

# Ingenieurinformatik

## Einführung in die Programmiersprache C

1

Das Modul „Ingenieurinformatik“ wird in den Bachelorstudiengängen Maschinenbau, Fahrzeugtechnik, Luft- und Raumfahrt angeboten

- **Teil 1: Grundlagen der Programmierung**
  - Einführung in die Grundlagen der Programmiersprache C
  - Umfang insgesamt: drei Semesterwochenstunden (3 SWS), davon 2 SWS seminaristischer Unterricht („Vorlesung“) und 1 SWS Rechnerübung („Praktikum“, 6 Termine)
  - Die regelmäßige Bearbeitung von Programmieraufgaben am eigenen Rechner zu Hause ist unbedingt notwendig, um den Stoff zu verstehen und die Prüfung mit Erfolg zu bestehen.
  - Schriftliche (Teil-)Prüfung (60 Minuten)
- **Teil 2: Numerik für Ingenieure**
  - Einführung in die Arbeit mit MATLAB und Simulink
  - Umfang insgesamt: zwei Semesterwochenstunden (2 SWS), davon 1 SWS seminaristischer Unterricht („Vorlesung“) und 1 SWS Rechnerübung („Praktikum“, 6 Termine)
  - Schriftliche (Teil-)Prüfung (60 Minuten)

2

**Achtung:** Abhängig davon, wann Sie Ihr Studium begonnen haben, müssen Sie sich entweder zu den Teilprüfungen „Programmierung“ und „Numerik für Ingenieure“ separat anmelden (Variante 1) oder für die Gesamtprüfung „Ingenieurinformatik“ (Variante 2).

**Variante 1 (Teilprüfungen „Programmierung“ und „Numerik“):**

- Jede Teilprüfung muss mindestens mit der Note 4.0 bestanden werden.
- Die Teilprüfungen dürfen in unterschiedlichen Semestern geschrieben werden.
- Die Endnote ergibt sich aus den Noten der Teilprüfungen „Programmierung“ und „Numerik für Ingenieure“ im Verhältnis 60:40 gewichtet.

**Variante 2 (Gesamtprüfung „Ingenieurinformatik“):**

- Beide Prüfungsteile müssen im selben Semester geschrieben werden.
- Aus den Punkten, die in „Programmierung“ und „Numerik für Ingenieure“ erreicht wurden wird eine Gesamtpunktzahl ermittelt. Dabei werden die beiden Prüfungsteile im Verhältnis 60:40 gewichtet. Die Endnote ergibt sich aus der Gesamtpunktzahl.
- Es muss also nicht jeder Prüfungsteil separat „bestanden“ werden.

3

**Wozu Ingenieurinformatik? Ich studiere doch Maschinenbau, Fahrzeugtechnik oder Luft- und Raumfahrt!**

**Der Rechner als Werkzeug**

Beispiele: Textverarbeitung, CAD-Systeme, Simulation, Datenbanken, Internet, FEM-Berechnungen, Projektplanung  
→ Der Ingenieur nutzt Informationstechnik

**Der Rechner als Projektbestandteil**

Beispiele: Automatisierung von Maschinen und Anlagen, Fahrzeugelektronik, Leittechnik  
→ Der Ingenieur definiert Anforderungen an die Informationstechnik („Auftraggeber“)

**Der Rechner als Entwicklungsobjekt**

Beispiele: Entwicklung intelligenter Maschinen (z. B. für die Produktion aber auch als Produkte), Entwicklung von Messtechnik (z. B. zur Versuchsauswertung)  
→ Der Ingenieur entwickelt Informationstechnik

4

## Einführung in die Programmiersprache C

1. **Einleitung**
2. **Zahlensysteme, Darstellung von Informationen**  
Dezimal-, Dual-, Hexadezimalsystem, Integer- und Fließkommazahlen
3. **Mein erstes C-Programm**  
Compiler und Linker, Beispiele einfacher C-Programme
4. **Kontrollstrukturen**  
Befehlssequenzen, Verzweigungen, Schleifen, Sprunganweisungen
5. **Namen, Datentypen, Operatoren**  
Namen, Schlüsselwörter, Datentypen, Konstanten, Operatoren
6. **Funktionen**  
Deklaration und Definition von Funktionen, lokale/globale Variablen
7. **Vektoren und Zeichenketten**  
Vektoren und Matrizen, einfache Sortierverfahren, Zeichenketten
8. **Adressen und Zeiger**  
Anwendung von Zeigern und Zeigerarithmetik

5

## Lehrbücher zur Programmiersprache C

- Gerd Küveler, Dietrich Schwach  
**Informatik für Ingenieure und Naturwissenschaftler (Bd. 1 und 2)**  
Vieweg-Verlag (siehe auch: [www.springerlink.de](http://www.springerlink.de))
- Brian Kernighan, Dennis Ritchie  
**Programmieren in C**  
Hanser Fachbuch, 2. Ausgabe, 1990
- **Bevor Sie ein teures Buch kaufen:**  
Gemeinsam mit Ihnen lernen Millionen Studierende überall auf der Welt dieselben Informatik-Grundlagen. Sie finden im Internet (Google, Wikipedia...) alles, was Sie zum Lernen benötigen. Suchen Sie auch nach englischen Begriffen!

## Skripte (Fachschaft)

- Vorlesungsfolien, alte Klausuren

6

# Kapitel 1

## Einleitung

7

### 1. Einleitung

#### Was ist Informatik?

Informatik ist die **Wissenschaft von der systematischen Verarbeitung von Informationen**, insbesondere der automatischen Verarbeitung mit Hilfe von Rechenanlagen. Historisch hat sich die Informatik als **Wissenschaft aus der Mathematik entwickelt**, während die Entwicklung der ersten Rechenanlagen ihre Ursprünge in der Elektrotechnik und Nachrichtentechnik hat.

Dennoch stellen **Computer nur ein Werkzeug** und Medium der Informatik dar, um die theoretischen Konzepte praktisch umzusetzen. Der niederländische Informatiker Edsger Wybe Dijkstra formulierte: „In der Informatik geht es genauso wenig um Computer wie in der Astronomie um Teleskope.“

(Quelle: [Wikipedia](https://de.wikipedia.org/wiki/Informatik))

## 1. Teilgebiet: Theoretische Informatik

Formale Sprachen und Automatentheorie (Eigenschaften eines abstrakten Rechners), Algorithmen (Sortieren), Berechenbarkeit, Kryptographie

## 2. Teilgebiet: Technische Informatik

Aufbau und Struktur der Computerhardware, Rechnerarchitektur, Mikroprozessoren, Rechnernetzwerke und Rechnerkommunikation

## 3. Teilgebiet: Praktische Informatik

Programmiersprachen, Übersetzer (Compiler), Softwareengineering, Betriebssysteme, verteilte Systeme, Datenbanken

## 4. Teilgebiet: Angewandte Informatik

Anwendung der Informatik in anderen Wissenschaften, CAX (Computer Aided) Systeme, z. B. CAD (Design), CAE (Engineering), Wirtschaftsinformatik, Medizininformatik...

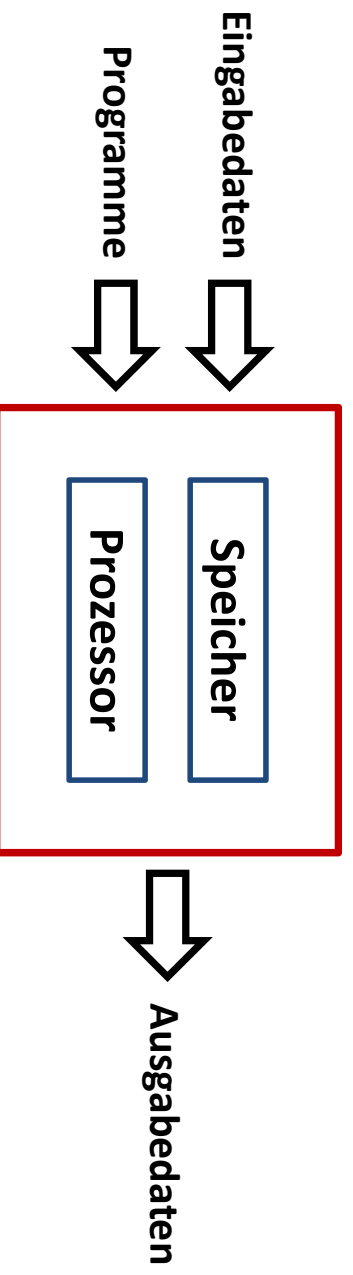
# Kapitel 2

## Zahlensysteme, Darstellung von Informationen

1

### 2. Zahlensysteme, Darstellung von Informationen

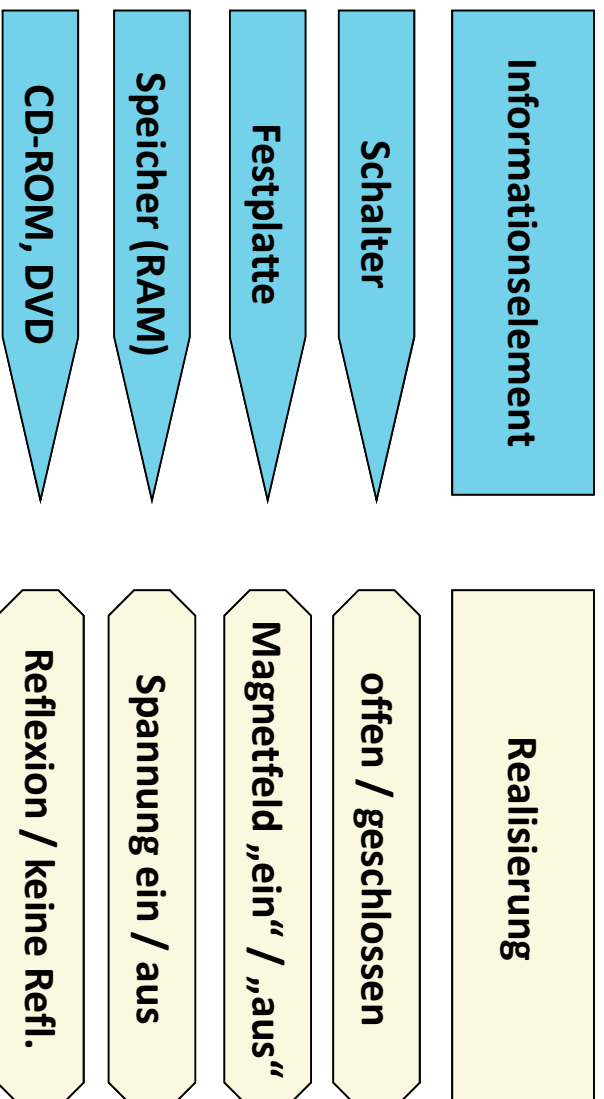
Ein Computer speichert und verarbeitet mehr oder weniger große Informationsmengen, je nach Anwendung und Leistungsfähigkeit.



Die Programmierung derartiger Rechner setzt Kenntnisse über die Darstellung der Informationen voraus!

## 2. Zahlensysteme, Darstellung von Informationen

Wegen der in Computern verwendeten Bauelemente werden alle Informationen binär (dual) dargestellt.



2. Zahlensysteme

3

### Gliederung

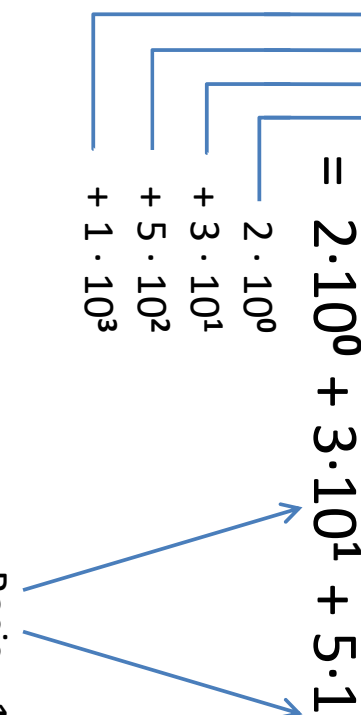
## Kapitel 2 – Zahlensysteme

- 2.1 Darstellung positiver ganzer Zahlen**
- 2.2 Umrechnung zwischen Zahlensystemen
- 2.3 Rechnen im Dualsystem
- 2.4 Darstellung negativer ganzer Zahlen
- 2.5 Darstellung gebrochener Zahlen
- 2.6 Übungsaufgaben

## 2.1. Darstellung positiver ganzer Zahlen

Zahlen werden im täglichen Leben im **Dezimalsystem** dargestellt. Das gilt erst recht für ganze Zahlen. Das Dezimalsystem ist ein **Stellenwertsystem** (auch „**polyadisches Zahlensystem**“).

Beispiel:

$$1532 = 2 \cdot 1 + 3 \cdot 10 + 5 \cdot 100 + 1 \cdot 1000$$
$$= 2 \cdot 10^0 + 3 \cdot 10^1 + 5 \cdot 10^2 + 1 \cdot 10^3$$


Basis = 10

2. Zahlensysteme

5

## 2.1. Darstellung positiver ganzer Zahlen

Für die Darstellung ganzer Zahlen in Stellenwertsystemen gilt ganz allgemein (z. B. im Dezimalsystem mit der Basis  $b = 10$ ):

$$X = a_0 \cdot b^0 + a_1 \cdot b^1 + a_2 \cdot b^2 + \dots + a_n \cdot b^n$$

Oder kürzer:

$$X = \sum a_i \cdot b^i \quad \begin{array}{l} i = 0, 1, \dots \\ a_i \in \{0, 1, 2, \dots, b-1\} \end{array}$$

Zur Erinnerung:  $b^0 = 1$



## 2.1. Darstellung positiver ganzer Zahlen

Im Zusammenhang mit Digitalrechnern sind drei Stellenwertsysteme besonders relevant:

- **Das Dezimalsystem**
- **Das Dualsystem (Binärsystem)**
- **Das Hexadezimalsystem**

Die Bedeutungen der ersten beiden Systeme liegen auf der Hand. Das Hexadezimalsystem wird oft für eine verkürzte Darstellung von Binärzahlen genutzt, weil sich jeweils vier benachbarte Binärziffern zu einer einzelnen Hexadezimalziffer zusammenfassen lassen.

Mit der Darstellung von Binär- und Hexadezimalzahlen muss der Programmierer ebenso vertraut sein, wie mit der Umrechnung von Zahlen zwischen diesen Stellenwertsystemen.

### 2. Zahlensysteme

7

## 2.1. Darstellung positiver ganzer Zahlen

Das **Dualsystem (Binärsystem)** besitzt folgende Eigenschaften:

|                   |                                                                                                                                                                                                                                                                           |
|-------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Basis             | 2                                                                                                                                                                                                                                                                         |
| Menge der Ziffern | {0, 1}                                                                                                                                                                                                                                                                    |
| Stellenwerte      | <div>Potenzen von 2</div> <div> <math>2^0</math>   <math>2^1</math>   <math>2^2</math>   <math>2^3</math>   <math>2^4</math>   ... </div> <div> <math>1_{10}</math>   <math>2_{10}</math>   <math>4_{10}</math>   <math>8_{10}</math>   <math>16_{10}</math>   ... </div> |

Beispiel:  $1011_2 = 1 \cdot 2^0 + 1 \cdot 2^1 + 0 \cdot 2^2 + 1 \cdot 2^3$

$$= 1_{10} + 2_{10} + 0_{10} + 8_{10}$$

$$= 11_{10}$$

## 2.1. Darstellung positiver ganzer Zahlen

Da in nur einem Bit keine sinnvolle Informationsmenge gespeichert werden kann, arbeitet man mit Gruppen von mehreren/vielen Bits:

- Eine Gruppe von 8 Bits nennt man ein **Byte**
- Eine Gruppe von 2 Bytes nennt man ein **Wort (Word)**
- Eine Gruppe von 4 Bytes nennt man ein **Doppelwort (Longword)**
- 1024 Bytes nennt man ein **Kilobyte** (1 KB, mit großem „K“)
- 1024 Kilobytes nennt man ein **Megabyte**
- 1024 Megabyte nennt man ein **Gigabyte**
- 1024 Gigabyte nennt man ein **Terabyte**
- 1 KB =  $2^{10}$  Bytes = 1 024 Bytes
- 1 MB =  $2^{20}$  Bytes = 1 048 576 Bytes
- 1 GB =  $2^{30}$  Bytes = 1 073 741 824 Bytes
- 1 TB =  $2^{40}$  Bytes = 1 099 511 627 776 Bytes

2. Zahlensysteme

9

## 2.1. Darstellung positiver ganzer Zahlen

Mit **8 Bits** (oder **einem Byte**), von denen jedes Bit zwei Zustände (1/0) annehmen kann, lassen sich **256 verschiedene Kombinationen** bilden:

```
0000 0000
0000 0001
0000 0010
0000 0011
0000 0100
0000 0101
0000 0110
...
```

```
1111 1110
1111 1111
```

2. Zahlensysteme

10

## 2.1. Darstellung positiver ganzer Zahlen

### Beispiele:

Der neue Office PC:

**Office 5200 V.2**

Midtower silber/schwarz  
Intel DualCore E5200 (2.5GHz),  
2048MB DDR2, 160GB SATA,  
18x DVD/RW MultiBrenner,  
VGA/DVI, LAN /USB/Sound  
- mit Parallelport  
- neue Grafik: X4500 DVI/VGA

**359,-**

Der Business PC:

**DATEC Business E7404:**

Silent Midtower silber/schwarz  
Intel Core2Duo E7400 (2.8GHz)  
4GB DDR2, 320GB SATA HD,  
DVD/RW Brenner, CardReader  
Intel X3500 VGA, analog+DVI

**455,-**

Notebooks:

**ASUS K50J-SX009C**

15,6" 16:9 TFT (1366\*768),  
Intel T4200 CPU, 250GB HD  
2GB DDR2, 8x DVD Brenner  
Intel 4500M VGA, WLAN-N  
Gigabit-LAN, Webcam

**519,-**

Monitor-Sondermodell:

**Benq G2410HD**

24" TFT, Full-HD,  
1920\*1080, 16:9,  
Kontrast: 40.000:1,  
2ms, 300cd/m<sup>2</sup>,  
Analog / DVI,  
glossy-black

**199,-**

Multimedia:

**Verbatim MediaStation HD DVR 500GB**

Video aufnehmen, wiedergeben via LAN,  
WLAN, USB, SD-Card, HDMI, etc.  
MediaStation HD DVR Multimedia  
Wireless Network Recorder 500GB

**249,-**

Beamer:

**Benq LED-Beamer Joybee GP1**

DLP-Technologie mit LED Lampe  
mit bis zu 20.000h Lebensdauer,  
SVGA (858\*600), 100ANSI,  
2000:1, USB Reader,  
nur 0,64kg!!

**499,-**

## 2. Zahlensysteme

11

### 2.1. Darstellung positiver ganzer Zahlen

Das **Hexadezimalsystem** besitzt folgende Eigenschaften:

|                   |                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
|-------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Basis             | 16                                                                                                                                                                                                                                                                                               |
| Menge der Ziffern | {0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, A, B, C, D, E, F}<br>A bis F besitzen die dezimalen Nennwerte<br>zehn bis fünfzehn!                                                                                                                                                                               |
| Stellenwerte      | Potenzen von 16<br><div> <div>16<sup>0</sup></div> <div>16<sup>1</sup></div> <div>16<sup>2</sup></div> <div>16<sup>3</sup></div> <div>...</div> </div> <div> <div>1<sub>10</sub></div> <div>16<sub>10</sub></div> <div>256<sub>10</sub></div> <div>4096<sub>10</sub></div> <div>...</div> </div> |

Beispiel:  $AFFE_{16} = 14 \cdot 16^0 + 15 \cdot 16^1 + 15 \cdot 16^2 + 10 \cdot 16^3$

$$= 14_{10} + 240_{10} + 3840_{10} + 40960_{10}$$

$$= 45054_{10}$$

## 2. Zahlensysteme

12

## 2.1. Darstellung positiver ganzer Zahlen

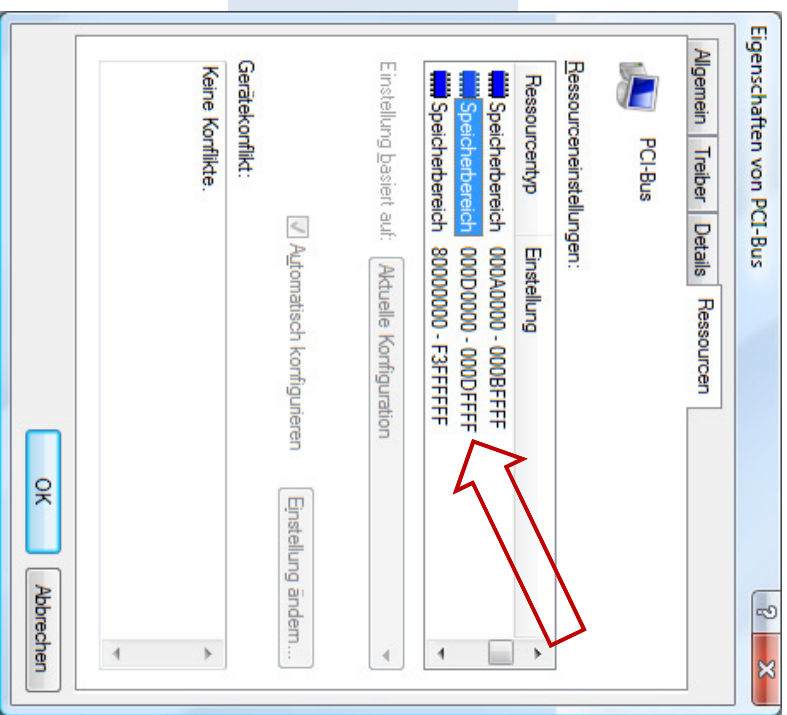
Beispiel:

Speicherbelegung am  
PCI-Bus bei Intel-PC,  
32-Bit-Adresse

Windows Vista:

- Rechtsklick auf „Computer“,
- Eigenschaften,
- Geräte-Manager,
- Systemgeräte,
- PCI-Bus

000D FFFF<sub>16</sub> =  
0000 0000 0000 1101  
1111 1111 1111 1111<sub>2</sub>



2. Zahlensysteme

13

## Gliederung

# Kapitel 2 – Zahlensysteme

- 2.1 Darstellung positiver ganzer Zahlen
- 2.2 Umrechnung zwischen Zahlensystemen**
- 2.3 Rechnen im Dualsystem
- 2.4 Darstellung negativer ganzer Zahlen
- 2.5 Darstellung gebrochener Zahlen
- 2.6 Übungsaufgaben

## 2.2. Umrechnung zwischen Zahlensystemen

Zwischen den hier relevanten Stellenwertsystemen Dezimal, Binär und Hexadezimal gibt es **sechs Umrechnungsverfahren**, die auf den folgenden Folien vorgestellt werden:

- |                |   |             |
|----------------|---|-------------|
| a) Binär       | → | Dezimal     |
| b) Hexadezimal | → | Dezimal     |
| c) Dezimal     | → | Binär       |
| d) Dezimal     | → | Hexadezimal |
| e) Binär       | → | Hexadezimal |
| f) Hexadezimal | → | Binär       |

### 2.2.1. Umrechnung Binär → Dezimal

Methode: Summe der Zweierpotenzen bilden,  
dabei am besten „von rechts“ beginnen

Beispiel 1:  $10111_2 = 1 \cdot 2^0 + 1 \cdot 2^1 + 1 \cdot 2^2 + 0 \cdot 2^3 + 1 \cdot 2^4$   
 $= 1 + 2 + 4 + 16$   
 $= 23_{10}$

Beispiel 2:  $110011_2 = 1 \cdot 2^0 + 1 \cdot 2^1 + 0 \cdot 2^2 + 0 \cdot 2^3 + 1 \cdot 2^4 + 1 \cdot 2^5$   
 $= 1 + 2 + 16 + 32$   
 $= 51_{10}$

## 2.2.1. Umrechnung Binär → Dezimal

### Hilfstabelle: Zweierpotenzen

| n  | $2^n$ | n  | $2^n$         |
|----|-------|----|---------------|
| 0  | 1     | 11 | 2 048         |
| 1  | 2     | 12 | 4 096         |
| 2  | 4     | 13 | 8 192         |
| 3  | 8     | 14 | 16 384        |
| 4  | 16    | 15 | 32 768        |
| 5  | 32    | 16 | 65 536        |
| 6  | 64    | 17 | 131 072       |
| 7  | 128   | 18 | 262 144       |
| 8  | 256   | 20 | 1 048 576     |
| 9  | 512   | 24 | 16 777 216    |
| 10 | 1 024 | 32 | 4 294 967 296 |

2. Zahlensysteme

17

## 2.2.2. Umrechnung Hexadezimal → Dezimal

Methode: Summe der Sechzehnerpotenzen bilden,  
dabei am besten „von rechts“ beginnen

Beispiel 1:  $1E3_{16}$

$$\begin{aligned} &= 3 \cdot 16^0 + 14 \cdot 16^1 + 1 \cdot 16^2 \\ &= 3 + 224 + 256 \\ &= 483_{10} \end{aligned}$$

Beispiel 2:  $FFFF_{16}$

$$\begin{aligned} &= 15 \cdot 16^0 + 15 \cdot 16^1 + 15 \cdot 16^2 + 15 \cdot 16^3 \\ &= 15 + 240 + 3840 + 61440 \\ &= 65535_{10} \end{aligned}$$

## 2.2.2. Umrechnung Hexadezimal → Dezimal

### Hilfstabelle: Sechzehnerpotenzen

| n | $16^n$        |
|---|---------------|
| 0 | 1             |
| 1 | 16            |
| 2 | 256           |
| 3 | 4 096         |
| 4 | 65 536        |
| 5 | 1 048 576     |
| 6 | 16 777 216    |
| 7 | 268 435 456   |
| 8 | 4 294 967 296 |

## 2.2.3. Umrechnung Dezimal → Binär

### Methode: Fortgesetzte Division durch zwei

Die umzuwandelnde Dezimalzahl wird fortlaufend durch zwei dividiert, bis null erreicht wird. Die dabei auftretenden Divisionsreste – in umgekehrter Reihenfolge – ergeben die gesuchte Binärzahl.

