

変数領域の動的確保

(C 言語のプログラムでは、通常)

必要な変数や配列は全てその冒頭で宣言し、
その変数のためのメモリ領域を確保する。

しかし、

必要な大きさが決まってから
必要なだけ領域確保したいこともある

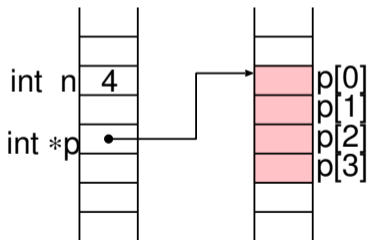
→ **メモリの動的確保**

(dynamic memory allocation)

メモリの動的確保:

```
int n;  
int *p;
```

```
p = (int *)malloc(sizeof(int) * n);
```



メモリの動的確保: 関数 `malloc()` を用いる

- (1) その型へのポインタ変数を予め宣言

```
type *p;
```

- (2) 関数 `malloc()` でメモリ領域を確保し、その先頭アドレスをポインタ変数に代入

```
p=(type *)malloc(sizeof(type)*n);
```

- (3) そのポインタ変数を用いて、
確保した領域を間接参照

```
p=(type *)malloc(sizeof(type)*n);
```

- (a) その変数のサイズ (メモリ量) を求める
- (b) 必要な個数を掛けて、
確保するメモリ領域量を決定
- (c) 所定の大きさのメモリ領域を確保して、
その先頭アドレスを返値として返す
- (d) 適切な型へのポインタにキャスト
(明示的な型変換)
- (e) 確保した領域の先頭アドレスを覚えておく

課題 1:

vector0.c を修正して、

ベクトルの成分の個数を入力してから、

その分だけのメモリ領域を確保することにより、

無駄なくメモリを利用するようにした

プログラム vector1.c を作成せよ。

(extra feature 歓迎!!)

ベクトル v_1 の
変数領域確保・
値の設定

ベクトル v_2 の
変数領域確保・
値の設定

ベクトル v_1, v_2
の和の計算

演算結果の表示

→ それぞれを関数化すると簡明・明快

ベクトル v_1 の
変数領域確保・
値の設定

ベクトル v_2 の
変数領域確保・
値の設定

ベクトル v_1, v_2
の和の計算

演算結果の表示

→ それぞれを関数化すると簡明・明快

変数領域の動的確保により、
入力に応じて異なる大きさのデータに
対応することが出来たが、
計算中に大きさが随時変わるような
データには対応できていない。
(例: 多項式)

このような
不定長・可変長のデータを扱うには、
更に柔軟性を持った設計が必要である。

例えば、
多項式 (1 変数で変数名 x)
を扱うには、

どのようなデータ構造を設計すれば
良いだろうか。

多項式 :: \emptyset || 項 + 多項式

多項式を実現する「項」のデータ構造:

- 項自身の内容
- その次の項はどれか

「値」と「その次を指すもの」との組
を基本単位としたデータ構造

→ リスト構造

多項式 :: \emptyset || 項 + 多項式

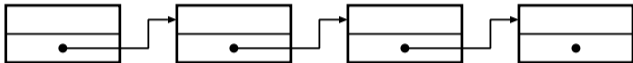
多項式を実現する「項」のデータ構造:

- 項自身の内容
- その次の項はどれか

「値」と「その次を指すもの」との組
を基本単位としたデータ構造

→ リスト構造

リスト構造 (linked list)



```
typedef struct node {  
    int val;  
    struct node *next;  
} Node;
```