvis en operator implementeres som en medlemsfunksjon må de ta inn en parameter mindre. `*this` vil være venstresiden i uttrykket. `cppreference` inneholder en del nyttig informasjon om overlasting av de aritmetiske operatorene.

- a) **Overlast operator `+=`.** Operatoren skal summere to matriser elementvis og tilordne resultatet til venstresiden i uttrykket. `Matrix`-objektet den tar inn som parameter skal ha navn `rhs`.

Nyttig å vite: Summasjon av matriser

Matriser som summeres må ha samme dimensjoner. Når to matriser summeres, summeres

elementene i samme posisjon.

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11} + b_{11} & a_{12} + b_{12} \\ a_{21} + b_{21} & a_{22} + b_{22} \end{bmatrix}$$

- b) **Overlast operator +.** Operatoren skal summere to matriser elementvis. **Matrix**-objektet den tar inn som parameter skal ha navn **rhs**.

Tips: Prøv å gjenbruke implementasjonen av **+=**. Bruk også gjerne kopikonstruktøren.

- c) **Test løsningen din.** Definer matrisene **A**, **B** og **C** som følger, og sjekk at du får svar som forventet av **A += B + C**.

$$A = \begin{bmatrix} 1.0 & 2.0 \\ 3.0 & 4.0 \end{bmatrix}, B = \begin{bmatrix} 4.0 & 3.0 \\ 2.0 & 1.0 \end{bmatrix}, C = \begin{bmatrix} 1.0 & 3.0 \\ 1.5 & 2.0 \end{bmatrix}$$

$$\text{Svar: } B \text{ og } C \text{ skal være uendret. } A = \begin{bmatrix} 6.0 & 8.0 \\ 6.5 & 7.0 \end{bmatrix}$$

Skriv testene dine i funksjonen **testMatrix()** og kall den i **main()** for å utføre testene.

- d) (Valgfritt) **Implementer operatorene -, -=, * og *=-.**

Merk: Det finnes to versjoner av **operator-**. En som kun har en høyreside, og en med både venstre- og høyreside.

Vedlegg: Forklaring av dynamisk minne, kopikonstruktør og operator =

Dynamisk minnehåndtering

Hittil i øvingsopplegget har vi blant annet brukt `std::vector`, som tar seg av minneallokering automatisk. Likevel er det ikke alltid `std::vector` egner seg eller er tilgjengelig, f.eks. i innebygde systemer (embedded systems). Dermed er det nyttig å kjenne til bruk av dynamisk allokert minne, uten `std::vector`.

Du lurer nå kanskje på hva som er poenget med å lære seg dynamisk minnehåndtering når vi kan bruke `std::vector` istedenfor. Vi lærer det bort fordi det gir en forståelse for hvordan f.eks. `std::vector` er bygd opp. `std::vector` kan fra nå av tenkes på som noe annet enn en «black-box», du lærer hva som foregår «bak kulissene». Du lærer også om lavnivå programmering, som kan være nyttig å kunne hvis du f.eks. skal jobbe med innebygde systemer.

Vi kan reservere minne mens programmet kjører, men vi kan ikke lage nye variabelnavn «på sparket». Derfor er pekere vesentlig når vi skal bruke dynamisk minne. For å reservere dynamisk minne i C++ bruker vi operatoren `new`, som returnerer en peker til begynnelsen av det minnet programmet har fått tildelt. Uten å ta vare på denne pekeren i en pekervariabel har vi ingen måte å lese fra eller skrive til dette minnet.

Merk at når vi reserverer minne med `new` kan ikke kompilatoren vite hvor lenge programmet har bruk for minnet, og vi må selv ta ansvar for å rydde opp etter oss. Det gjør vi med `delete`-operatoren:

```
void newAndDelete() {
    // Alloker minne for en int med new
    int* x = new int {};

    std::cout << "Skriv inn et heltall: ";
    std::cin >> *x;
    std::cout << "Takk! Du skrev: " << *x;

    // Frigjør minnet når vi er ferdig med det
    delete x;
    x = nullptr;
}
```

Dersom man ikke gjør dette vil det over programmets levetid bli allokert mer og mer minne som ikke blir frigitt, helt til datamaskinen er tom for minne og programmet krasjer. Dette kalles en minnelekkasje. Minnelekkasjer er også i mange tilfeller en sikkerhetsrisiko. Det oppstår lett minnelekkasjer når man bruker dynamisk minne, så beste praksis er å kun bruke det der det er absolutt nødvendig. I eksempelet over er bruk av dynamisk minne helt unødvendig, men det er kun ment som et trivielt eksempel for å demonstrere syntaksen.