Beispiel:

|               |        |  |
|---------------|--------|--|
| 223 : 2 = 111 | Rest 1 |  |
| 111 : 2 = 55  | Rest 1 |  |
| 55 : 2 = 27   | Rest 1 |  |
| 27 : 2 = 13   | Rest 1 |  |
| 13 : 2 = 6    | Rest 1 |  |
| 6 : 2 = 3     | Rest 0 |  |
| 3 : 2 = 1     | Rest 1 |  |
| 1 : 2 = 0     | Rest 1 |  |

Die entsprechende Binärzahl lautet: 1 1 0 1 1 1 1 1



## 2.2.4. Umrechnung Dezimal → Hexadezimal

### Methode: Fortgesetzte Division durch 16

Die Dezimalzahl wird fortlaufend durch 16 dividiert, bis null erreicht wird. Die dabei auftretenden Divisionsreste – in umgekehrter Reihenfolge – ergeben die gesuchte Hexadezimalzahl.

Beispiel:  $443 : 16 = 27$  Rest 11  
 $27 : 16 = 1$  Rest 11  
 $1 : 16 = 0$  Rest 1

Die entsprechende Hexadezimalzahl lautet: 1 B B

### Hilfstabelle: Ziffern A...F im Hexadezimalsystem

| A  | B  | C  | D  | E  | F  |
|----|----|----|----|----|----|
| 10 | 11 | 12 | 13 | 14 | 15 |

## 2.2.4. Umrechnung Dezimal → Hexadezimal

### Hilfstabelle: Vielfache von 16

| n | n · 16 | n  | n · 16 |
|---|--------|----|--------|
| 1 | 16     | 9  | 144    |
| 2 | 32     | 10 | 160    |
| 3 | 48     | 11 | 176    |
| 4 | 64     | 12 | 192    |
| 5 | 80     | 13 | 208    |
| 6 | 96     | 14 | 224    |
| 7 | 112    | 15 | 240    |
| 8 | 128    | 16 | 256    |



## 2.2.5. Umrechnung Binär → Hexadezimal

### Methode: 4er-Gruppen von Binärzahlen bilden

Die umzuwandelnde Binärzahl wird von rechts nach links in 4er-Bündel von Binärziffern gruppiert. Anschließend werden die Bündel in die entsprechenden Hexadezimalziffern umgewandelt.

Beispiel:    1010   1111   1111   1110  
                  └─┘    └─┘    └─┘    └─┘  
                  A       F       F       E

### Hilfstabelle: 4er-Bündel von Binärziffern und Hexadezimalziffern

|      |      |      |      |      |      |      |      |
|------|------|------|------|------|------|------|------|
| 0000 | 0001 | 0010 | 0011 | 0100 | 0101 | 0110 | 0111 |
| 0    | 1    | 2    | 3    | 4    | 5    | 6    | 7    |
| 1000 | 1001 | 1010 | 1011 | 1100 | 1101 | 1110 | 1111 |
| 8    | 9    | A    | B    | C    | D    | E    | F    |

2. Zahlensysteme

23

## 2.2.6. Umrechnung Hexadezimal → Binär

### Methode: Hexadezimal in 4er-Bündel von Binärziffern „auflösen“

Die umzuwandelnde Hexadezimalzahl wird Ziffer für Ziffer in 4er-Bündel von Binärziffern „aufgelöst“.

Beispiel:    3       7       A       F  
                  └─┘    └─┘    └─┘    └─┘  
0011   0111   1010   1111

Führende Nullen zu Beginn der Binärzahl können weggelassen werden:

$$37AF_{16} = 11\ 0111\ 1010\ 1111_2$$

# Kapitel 2 – Zahlensysteme

- 2.1 Darstellung positiver ganzer Zahlen
- 2.2 Umrechnung zwischen Zahlensystemen
- 2.3 Rechnen im Dualsystem**
- 2.4 Darstellung negativer ganzer Zahlen
- 2.5 Darstellung gebrochener Zahlen
- 2.6 Übungsaufgaben

2. Zahlensysteme

25

## 2.3. Rechnen im Dualsystem

### Addition im Dezimal- und im Binärsystem

- Was muss man wissen, um eine Addition im Dezimalsystem durchführen zu können?
- Welche Vorteile bietet das Binärsystem gegenüber dem Dezimalsystem bei der Durchführung von Berechnungen?

Addition im Dezimalsystem:      Addition im Binärsystem:

$$\begin{array}{r} 1.234.567 \\ + 2.345.678 \\ \hline 3.580.245 \end{array}$$

$$\begin{array}{r} 1100\ 0101\ 1100 \\ + 1001\ 1011 \\ \hline 1100\ 1111\ 0111 \end{array}$$



Kontrolle:  $3164_{10} + 155_{10} = 3319_{10}$  ✓

## 2.3. Rechnen im Dualsystem

Additionstafel für Dezimalzahlen:

| + | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5  | 6  | 7  | 8  | 9  |
|---|---|---|---|---|---|----|----|----|----|----|
| 0 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5  | 6  | 7  | 8  | 9  |
| 1 |   | 2 | 3 | 4 | 5 | 6  | 7  | 8  | 9  | 10 |
| 2 |   |   | 4 | 5 | 6 | 7  | 8  | 9  | 10 | 11 |
| 3 |   |   |   | 6 | 7 | 8  | 9  | 10 | 11 | 12 |
| 4 |   |   |   |   | 8 | 9  | 10 | 11 | 12 | 13 |
| 5 |   |   |   |   |   | 10 | 11 | 12 | 13 | 14 |
| 6 |   |   |   |   |   |    | 12 | 13 | 14 | 15 |
| 7 |   |   |   |   |   |    |    | 14 | 15 | 16 |
| 8 |   |   |   |   |   |    |    |    | 16 | 17 |
| 9 |   |   |   |   |   |    |    |    |    | 18 |

55 Regeln!

Dualzahlen:

| + | 0 | 1  |
|---|---|----|
| 0 | 0 | 1  |
| 1 |   | 10 |

Nur 3 Regeln!

## 2.3. Rechnen im Dualsystem

### Überlauf und „Carry Flag“

Bei der Addition kann es zum **Überlauf** kommen, falls für das Ergebnis ein begrenzter Speicherplatz zur Verfügung steht!

Der Prozessor merkt sich dieses Ereignis durch Setzen eines speziellen Status-Bits („**Carry Flag**“). Dieses Bit kann im weiteren Programmverlauf abgefragt werden, falls auf den Überlauf reagiert werden muss.

**Beispiel:** Addition von zwei 8-Bit-Zahlen, für das Ergebnis steht ebenfalls ein Speicherplatz von 8 Bit zur Verfügung

$$\begin{array}{r}
 1011\ 0010 \\
 +\ 1100\ 1100 \\
 \hline
 (1)\ 0111\ 1110
 \end{array}$$

Carry Flag →

## Kapitel 2 – Zahlensysteme

- 2.1 Darstellung positiver ganzer Zahlen
- 2.2 Umrechnung zwischen Zahlensystemen
- 2.3 Rechnen im Dualsystem
- 2.4 Darstellung negativer ganzer Zahlen**
- 2.5 Darstellung gebrochener Zahlen
- 2.6 Übungsaufgaben

2. Zahlensysteme

29

### 2.4. Darstellung negativer ganzer Zahlen

Mit den verfügbaren Bits (zum Beispiel einem Register im Prozessor) müssen neben dem **Betrag der Zahl** auch das **Vorzeichen** abgespeichert werden.

- Annahme: 4-Bit-Register

|   |   |   |   |
|---|---|---|---|
| . | . | . | . |
|---|---|---|---|

3 2 1 0

#### Erster Ansatz:

- Bit 3 ist das Vorzeichen-Bit: Bit 3 = 0 entspricht +  
Bit 3 = 1 entspricht –
- Bit 0 - Bit 2 speichern den Betrag der Zahl

- Beispiel:

|    |   |   |   |   |
|----|---|---|---|---|
| +2 | 0 | 0 | 1 | 0 |
|----|---|---|---|---|

|    |   |   |   |   |
|----|---|---|---|---|
| -2 | 1 | 0 | 1 | 0 |
|----|---|---|---|---|

#### Welche Nachteile besitzt dieses Verfahren?

## 2.4. Darstellung negativer ganzer Zahlen

### Zweiter Ansatz:

| Dezimalzahl | 2er-<br>Komplement | Dezimalzahl | 2er-<br>Komplement |
|-------------|--------------------|-------------|--------------------|
| 0           | 0 0 0 0            |             |                    |
| 1           | 0 0 0 1            | -1          | 1 1 1 1            |
| 2           | 0 0 1 0            | -2          | 1 1 1 0            |
| 3           | 0 0 1 1            | -3          | 1 1 0 1            |
| 4           | 0 1 0 0            | -4          | 1 1 0 0            |
| 5           | 0 1 0 1            | -5          | 1 0 1 1            |
| 6           | 0 1 1 0            | -6          | 1 0 1 0            |
| 7           | 0 1 1 1            | -7          | 1 0 0 1            |
|             |                    | -8          | 1 0 0 0            |

Darstellbarer Zahlenbereich beim sog. „**2er-Komplement**“: -8 ... +7  
Fast alle Prozessoren verwenden diese Darstellung – mit mehr als 4 Bits!

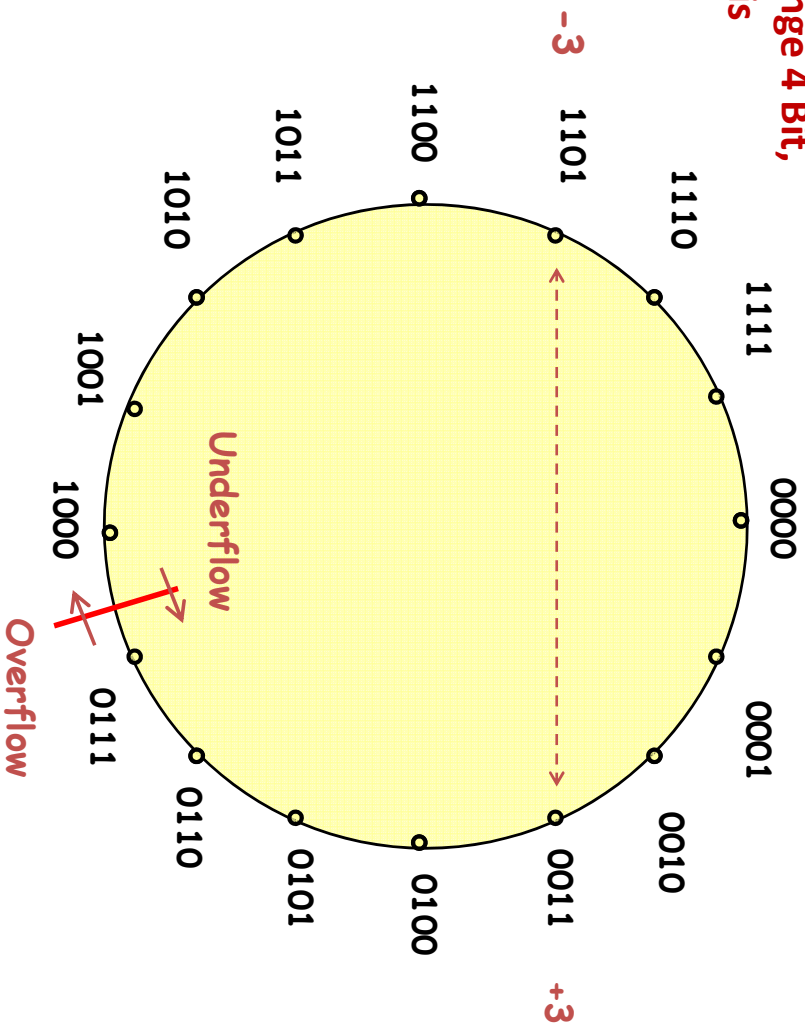
## 2.4. Darstellung negativer ganzer Zahlen

### **Eigenschaften der 2er-Komplementdarstellung**

- a) Positive Zahlen: höchstwertiges Bit = **0** hier Bit 3 (typisch Bit 7, 15...)  
Negative Zahlen: höchstwertiges Bit = **1**
- b) Wie wird für eine positive Zahl die Darstellung der zugehörigen negativen Zahl berechnet? **Antwort: 2er-Komplement**
  - 1.) Bilde bitweises Komplement (0→1 und 1→0) – „Einerkomplement“
  - 2.) Addiere anschließend 1 zum Einerkomplement
- c) Umkehrung: Wie wird aus einer negativen Zahl die zugehörige positive Zahl berechnet? **Antwort: Ebenfalls mit dem 2er-Komplement!**
- d) Bekannte Rechenregeln aus dem Dualsystem bleiben erhalten
- e)  $z + (-z) = 0$  – Übertrag (Carry Flag) wird ignoriert
- f) Subtraktion wird auf Addition zurückgeführt – siehe d)
- g) Mögliche Bereichsüberschreitung beachten!

## 2.4. Darstellung negativer ganzer Zahlen

Registerlänge 4 Bit,  
Zahlenkreis

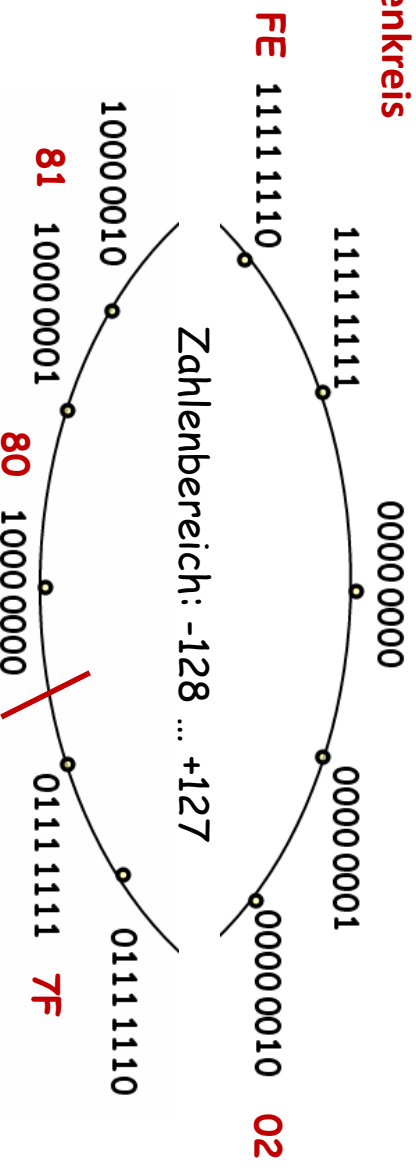


2. Zahlensysteme

33

## 2.4. Darstellung negativer ganzer Zahlen

Registerlänge 8 Bit,  
Zahlenkreis



Allgemein (für eine Registerlänge von n Bit):  $-2^{n-1} \dots +2^{n-1} - 1$

n = 16:    -32768    ...    +32767  
n = 32:   -2147483648    ...    +2147483647  
n = 64:   -9,22 \* 10<sup>18</sup>    ...    +9,22 \* 10<sup>18</sup>

2. Zahlensysteme

34

# Kapitel 2 – Zahlensysteme

- 2.1 Darstellung positiver ganzer Zahlen
- 2.2 Umrechnung zwischen Zahlensystemen
- 2.3 Rechnen im Dualsystem
- 2.4 Darstellung negativer ganzer Zahlen
- 2.5 **Darstellung gebrochener Zahlen**
- 2.6 Übungsaufgaben

## 2. Zahlensysteme

35

### 2.5. Darstellung gebrochener Zahlen

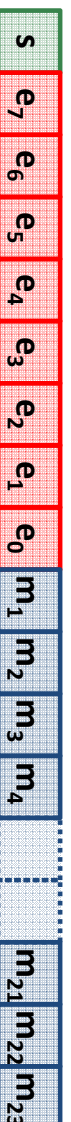


**Zahlen mit Nachkommastellen** werden in einem Rechner völlig anders dargestellt als ganze Zahlen und auch völlig anders verarbeitet! Die Zahlen werden zuerst in eine Standardform (halblogarithmisch) gebracht:

$$37,625 = +0,37625 \times 10^2 = \textcolor{blue}{s} \times \textcolor{blue}{m} \times \textcolor{blue}{B}^{\text{ex}}$$

$$(+100101,101)_2 = (+1,00101101 \times 2^{101})_2$$

Im Register werden **Vorzeichen**, **Mantisse** und **Exponent** abgespeichert. Die Basis ist stets 2 und wird deshalb nicht gespeichert.



**Vorzeichen:** Es ist nur ein Bit notwendig, 0  $\leftrightarrow$  positiv und 1  $\leftrightarrow$  negativ. Die verbleibenden Bits im Register müssen sich **Mantisse** und **Exponent** teilen. Ist die Mantisse zu lang, dann wird sie abgeschnitten.

Bei Zahlen kleiner als 1 möchte man negative Exponenten vermeiden.

$$(+0,375)_{10} = (+0,011)_2 = (+1,1 \times 2^{-10})_2$$

Deshalb addiert man zum Exponenten stets eine feste Zahl („bias“).

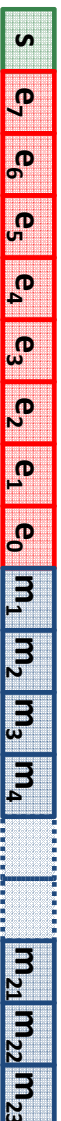
## 2. Zahlensysteme

36



## 2.5. Darstellung gebrochener Zahlen

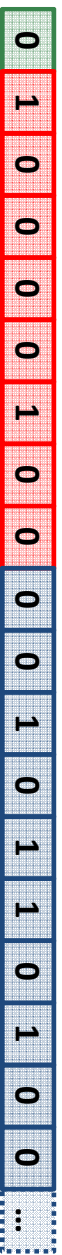
$$(+100101,101)_2 = (+1,00101101 \times 2^{101})_2$$



32 Bit:

**101**

$$\text{Exponent 8 Bits (bias = 127)} \quad + \quad \text{0111 1111 (bias)} \\ \text{und Mantisse 23 Bits} \quad \text{1000 0100}$$



64 Bit: **Exponent 11 Bits** (bias = 1023) und **Mantisse 52 Bits**

### Konsequenzen der Gleitkommadarstellung:

- + großer Zahlenbereich darstellbar (sehr kleine/große Zahlen)
- Zahlen werden meist nicht exakt dargestellt, da die Mantisse abgeschnitten wird (bei 32 Bit werden nur die ersten 7 führenden Dezimalstellen gespeichert, bei 64 Bit die ersten 15) → **Rundungsfehler!**
- Rechenoperationen dauern länger als Operationen mit ganzen Zahlen.

2. Zahlensysteme

37

## 2.5. Darstellung gebrochener Zahlen

Beim **Programmieren** wird durch den **Typ einer Variablen** festgelegt, ob eine Zahl als Gleitkommazahl, als ganze Zahl mit VZ oder als ganze Zahl ohne VZ gespeichert wird. Beispiele in der Programmiersprache C:

- Ganze Zahlen mit Vorzeichen
  - `short n;` 16-Bit (Bereich: -32768 ... +32767)
  - `int i;` 32-Bit
  - `long long j;` 64-Bit
- Ganze Zahlen ohne Vorzeichen
  - `unsigned short u;` 16-Bit (Bereich: 0 ... +65535)
- Gleitkommazahlen
  - `float x;` 32-Bit („einfache Genauigkeit“)
  - `double y;` 64-Bit („doppelte Genauigkeit“)

Vergleichbare Variablentypen gibt es auch in anderen Programmiersprachen wie Java oder Visual Basic.

2. Zahlensysteme

38



# Kapitel 2 – Zahlensysteme

- 2.1 Darstellung positiver ganzer Zahlen
- 2.2 Umrechnung zwischen Zahlensystemen
- 2.3 Rechnen im Dualsystem
- 2.4 Darstellung negativer ganzer Zahlen
- 2.5 Darstellung gebrochener Zahlen
- 2.6 Übungsaufgaben**

## 2. Zahlensysteme

39

## 2.6. Übungsaufgaben

1. Welchen Dezimalzahlen entsprechen die folgenden vier Zahlen  
 $10101100_2$     $E3_{16}$     $F7_{16}$     $38_{16}$   
wobei es sich jeweils um 2er-Komplementdarstellungen mit 8 Bit handelt? ( $E3_{16}$  ist die Hexardarstellung einer Binärzahl:  $E3_{16} = 1110\ 0011_2$ )
2. Wie lautet die 2er-Komplementarstellung (dual, hex) der Dezimalzahlen **-13** und **-43**, wenn 8- bzw. 16-Bit-Register verwendet werden?
3. Eine Gleitkommazahl wird in der 32-Bit-Darstellung abgespeichert. Wie groß ist die betragsmäßig größte bzw. kleinste Gleitkommazahl, die dargestellt werden kann? (Alle Zahlen, die kleiner sind, werden als 0.0 gespeichert.)
4. Wie viele führende Dezimalstellen werden maximal abgespeichert? Überlegen Sie sich hierzu, wie die Zahl 1.0 abgespeichert wird. Wie lautet die kleinste Zahl größer als 1.0, die noch gespeichert werden kann? Hieraus ergibt sich die Anzahl der führenden Stellen, die mit 32 Bit gespeichert werden können.

# Kapitel 3

## „Mein erstes C-Programm“

1

---

### Gliederung

## Kapitel 3 – „Mein erstes C-Programm“

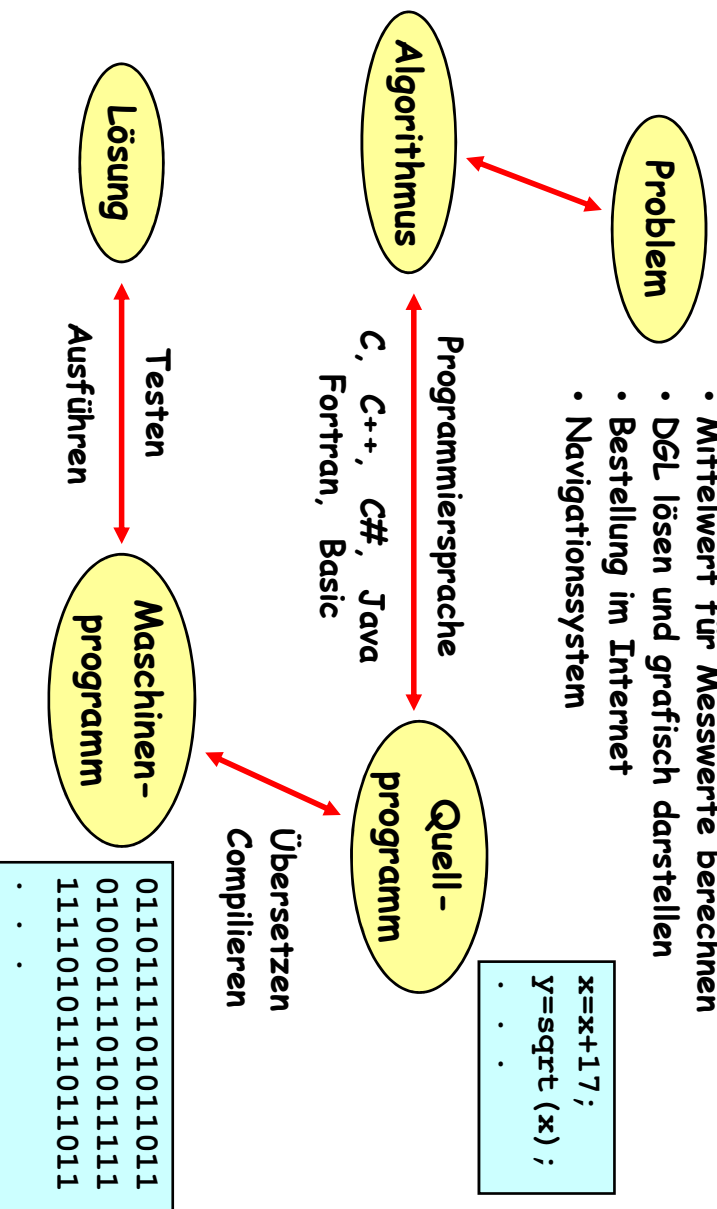
### 3.1 Einleitung

### 3.2 Mein erstes C-Programm

### 3.3 Zusammenfassung

### 3. „Mein erstes C-Programm“

- Mittelwert für Messwerte berechnen
- DGL lösen und grafisch darstellen
- Bestellung im Internet
- Navigationssystem



3. „Mein erstes C-Programm“

3

### 3. „Mein erstes C-Programm“

#### Algorithmus, Lösungsweg:

- Methode (Kochrezept) zur Lösung eines Problems, die **eindeutig** ist, aus **elementar ausführbaren Schritten** besteht und die **endlich** ist.
- Eine Verarbeitungsvorschrift, die so präzise formuliert ist, dass sie von einem mechanisch oder elektronisch arbeitenden Gerät ausgeführt werden kann. (Informatik-Duden)

#### Programm:

- Eine Folge von Anweisungen, durch die die Verarbeitung von Daten in einem Computer gesteuert wird.
- Formulierung eines Algorithmus und der zugehörigen Daten.

#### Programmiersprache:

- Eine Sprache zur Formulierung von Algorithmen und Datenstrukturen (d. h. Programmen) in einer für den Computer geeigneten Form (Schnittstelle zwischen Benutzer und Computer).
- Es müssen **Syntax** und **Semantik** einer Programmiersprache eindeutig definiert sein, damit man prüfen kann, welche Zeichenfolgen als Programm zugelassen sind (Syntax) und was sie auf dem Rechner bewirken (Semantik).

3. „Mein erstes C-Programm“

4



UNIVERSITÄT MÜNCHEN



### Warum Programmierung in C...?

#### **C wird in der Praxis sehr häufig verwendet:**

- Programmierung von Steuergeräten (Embedded Systems) zum Beispiel in Fahrzeugen, Handys, Robotern
- Systemprogrammierung

#### **C ermöglicht das Erstellen sehr effizienter Programme:**

- Wenig Speicherplatzverbrauch
- Schnell – viele Anwendungen in Steuergeräten sind zeitkritisch

#### **C unterstützt eine Vielzahl von Mikroprozessoren und Steuergeräten:**

- Es gibt C-Compiler für die entsprechende Hardware und eine Vielzahl von Hilfsmittel, um die Programmierung zu unterstützen, zum Beispiel:
- Programmbibliotheken (fertige Programme für DGL, Matrizen, Statistik, FEM)
- Codegenerierung mit MATLAB für verschiedenste Steuergeräte

**Betriebssysteme werden häufig in C programmiert, zum Beispiel Linux.**

**Viele Elemente von C finden sich auch in anderen Programmiersprachen, zum Beispiel in C++, Java, Visual Basic und C#.**

### 3. „Mein erstes C-Programm“

7

## Gliederung

# Kapitel 3 – „Mein erstes C-Programm“

## 3.1 Einleitung

## 3.2 Mein erstes C-Programm

## 3.3 Zusammenfassung

## 3.2. Mein erstes C-Programm

### Aufgabe:

Schreibe ein C-Programm, das die zwei Zahlen 3 und 4 addiert und das das Ergebnis am Bildschirm ausgibt.

### Ziel:

- Welche Schritte müssen am Rechner durchgeführt werden, um ein Programm zu erstellen, zu übersetzen und auszuführen?
- Wie sieht das Programm für dieses Problem aus?
- Wie sieht ein typisches C-Programm aus?
- Danach soll das Programm noch verbessert werden.

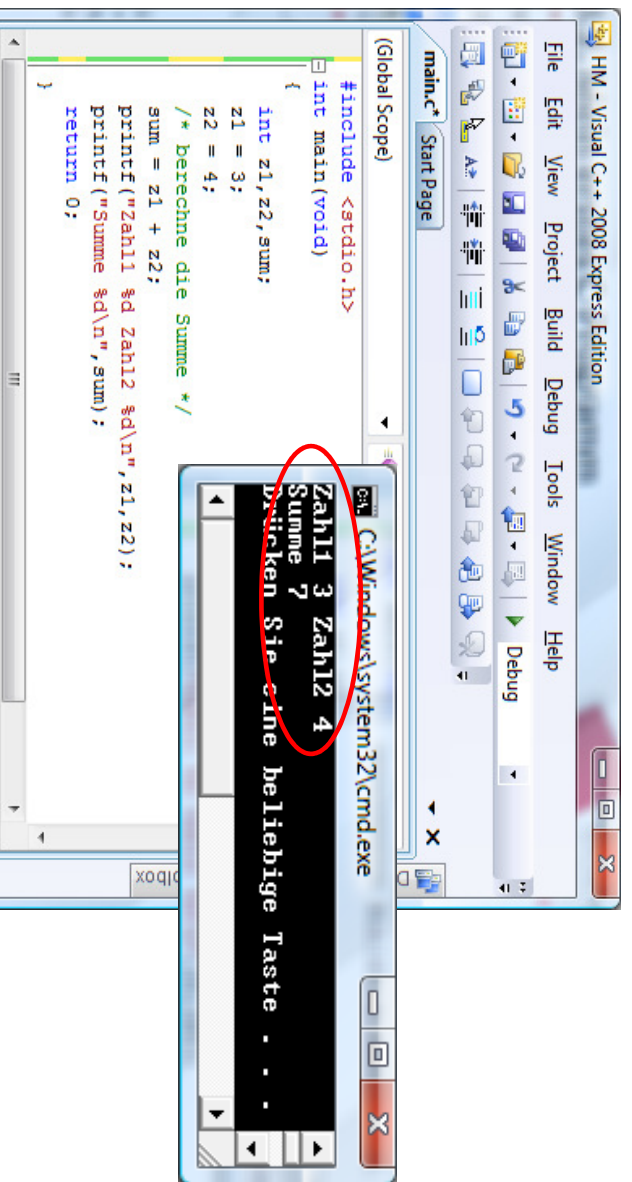
### 3. „Mein erstes C-Programm“

9

## 3.2. Mein erstes C-Programm

### Es müssen 3 Schritte durchgeführt werden:

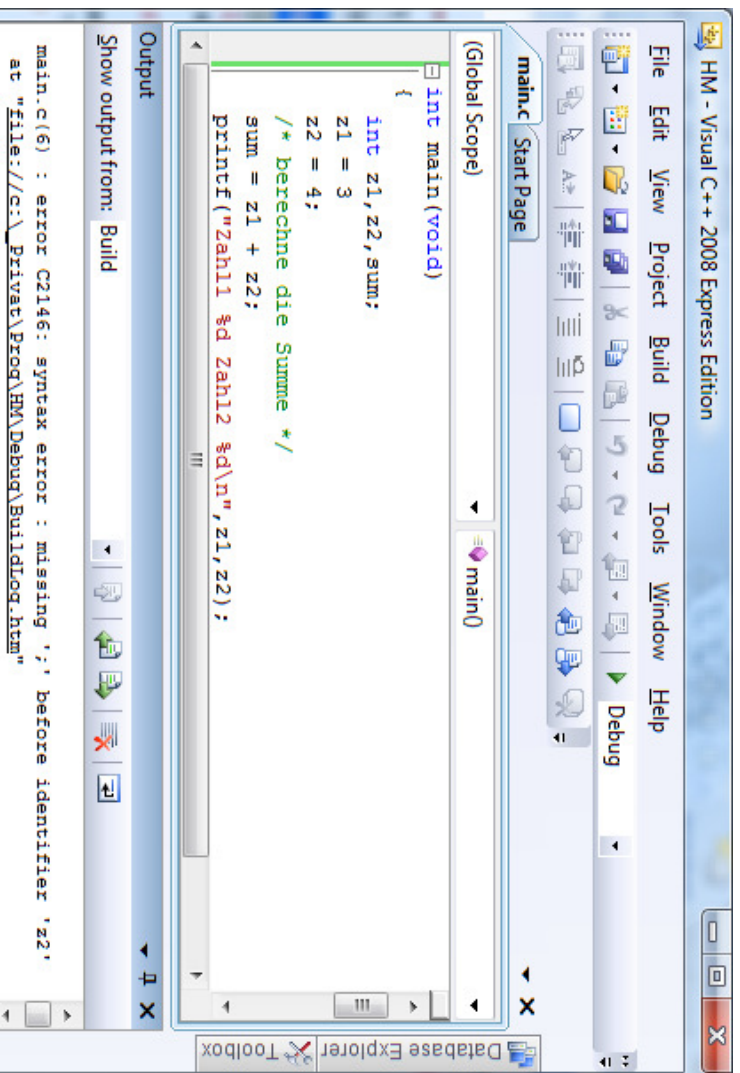
1. C-Quelltext mittels Editor eingeben und speichern (**addition.c**).
2. Das Programm in Maschinesprache übersetzen (**addition.exe**).
3. Jetzt kann das Programm gestartet werden.





## 3.2. Mein erstes C-Programm

Eine **Programmierungsumgebung** ist ein Hilfsmittel, um Programme zu erstellen, zu verwalten, zu testen und auszuführen.



11

## 3.2. Mein erstes C-Programm

### Bekannte Programmierungsumgebungen:

Qt Creator:

- <http://www.qt.io>

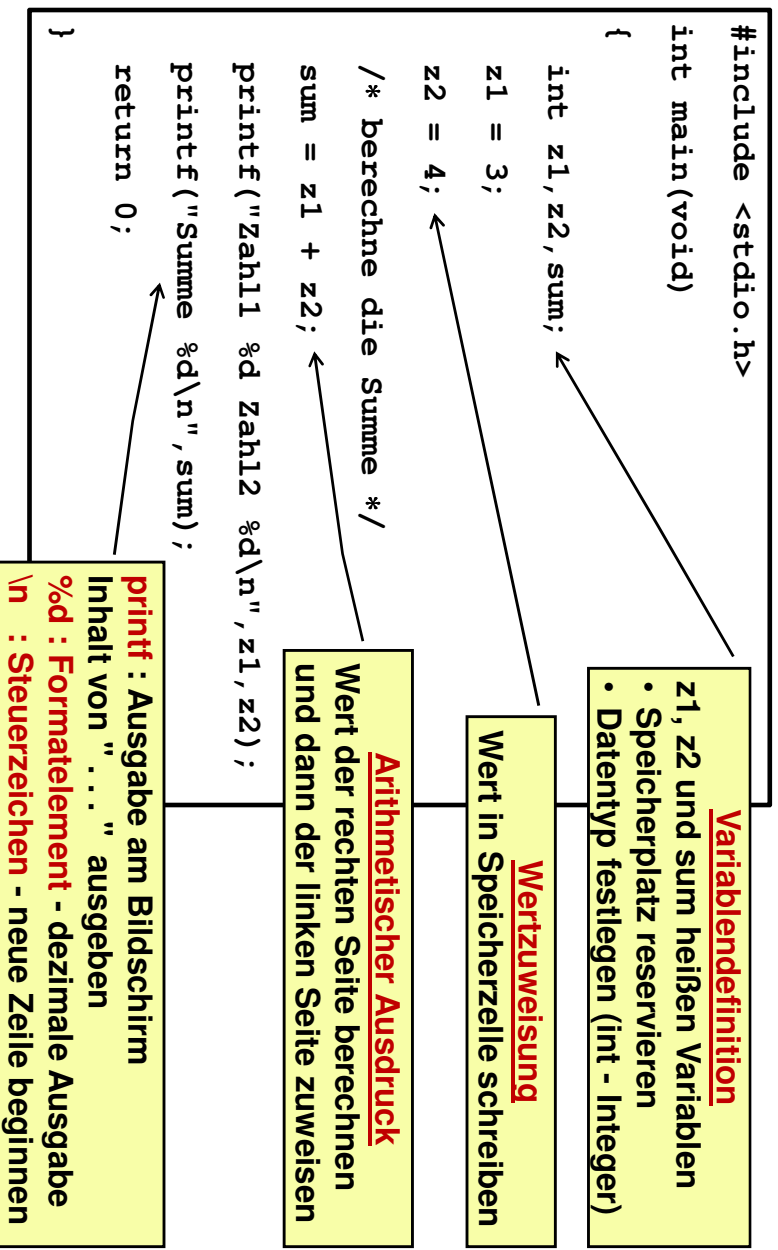
- Kostenloser Download im Internet (Lizenz: GPL)
- Für Windows, Mac OS X und Linux verfügbar
- Wird im Praktikum verwendet, zu Hause installieren!

**Microsoft Visual Studio:**

- Kostenlose Community-Edition
- Für Microsoft Windows verfügbar
- <https://www.visualstudio.com/de/vs/community/>

C-Programme, die mit einer dieser Programmierungsumgebungen erstellt werden, laufen auch unter anderen Umgebungen, wenn man sich an die im ISO/IEC 9899-Standard beschriebenen Regeln hält. In speziellen Umgebungen, z. B. Programmierung von Steuergeräten, stehen nicht alle Funktionen zur Verfügung. Beispiel: Bildschirm-Ausgabebefehle...

## 3.2. Mein erstes C-Programm

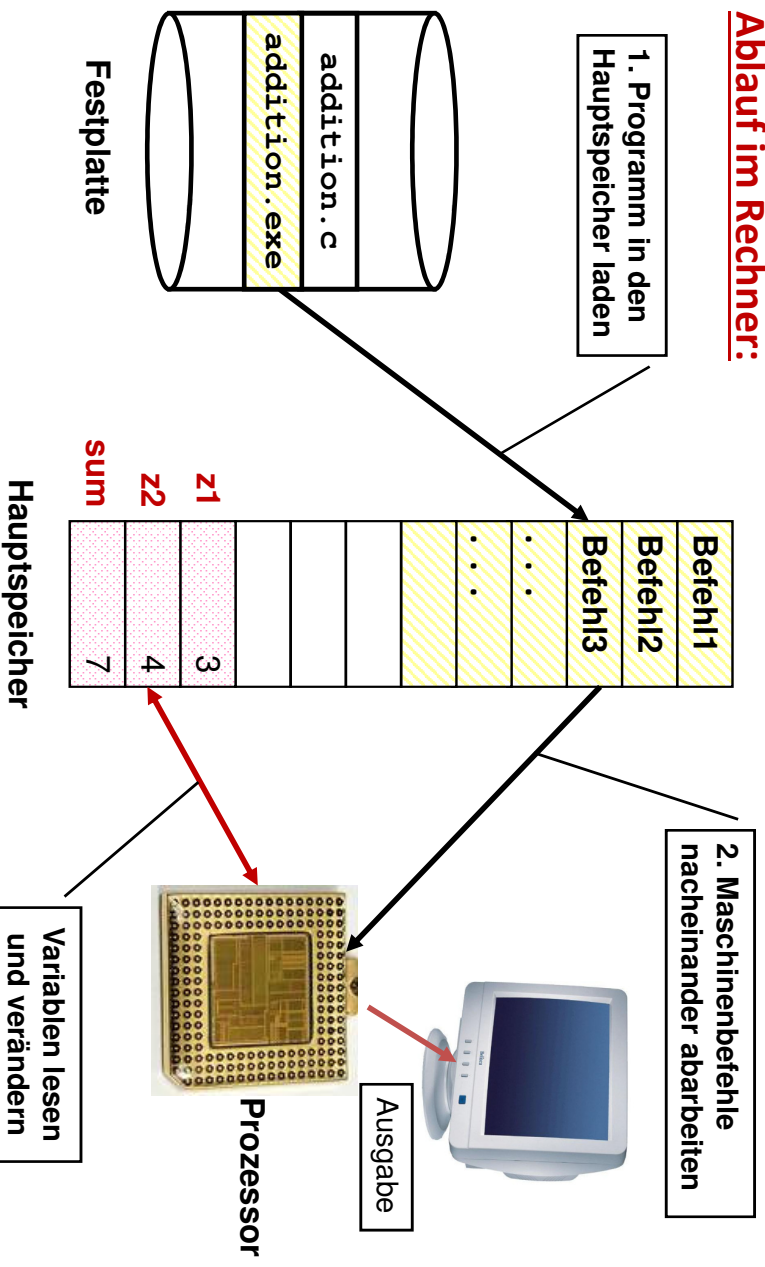


3. „Mein erstes C-Programm“

13

## 3.2. Mein erstes C-Programm

### Ablauf im Rechner:



3. „Mein erstes C-Programm“

14



## 3.2. Mein erstes C-Programm

```
#include <stdio.h>      /* k2addit1.c */
int main (void)
{
    int z1, z2, summe;
    printf("Erste Zahl eingeben:\n");
    scanf("%d", &z1);
    printf("Zweite Zahl eingeben:\n");
    scanf("%d", &z2);
    /* berechne die Summe */
    summe = z1 + z2;
    printf("Zahl1 %d Zahl2 %d\n", z1, z2);
    printf("Summe : %d \n", summe);
    return 0;
}
```

**scanf**  
das Programm wartet solange, bis eine Eingabe erfolgt ist, interpretiert die Eingabe als ganze Zahl (%d) und speichert das Ergebnis in der Speicherzelle für z1 (&z1) ab.

### 3. „Mein erstes C-Programm“

15

## 3.2. Mein erstes C-Programm

```
#include <stdio.h>      /* k2addit2.c */
int main(void)
{
    float z1, z2, sum;
    printf("Erste Zahl eingeben : \n");
    scanf("%f", &z1);
    printf("Zweite Zahl eingeben : \n");
    scanf("%f", &z2);
    sum = z1 + z2;
    printf("Zahl1:%f Zahl2:%f\n", z1, z2);
    if (sum < 0.0)
    {
        printf("Ergebnis ist negativ!");
    }
    else
    {
        printf("Summe : %f \n", sum);
        printf("Ergebnis ist positiv!");
    }
    return 0;
}
```

**float**  
Speicherplatz für eine Fließkommazahl reservieren

**%f**  
Formatelement für eine Fließkommazahl

**sum < 0**  
Bedingung – entweder wahr (erfüllt) oder falsch

**if - else - Kontrollstruktur**  
wenn die Bedingung erfüllt ist, dann nur den ersten Teil ausführen ansonsten nur den zweiten Teil (Alternative)

16

# Kapitel 3 – „Mein erstes C-Programm“

## 3.1 Einleitung

## 3.2 Mein erstes C-Programm

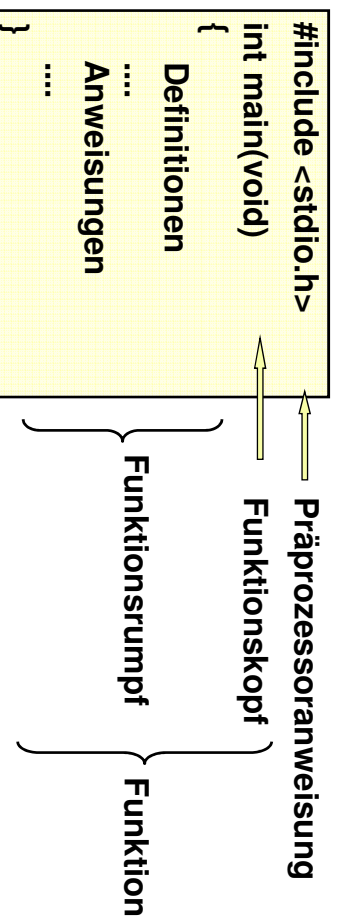
## 3.3 Zusammenfassung

3. „Mein erstes C-Programm“

17

## 3.3. Zusammenfassung

### a) Struktur eines einfachen C-Programms



Ein C-Programm besteht mindestens aus der Funktion **main** (Hauptprogramm).

Eine **Funktion** besteht aus:

- Funktionskopf – **main** ist der Name der Funktion
- Funktionsrumpf

Der **Funktionsrumpf** beginnt mit { und endet mit } und enthält:

- Definition von Variablen
- Anweisungen – zum Beispiel arithmetische Ausdrücke, Wertzuweisungen
- Kommentare – beginnen mit /\* und enden mit \*/

### 3.3. Zusammenfassung

#### b) Definition von Variablen

`int z;`                      Ganze Zahl mit Vorzeichen  
`float x, y;`              Fließkommazahl

Die Anweisung

`int z;`

z

definiert eine Variable vom Typ Integer (ganze Zahl mit Vorzeichen).

- Bei der Variablendefinition wird ein Datentyp wird festgelegt, hier: Integer
- Speicherplatz wird reserviert, um den Wert einer ganzen Zahl speichern zu können (für eine Integer-Variabel typischerweise 4 Bytes)
- z kann nur ganze Zahlen speichern, keine Gleitkommazahlen
- z ist der Name der Variablen
- Der Variablennamen ist frei wählbar, muss aber eindeutig sein
- Inhalt der Speicherzelle (Wert) ist unter dem Namen z ansprechbar

3. „Mein erstes C-Programm“

19

### 3.3. Zusammenfassung

#### c) Anweisungen

`z = 17;`

`sum = z1 + z2;`

Beide Anweisungen sind **Wertzuweisungen**. Der Operator = ist der

**Zuweisungsoperator** (= ist kein mathematisches Gleichheitszeichen !!).

#### Bedeutung von =

1. Berechne zuerst den Wert der rechten Seite
2. Weise danach das Ergebnis der linken Seite zu

#### Beispiel:

`z = z + 5;`

#### Erklärung:

1. Hole den aktuellen Wert aus der Speicherzelle z („hole den aktuellen Wert der Variablen z“)
2. Addiere zu diesem Wert 5 hinzu
3. Speichere danach das Ergebnis in der Speicherzelle z

**Der alte Wert von z wird überschrieben und ist damit verloren.**

3. „Mein erstes C-Programm“

20

### 3.3. Zusammenfassung

#### d) Operatoren

|           |                          |
|-----------|--------------------------|
| + - * / % | Arithmetische Operatoren |
| < >       | Relationale Operatoren   |
| =         | Zuweisungsoperator       |
| &         | Adressoperator           |

#### e) Schlüsselwörter – reservierte Wörter

**int, float, if, else** sind Schlüsselwörter der Sprache C. Schlüsselwörter haben eine spezielle Bedeutung in einer Programmiersprache und dürfen nicht als Namen für Variablen oder Funktionen verwendet werden.