Konvensjonen er at den delen av programmet som reserverer minnet «eier» minnet og er derfor også ansvarlig for å frigjøre minnet. I prosedural kode vil det som regel bety at funksjonen der minnet blir reservert også frigjør minnet, og i objektorientert kode (som bruker klasser) betyr det at man allokere minne i konstruktøren til et objekt og frigjør det i destruktøren.

For å allokere minne til en matrise gjør man følgende:

```

void dynamic2DArrayExample() {
    int n = 0;
    std::cout << "What dimension should the matrix have? ";
    std::cin >> n;

    // Her skal vi allokere minne for en array med typen double og størrelse n*n

    // Allokterer minne for en array med plass til n andre arrays (pekere)
    double **numbers = new double*[n] {};

    for(int i = 0; i < n; i++) {
        // Allokterer minne for n arrays med typen double og størrelse n
        numbers[i] = new double[n] {};

        for(int j = 0; j < n; j++) {
            std::cout << "Input number: ";
            std::cin >> numbers[i][j];
        }
    }

    std::cout << "You entered: " << '\n';
    for(int i = 0; i < n; i++) {
        for(int j = 0; j < n; j++) {
            std::cout << numbers[i][j] << " ";
        }
        std::cout << '\n';
    }
    std::cout << '\n';

    // Frigjør minne når vi er ferdige med det
    for (int i = 0; i < n; i++){
        // Frigjør minne til pekerene inni numbers
        delete[] numbers[i];
        numbers[i] = nullptr;
    }
    // Frigjør minne til numbers
    delete[] numbers;
    numbers = nullptr;
}

```

Legg merke til at når vi frigjør minnet som er reservert for et array så må vi bruke `delete[]` og ikke `delete`!

Introduksjon til klasser med dynamisk allokerte medlemsvariabler

Det oppstår et spesialtilfelle vi må ta hensyn til når vi har dynamisk allokerte medlemsvariabler i en klasse.

Se på følgende eksempel:

```

class Example {
private:

```

```

    int *anInt;

public:
    Example(int i) {
        anInt = new int{i};
    }

    Example() {
        anInt = new int{0};
    }

    ~Example() {
        delete anInt;
    }

    int get() const { return *anInt; }
};

```

Ved første øyekast ser dette ut som en veldefinert klasse. Den konstrueres riktig, og dersom konstruktøren fullfører kan vi være sikre på at vi alltid har et initialisert heltall lagret i `anInt`. Problemet vi ser etter dukker først opp når vi skriver denne koden:

```

Example a{ 5 };
Example b;

b = a; // Hva skjer her?

```

Når vi skriver `b = a` kaller vi på operator `=`. Vi har imidlertid ikke definert noen slik operator. Operatoren som blir kalt er da en som kompilatoren lager automatisk. Denne operatoren tar en binær kopi, som vil si at den kopierer medlemsvariabel for medlemsvariabel uten å bry seg om noen av dem er dynamisk allokert.

Dette er et problem fordi den eneste medlemsvariabelen i klassen `Example`, `anInt`, er en peker. Dermed er det *pekeren* og *ikke* minnet pekeren peker til som blir kopiert. Resultatet er at `b` og `a` begge har en peker som peker til nøyaktig samme instans av det dynamisk allokkerte heltallet!

La oss ta en kikk på følgende kodesnutt:

```

Example a{ 5 };
if (a.get() > 0) {
    Example b = a;
    std::cout << b.get();
}

```

Hva skjer i koden over?

Først legger vi merke til at blokken til if-setningen kommer til å bli kjørt siden vi vet at `a` er 5, og derfor større enn null. Vi kopierer `a` til `b`, `b` skrives ut, og idet vi forlater blokken vil `b` bli destruert. Med andre ord vil `b` sin destruktør bli kalt. Husk fra definisjonen av klassen at destruktøren sletter minnet som er dynamisk allokert og pekt på av `anInt`.