#### f) Kontrollstruktur

```
if ( Bedingung )
{
    /* Anweisungen, falls Bedingung wahr */
}
else
{
    /* Anweisungen, falls Bedingung falsch */
}

3. „Mein erstes C-Programm“
```

21

### 3.3. Zusammenfassung

#### g) Ein- und Ausgabe

**Ausgabe** am Bildschirm mit printf:

```
printf("...");          Text " ..." am Bildschirm ausgeben
printf("...%d...", z);  Text "... " und aktuellen Wert von z ausgeben
```

**Einlesen** von der Tastatur mit scanf:

```
scanf("%d", &z);
```

**Formatierungszeichen** („Platzhalter“ für Variablen):

```
%d  : Ein-/Ausgabe ganzer Zahlen in der Dezimaldarstellung
%f  : Ein-/Ausgabe von Gleitkommazahlen
```

**Steuerzeichen:**

```
\n  : Zeilenumbruch („beginne eine neue Zeile“)
```

#### h) Sonstiges

- C unterscheidet zwischen **Groß- und Kleinschreibung**  
**zahl1** ≠ **ZAHL1** ≠ **zahl1** (drei verschiedene Namen!)
- Semikolon ; kennzeichnet das Ende von Definitionen und Anweisungen  
(eine neue Zeile alleine bedeutet nicht das Ende einer Anweisung!)

```
#include <stdio.h>
int main ( void )
{
    int z1,
        z2, sum
    z1 = 3 ;    z2 = 4 ;

    /* berechne die Summe */
    sum =    z1
            + z2
            ;
    printf("Zahl1:%d Zahl2:%d\n",
        z1,
        z2 )
        ;
    printf(
        "Summe: %d\n"    , sum) ;
    return    0    ;
}
```

```
#include <stdio.h>
int main(void)
{
    int z1, z2, sum;
    z1 = 3;
    z2 = 4;

    /* berechne die Summe */
    sum = z1 + z2;
    printf("Zahl1:%d Zahl2:%d\n",
        z1, z2);
    printf("Summe: %d\n", sum);
    return 0;
}
```

## Kapitel 4

# Strukturierte Programmierung und Kontrollstrukturen

1

### Gliederung

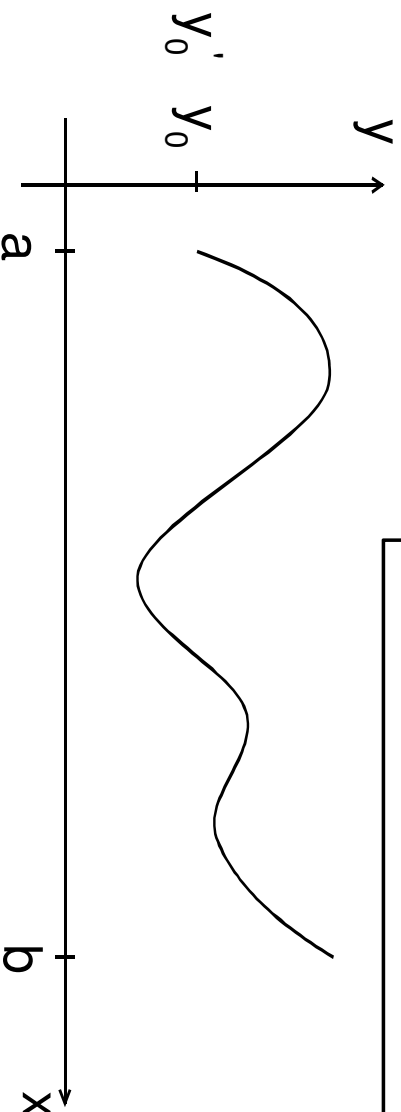
## Kapitel 4 – Strukturierte Programmierung und Kontrollstrukturen

- 4.1 Strukturierte Programmierung**
- 4.2 Folge - Sequenz
- 4.3 Verzweigung - Alternative
- 4.4 Bedingungen und logische Verknüpfungen
- 4.5 Wiederholungen - Schleifen
- 4.6 Mehrfachauswahl
- 4.7 Sprunganweisungen
- 4.8 Beispiele

### Problem:

- DGL und Anfangswerte gegeben  
 $y'' + \omega^2 \cdot y = x^2 \cdot y + \lambda \cdot y^2$
- Die Lösung der DGL soll grafisch dargestellt werden.

Wie kommt man zu einer Lösung?



4. Strukturierte Programmierung und Kontrollstrukturen

3

## 4.1. Strukturierte Programmierung

### Lösungsmethode: Strukturierte Programmierung

- Schrittweise Verfeinerung des Problems
- Nur 3 einfache Kontrollstrukturen

Bei der **schrittweisen Verfeinerung** wird eine Aufgabe solange in kleinere/einfachere Teilaufgaben zerlegt, bis diese so einfach sind, dass eine Codierung erfolgen kann.

Bei der grafischen Darstellung dieser Methode durch Struktogramme wird jede Teilaufgabe durch einen sog. Strukturblock dargestellt. Ein Strukturblock besitzt folgende Eigenschaften:

- Er erfüllt eine klar definierte Aufgabe
- Jeder Strukturblock besitzt einen Eingang (von oben) und einen Ausgang (nach unten)



Die Reihenfolge, in der die einzelnen Teilaufgaben bearbeitet werden, wird durch Kontrollstrukturen festgelegt.

Bei der strukturierten Programmierung werden nur drei einfache Kontrollstrukturen zugelassen:

- **Folge** (Sequenz)
- **Alternative** (Verzweigung, Auswahl oder Selektion)
- **Wiederholung** (Schleife, Iteration)

Hat man ein Problem schrittweise verfeinert und sich auf die drei genannten Kontrollstrukturen beschränkt, dann ist die Codierung einfach und die entstehenden Programme sind erfahrungsgemäß gut lesbar, wartungsfreundlich, leicht zu testen und wenig fehleranfällig.

Zur grafischen Darstellung der Methode der strukturierten Programmierung werden sogenannte **Nassi-Shneidermann-Diagramme** oder **Struktogramme** (DIN 66261) verwendet.

### Gliederung

## Kapitel 4 – Strukturierte Programmierung und Kontrollstrukturen

### 4.1 Strukturierte Programmierung

#### 4.2 Folge - Sequenz

#### 4.3 Verzweigung - Alternative

#### 4.4 Bedingungen und logische Verknüpfungen

#### 4.5 Wiederholungen - Schleifen

#### 4.6 Mehrfachauswahl

#### 4.7 Sprunganweisungen

#### 4.8 Beispiele

### Problem:

Schreibe ein Programm, das zwei ganze Zahlen einliest. Das Programm soll die Summe der eingegebenen Zahlen berechnen. Die Zahlen sollen am Bildschirm ausgegeben werden, ebenso der Wert der Summe.

### Verwendete Variablen:

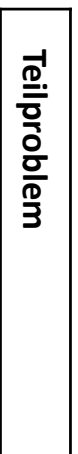
z1 : erste eingelesene Zahl  
z2 : zweite eingelesene Zahl  
sum : Summe der eingelesenen Zahlen

## 4.2. Folge - Sequenz

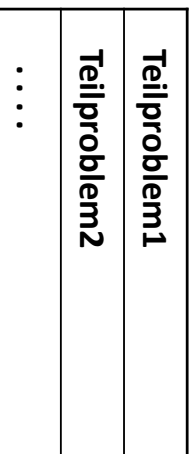
```
#include <stdio.h>
int main(void)
{
    int z1, z2, sum;
    printf("Erste Zahl eingeben:\n");
    scanf("%d", &z1);
    printf("Zweite Zahl eingeben:\n");
    scanf("%d", &z2);
    /* berechne die Summe */
    sum = z1 + z2;
    printf("Zahl 1: %d Zahl2: %d\n", z1, z2);
    printf("Summe: %d \n", sum);
    return 0;
}
```

## 4.2. Folge - Sequenz

Die Lösung eines Teilproblems (z. B. eine einzelne Anweisung) wird im Struktogramm durch ein Rechteck grafisch dargestellt:



**Folge, Sequenz:**



**Bedeutung:**

- Die einzelnen **Strukturblöcke** (Teilprobleme) werden nacheinander abgearbeitet
- Im C-Programm: Anweisungen werden nacheinander geschrieben

## 4.2. Folge - Sequenz

**Ein Struktogramm kann in beliebige Sprachen übersetzt werden!**

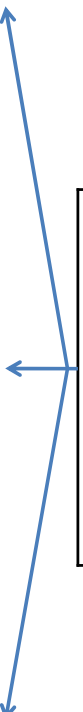
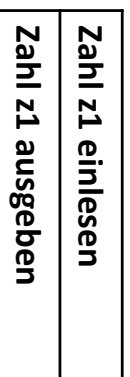
**Problem:**

Es soll eine Zahl eingelesen und der Wert zur Kontrolle wieder ausgegeben werden.

**Verwendete Variable:**

z1: eingelesene Zahl

**Struktogramm:**



| UNIX-SHELL          | C                      | PASCAL                |
|---------------------|------------------------|-----------------------|
| read z1             | scanf("%d", &z1);      | readln(z1);           |
| echo "Zahl = " \$z1 | printf("Zahl=%d", z1); | writeln('Zahl=', z1); |

## 4.2. Folge - Sequenz

### Bei komplexeren Problemen:

- Ein Strukturblock entspricht vielen Anweisungen
- Strukturblock wiederum in Teilprobleme zerlegen
- Hierarchie von Struktogrammen

#### **Beispiel:**

10 Messwerte einlesen und sortiert wieder ausgeben

### **Übersichts-Struktogramm (Grobstruktur):**

|                                       |
|---------------------------------------|
| 10 Zahlen einlesen – TP1              |
| Zahlen der Größe nach sortieren – TP2 |
| 10 Zahlen ausgeben – TP3              |

4. Strukturierte Programmierung und Kontrollstrukturen

11

## 4.2. Folge - Sequenz

### **Verfeinerung (Feinstruktur):**

Struktogramme für einzelne Teilprobleme

#### **Struktogramm für TP1:**

Einlesealgorithmus

|       |
|-------|
| ..... |
| ..... |

#### **Struktogramm für TP2:**

Sortieralgorithmus

|       |
|-------|
| ..... |
| ..... |

4. Strukturierte Programmierung und Kontrollstrukturen

12

# Kapitel 4 – Strukturierte Programmierung und Kontrollstrukturen

- 4.1 Strukturierte Programmierung
- 4.2 Folge - Sequenz
- 4.3 Verzweigung - Alternative**
- 4.4 Bedingungen und logische Verknüpfungen
- 4.5 Wiederholungen - Schleifen
- 4.6 Mehrfachauswahl
- 4.7 Sprunganweisungen
- 4.8 Beispiele

4. Strukturierte Programmierung und Kontrollstrukturen

13

## 4.3. Verzweigung - Alternative

### Problem:

Schreibe ein Programm, das zwei Gleitkommazahlen einliest. Das Programm soll die Summe der eingegebenen Zahlen berechnen. Die Zahlen sollen am Bildschirm ausgegeben werden, ebenso der Wert der Summe aber nur, wenn dieser positiv oder null ist. Es soll eine Meldung ausgegeben werden, ob das Ergebnis positiv oder negativ ist. Am Ende soll eine Meldung erscheinen, dass das Programm beendet wurde.

### Variablen:

z1, z2 und sum - Typ float

## 4.3. Verzweigung - Alternative

```
#include <stdio.h>
int main(void)
{
    float z1, z2, sum;
    printf("Erste Zahl eingeben:\n");
    scanf("%f", &z1);
    printf("Zweite Zahl eingeben:\n");
    scanf("%f", &z2);
    sum = z1 + z2;
    printf("Zahl1: %f Zahl2: %f\n", z1, z2);
    if(sum < 0.0)
    {
        printf("Ergebnis ist negativ!");
    }
    else
    {
        printf("Summe: %f\n", sum);
        printf("Ergebnis ist positiv oder null!");
    }
    printf("Ende des Programms");
    return 0;
}
```

4. Strukturierte Programmierung und Kontrollstrukturen

15

## 4.3. Verzweigung - Alternative

### Kontrollstruktur: einfache Verzweigung

| Bedingung?    |  | Bedingung?    | Nein! |
|---------------|--|---------------|-------|
| Ja!           |  |               |       |
| Teilproblem 1 |  | Teilproblem 2 |       |
| .....         |  | .....         |       |

### Bedeutung:

- Ist die Bedingung erfüllt, wird Teilproblem1 bearbeitet, andernfalls Teilproblem2
- Genau eines der beiden Teilprobleme wird bearbeitet

### Umsetzung einer einfachen Verzweigung in C:

```
if ( Bedingung )  
    Anweisungsblock_1  
else  
    Anweisungsblock_2
```

### Bedingung

- Die Bedingung muss so formuliert sein, dass sie entweder erfüllt („wahr“) oder nicht erfüllt („falsch“) ist
- Beispiele für Bedingungen sind:  $(x > 1)$ ,  $(2 * x < 10)$ ,  $(x == y)$ ,  $(x != y)$
- Achtung:  $(x = 5)$  ist keine Bedingung, sondern eine Zuweisung!

### Anweisungsblock:

- Sequenz von Anweisungen, eingeschlossen von { }
- Hinter den einzelnen Anweisungen im Anweisungsblock stehen Strichpunkte, nicht aber hinter den geschweiften Klammern { }
- Enthält ein Anweisungsblock lediglich eine einzelne Anweisung, können die geschweiften Klammern { } entfallen

3. Verzweigungen (if-else-Anweisung), printf und scanf

17

## 4.3. Verzweigung - Alternative

### Beispiel 1:

- Es soll das Maximum von zwei Zahlen bestimmt werden (Variablen: z1, z2 und max)
- Teilaufgabe A: Struktogramm erstellen
- Teilaufgabe B: C-Quelltext erstellen

### Beispiel 2:

- C-Quelltext zum Struktogramm erstellen
- Variablen: z1, z2, cnt1 und cnt2

| z1 > z2?             |                      |
|----------------------|----------------------|
| Ja!                  | Nein!                |
| cnt1 um eins erhöhen | cnt2 um eins erhöhen |
| cnt1 ausgeben        | cnt2 ausgeben        |



## 4.3. Verzweigung - Alternative

### Beispiel 3:

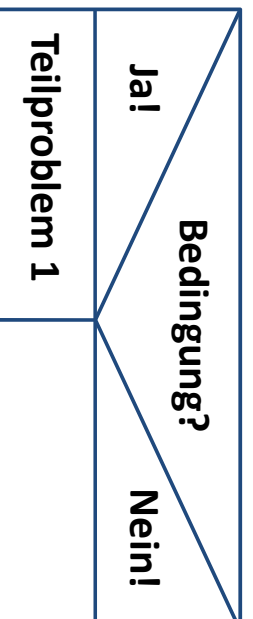
- Es soll das Maximum von drei Zahlen bestimmt werden (Variablen: z1, z2, z3 und max)
- Teilaufgabe A: Struktogramm erstellen
- Teilaufgabe B: C-Quelltext erstellen

### **Tipp:**

- Sie können das Problem mit „verschachtelten“ if-else-Anweisungen lösen:
- Fragen Sie mit einer if-else-Anweisung zunächst die erste Bedingung ab; falls diese (nicht) erfüllt ist, fragen Sie mit einer zweiten – verschachtelten – if-else-Anweisung die zweite Bedingung ab.

## 4.3. Verzweigung - Alternative

### Kontrollstruktur: bedingte Anweisung



### **Bedeutung:**

- Ist die Bedingung erfüllt, wird Teilproblem1 bearbeitet
- Andernfalls erfolgt „keine Anweisung“ (leere Anweisung)
- Entspricht einer if-Anweisung ohne „else“

## 4.3. Verzweigung - Alternative



### Umsetzung einer bedingten Anweisung in C:

```
if ( Bedingung )  
    Anweisungsblock
```

Beispiel:

| falls $x > y$ ? |                     | ja | nein |
|-----------------|---------------------|----|------|
| erhöhe $x$ um 1 | erniedrige $y$ um 1 |    |      |
| Ausgabe von $x$ |                     |    |      |

Umsetzung nach C:

```
if (  $x > y$  )  
{  
     $x = x + 1$ ;  
     $y = y - 1$ ;  
}  
printf(" $x = \%d$ ",  $x$ );
```

4. Strukturierte Programmierung und Kontrollstrukturen

21

## 4.3. Verzweigung - Alternative



### Beispiel 4 („Body Mass Index“):

- Nach Eingabe von Körpergröße  $l$  (in Metern) und Körpermasse  $m$  (in Kilogramm) soll der „Body Mass Index“ berechnet und ausgegeben werden:  $bmi = m / l^2$
- Zusätzlich soll ermittelt werden, in welche der folgenden vier Kategorien der berechnete BMI fällt:
  - BMI  $\leq 19 \rightarrow$  Untergewicht, ansonsten:
  - BMI  $\leq 25 \rightarrow$  Normalgewicht, ansonsten:
  - BMI  $\leq 30 \rightarrow$  leichtes Übergewicht, ansonsten:
  - BMI  $> 30 \rightarrow$  Übergewicht.
- Erstellen Sie zunächst ein Struktogramm und dann den C-Quelltext des Programms!

```
#include <stdio.h>          /* Beispiel 4a: BODY MASS INDEX */
int main(void)
{
    float l, m, bmi;
    printf("Groesse in Metern: "); scanf("%f", &l);
    printf("Koerpermassse in kg: "); scanf("%f", &m);
    bmi = m / (l*l);
    printf("BMI: %f\n", bmi);
    if(bmi <= 19)
    {
        printf("Untergewicht\n");
    }
    else
    {
        if(bmi <= 25)
        {
            printf("Normalgewicht\n");
        }
        else
        {
            if(bmi <= 30)
                printf("Leichtes Uebergewicht\n");
            else
                printf("Uebergewicht\n");
        }
    }
    return 0;
}
```

### 4.3. Verzweigung - Alternative



Geschachtelte if-else-Anweisungen sind oft unübersichtlich, wenn viele

Bedingungen/Fälle überprüft werden müssen – Ausweg: Mehrfachalternative

```
if ( Bedingung_1 )
    Anweisungsblock_1
else if ( Bedingung_2 )
    Anweisungsblock_2
else if
    . . .
else if ( Bedingung_n )
    Anweisungsblock_n
else
    Anweisungsblock_x
```

#### Bedeutung:

- Bedingungen werden nacheinander geprüft
- Diejenige Anweisung, bei der die Bedingung **erstmalig** erfüllt ist, wird ausgeführt – alle anderen nicht
- Ist keine Bedingung erfüllt, wird die Anweisung nach letztem else ausgeführt
- Letztes else kann aber auch entfallen – entspricht der leeren Anweisung

```
#include <stdio.h>          /* Beispiel 4b: BODY MASS INDEX */
int main(void)
{
    float l, m, bmi;
    printf("Groesse in Metern: "); scanf("%f", &l);
    printf("Koerpermasse in kg: "); scanf("%f", &m);

    bmi = m / (l*l);
    printf("BMI: %f\n", bmi);

    if(bmi <= 19)
        printf("Untergewicht\n");
    else if(bmi <= 25)
        printf("Normalgewicht\n");
    else if(bmi <= 30)
        printf("Leichtes Uebergewicht\n");
    else
        printf("Uebergewicht\n");

    return 0;
}
```

### Gliederung

## Kapitel 4 – Strukturierte Programmierung und Kontrollstrukturen

- 4.1 Strukturierte Programmierung
- 4.2 Folge - Sequenz
- 4.3 Verzweigung - Alternative
- 4.4 Bedingungen und logische Verknüpfungen**
- 4.5 Wiederholungen - Schleifen
- 4.6 Mehrfachauswahl
- 4.7 Sprunganweisungen
- 4.8 Beispiele

### Operatoren nach Funktionen geordnet:

| Funktion         | Operatoren                        |
|------------------|-----------------------------------|
| arithmetisch     | + - * / % ++ --                   |
| relational       | > >= < <= == !=                   |
| logisch          | &&    !                           |
| bitorientiert    | &   ^ ~ << >>                     |
| zeigerorientiert | & * -->                           |
| zuweisend        | = += -= *= /= %= &= ^=  = <<= >>= |
| sonstige         | , ( type ) ( ) [ ] sizeof ?: .    |

Bedingungen (zum Beispiel in if-else-Anweisungen) werden mit **relationalen Operatoren** gebildet und mit **logischen Operatoren** verknüpft.

## 4.4. Bedingungen und logische Verknüpfungen

### Beispiele für Verknüpfungen von logischen Bedingungen:

1. Maximum von 3 Zahlen z1, z2 und z3 bestimmen und der Variablen max zuweisen.
2. Bereichsprüfung: Liegt z im Bereich  $1000 \leq z \leq 2000$ ?
3. Bereichsprüfung: Liegt z im Bereich  $1 < z < 9$  und ist zugleich  $z \neq 5$ ?
4. Body Mass Index: Ist  $19 \leq \text{BMI} < 25$  (Normalgewicht)?
5. Finden Sie eine einfachere Darstellung für: „if ( !(z1 <= z2) )“

# Kapitel 4 – Strukturierte Programmierung und Kontrollstrukturen

- 4.1 Strukturierte Programmierung
- 4.2 Folge - Sequenz
- 4.3 Verzweigung - Alternative
- 4.4 Bedingungen und logische Verknüpfungen
- 4.5 Wiederholungen - Schleifen**
- 4.6 Mehrfachauswahl
- 4.7 Sprunganweisungen
- 4.8 Beispiele

4. Strukturierte Programmierung und Kontrollstrukturen

29

---

## 4.5. Wiederholungen - Schleifen

### Problem:

Es soll die Summe der Quadrate von 1 bis n berechnet werden.  
(Dazu existiert zwar auch eine geschlossene Formel, diese soll  
allerdings nicht benutzt werden!)

### Berechne:

$$\text{sum} = 1^2 + 2^2 + 3^2 + \dots + n^2 = \sum_{i=1}^n i^2$$

Der Rechner kennt allerdings weder ein Summensymbol, noch  
ein „...“. Man muss dem Rechner daher genau vorschreiben, was  
er berechnen soll – jeden einzelnen Schritt!

### Algorithmus:

- Variable sum auf 0 setzen
- Zählvariable i auf 1 setzen
- Berechne  $\text{quadrat} = i * i$
- Addiere quadrat zu sum
- Erhöhe i um 1
- Prüfe, ob i kleiner gleich n ist; falls ja, Verfahren wiederholen

### Variablen:

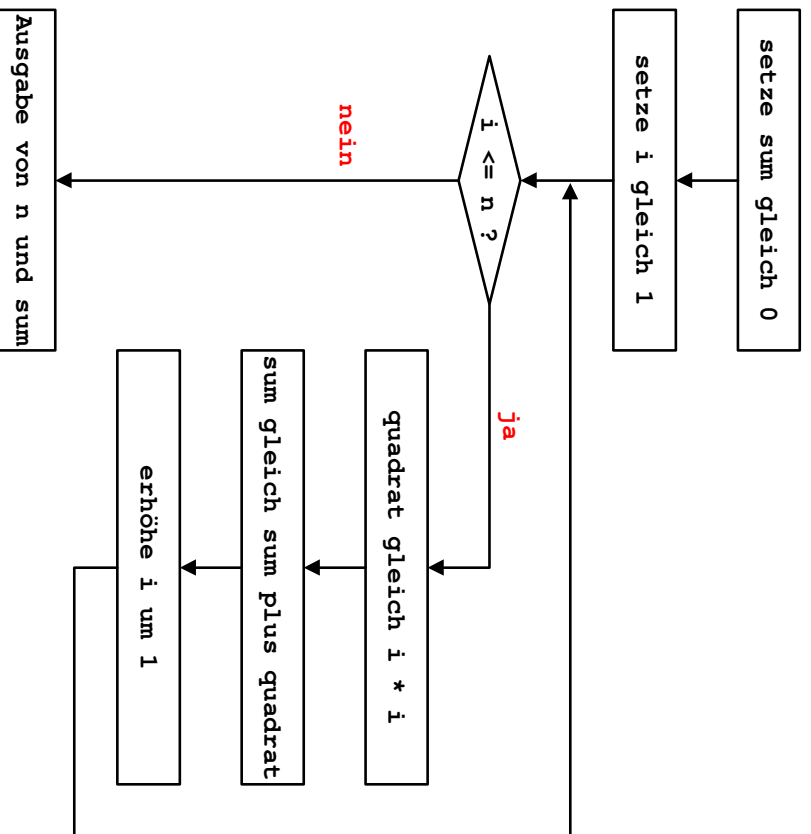
i : Zählvariable

n : Endwert

quadrat : Berechnet in jedem Durchlauf das Quadrat von i

sum : Die berechnete Quadratsumme

## 4.5. Wiederholungen - Schleifen





## 4.5. Wiederholungen - Schleifen

```
#include <stdio.h>          /* Version 1: */
int main(void)              /* Abweisende Schleife */
{
    int i, n, quadrat, sum;

    n  = 5;
    sum = 0;
    i  = 1;

    while (i <= n)
    {
        quadrat = i * i;
        sum = sum + quadrat;
        i = i + 1;
    }

    printf("Quadratsumme bis %d = %d\n", n, sum);
    return 0;
}
```

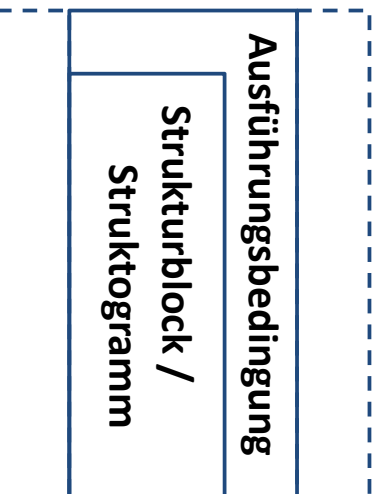
## 4.5. Wiederholungen - Schleifen

### Kontrollstruktur: abweisende Schleife

#### Bedeutung:

Ausführungsbedingung prüfen

- Ist Bedingung erfüllt, dann:
  - Strukturblock innerhalb der Schleife ausführen
  - Danach erneut prüfen
- Ist Bedingung nicht erfüllt, dann:
  - Schleife verlassen
  - Nächsten Strukturblock nach der Schleife ausführen



#### Umsetzung in C:

```
while ( Ausführungsbedingung )
    Anweisungsblock
```

### Nichtabweisende Schleife:

Bei einer **abweisenden Schleife** ist die Bedingungsprüfung am Anfang. Daher ist es ggf. möglich, dass die Schleife überhaupt nicht durchlaufen wird – die Schleife wird komplett übersprungen.

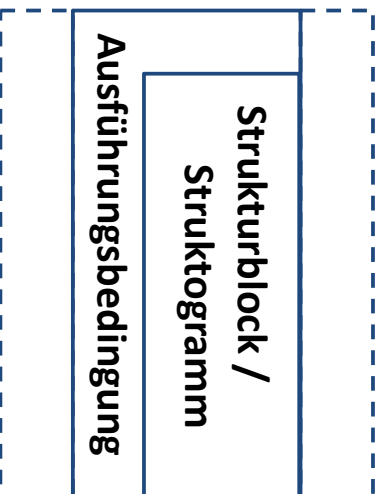
Bei manchen Problemen ist es zweckmäßiger, die Bedingungsprüfung erst am Ende eines Durchlaufs zu machen. Die Schleife wird dann auch bei einer nicht erfüllten Bedingung **wenigstens einmal** durchlaufen → nachfolgende Bedingungsprüfung oder **nichtabweisende Schleife**.

## 4.5. Wiederholungen - Schleifen

```
#include <stdio.h>      /* Version 2:
int main(void)          /* Nichtabweisende Schleife */
{
    int i, n, quadrat, sum;
    n = 5;
    sum = 0;
    i = 1;
    do
    {
        quadrat = i * i;
        sum = sum + quadrat;
        i = i + 1;
    }
    while (i <= n);
    printf("Quadratsumme bis %d = %d\n", n, sum);
    return 0;
}
```

## 4.5. Wiederholungen - Schleifen

### Kontrollstruktur: nichtabweisende Schleife



#### **Bedeutung:**

- 1) Strukturblock ausführen
- 2) Ausführungsbedingung prüfen:
  - Ist Bedingung erfüllt, Strukturblock erneut ausführen (weiter mit Schritt 1)
  - Ist Bedingung nicht erfüllt, Schleife verlassen und mit erstem Strukturblock nach der Schleife fortsetzen

#### **Umsetzung in C:**

do

**Anweisungsblock**

**while ( Ausführungsbedingung ) ;**

## 4.5. Wiederholungen - Schleifen

### **Problem:**

Es soll eine ganze Zahl x eingelesen werden. Die Eingabe ist so lange zu wiederholen, bis die eingegebene Zahl im Zahlenbereich  $50 \leq x < 100$  liegt.

- 1) Erstellen Sie ein Struktogramm zur Lösung dieser Aufgabe!
- 2) Erstellen Sie ein entsprechendes C-Programm!

### Beobachtung:

In Zählschleifen finden sich oft die folgenden drei Komponenten:  
**Initialisierung, Ausführungsbedingung, Veränderungsschritt**

```
#include <stdio.h>
int main(void)
{
    int i;
    i = 1;
    while (i <= 10)
    {
        printf("%d\n", i);
        i = i + 1;
    }
    return 0;
}
```

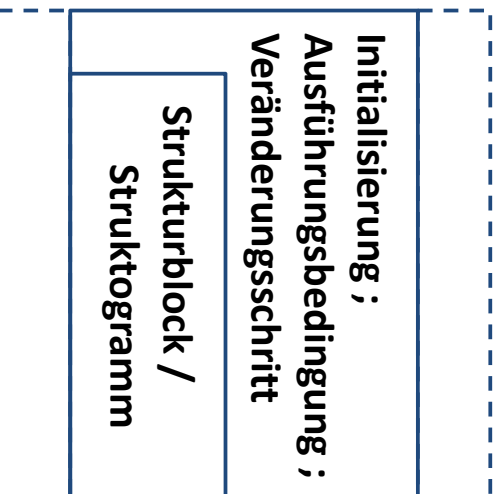
**Initialisierung**  
(einmalig, vor Beginn der Schleife)

**Ausführungsbedingung**  
(wird vor jedem Durchlauf der Schleife geprüft)

**Veränderungsschritt**  
(wird nach jedem Durchlauf ausgeführt)

## 4.5. Wiederholungen - Schleifen

### Kontrollstruktur: Zählschleife



#### **Bedeutung:**

- Die Zählschleife ist eine Sonderform der abweisenden Schleife
- Sie bietet eine kompaktere Schreibweise für die Einzelkomponenten **Initialisierung, Ausführungsbedingung und Veränderungsschritt**

### **Umsetzung in C:**

**for (initialisierung; bedingung; veränderung)**  
**Anweisungsblock**

### Problem:

Berechne die folgende Summe für ein gegebenes n:

$$\text{sum} = \frac{1}{1} + \frac{1}{2} + \frac{1}{3} + \dots + \frac{1}{n}$$

### Umsetzung in C:

```
float sum; int i; int n = 5;
sum = 0.0;
for (i = 1; i <= n; i = i + 1)
{
    sum = sum + 1.0 / i ;
}
```

4. Strukturierte Programmierung und Kontrollstrukturen

41

### Gliederung

## Kapitel 4 – Strukturierte Programmierung und Kontrollstrukturen

- 4.1 Strukturierte Programmierung
- 4.2 Folge - Sequenz
- 4.3 Verzweigung - Alternative
- 4.4 Bedingungen und logische Verknüpfungen
- 4.5 Wiederholungen - Schleifen
- 4.6 Mehrfachauswahl**
- 4.7 Sprunganweisungen
- 4.8 Beispiele

### Problem:

Schreibe ein Programm, das einen Radius  $r$  einliest und wahlweise den Kreisumfang, die Kreisfläche oder das Kugelvolumen berechnet und ausgibt.

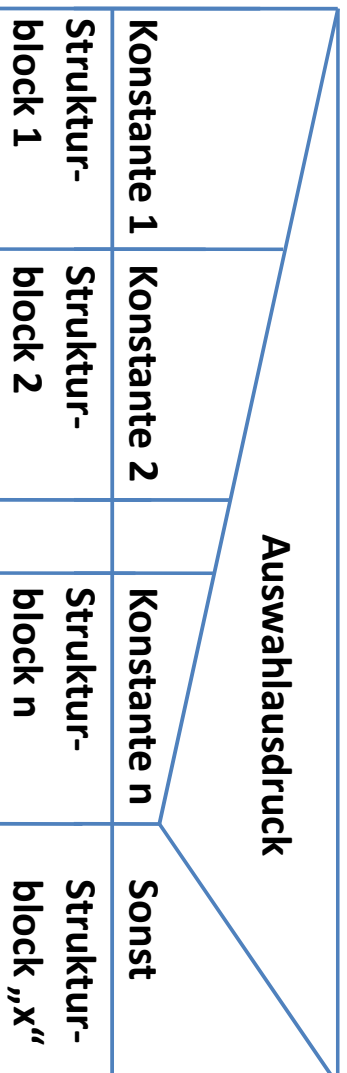
### Variablen:

|         |   |                            |           |
|---------|---|----------------------------|-----------|
| auswahl | : | 1 = Kreisumfang            |           |
|         | : | 2 = Kreisfläche            |           |
|         | : | 3 = Kugelvolumen           |           |
|         |   | andere Werte sind ungültig |           |
| r       | : | Radius                     | Typ float |
| erg     | : | Ergebnis                   | Typ float |

## 4.6. Mehrfachauswahl

```
#include <stdio.h>      /* Mehrfachauswahl: Kreis, Kugel berechnen */
int main(void)
{
    int wahl; float r, erg;
    printf("Umfang(1) -Fläche(2) -Volumen(3) ?"); scanf("%d", &wahl);
    printf("Radius ?\n"); scanf("%f", &r);
    switch(wahl)
    {
        case 1:  erg = 2.0*3.14*r;
                 printf("Umfang = %f", erg);
                 break;
        case 2:  erg = 3.14*r*r;
                 printf("Fläche = %f", erg);
                 break;
        case 3:  erg = 4.0/3.0*3.14*r*r*r;
                 printf("Volumen = %f", erg);
                 break;
        default: printf("Auswahl falsch");
    }
    printf("\nProgrammende!");
    return 0;
}
```

### Kontrollstruktur: Mehrfachauswahl



#### Bedeutung:

- 1) Auswahlausdruck (Fallabfrage) auswerten – ergibt einen Integerwert
- 2) Strukturblock ausführen, bei dem die Konstante mit dem Wert des Auswahlausdrucks übereinstimmt
- 3) Tritt keiner der aufgeführten Fälle ein, „Sonst-Block“ ausführen

Der „Sonst-Block“ kann entfallen; dann erfolgt keine Aktion, wenn der Auswahlausdruck mit keiner Konstanten übereinstimmt

**Achtung: Konstante 1, Konstante 2... müssen Integer-Konstanten sein, also keine Gleitkommazahlen und auch keine Variablen!**

## 4.6. Mehrfachauswahl

### Umsetzung in C:

```
switch ( Auswahlausdruck )
{
```

```
    case Konstante_1 : Anweisungen_1
                      break;
```

```
    case Konstante_2 : Anweisungen_2
                      break;
```

```
    . . .
```

```
    case Konstante_n : Anweisungen_n
                      break;
```

```
    default          : Anweisungen_x
}

```

**Achtung:**  
An dieser Stelle sind lediglich  
Integer-Konstanten erlaubt  
(keine Variablen, auch keine  
Bereiche)!



# Kapitel 4 – Strukturierte Programmierung und Kontrollstrukturen

- 4.1 Strukturierte Programmierung
- 4.2 Folge - Sequenz
- 4.3 Verzweigung - Alternative
- 4.4 Bedingungen und logische Verknüpfungen
- 4.5 Wiederholungen - Schleifen
- 4.6 Mehrfachauswahl
- 4.7 Sprunganweisungen**
- 4.8 Beispiele

4. Strukturierte Programmierung und Kontrollstrukturen

47

## 4.7. Sprunganweisungen

**Sprunganweisungen** bewirken, dass das Programm an einer anderen Stelle fortgesetzt wird, sie unterbrechen den linearen Ablauf de Programms.

Ein Beispiel für eine Sprunganweisung, die **break-Anweisung**, findet sich im Beispiel zur Mehrfachauswahl („Kreis, Kugel berechnen“)

- Die break-Anweisung verlässt den Bereich der switch-case-Anweisung und setzt die Programmusführung mit der ersten nachfolgenden Anweisung fort.
- Wird break vergessen, dann werden die nachfolgenden case-Blöcke ebenfalls ausgeführt!

## 4.7. Sprunganweisungen

Die break-Anweisung wird aber nicht nur in switch-case-Anweisungen eingesetzt, sondern auch bei der Programmierung von Schleifen:

### Wirkung der break-Anweisung:

- Die aktuelle for-, while-, do-while-Schleife bzw. switch-Anweisung wird sofort verlassen
- Die Programmausführung wird unmittelbar nach dem verlassenen Block (Schleife/Anweisung) fortgesetzt
- Beachte: Nur die innerste Schleife wird verlassen!

## 4.7. Sprunganweisungen

```
int i, j, k;
Anweisungen ...
for(j = 0; j < 100; j++)
{
    Anweisungen ...
    if(j == (k + 23))
        break;
    Anweisungen ...
    for(i = 0; i < 50; i++)
    {
        Anweisungen ...
        if(i == k)
            break;
        Anweisungen ...
    }
    Anweisungen ...
}
```

### Beispiel:

Verschachtelte Schleifen  
und break

# Kapitel 4 – Strukturierte Programmierung und Kontrollstrukturen

- 4.1 Strukturierte Programmierung
- 4.2 Folge - Sequenz
- 4.3 Verzweigung - Alternative
- 4.4 Bedingungen und logische Verknüpfungen
- 4.5 Wiederholungen - Schleifen
- 4.6 Mehrfachauswahl
- 4.7 Sprunganweisungen

## 4.8 Beispiele

4. Strukturierte Programmierung und Kontrollstrukturen

51

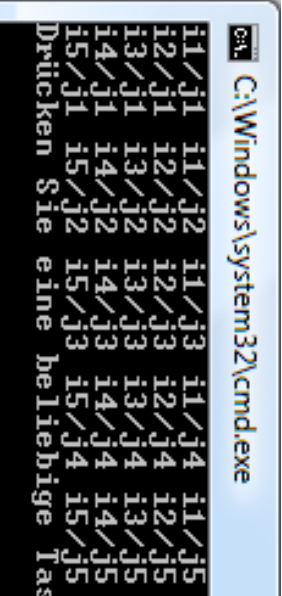
### 4.8. Beispiele

#### Beispiel 1:

- Wenn eine (äußere) Schleife wiederum eine (innere) Schleife enthält, spricht man von verschachtelten Schleifen.
- In jedem einzelnen Durchlauf der äußeren Schleife wird die komplette innere Schleife abgearbeitet.

```
#include <stdio.h>
int main(void)
{
```

```
    int i, j;
    for(i = 1; i < 6; i = i + 1)
    {
        for(j = 1; j < 6; j = j + 1)
        {
            printf("i%d/j%d \t", i, j);
        }
        printf("\n");
    }
    return 0;
}
```



```
C:\Windows\system32\cmd.exe
11/11 11/12 11/13 11/14 11/15
12/11 12/12 12/13 12/14 12/15
13/11 13/12 13/13 13/14 13/15
14/11 14/12 14/13 14/14 14/15
15/11 15/12 15/13 15/14 15/15
Drücken Sie eine beliebige Taste
```

### Beispiel 2:

- Ermitteln Sie, ob die Ziffernsumme (Quersumme) einer ganzen Zahl gerade oder ungerade ist.
- Fordern Sie den Anwender zur Eingabe der Zahl auf. Geben Sie die Zahl zur Kontrolle aus. Geben Sie die Zwischenwerte der Quersummenbildung aus.
- Nachdem Sie ausgegeben haben, ob die Quersumme gerade oder ungerade ist, verlangen Sie nach einer neuen Zahl. Durch Eingabe einer 0 soll Ihr Programm abgebrochen werden.
- Erstellen Sie zunächst ein Struktogramm. Schreiben Sie anschließend das zugehörige C-Programm.

**Anwendung zum Beispiel bei Prüfsummen:** Prüfen, ob eine vierstellige Artikelnummer gültig ist oder nicht. Dazu wird eine zusätzliche Stelle hinzugefügt, so dass die Quersumme durch 10 teilbar ist.

**12331 42716 42718**

## 4.8. Beispiele

### Teilprobleme:

- Zahl einlesen und wieder ausgeben
- Quersumme bilden
- Prüfen, ob Quersumme gerade oder ungerade ist
- Ergebnis ausgeben
- Neue Zahl einlesen und wieder ausgeben
- Abbruchbedingung prüfen → Abbruch bzw. Wiederholung

**Quersumme bilden:** 4613 → 14

*alle Ziffern addieren – aber wie bekommt man die Ziffern?*  
letzte Ziffer: Rest bei Division durch 10 (Modulo-Operator!)  
neue Zahl: alte Zahl / 10 (Integer-Division, Rest abschneiden!)

**Quersumme gerade oder ungerade:**

quersumme % 2      == 0, gerade      == 1, ungerade

**Variablen:**

zahl (eingeliesene Ziffer), qsumme (Quersumme), lziffer (letzte Ziffer)

|                                                                       |                                    |
|-----------------------------------------------------------------------|------------------------------------|
| Auforderung zur Eingabe von zahl                                      |                                    |
| Einlesen von zahl                                                     |                                    |
| Kontrollausgabe von zahl                                              |                                    |
| Initialisierung qsumme                                                |                                    |
| solange zahl ungleich 0                                               |                                    |
| ermittle letzte Ziffer von zahl                                       |                                    |
| addiere diese Ziffer zu qsumme                                        |                                    |
| verkürze zahl um die letzte Ziffer                                    |                                    |
| Ausgabe von zahl und qsumme                                           |                                    |
| <div> <div>qsomme gerade ?</div> <div>ja</div> <div>nein</div> </div> |                                    |
| Ausgabe :<br>"Quersumme gerade"                                       | Ausgabe :<br>"Quersumme ungerade " |
| Auforderung zur Eingabe von zahl                                      |                                    |
| Einlesen von zahl                                                     |                                    |
| Kontrollausgabe von zahl                                              |                                    |
| wiederhole, solange zahl ungleich 0 ist                               |                                    |

## Struktogramm

## Kapitel 5

# Datentypen und Operatoren

1

---

### Gliederung

## Kapitel 5 – Datentypen und Operatoren

- 5.1 Elementare Datentypen**
- 5.2 Symbolische Konstanten
- 5.3 Typumwandlungen
- 5.4 Operatoren

**Elementare Datentypen** (int, float usw.) sind bereits in der Sprache vorgegeben und es gibt Operationen für diese Datentypen.

**Zusammengesetzte Datentypen** werden vom Programmierer definiert, zum Beispiel:

- um komplexe Zahlen darzustellen  
(Kombination zweier float-Zahlen → Addition ist komplizierter),
- um einen Studenten zu beschreiben  
(setzt sich ebenfalls aus elementaren Datentypen zusammen).

### Eigenschaften eines Datentyps:

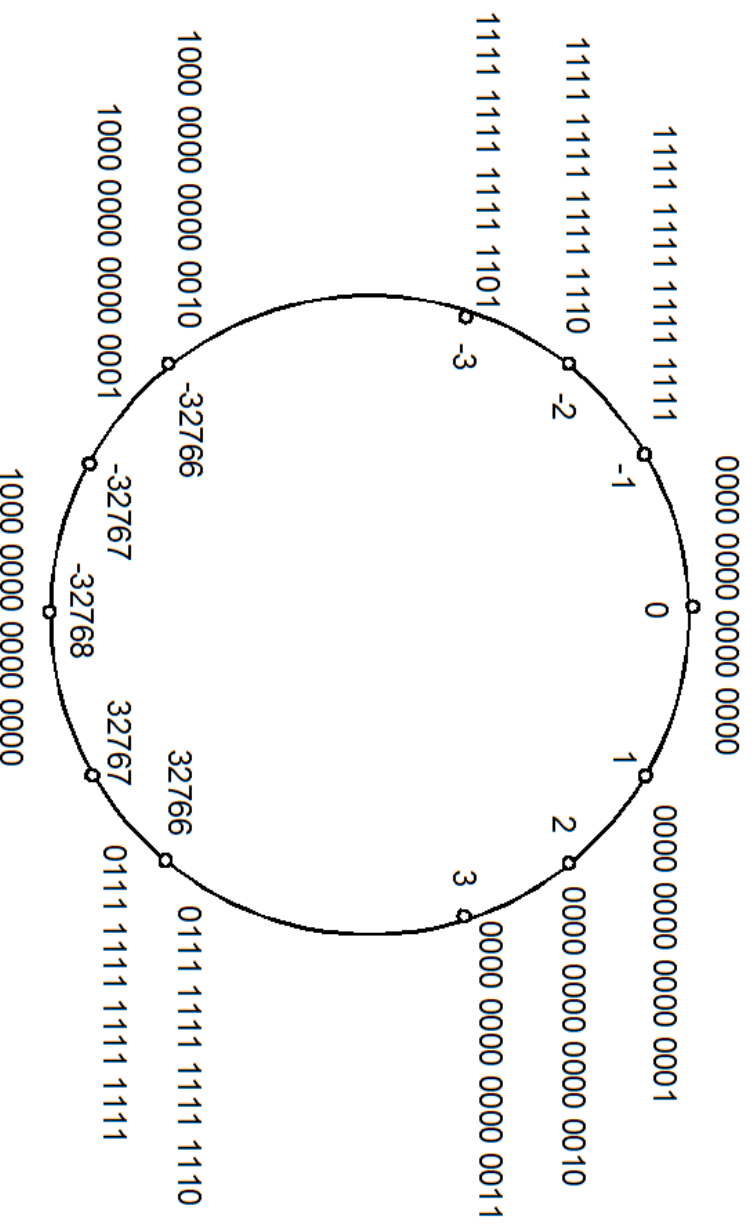
- Wertebereich, Nachkommastellen (bei Gleitkommazahlen)
- Speicherplatzbedarf
- Interne Darstellung / Speicherung
- Gültige Operationen

5. Datentypen und Operatoren

3

## 5.1. Elementare Datentypen

### Ganze Zahlen mit Vorzeichen (a):



5. Datentypen und Operatoren

4

### Ganze Zahlen mit Vorzeichen (b):

Neben dem Datentyp `int` gibt es weitere Typen zur Darstellung vorzeichenbehafteter ganze Zahlen. Diese decken unterschiedliche Wertebereiche ab (Kompromiss: Speicherplatz/Wertebereich/Rechenzeit):

|                        |                           |
|------------------------|---------------------------|
| <code>short</code>     | <code>short i;</code>     |
| <code>int</code>       | <code>int i;</code>       |
| <code>long</code>      | <code>long i;</code>      |
| <code>long long</code> | <code>long long i;</code> |

Zahlenbereich bei n Bit:  $(-2^{n-1}) \dots (+2^{n-1} - 1)$

|                              |   |                                          |
|------------------------------|---|------------------------------------------|
| <code>n = 16, 32, 64</code>  | - | <code>2, 4, 8 Bytes Speicherplatz</code> |
| <code>positive Zahlen</code> | : | <code>höchstwertiges Bit 0</code>        |
| <code>negative Zahlen</code> | : | <code>höchstwertiges Bit 1</code>        |