Hva skjedde med `a` sin `anInt`? Siden `b` og `a` hadde pekere til det samme dynamisk allokerede heltallet, vil pekeren i `a` nå være ugyldig.

Hvordan kan vi fikse dette? Det vi har beskrevet over kalles en *grunn kopi* (shallow copy), og er ikke alltid en dårlig løsning. I så fall må man holde nøye orden på hvor mange pekere som peker til det samme minnet.

Løsningen er å implementere såkalt *dyp kopiering* (deep copying) i `operator =`. En dyp kopi av en peker kopierer også *minneområdet* som pekeren peker til. Når vi kopierer et objekt vil medlemsvariablene i det nye objektet peke til nye, dynamisk allokerede minneområder, og vi unngår problemene beskrevet over.

Kopikonstruktør og `operator =`

For å implementere dyp kopiering for `Example`-klassen, må vi legge til eksplisitte implementasjoner av en *kopikonstruktør* og `operator =`.

Kopikonstruktøren har alltid formen `Klassenavn(const Klassenavn& other)`. Det er denne som kalles når du initialiserer et objekt med et annet objekt av samme type, for eksempel ved å skrive `Example b{a};`.

```
Example(const Example& other) {
    this->anInt = new int{}; // Vi allokterer det vi trenger av minne
    *anInt = other.get();    // Vi kopierer verdier fra other til this
}
```

Tilordningsoperatoren kan implementeres på forskjellige måter. Vi kan ta inn høyresiden som en `const` referanse. Da frigjør vi først det gamle minnet til lhs, deretter allokere nytt minne og kopiere over verdiene fra høyresiden.

```
Example& operator=(const Example& other) {
    delete anInt;
    anInt = new anInt = new int{};
    *anInt = other.get();
    return *this;
}
```

En annen vanlig og god teknikk å bruke er «copy-and-swap». Kort fortalt bruker vi en call-by-value parameter for høyreoperanden, da tar vi inn en kopi (`rhs`) som automatisk opprettes med bruk av kopi-konstruktøren.

Deretter swapper vi alle medlemsvariabler (inkl. pekere til allokert data) mellom de to objektene. Dermed får `this` (venstresiden) tilordnet høyresidens verdier (og allokerede data) og `rhs` ender opp med det som skal slettes. Siden `rhs` er en lokal variabel vil destruktøren dens automatisk bli kalt når den går ut av scope.

```
Example& operator=(Example rhs) {
    // Vi tar inn rhs som call-by-value
    std::swap(anInt, rhs.anInt) // Vi swapper pekere
    return *this;
}
```

`std::swap` ligger i biblioteket `<utility>`, og er veldig nyttig i dette tilfellet, den er deklarerert slik:

```
template<class T> void swap( T& a, T& b);
```

Deklarasjonen viser at `swap` tar inn to referanser som argumenter, disse kan være av hvilken som helst type, inkludert brukerdefinerte typer, men `a` og `b` må ha samme type. `std::swap` returnerer ingenting, men den bytter om `a` og `b`, det vil si at alle medlemsvariabler flyttes fra den ene til den andre. Dette gjelder også dynamisk allokert minne, da vil de bytte pekere til de ulike minneområdene. Funksjonen har samme effekt på `a` og `b` så det har ingenting å si hvilken variabel som kalles først i argumentlisten. Eksempelet under viser hva som skjer når man kaller `std::swap` på to objekter fra klassen vår `Example`.

```
Example a{1};
Example b{2};
std::cout << "Initial values: a= " << a.get() << "b= " << b.get() << '\n';
std::swap(a, b);
std::cout << "Values after swap: a= " << a.get() << "b= " << b.get() << '\n';
}
```

Dette vil bli skrevet ut når koden kjøres:

```
Initial values: a= 1 b= 2
Values after swap: a= 2 b= 1
```

Vi ser at verdiene til `a` og `b` ble byttet om som vi ville og de peker nå til motsatt minneområde av det de gjorde i sted. Husk at i overlastingen av `operator=` er `rhs` en call-by-value parameter og dermed en kopi av det objektet vi setter `this` lik. Dermed vil `swap` bytte minneområdet til kopien og ikke det faktiske objektet og det er sånn vi unngår flere pekere til samme minneområde.