5. Datentypen und Operatoren

5

## 5.1. Elementare Datentypen

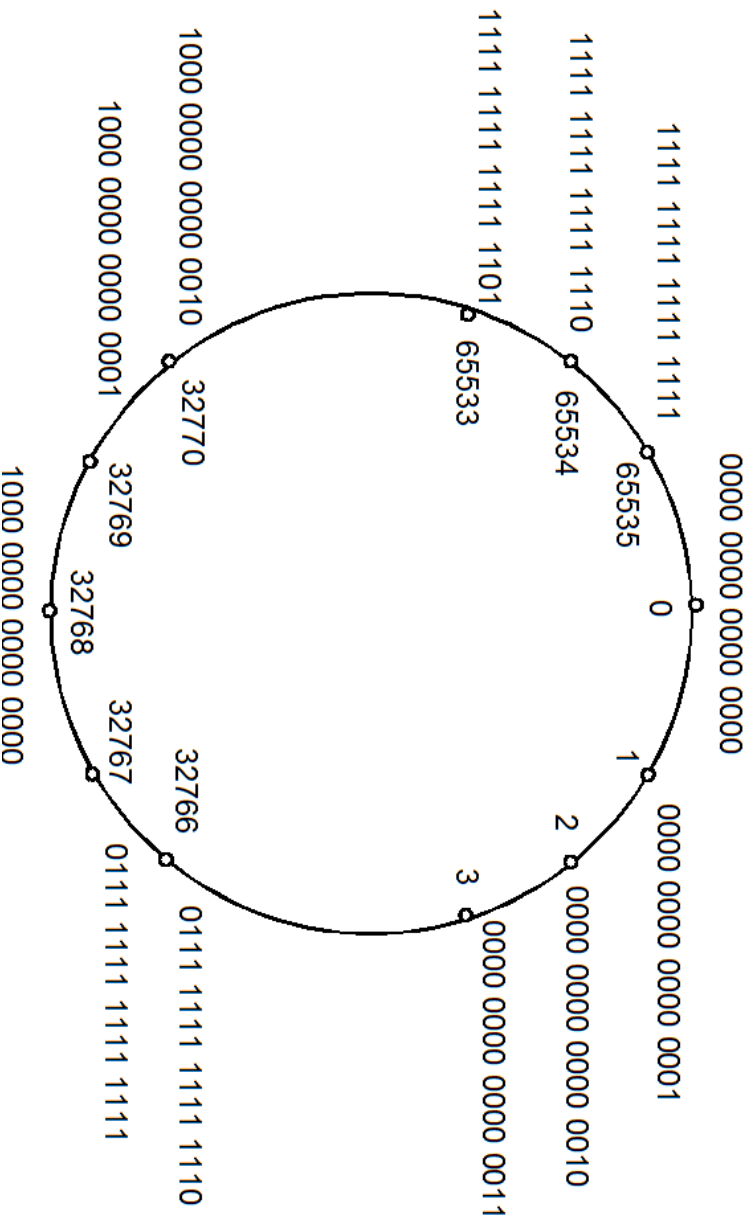
### Ganze Zahlen mit Vorzeichen (c):

| Größe in Bytes | Linux/GCC | LCC-WIN32 | Visual C++ |
|----------------|-----------|-----------|------------|
| short          | 2         | 2         | 2          |
| int            | 4         | 4         | 4          |
| long           | 4         | 4         | 4          |
| long long      | 8         | 8         | 8          |

| Größe in Bytes  | Wertebereich                                        |
|-----------------|-----------------------------------------------------|
| 2 Byte / 16 Bit | -32.768 ... +32.767                                 |
| 4 Byte / 32 Bit | -2.147.483.648 ... +2.147.483.647                   |
| 8 Byte / 64 Bit | -9,2 × 10 <sup>18</sup> ... +9,2 × 10 <sup>18</sup> |



### Vorzeichenlose ganze Zahlen (a):



5. Datentypen und Operatoren

7

## 5.1. Elementare Datentypen

### Vorzeichenlose ganze Zahlen (b):

|                    |                       |
|--------------------|-----------------------|
| unsigned short     | unsigned short i;     |
| unsigned int       | unsigned int i;       |
| unsigned long      | unsigned long i;      |
| unsigned long long | unsigned long long i; |

```
#include <stdio.h>
int main(void)
```

```
{
    unsigned short    s = -1;
    unsigned int      i = -1;
    unsigned long long l = -1;
    printf("%d, %x \n", sizeof(s), s);
    printf("%d, %x \n", sizeof(i), i);
    printf("%d, %lx\n", sizeof(l), l);
    return 0;
}
```

**Wie lautet die  
Ausgabe dieses  
Programms...?**

### Vorzeichenlose ganze Zahlen (c):

| Größe in Bytes     | Linux/GCC | LCC-WIN32 | Visual C++ |
|--------------------|-----------|-----------|------------|
| unsigned short     | 2         | 2         | 2          |
| unsigned int       | 4         | 4         | 4          |
| unsigned long      | 4         | 4         | 4          |
| unsigned long long | 8         | 8         | 8          |

| Größe in Bytes  | Wertebereich                |
|-----------------|-----------------------------|
| 2 Byte / 16 Bit | 0 ... 65.535                |
| 4 Byte / 32 Bit | 0 ... 4.294.967.295         |
| 8 Byte / 64 Bit | 0 ... $18,4 \times 10^{18}$ |

## 5. Datentypen und Operatoren

9

## 5.1. Elementare Datentypen

### Fließkommazahlen, Gleitkommazahlen (a):

Fließkommazahlen werden benötigt für:

- Sehr große und sehr kleine Zahlen
- Zahlen mit Nachkommastellen

Fließkommazahlen werden **völlig anders behandelt** als ganze Zahlen. Für jede Fließkommazahl werden 32 oder 64 Bit Speicherplatz benötigt. Eine Fließkommazahl wird dabei als Kombination von **Vorzeichen, Exponent und Mantisse** gespeichert.

#### Typen:

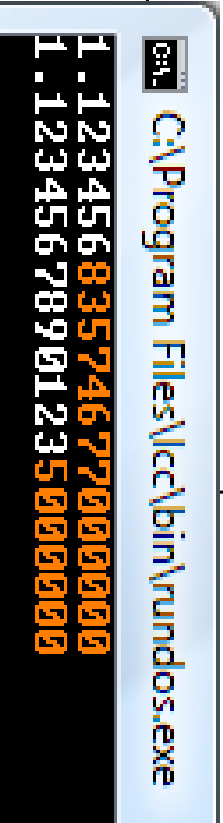
**float** einfache Genauigkeit (4 Byte / 32 Bit)  
Zahlenbereich (jeweils pos./neg.)  $1,2 \times 10^{-38}$  ...  $3,4 \times 10^{+38}$

**double** doppelte Genauigkeit (8 Byte / 64 Bit)  
Zahlenbereich (jeweils pos./neg.)  $2,2 \times 10^{-308}$  ...  $1,8 \times 10^{+308}$

### Fließkommazahlen, Gleitkommazahlen (b):

Bei der Arbeit mit Fließkommazahlen ist deren **begrenzte Genauigkeit** zu beachten! Beim Datentyp float werden 6-7 signifikante Stellen berücksichtigt, bei double sind es 15-16 Stellen.

```
#include <stdio.h>
int main(void)
{
    float  f = 1.1234567890123456789;
    double d = 1.1234567890123456789;
    printf("%.20f\n%.20f\n", f, d);
    return 0;
}
```



```
C:\Program Files\Icc\bin\rundos.exe
1.12345683574677000000
1.12345678901235000000
```

5. Datentypen und Operatoren

11

## 5.1. Elementare Datentypen

### Fließkommazahlen, Gleitkommazahlen (c):

```
/* 7.000.000 x 1/7 berechnen */
#include <stdio.h>
int main(void)
{
```

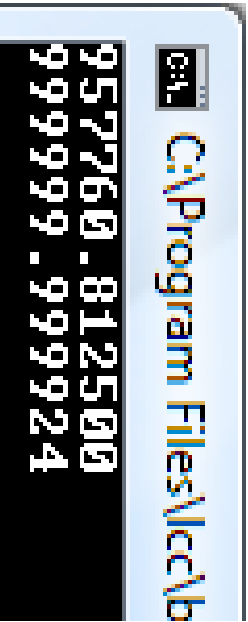
**Achtung: Rundungsfehler  
können sich aufsummieren!**

```
    float  f = 1.0 / 7.0, fsum = 0;
    double d = 1.0 / 7.0, dsum = 0;
```

```
    long l;
    for(l = 1; l <= 7000000; l = l + 1)
```

```
    {
        fsum = fsum + f;
        dsum = dsum + d;
```

```
    }
    printf("%.f\n", fsum);
    printf("%.f\n", dsum);
    return 0;
}
```



```
C:\Program Files\Icc\b
957760.812500
999999.999924
```

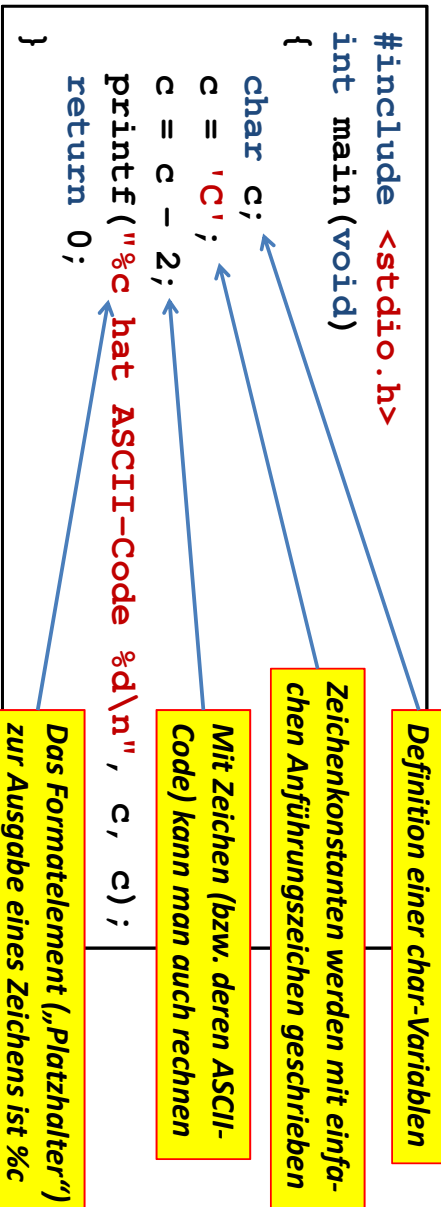
5. Datentypen und Operatoren

12

## 5.1. Elementare Datentypen

### Buchstaben, Ziffern, Sonderzeichen... (a):

Um einzelne Zeichen zu speichern gibt es einen eigenen Datentyp **char** mit einer Größe von 8 Bit (1 Byte). Zur Bearbeitung von Buchstaben, Ziffern und Sonderzeichen wird dabei in der Regel ein erweiterter ASCII-Code benutzt (z. B. ISO-Latin1).

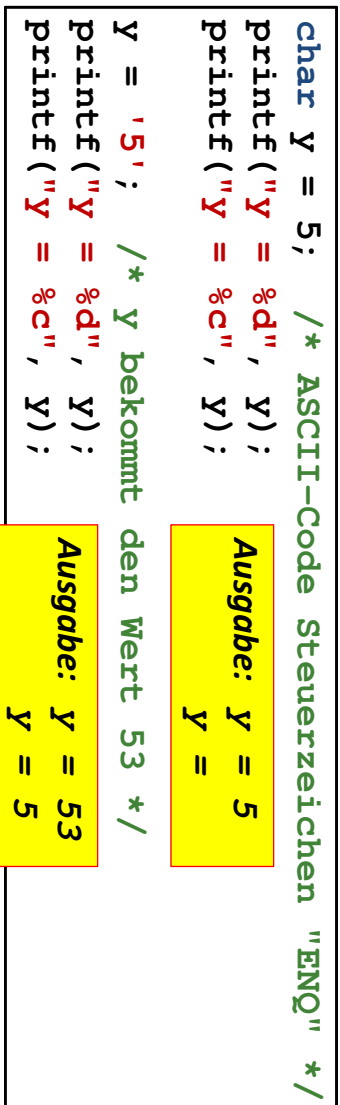


5. Datentypen und Operatoren

13

## 5.1. Elementare Datentypen

### Buchstaben, Ziffern, Sonderzeichen... (b):



### Beispiele:

- 1) Prüfen, ob char-Variable gleich 'j' ist
- 2) Prüfen, ob char-Variable gleich 'i' oder 'j' ist
- 3) Prüfen, ob char-Variable Großbuchstaben enthält

# Kapitel 5 – Datentypen und Operatoren

|     |                               |
|-----|-------------------------------|
| 5.1 | Elementare Datentypen         |
| 5.2 | <b>Symbolische Konstanten</b> |
| 5.3 | Typumwandlungen               |
| 5.4 | Operatoren                    |

## 5. Datentypen und Operatoren

15

### 5.2. Symbolische Konstanten

**Symbolische Konstanten** sind Konstanten, die einen Namen besetzen. Meist werden sie am Programmmanfang definiert; dies ist allerdings nicht zwingend erforderlich.

- Die Anweisung **#define** definiert eine symbolische Konstante (gefolgt von Name und Wert der Konstanten)
- Symbolische Konstanten müssen auf jeden Fall vor der ersten Verwendung definiert werden.
- Konvention: **Namen in Großbuchstaben** schreiben

#### Beispiele:

```
#define PI 3.14159265
#define BAUTEIL_EINZELPREIS 10.0
#define BEARBEITER "Tom"
```

## 5. Datentypen und Operatoren

16

## 5.2. Symbolische Konstanten

```
#include <stdio.h>
#define PI 3.14159265

int main(void)
{
    int wahl; float r, erg;
    printf("Umfang(1) -Flaeche(2) -Volumen(3) ?"); scanf("%d", &wahl);
    printf("Radius ?\n"); scanf("%f", &r);
    switch(wahl)
    {
        case 1:  erg = 2.0*PI*r;
                 printf("Umfang = %f", erg);
                 break;
        case 2:  erg = PI*r*r;
                 printf("Flaeche = %f", erg);
                 break;
        case 3:  erg = 4.0/3.0*PI*r*r*r;
                 printf("Volumen = %f", erg);
                 break;
        default: printf("Auswahl falsch");
    }
    return 0;
}
```

5. Datentypen und Operatoren

17

**Symbolische Konstanten**  
erhöhen die Lesbarkeit  
eines Programms. Sie  
erleichtern außerdem  
nachträgliche Änderun-  
gen des Quelltextes.

## 5.2. Symbolische Konstanten

Symbolische Konstanten werden häufig in **Include-Dateien** (Header-Dateien) aufgelistet. Solche Dateien können leicht von anderen Programmen (weiter-)verwendet werden. Viele Include-Dateien werden schon vom Compiler-Hersteller mitgeliefert.

### Beispiel: Ausschnitt aus der Include-Datei math.h

```
...
/* Useful constants. */
#define M_E      2.7182818284590452354
#define M_LN2    0.69314718055994530942
#define M_LN10   2.30258509299404568402
#define M_PI     3.14159265358979323846
#define M_PI_2   1.57079632679489661923
...
```

```
#define _USE_MATH_DEFINES
#include <math.h>
#include <stdio.h>
int main(void)
{
    printf("%f \n", M_PI);
    printf("%f \n", M_E);
    return 0;
}
```

Fehlt diese Definition, werden bei manchen Compilern die Konstanten  $M\_PI$ ,  $M\_E$  (usw.) nicht erkannt!

Der Inhalt der Datei `math.h` wird gelesen, wenn das C-Programm kompiliert wird.

Alle Konstanten in der Datei `math.h` können jetzt im Programm verwendet werden.

```
cmd C:\Program Files\cc\bin\rundos.exe
3.141593
2.718282
```

5. Datentypen und Operatoren

19

## Gliederung

# Kapitel 5 – Datentypen und Operatoren

- 5.1 Elementare Datentypen
- 5.2 Symbolische Konstanten
- 5.3 Typumwandlungen
- 5.4 Operatoren

**Im Rechner werden ganze Zahlen und Fließkommazahlen völlig unterschiedlich verarbeitet.**

- Darf man einfach einer Fließkommavariablen den Wert einer Integer-Variablen zuweisen?
- Ist das Umgekehrte ebenfalls möglich?
- Was passiert mit den Nachkommastellen einer Fließkommazahl, wenn man sie einer Integer-Zahl zuweist?
- Welche anderen Probleme können auftreten?



5. Datentypen und Operatoren

21

## 5.3. Typumwandlungen

### Implizite Typumwandlung:

Bei der impliziten Typumwandlung wird die Umwandlung vom Programmierer nicht „ausdrücklich verlangt“. Sie wird vom Compiler automatisch anhand der Datentypen von Variablen und Ausdrücken erkannt und „implizit“ durchgeführt

```
int i1, i2;  
double d1, d2, d3, d4;
```

```
i1 = 3;  
d1 = i1 / 4;  
d2 = i1 / 4.0;  
d3 = 7.6;  
d4 = 3.5;  
i2 = d3 + d4;
```

**Welche Werte haben die Variablen  
jeweils nach der Zuweisung?**

5. Datentypen und Operatoren

22



### Explizite Typumwandlung:

Anders als bei der impliziten Typumwandlung wird die explizite Typumwandlung im Quelltext angegeben. Es gilt folgende Syntax:  
(gewünschter Typ) Ausdruck

```
int i1, i2, i3;  
double d1, d2, d3, d4;  
i1 = 3;  
d1 = (double)i1 / 4;  
d2 = i1 / (double)4;  
d3 = (double)(i1 / 4);  
d4 = 1.75;  
i2 = (int)(d4 + d4);  
i3 = (int)d4 + (int)d4;
```

Welche Werte haben die Variablen  
jeweils nach der Zuweisung?

5. Datentypen und Operatoren

23

## Gliederung

# Kapitel 5 – Datentypen und Operatoren

- 5.1 Elementare Datentypen
- 5.2 Symbolische Konstanten
- 5.3 Typumwandlungen
- 5.4 Operatoren

## Operatoren nach Funktionen geordnet:

| Funktion         | Operatoren                         |
|------------------|------------------------------------|
| arithmetisch     | + - * / % ++ --                    |
| relational       | > >= < <= == !=                    |
| logisch          | &&    !                            |
| bitorientiert    | &   ^ ~ << >>                      |
| zeigerorientiert | & * ->                             |
| zuweisend        | = += -= *= /= %= &= ^=  = <<= >>=  |
| sonstige         | , (type) () [] sizeof sizeof ? : . |

## 5.4. Operatoren

### Arithmetische Operatoren:

- + - \* / Addition, Subtraktion, Multiplikation, Division
- % Modulo-Operator (Rest einer Integer-Division)
- ++ -- Inkrement-, Dekrement-Operatoren (Wert einer Variablen um 1 erhöhen, erniedrigen)

Inkrement-Operatoren können als Präfix-(++a) oder als Postfix-Operatoren (a++) angewendet werden. Welcher Unterschied besteht zwischen beiden Varianten?

```
int x, y, zahl;
zahl = 5;
++zahl;
zahl++;
x = ++zahl;
y = zahl++;
```

Welche Werte haben die Variablen jeweils nach der Ausführung dieser Programmzeilen?

### Relationale Operatoren:

> >= < <      größer, größer/gleich, kleiner/gleich, kleiner  
==      Vergleich auf Gleichheit  
!=      Vergleich auf Ungleichheit

### Logische Operatoren:

&& ||      Und- bzw. Oder-Verknüpfung  
!      Negation

```
if ( (x >= 10) && (x <= 20) )  
    printf("x im Bereich 10...20");  
  
if ( !(x == y) )  
    printf("x nicht gleich y");
```

## 5.4. Operatoren

### Zuweisende Operatoren:

=      Zuweisungsoperator (keine math. Gleichheit)  
+= -=      Kurzschreibweisen für Addition, Subtraktion  
\*= /=      Kurzschreibweisen für Multiplikation, Division  
%=      Kurzschreibweise für Modulo-Operator

```
zahl += 10      zahl = zahl + 10  
zahl %= 10      zahl = zahl % 10
```

### Inkrementierung einer Integer-Zahl:

```
zahl = zahl + 1      zahl += 1  
zahl++      ++zahl
```

### Sonstige Operatoren:

, Aufzählungsoperator zur Verkettung von Variablen oder Ausdrücken, z. B. in einer for-Anweisung  
sizeof() Dieser „Operator“ liefert die Größe (in Bytes) einer Variablen oder eines Datentyps.

```
int a, b;
for (k=0, j=2; k<=100; k++, i+=7)
...
```

```
i = sizeof(short);
long l;
i = sizeof(l);
```

Diagramm: Ein blauer Pfeil zeigt von `sizeof(short)` zu einem gelben Kasten mit `sizeof(short) → 2`. Ein weiterer blauer Pfeil zeigt von `sizeof(l)` zu einem gelben Kasten mit `sizeof(l) → 4`.

### 5. Datentypen und Operatoren

29

### Operator

|     |     |    |     |
|-----|-----|----|-----|
| ( ) | [ ] | -> | .   |
| !   | ~   | ++ | --  |
| *   | /   | %  |     |
| +   | -   |    |     |
| <<  | >>  |    |     |
| <   | <=  | >  | >=  |
| ==  | !=  |    |     |
| &   |     |    |     |
| ^   |     |    |     |
|     |     |    |     |
| &&  |     |    |     |
|     |     |    |     |
| ?:  |     |    |     |
| =   | +=  | -= | *=  |
|     |     |    | /=  |
|     |     |    | %=  |
|     |     |    | &=  |
|     |     |    | ^=  |
|     |     |    | =   |
|     |     |    | <<= |
|     |     |    | >>= |
|     |     |    | ,   |

**Operatoren  
nach Priorität  
geordnet**

30

# Kapitel 6

## Funktionen

1

### Gliederung

## Kapitel 6 – Funktionen

- 6.1 Einleitung**
- 6.2 Übergabeparameter beim Funktionsaufruf
- 6.3 Aufbau einer Funktion
- 6.4 Einfache Beispiele
- 6.5 Beispiel: Taschenrechner
- 6.6 Standardfunktionen
- 6.7 Lokale und globale Variablen
- 6.8 Anwendung globaler Variablen

**Funktionen** werden verwendet, um

- Teilaufgaben zu bearbeiten, die häufig vorkommen,
- große Programme in kleine, übersichtliche Teile zu unterteilen.

C-Programme bestehen mindestens aus einer einzelnen Funktion, der Funktion **main**. Mit dieser Funktion beginnt die Ausführung des Programms.

**Beispiel:** Berechne  $y = x^n$  für vorgegebene  $x$  und  $n$

```
y = 1.0
for (i = 1; i <= n; i++)
{
    y = y * x;
}
```

**Sollte diese Potenz öfters  
berechnet werden, müsste  
dieser Programmtail ständig  
wiederholt werden!**

6. Funktionen

3

### 6.1. Einleitung

Auslagerung der Teilaufgabe „Potenz berechnen“ in eine Funktion:

- Eingabe: Werte von Basis ( $x$ ) und Exponent ( $n$ )
- Ausgabe: Wert der  $n$ -ten Potenz

|                                                                                                                                                                                                                    |                                                                                                                                                              |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <pre>#include &lt;stdio.h&gt; float power(float x, int k);  int main(void) {     float x1, x2, z, t;     int n = 4;     x1 = 3.0;     z = power(x1, n);     x2 = 3.75;     t = power(x2, 5);     return 0; }</pre> | <pre>float power(float x, int k) {     int i;     float y;     y = 1.0;     for (i = 1; i &lt;= k; i++)     {         y = y * x;     }     return y; }</pre> |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|

6. Funktionen

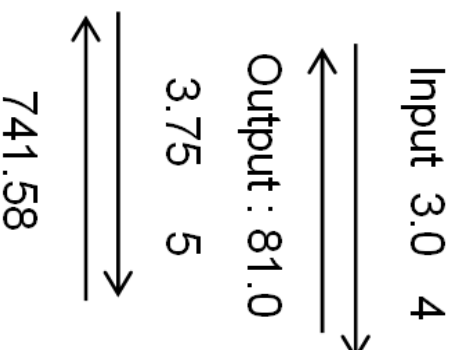
4

### Datenaustausch zwischen Hauptprogramm und Funktion:

**main :**

```
x1 = 3.0;  
n = 4;  
z = power(x1, n);  
...  
t = power(3.75, 5);
```

**power :**



6. Funktionen

5

## Gliederung

# Kapitel 6 – Funktionen

## 6.1 Einleitung

## 6.2 Übergabeparameter beim Funktionsaufruf

## 6.3 Aufbau einer Funktion

## 6.4 Einfache Beispiele

## 6.5 Beispiel: Taschenrechner

## 6.6 Standardfunktionen

## 6.7 Lokale und globale Variablen

## 6.8 Anwendung globaler Variablen

### Beim Start des Programms passiert Folgendes:

- Es wird immer zuerst die Funktion main aufgerufen.
- Die Zeilen in main werden der Reihe nach abgearbeitet.
- In der Zeile `z = power(x1, n)` ; wird die Funktion main verlassen. Es wird Speicherplatz für die **lokalen Variablen** x und k der Funktion power bereitgestellt; dann werden die **Werte kopiert** von x1 nach x bzw. von n nach k.
- Die Funktion power wird abgearbeitet.
- Bei der Anweisung `return y`; wird die Funktion power verlassen und der Wert von y wird der linken Seite beim Funktionsaufruf (hier z) zugewiesen.
- Schließlich wird die Funktion main fortgesetzt.

### Gliederung

## Kapitel 6 – Funktionen

### 6.1 Einleitung

### 6.2 Übergabeparameter beim Funktionsaufruf

### 6.3 Aufbau einer Funktion

### 6.4 Einfache Beispiele

### 6.5 Beispiel: Taschenrechner

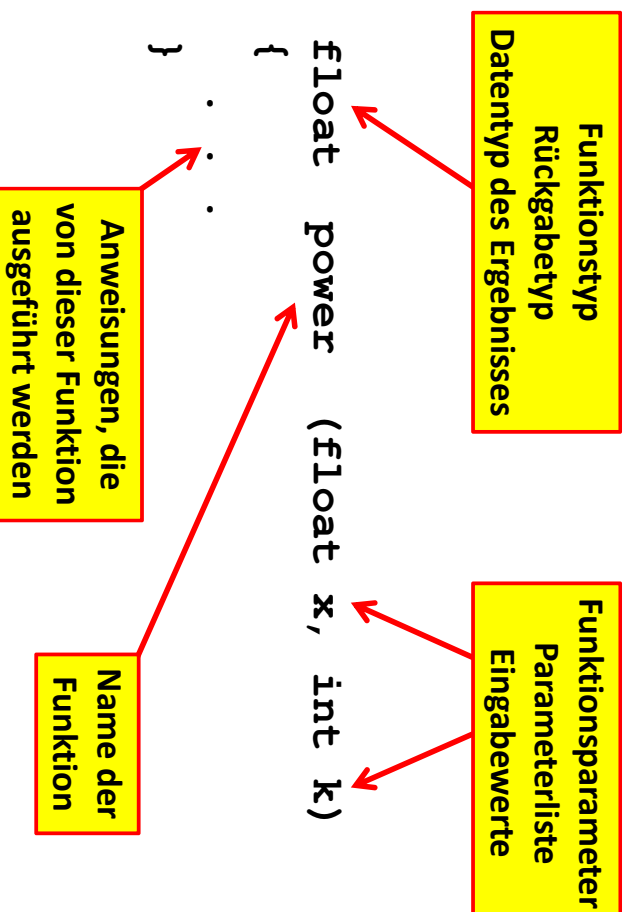
### 6.6 Standardfunktionen

### 6.7 Lokale und globale Variablen

### 6.8 Anwendung globaler Variablen



### Aufbau einer Funktionsdefinition:



6. Funktionen

9

## 6.3. Aufbau einer Funktion

### Funktionsname:

- Es gelten die gleichen Regeln wie für Variablennamen.
- *Der Name einer Funktion sollte etwas mit der Aufgabe zu tun haben, die von der Funktion erledigt wird!*

### Funktionsparameter:

- Funktionsparameter sind diejenigen Werte, die die Funktion von außen (vom aufrufenden Programm) benötigt.
- Datentypen, Namen, Reihenfolge festlegen – **formale Parameter**.
- **z = power(x1, n);** – x1 und n heißen **aktuelle Parameter**.
- Erst beim Funktionsaufruf (während der Laufzeit des Programms) wird Speicherplatz für die Parameter reserviert.
- Parameter dürfen nur innerhalb der Funktion verwendet werden (sog. **lokale Variablen**).
- **void** („nichts, leer“), falls keine Aufrufparameter vorhanden sind.

### Funktionstyp, Rückgabewert der Funktion:

- Funktionstyp und Datentyp des Rückgabewerts, der in der **return-Anweisung** zurückgegeben wird, müssen übereinstimmen.
- Alle Datentypen sind erlaubt.
- Funktionstyp **void** wird für Funktionen ohne Rückgabewert verwendet.

### Rücksprung, return-Anweisung:

- Mit der return-Anweisung wird die Funktion verlassen – es erfolgt ein Rücksprung zum aufrufenden Programm.
- Beispiele: **return y;**      **return y\*y + 3.16;**
- Mehrere return-Anweisungen in einer Funktion möglich.
- Rücksprung erfolgt ebenfalls, wenn das Funktionsende erreicht wird (nur sinnvoll, falls Funktionstyp void verwendet wird).
- In der Funktion main bewirkt die return-Anweisung das Programmende; der Wert kann vom Betriebssystem ausgewertet werden.

## 6.3. Aufbau einer Funktion

### Deklaration:

- Jede Funktion muss vor ihrer Verwendung **deklariert** werden.
- Der sog. **Funktionsprototyp** legt die Schnittstelle zum Aufruf der Funktion fest (Name der Funktion; Datentypen, Anzahl und Reihenfolge der Übergabeparameter).
- Die Funktionsdeklaration (bzw. der Funktionsprototyp) sieht aus wie die erste Zeile der Funktionsdefinition – sie wird allerdings mit einem Semikolon abgeschlossen.
- Beispiel: **float power(float x, int k);**

### Funktion main:

- Die Funktion main wird beim Start des Programms automatisch aufgerufen.
- Gültige Varianten (lt. C-Standard):

```
int main (void)
int main (int argc, char *argv[])
```

# Kapitel 6 – Funktionen

## 6.1 Einleitung

## 6.2 Übergabeparameter beim Funktionsaufruf

## 6.3 Aufbau einer Funktion

## 6.4 Einfache Beispiele

## 6.5 Beispiel: Taschenrechner

## 6.6 Standardfunktionen

## 6.7 Lokale und globale Variablen

## 6.8 Anwendung globaler Variablen

6. Funktionen

13

## 6.4. Einfache Beispiele

### Beispiel 1: Minimum von 2 ganzen Zahlen bestimmen

- Aufrufparameter: zwei Integerzahlen
- Rückgabewert: Integerzahl
- Funktionsprototyp: `int imin(int a, int b);`

#include &lt;stdio.h&gt;

`int imin(int a, int b);``int main(void)`

{

`int i, j, k;``i = 3;``j = 7;``k = imin(i, j);``printf("Min = %d\n", k);``k = imin(i, 234);``printf("Min = %d\n", k);``return 0;`

}

Deklaration von imin  
(Funktionsprototyp)

Aufruf der Funktion imin

6. Funktionen

14

### Beispiel 2: Minimum von zwei Fließkommazahlen

- Aufrufparameter: zwei Fließkommazahlen (float oder double)
- Rückgabewert: Fließkommazahl
- Funktionsprototyp: `float imin(float a, float b);`  
oder: `double imin(double a, double b);`

### Beispiel 3: Minimum von 2 ganzen Zahlen, kein Rückgabewert

- Die Funktion soll das Minimum ermitteln und auch ausgeben
- Aufrufparameter: zwei Integerzahlen
- Rückgabewert: void
- Funktionsprototyp: `void imin(int a, int b);`

## Gliederung

# Kapitel 6 – Funktionen

## 6.1 Einleitung

## 6.2 Übergabeparameter beim Funktionsaufruf

## 6.3 Aufbau einer Funktion

## 6.4 Einfache Beispiele

## 6.5 Beispiel: Taschenrechner

## 6.6 Standardfunktionen

## 6.7 Lokale und globale Variablen

## 6.8 Anwendung globaler Variablen

### Aufgabe:

Es soll ein einfacher Taschenrechner mit zwei Funktionen erstellt werden. Der Taschenrechner kann zwei Integerzahlen multiplizieren und eine Zahl, die dezimal eingegeben wurde, in hexadezimaler Form wieder ausgeben. Schreiben Sie ein C-Programm, das folgende Aufgaben erfüllt: Der Anwender wird aufgefordert eine Taschenrechnerfunktion auszuwählen. Nach der Ausführung dieser Funktion kann eine weitere Funktion ausgewählt oder das Programm beendet werden.

#### Einfacher Taschenrechner

(0) Beenden  
(1) Multiplikation  
(2) Hexadezimalzahl  
Bitte wählen Sie: \_

#### Multiplikation

Erste Zahl: \_  
Zweite Zahl: \_  
Produkt \_ \* \_ = \_

#### Hexadezimalzahl

Geben Sie eine Dezimalzahl ein: \_  
Dezimal \_ entspricht \_ Hexadezimal

6. Funktionen

17

## 6.5. Taschenrechner

### Strukturierte Programmierung

- Schrittweise Verfeinerung
- Größeres Problem in kleinere Teilprobleme zerlegen
- Teilprobleme gegebenenfalls wieder zerlegen
- Funktionen helfen, größere Probleme zu zerlegen; jede Funktion bearbeitet ein definiertes, einfaches Teilproblem
- Beschränkung auf 3 einfache Kontrollstrukturen:

1) Folge      **anweisung1;**  
                  **anweisung2;**

2) Alternative      **if else**  
                          **switch**

3) Wiederholung      **while**      **for**  
                          **do while**

6. Funktionen

18

### Teilaufgaben

- 1) Eingabeaufforderung anzeigen, Funktion auswählen (1 oder 2)  
Eingegebene Zahl prüfen, gegebenenfalls Eingabe wiederholen  
→ Funktion: **auswahl**
- 2) Zwei Zahlen einlesen  
Multiplikation durchführen, Produkt ausgeben  
→ Funktion: **multiplikation**
- 3) Aufforderung zur Eingabe einer Zahl  
Dezimalzahl einlesen, hexadezimal ausgeben  
→ Funktion: **hexdarstellung**
- 4) Hauptprogramm, Ablaufsteuerung  
Funktion auswahl aufrufen, gibt Integerwert zurück  
Gewählte Funktion ausführen, ggf. Programm beenden  
auswahl erneut aufrufen  
→ Funktion: **main**

6. Funktionen

19

## 6.5. Taschenrechner

### Hauptprogramm des Taschenrechners:

```
#include <stdio.h>

int auswahl(void); /* Funktionsdeklarationen */
void hexdarstellung(void);
void multiplikation(void);

int main(void) /* Hauptprogramm */
{
    int wahl;
    do
    {
        wahl = auswahl();
        switch(wahl)
        {
            case 1: multiplikation(); break;
            case 2: hexdarstellung(); break;
        }
    }
    while(wahl != 0); /* Beenden durch Eingabe von 0 */
    return 0;
}
```

6. Funktionen

20

# Kapitel 6 – Funktionen

## 6.1 Einleitung

## 6.2 Übergabeparameter beim Funktionsaufruf

## 6.3 Aufbau einer Funktion

## 6.4 Einfache Beispiele

## 6.5 Beispiel: Taschenrechner

## 6.6 Standardfunktionen

## 6.7 Lokale und globale Variablen

## 6.8 Anwendung globaler Variablen

### 6. Funktionen

21

## 6.6. Standardfunktionen

Beim Programmieren gibt es eine Reihe von Standardaufgaben, die immer wieder auftreten:

- Berechnung der Quadratwurzel
- n-te Potenz einer Zahl berechnen
- trigonometrische Funktionen
- Ein- und Ausgabe

Hierfür existieren bereits fertige **Standardfunktionen** – normiert im ANSI-Standard. Sie sind in praktisch allen Programmierumgebungen vorhanden.

Auf den folgenden Folien werden verschiedene Gruppen von Standardfunktionen vorgestellt (viele weitere Beispiele finden sich im Internet oder in der Online-Hilfe).



## 6.6. Standardfunktionen

**Mathematische Standardfunktionen: `#include<math.h>`**

|                              |                                             |
|------------------------------|---------------------------------------------|
| Quadratwurzel $y = \sqrt{x}$ | <code>double sqrt(double x)</code>          |
| Potenzfunktion $x^y$         | <code>double pow(double x, double y)</code> |
| Exponentialfunktion          | <code>double exp(double x)</code>           |
| Natürlicher Logarithmus      | <code>double log(double x)</code>           |
| Logarithmus zur Basis 10     | <code>double log10(double x)</code>         |
| Absoluter Betrag             | <code>double fabs(double x)</code>          |
| Sinus                        | <code>double sin(double x)</code>           |
| Kosinus                      | <code>double cos(double x)</code>           |
| Tangens                      | <code>double tan(double x)</code>           |
| Arcus Sinus                  | <code>double asin(double x)</code>          |
| Arcus Kosinus                | <code>double acos(double x)</code>          |
| Arcus Tangens                | <code>double atan(double x)</code>          |
| Sinus Hyperbolicus           | <code>double sinh(double x)</code>          |
| Kosinus Hyperbolicus         | <code>double cosh(double x)</code>          |
| Tangens Hyperbolicus         | <code>double tanh(double x)</code>          |

6. Funktionen

23

## 6.6. Standardfunktionen

**Ausschnitt aus der Header-Datei `math.h`:**

```
/* math.h -- Definitions for the
   math floating point package. */
double cos(double x);
double sin(double x);
double tan(double x);
double tanh(double x);
double fabs(double x);
double acos(double x);
double asin(double x);
double cosh(double x);
double sinh(double x);
double exp(double x);
double pow(double base, double power);
double sqrt(double x);
#define M_E 2.7182818284590452354
#define M_PI 3.14159265358979323846
. . .
```

6. Funktionen

24



### Verarbeitung von Zeichen: `#include <ctype.h>`

|                                   |                                                   |
|-----------------------------------|---------------------------------------------------|
| <code>int isalnum(int c);</code>  | Ist c ein Buchstabe oder eine Ziffer              |
| <code>int isalpha(int c);</code>  | Ist c ein Buchstabe?                              |
| <code>int iscntrl(int c);</code>  | Ist c ein Steuerzeichen?                          |
| <code>int isdigit(int c);</code>  | Ist c eine Ziffer?                                |
| <code>int isgraph(int c);</code>  | Ist c ein druckbares Zeichen (außer Leerzeichen)? |
| <code>int islower(int c);</code>  | Ist c ein Kleinbuchstabe?                         |
| <code>int tolower(int c);</code>  | Umwandlung von c in einen Kleinbuchstaben         |
| <code>int toupper(int c);</code>  | Umwandlung von c in einen Großbuchstaben          |
| <code>int isprint(int c);</code>  | Ist c ein druckbares Zeichen?                     |
| <code>int ispunct(int c);</code>  | Ist c ein Interpunktionszeichen?                  |
| <code>int isspace(int c);</code>  | Ist c ein Leerzeichen/Tabulatur/Zeilenumbruch?    |
| <code>int isupper(int c);</code>  | Ist c ein Großbuchstabe?                          |
| <code>int isxdigit(int c);</code> | Ist c eine Hexadezimalziffer?                     |

## 6.6. Standardfunktionen

### Ein- und Ausgabe: `#include <stdio.h>`

`printf, scanf` – Ausgabe auf Bildschirm  
`fprintf, fscanf` – Ein-/Ausgabe mit Dateien  
`getchar` – Einzelnes Zeichen einlesen

### „Standard-Library“, Verschiedenes: `#include <stdlib.h>`

`rand` – Integer-Zufallszahl zwischen 0 und `RAND_MAX`  
`abs, labs` – Absoluter Betrag von Integer- und Long-Variablen  
 (vergl. `fabs` aus `math.h` für Double-Variablen)

### Verarbeitung von Datum, Uhrzeit: `#include <time.h>`

### Arbeit mit Zeichenketten: `#include <string.h>`

# Kapitel 6 – Funktionen

- 6.1 Einleitung
- 6.2 Übergabeparameter beim Funktionsaufruf
- 6.3 Aufbau einer Funktion
- 6.4 Einfache Beispiele
- 6.5 Beispiel: Taschenrechner
- 6.6 Standardfunktionen
- 6.7 Lokale und globale Variablen
- 6.8 Anwendung globaler Variablen

## 6. Funktionen

27

### 6.7. Lokale und globale Variablen

Was passiert, wenn wir den Funktionsparametern und der Variablen in der Funktion **imin** die Namen **i**, **k** und **j** geben (Achtung: In der Funktion **main** gibt es ebenfalls Variablen **i**, **j** und **k**...)?

Ist das erlaubt? (→ **Ja!**) Belegen die Variablen die gleichen Speicherzellen, kommt es zu „Überschneidungen“? (→ **Nein!**)

|                                                                                                                                                                                                                                     |                                                                                                                         |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <pre>#include &lt;stdio.h&gt; int imin(int i, int k); int main(void) {     int i, j, k;     i = 3; j = 7;     k = imin(i, j);     printf("Min = %d\n", k);     k = imin(i, 234);     printf("Min = %d\n", k);     return 0; }</pre> | <pre>int imin(int i, int k) {     int j;     if (i &lt; k)         j = i;     else         j = k;     return j; }</pre> |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|

## 6. Funktionen

28

### Lokale Variablen:

- Lokale Variablen werden im Kopf einer Funktion (wie die Variablen i und k bei der Funktion imin) oder innerhalb einer Funktion definiert (wie die Variable j in der Funktion imin oder die Variablen i, j, k und n in der Funktion main).
- Sie dürfen bzw. können nicht von anderen Funktionen verwendet werden.
- Nur während eine Funktion bearbeitet wird, ist Speicherplatz für die lokalen Variablen der Funktion reserviert; nach Beendigung der Funktion gibt es diese Variablen nicht mehr.
- Lokale Variablen, die den gleichen Namen besitzen, aber in unterschiedlichen Funktionen definiert sind, haben nichts miteinander zu tun (wie die zwei Variablen j in den Funktionen main und imin); sie haben nur zufällig den gleichen Namen.

6. Funktionen

29

## 6.7. Lokale und globale Variablen

```
#include <stdio.h>
void imin(int a, int b);
int k;
int main(void)
{
    int i = 3, j = 7;
    imin(i, j);
    printf("Min = %d\n", k);
    k = 17; imin(k, 234);
    printf("Min = %d\n", k);
    return 0;
}
```

Beispiel für eine globale Variable: k ist sowohl in der Funktion main als auch in imin sichtbar!

```
void imin(int a, int b)
{
    if (a < b)
        k = a;
    else
        k = b;
}
```

Welche Ausgabe liefert dieses Programm?

6. Funktionen

30

### Globale Variablen:

- Globale Variablen werden außerhalb von Funktionen, meist am Programmstart definiert.
- Sie existieren während der gesamten Programmausführung, d. h. es sind während der gesamten Programmausführung Speicherzellen für die globalen Variablen reserviert.
- Sie dürfen von allen Funktionen verwendet werden, außer es gibt innerhalb einer Funktion eine lokale Variable mit dem gleichen Namen – lokale Variable hat Vorrang; in diesem Fall kann die Funktion nicht auf die globale Variable zugreifen (die globale Variable ist „unsichtbar“).
- Typische Anwendung globaler Variablen: Informationsaustausch zwischen Funktionen; speziell zur **gleichzeitigen Rückgabe mehrerer Werte** aus einer Funktion.

## Gliederung

# Kapitel 6 – Funktionen

- 6.1 Einleitung
- 6.2 Übergabeparameter beim Funktionsaufruf
- 6.3 Aufbau einer Funktion
- 6.4 Einfache Beispiele
- 6.5 Beispiel: Taschenrechner
- 6.6 Standardfunktionen
- 6.7 Lokale und globale Variablen
- 6.8 Anwendung globaler Variablen

### Aufgabe:

Erstellen Sie ein Programm zur Lösung quadratischer Gleichungen mit der pq-Formel. Lösen Sie die quadratische Gleichung in einer Funktion `int qsolve(double p, double q)` und geben Sie beide Nullstellen in den globalen Variablen `x1` und `x2` zurück.

Die Funktion `qsolve` gibt in ihrem Integer-Rückgabewert eine 1 zurück, falls die Gleichung gelöst werden konnte, andernfalls eine 0.

$$x^2 + px + q = 0$$

$$\Rightarrow x_{1,2} = -\frac{p}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{p}{2}\right)^2 - q}$$

## 6.8. Anwendung globaler Variablen

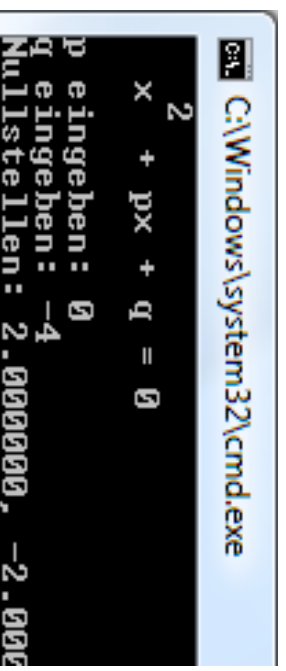
### Hauptprogramm mit Aufruf der Funktion `qsolve`:

```
#include <stdio.h>
#include <math.h>

double x1, x2;
int qsolve(double p, double q);

int main(void)
{
    double p, q;
    printf("      2\n");
    printf("    x  + px + q = 0\n\n");
    printf("p eingeben: "); scanf("%lf", &p);
    printf("q eingeben: "); scanf("%lf", &q);

    if(qsolve(p, q) != 0)
        printf("Nullstellen: %f, %f\n", x1, x2);
    else
        printf("Keine Nullstellen!\n");
    return 0;
}
```



```
C:\Windows\system32\cmd.exe
2
x  + px + q = 0
p eingeben: 0
q eingeben: -4
Nullstellen: 2.000000, -2.000000
```

## Kapitel 7

# Zusammengesetzte Datentypen, Vektoren, Zeichenketten

1

### Gliederung

## Kapitel 7 – Zusammengesetzte Datentypen

### 7.1 Vektoren

- 7.2 Sortieren eines Vektors
- 7.3 Mehrdimensionale Felder
- 7.4 Umgang mit ein-/zweidimensionalen Feldern
- 7.5 Zeichenketten, Strings

### Aufgabe:

Es soll ein Programm zur Versuchsauswertung erstellt werden:

- Bis zu 100 Messwerte einlesen
- Messwerte zur Kontrolle wieder ausgeben
- Mittelwert und Maximum berechnen

Es werden dazu 100 Variablen vom Typ float oder double benötigt. Es wäre möglich – aber sehr umständlich – zu diesem Zweck 100 verschiedene Variablen zu definieren.

*(Was würde bei einer Erweiterung auf 1000 Werte passieren?)*

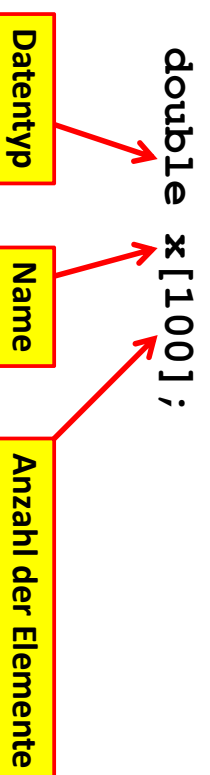
### Einfacher: Definition eines Vektors mit 100 Elementen

7. Zusammengesetzte Datentypen

3

## 7.1. Vektoren

### Definition eines Vektors:



- Reserviert 100 Speicherplätze vom Typ double
- Die Anzahl der Elemente sollte als Integer-Konstante angegeben werden, Folgendes ist in älteren Varianten von C sowie in C++ nicht erlaubt: `float x[dim];` **Fehler: „dim“ ist keine Konstante**
- Die einzelnen Elemente des Vektors liegen im Hauptspeicher in aufeinanderfolgenden Speicherzellen
- `float x[4] = {2.0, 4.0, 0.0, 1.2};`  
`int z[3] = {1, 5, 10};`  
`int z[] = {1, 5, 10};`  
**Definition und Initialisierung zugleich!**

7. Zusammengesetzte Datentypen

4



### Zugriff auf einzelne Elemente:

```
x[0] = 5.5;    Zuweisung an Element Nr. 0
x[1] = y;      Zuweisung an Element Nr. 1
x[k] = y;      (k+1)-tes Element des Vektors, k muss
                Integervariable oder -konstante sein
```

Ein einzelnes Element  $x[k]$  des Vektors kann wie eine normale double-Variable verwendet werden:

```
x[k] = x[3];
printf("Sechster Wert im Vektor: %f", x[5]);
if (x[i] > x[i+1])
    printf("Grösser!\n");
```

### Beachte:

- Index läuft von 0 bis 99 (und nicht etwa von 1 bis 100)
- Index darf nicht zu groß werden;  $x[391]$  wird vom Compiler nicht erkannt!

7. Zusammengesetzte Datentypen

5

## 7.1. Vektoren

### Teilaufgaben/Funktionen:

- 1) **int einlesen(void)**
  - Zunächst Anzahl der vorhandenen Messwerte abfragen
  - Messwerte der Reihe nach einlesen, Elemente  $x[0]$  bis  $x[\text{zahl}-1]$  belegen
  - Aufrufparameter: keine (void)
  - Rückgabewert: Anzahl (int)
- 2) **void ausgeben(int n)**
  - Aufrufparameter:  $n$  – Zahl der eingelesenen Messwerte
  - *Funktion muss wissen, wie viele Elemente von  $x$  tatsächlich Messwerte sind*
  - Rückgabewert: keiner (void)
- 3) **double mittelwert(int n)**
  - Aufrufparameter:  $n$  – Zahl der eingelesenen Messwerte
  - Rückgabewert: Mittelwert (double)
- 4) **double maximum(int n)**
  - Aufrufparameter:  $n$  – Zahl der eingelesenen Messwerte
  - Rückgabewert: Maximum (double)



## 7.1. Vektoren

### Hauptprogramm, Funktion main

```
#include <stdio.h>
#define SIZE 100
int einlesen(void);
void ausgeben(int n);
double mittelwert(int n);
double maximum(int n);
double x[SIZE];
int main(void)
```

Definition eines Vektors  
mit 100 double-Elementen

```
{
    double xmit, xmax; int anzahl;
    anzahl = einlesen();          /* Messwerte eingeben */
    ausgeben(anzahl);             /* Messwerte ausgeben */
    xmit = mittelwert(anzahl);    /* Mittelwert berechnen */
    xmax = maximum(anzahl);       /* Maximum berechnen */
    printf("Mittelwert = %f\n", xmit);
    printf("Maximalwert = %f\n", xmax);
    return 0;
}
```

7. Zusammengesetzte Datentypen

7

## 7.1. Vektoren

**Beispiel:** Funktion **maximum** zur Ermittlung des max. Messwerts.

```
/* Es werden alle n Messwerte in dem Vektor x[]
durchsucht; das Maximum wird zurückgegeben */
double maximum(int n)
```

```
{
    double max;
    int i;
    max = x[0];
    for(i=1; i<n; i++)
    {
        if(x[i] > max)
            max = x[i];
    }
    return max;
}
```

Was passiert bei  $n == 0$ ..?

|                                                                                                                                                                                                                            |  |      |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--|------|
| Globaler Vektor x[100] mit Messwerten,<br>Funktionsparameter n (Anzahl Messwerte),<br>lokale Variablen max (Maximum), i (Zähler)                                                                                           |  |      |
| Initialisierung: max = x[0]                                                                                                                                                                                                |  |      |
| Für alle i von 1 bis einschließlich (n-1)...                                                                                                                                                                               |  |      |
| <div style="display: flex; justify-content: space-between; align-items: center;"> <div style="width: 40%;"></div> <div style="width: 20%; text-align: center;">x[i] &gt; max?</div> <div style="width: 40%;"></div> </div> |  |      |
|                                                                                                                                                                                                                            |  |      |
| Ja                                                                                                                                                                                                                         |  | Nein |
| max = x[i]                                                                                                                                                                                                                 |  |      |
| Rückgabewert der Funktion: max                                                                                                                                                                                             |  |      |

### Aufgabe:

- Erstellen Sie die Struktogramme und C-Quelltexte der fehlenden Funktionen **einlesen**, **ausgeben** und **mittelwert**!
- Übersetzen Sie das Gesamtprogramm und testen Sie es!
- Was könnte noch verbessert werden? (Zum Beispiel die Eingabe der Messwerte: Nicht erst die Anzahl eingeben und danach alle Messwerte, sondern direkt alle Messwerte eingeben und durch Eingabe von -1 beenden. Das Programm kann dann die Anzahl automatisch ermitteln...)
- Geben Sie die Messwerte nicht über die Tastatur ein, sondern speichern Sie die Werte zunächst in einer Textdatei. Rufen Sie dann Ihr Programm über die DOS-Eingabeaufforderung auf und lesen Sie die Messwerte per Eingabeumlenkung ein!

### Gliederung

## Kapitel 7 – Zusammengesetzte Datentypen

### 7.1 Vektoren

### 7.2 Sortieren eines Vektors

### 7.3 Mehrdimensionale Felder

### 7.4 Umgang mit ein-/zweidimensionalen Feldern

### 7.5 Zeichenketten, Strings

### Aufgabe:

Erweitern Sie das Messwertprogramm wie folgt:

Nach dem Einlesen der Messwerte sollen diese zunächst sortiert und erst danach ausgegeben werden!

- Schreiben Sie dazu eine Funktion **void sortiere(int n)**
- Die Elemente von x müssen so umgeordnet werden, dass gilt:  
 $x[0] \leq x[1] \leq x[2] \leq \dots \leq x[n-1]$  (für alle n Elemente)
- Verwenden Sie zum Sortieren keinen zweiten (Hilfs-)Vektor, sondern führen Sie die Sortierung direkt auf den Elementen des Vektors x[] durch!

7. Zusammengesetzte Datentypen

11

## 7.2. Sortieren eines Vektors

### Idee: Sortierung des Vektors mittels „Bubble-Sort“

#### Erster Durchlauf:

(**5** 1 4 2 8) → ( 1 **5** 4 2 8 ) Die ersten zwei Elemente vergleichen, tauschen  
( 1 **5** 4 2 8) → ( 1 **4** **5** 2 8 )  
( 1 4 **5** 2 8) → ( 1 4 **2** **5** 8 )  
( 1 4 2 **5** 8) → ( 1 4 2 **5** 8 ) Reihenfolge stimmt schon, nicht tauschen

#### Zweiter Durchlauf:

( 1 4 2 5 8) → ( 1 **4** 2 5 8 )  
( 1 **4** 2 5 8) → ( 1 **2** 4 5 8 ) Elemente tauschen  
( 1 2 **4** 5 8) → ( 1 2 **4** 5 8 )  
( 1 2 4 **5** 8) → ( 1 2 4 **5** 8 )

Die rot markierten  
Elemente werden  
verglichen und  
ggf. vertauscht

#### Dritter Durchlauf:

( 1 **2** 4 5 8) → ( 1 **2** 4 5 8 ) Im dritten Durchlauf werden keine Elemente  
( 1 **2** 4 5 8) → ( 1 **2** 4 5 8 ) mehr vertauscht; der Algorithmus erkennt, dass  
( 1 2 **4** 5 8) → ( 1 2 **4** 5 8 ) der Vektor jetzt sortiert ist und stoppt  
( 1 2 4 **5** 8) → ( 1 2 4 **5** 8 )

```
void sortiere(int n) /* x[] mittels Bubble-Sort sortieren */
{
    int i; double hilf; char sortiert;

    do /* Schleife wiederholen, bis Vektor sortiert ist */
    {
        sortiert = 'j'; /* Annahme, x[] ist sortiert */
        for(i = 1; i < n; i++)
        {
            if(x[i] < x[i-1])
            {
                hilf = x[i]; /* x[i], x[i-1] tauschen */
                x[i] = x[i-1];
                x[i-1] = hilf;
                sortiert = 'n'; /* ...war nicht sortiert */
            }
        }
    }
    while(sortiert == 'n');
}
```

**Implementierung des  
Bubble-Sort-Algorithmus**

7. Zusammengesetzte Datentypen

13

### Gliederung

## Kapitel 7 – Zusammengesetzte Datentypen

### 7.1 Vektoren

### 7.2 Sortieren eines Vektors

### 7.3 Mehrdimensionale Felder

### 7.4 Umgang mit ein-/zweidimensionalen Feldern

### 7.5 Zeichenketten, Strings

## 7.3. Mehrdimensionale Felder

### Problem:

Es soll ein C-Programm zum Rechnen mit (2-, 3-, mehrdimensionalen) Matrizen erstellt werden. Bislang sind aber nur eindimensionale Vektoren bekannt.

Anwendung von Matrizen: Lineare Gleichungssysteme, Finite-Elemente-Methode (sehr große Matrizen!), Drehimpuls/Trägheitsmatrix, Mathematik/ Geometrie/ Computergrafik usw.

$$\begin{array}{lcl} 7 \cdot x_1 + 8 \cdot x_2 = 17 & \rightarrow & \begin{bmatrix} 7 & 8 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 17 \\ 11 \end{bmatrix} \\ 2 \cdot x_1 + 4 \cdot x_2 = 11 & (als \text{ Matrix}) & \begin{bmatrix} 2 & 4 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 17 \\ 11 \end{bmatrix} \end{array}$$

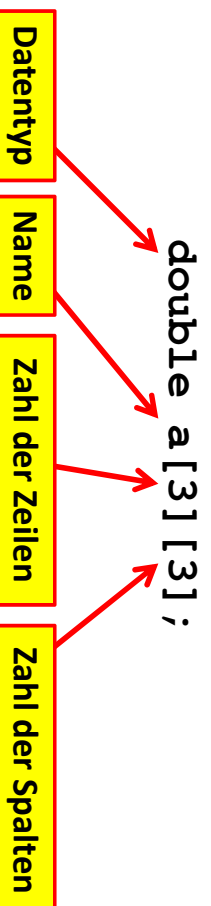
Eine Matrix besitzt Zeilen und Spalten  $\rightarrow$  im C-Programm wird eine Datenstruktur für zwei-/mehrdimensionale Felder benötigt.

7. Zusammengesetzte Datentypen

15

## 7.3. Mehrdimensionale Felder

### Definition eines zweidimensionalen Feldes:



Zugriff auf einzelne Elemente:

`a[0][0] = 5.5;`

`a[0][1] = 1.5;`

`a[1][0] = 0.5;`

`a[i][k] = 1.7;`

mit  **$0 \leq i < 3$**  und  **$0 \leq k < 3$**   
(*i und k sind Variablen vom Typ Integer*)

## 7.3. Mehrdimensionale Felder

Elemente in Matrixform:

$$a = \begin{bmatrix} a[0][0] & a[0][1] & a[0][2] \\ a[1][0] & a[1][1] & a[1][2] \\ a[2][0] & a[2][1] & a[2][2] \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5.5 & 1.5 & .. \\ 0.5 & .. & .. \\ .. & .. & .. \end{bmatrix}$$

**Spalten**

**Zeilen**

Anordnung im Hauptspeicher:

|         |     |
|---------|-----|
| a[0][0] | 5.5 |
| a[0][1] | 1.5 |
| a[0][2] |     |
| a[1][0] | 0.5 |
| a[1][1] |     |
| ...     |     |

Die Matrix wird zeilenweise  
im Hauptspeicher abgelegt!

7. Zusammengesetzte Datentypen

17

## 7.3. Mehrdimensionale Felder

Beispiele:

- 1) `double b[2][3];` (nicht quadratisch – 2 Zeilen, 3 Spalten)
- 2) Definition und gleichzeitige Initialisierung:  
`double b[2][3] = { {2.0, 4.0, 0.0}, {2.2, 4.2, 1.2} };`
- 3) `#define ZEILEN 1000`  
`#define SPALTEN 500`  
`double d[ZEILEN][SPALTEN];` ↗ **Zeilen- und Spaltenanzahl sollten mit Konstanten angegeben werden!**
- 4) `double temp[10][10][10];`  
*3-dimensionales Feld – zum Beispiel Temperaturfeld im Raum:  
Jedem Gitterpunkt im Raum wird eine Temperatur zugeordnet*
- 5) `double v[100][100][200][3];` (4 dimensionales Feld)  
*Jedem Gitterpunkt im Raum werden 3 Werte zugeordnet –  
z. B. drei Geschwindigkeitskomponenten in einem Strömungsfeld:*

`v[2][4][7][0]`      $v_x$  am Punkt  $x=2, y=4, z=7$   
`v[2][4][7][1]`      $v_y$  am Punkt  $x=2, y=4, z=7$

$100 \times 100 \times 200 \times 3 = 6 \times 10^6$  Elemente

Speicherplatzbedarf  $6 \times 10^6 \times 8 \text{ Byte} = 48 \text{ MB}$

7. Zusammengesetzte Datentypen

18

# Kapitel 7 – Zusammengesetzte Datentypen

## 7.1 Vektoren

## 7.2 Sortieren eines Vektors

## 7.3 Mehrdimensionale Felder

## 7.4 Umgang mit ein-/zweidimensionalen Feldern

## 7.5 Zeichenketten, Strings

### 7. Zusammengesetzte Datentypen

19

## 7.4. Umgang mit ein-/zweidimensionalen Feldern

Beispiel 1: Alle Elemente der Matrix a auf 0 setzen

Beispiel 2: Zwei Matrizen addieren:  $c = a + b$

Beispiel 3: Prüfen, ob Matrix a symmetrisch ist  
(*symmetrische Matrizen sind „gutartig“, sie haben reelle Eigenwerte und N linear unabhängige Eigenvektoren...*)

Beispiel 4: Matrix mit Vektor multiplizieren:  $y = a \times x$

Beispiel 5: Multiplikation von zwei Matrizen:  $c = a \times b$

```
#define N 10  
double a[N][N], b[N][N], c[N][N];  
double x[N], y[N];
```

20

# Kapitel 7 – Zusammengesetzte Datentypen

## 7.1 Vektoren

## 7.2 Sortieren eines Vektors

## 7.3 Mehrdimensionale Felder

## 7.4 Umgang mit ein-/zweidimensionalen Feldern

## 7.5 Zeichenketten, Strings

### 7. Zusammengesetzte Datentypen

21

## 7.5. Zeichenketten, Strings

### Frage:

Wie werden Zeichenketten („Strings“) in der Programmiersprache C abgespeichert und verarbeitet?

### Erster Ansatz: char-Vektor verwenden

```
char wort[5] = { 'H', 'a', 'l', 'l', 'o' };  
int i;  
for(i = 0; i < 5; ++i)  
    printf("%c", wort[i]);
```

### Nachteile:

- Initialisierung, Ausgabe ist umständlich – viel Schreibarbeit
- Bei der Bearbeitung (z. B. Ausgabe mittels printf), muss man sich merken, wie viele Buchstaben das Wort besitzt.



Wörter werden als Zeichenketten („Strings“) abgespeichert. Strings besitzen einige Besonderheiten bezüglich Initialisierung, Länge und Endekennung, sind aber im Wesentlichen normale char-Vektoren:

**char s[] = "Hallo";**

- Erzeugt und initialisiert den char-Vektor s
- Binäre Null als Endekennung, binäre Null  $\neq$  ASCII-Zeichen '0'!
- Anzahl Elemente: Buchstabenzahl + 1
- Länge des Vektors wird vom Compiler berechnet – über rechte Seite bestimmt
- Binäre Null wird als Endekennung angehängt

|             |           |            |             |             |
|-------------|-----------|------------|-------------|-------------|
| <b>s[0]</b> | <b>H</b>  | <b>72</b>  | <b>0100</b> | <b>1000</b> |
| <b>s[1]</b> | <b>a</b>  | <b>97</b>  | <b>0110</b> | <b>0001</b> |
| <b>s[2]</b> | <b>l</b>  | <b>108</b> | <b>0110</b> | <b>1100</b> |
| <b>s[3]</b> | <b>l</b>  | <b>108</b> | <b>0110</b> | <b>1100</b> |
| <b>s[4]</b> | <b>o</b>  | <b>111</b> | <b>0110</b> | <b>1111</b> |
| <b>s[5]</b> | <b>\0</b> | <b>0</b>   | <b>0000</b> | <b>0000</b> |
|             |           |            |             |             |

**Ein String ist ein char-Vektor mit einer binären Null zur Endekennung**

## 7.5. Zeichenketten, Strings

Beispiel 1: Zeichen 'o' in "Hall**o**" durch 'e' ersetzen ( $\rightarrow$  "Hall**e**")

Beispiel 2: Ausgabe eines Strings mittels printf

Beispiel 3: Einlesen eines Strings von der Tastatur

Beispiel 4: Klein- in Großbuchstaben umwandeln

Beispiel 5: Headerdatei string.h mit vielen Funktionen zur Arbeit mit Zeichenketten

### Beispiel 4: Klein- in Großbuchstaben umwandeln:

```
#include <stdio.h>
#include <ctype.h>

int main(void)
{
    int i = 0;
    int diff = 'a' - 'A';

    char s[] = "Das ist ein Test!";
    while(s[i] != 0)
    {
        if('a' <= s[i] && s[i] <= 'z')
            s[i] = s[i] - diff;
        ++i;
    }
    printf("%s", s);
    return 0;
}
```



C:\Windows\system32\cmd.  
DAS IST EIN TEST!

7. Zusammengesetzte Datentypen

25

## 7.5. Zeichenketten, Strings

### Beispiel 5: Headerdatei string.h

- **int strlen(str);**
  - Gibt die Länge eines Strings zurück, zählt Zeichen bis zur Endekennung  
`i = strlen("Hallo");` gibt 5 zurück  
(Mit binärer Null benötigt der String 6 Elemente im char-Vektor!)
- **int strcmp(str1, str2);**
  - Gibt 0 zurück, wenn beide Zeichenketten gleich sind
  - Ergebnis ist > 0, wenn str1 lexikalisch größer ist als str2
  - Ergebnis ist < 0, wenn str1 lexikalisch kleiner ist als str2  
`"z" > "a"    "ab" < "abc"    "ad" < "af"    "ac" > "abc"`
- **Viele weitere Funktionen**
  - Kopieren, Anhängen, Unterteilen von Zeichenketten, Suchen in Zeichenketten usw.
  - Vergl. Online-Hilfe zu string.h!

# Kapitel 8

## Adressen und Zeiger

1

### Gliederung

## Kapitel 8 – Adressen und Zeiger

### 8.1 Definition

- 8.2 Einfache Beispiele
- 8.3 Zeigerarithmetik und Vektoren
- 8.4 Vektoren als Funktionsparameter
- 8.5 Messwertprogramm, zwei Messreihen
- 8.6 Zeigerarithmetik in Vektorschreibweise

## 8.1. Definition

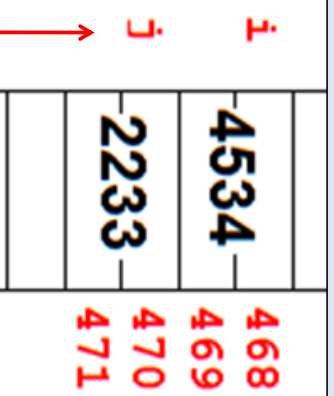
### Aufbau des Hauptspeichers:

- Der Hauptspeicher besteht aus einer langen Sequenz von Speicherzellen (jeweils ein Byte groß)
- Jede Speicherzelle besitzt eine eindeutige Nummer/Adresse
- Eine Variable in einem C-Programm belegt entsprechend ihres Typs eine feste Anzahl von Bytes

- Die Adressen der Variablen sind nicht absolut festgelegt – sie ändern sich zum Beispiel beim Programmneustart
- Der Programmierer hat keinen Einfluss darauf, in welchen Speicherzellen die Variablen liegen

8. Adressen und Zeiger

3

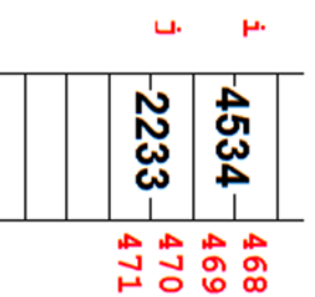


Beispiel: Variablen  
i, j vom Typ „short“

## 8.1. Definition

- Bisher wurde auf den Hauptspeicher (indirekt) über Variablen zugegriffen. Nun folgt der (direkte) Zugriff auf bestimmte Adressen:
- „Schreib den Wert 123 in die int-Variablen an Adresse 1000!“
  - „Lies den Wert der short-Variablen an Adresse 1004!“
  - Nur die Kombination von Adresse + Variablentyp identifiziert die Speicherzellen einer Variablen eindeutig
  - Unter der „Adresse einer Variablen i“ verstehen wir die Adresse der ersten Speicherzelle, wo der Wert von i gespeichert ist

- Um die Variable **i** auf 4534 zu setzen, haben wir bisher die Zuweisung „**i = 4534**;“ verwendet
- Nun werden wir direkt auf den Hauptspeicher zugreifen: „**Schreib den Wert 4534 in die short-Variable an Adresse 468!**“



8. Adressen und Zeiger

4

### Fragen:

- *Wie erhält man die Adresse einer Variablen?*
- *Wie kann man eine Adresse zwischenspeichern?*
- *Wie liest/beschreibt man eine Variable, deren Adresse bekannt ist?*
- *Welche Vorteile bringt der direkte Zugriff auf den Hauptspeicher?*

## 8. Adressen und Zeiger

5

## 8.1. Definition

### Wie erhält man die Adresse einer Variablen?

- Ist `i` der Name einer Variablen, so ist `&i` die Adresse der Variablen
- Der Operator `&` ist der sog. „**Adressoperator**“
- Eine Adresse ist grundsätzlich eine ganze Zahl. Eine Adresse ist allerdings keine normale short- oder int-Zahl, man spricht viel mehr von sogenannten „**Zeigern**“

```
short i, j;  
i = 4534;  
j = 2233;
```

|          |     |     |
|----------|-----|-----|
| <b>i</b> |     |     |
| 4534     | 468 |     |
| <b>j</b> |     |     |
| 2233     | 470 | 471 |

```
/* i hat den Wert 4534 */  
/* &i hat den Wert 468 */  
/* Der Typ von i ist short */  
/* Der Typ von &i ist "Zeiger auf short" */
```

6

## 8.1. Definition

### Wie kann man eine Adresse zwischenspeichern?

- Zum Abspeichern der Adresse einer short-Variablen benötigt man eine Variable vom Typ „Zeiger auf short“, eine sog. **Zeigervariable**
- Definition einer Zeigervariablen (engl. „Pointer“):

**short \*z;**  
↑                      ↑  
*auf welchen Datentyp*    *Name der Variablen*  
                                 *z ist Zeigervariable*

- z „zeigt auf“ eine Variable vom Typ short

- Die Adresse der Variablen i wird in der Zeigervariablen z gespeichert:  
**z = &i;**    /\* z erhält Adresse von i zugewiesen \*/
- Direkt nach der Definition enthält z zunächst einen zufälligen Wert, nach der Zuweisung „zeigt z auf die Variable i“
- Zeigervariablen sind wie andere Variablen: Sie besitzen einen Namen und einen Wert und können durch Operatoren verändert werden

8. Adressen und Zeiger

7

## 8.1. Definition

### Wie liest/beschreibt man eine Variable, deren Adresse bekannt ist?

- Um auf eine Variable zuzugreifen, deren Adresse bekannt ist, verwendet man den Operator \* (sog. „Inhaltsoperator“):

**\*z = 17;**

→ Die Zeigervariable z „zeigt auf“ eine bestimmte Variable –  
schreib in diese Variable den Wert 17!

**j = \*z;**

→ Die Zeigervariable z „zeigt auf“ eine bestimmte Variable –  
lies den Wert dieser Variablen und speichere ihn in der Variablen j!

**Beachte:** Der Operator \* besitzt verschiedene Bedeutungen:

- Multiplikationsoperator (**x1 = 3 \* y1;**)
- Definition einer Zeigervariablen (**int \*ptr;**)
- Inhaltsoperator (**y = \*ptr;**)

→ Die konkrete Bedeutung ergibt sich jeweils aus dem Zusammenhang!

8. Adressen und Zeiger

8

# Kapitel 8 – Adressen und Zeiger

## 8.1 Definition

## 8.2 Einfache Beispiele

### 8.3 Zeigerarithmetik und Vektoren

### 8.4 Vektoren als Funktionsparameter

### 8.5 Messwertprogramm, zwei Messreihen

### 8.6 Zeigerarithmetik in Vektorschreibweise

## 8. Adressen und Zeiger

9

## 8.2. Einfache Beispiele

**Beispiel 1:** Funktion „power“ zur Berechnung von Potenzen;  
Rückgabe des Ergebnisses mittels Zeiger (und nicht per „return“  
oder über eine globale Variable)

```
#include <stdio.h>

void power(float basis, int exp, float *pErg);

int main(void)
{
    float x1, x2, y; int n;
    x1 = 3.0; n = 4;
    power(x1, n, &y); printf("%f\n", y);
    x2 = 3.75;
    power(x2, 5, &y); printf("%f\n", y);
    return 0;
}
```



## 8.2. Einfache Beispiele

**Beispiel 2:** Funktion „qsolve“ zum Lösen quadratischer Gleichungen, Rückgabe beider Nullstellen mittels Zeiger (statt über globale Variablen)

```
#include <stdio.h>
#include <math.h>

int qsolve(double p, double q, double *x1, double *x2);

int main(void)
{
    double p, q, null1, null2;
    printf("p eingeben: "); scanf("%lf", &p);
    printf("q eingeben: "); scanf("%lf", &q);
    if(qsolve(p, q, &null1, &null2) != 0)
        printf("Nullstellen: %f, %f\n", null1, null2);
    else
        printf("Keine Nullstellen!\n");
    return 0;
}
```

8. Adressen und Zeiger

11

## 8.2. Einfache Beispiele

### Beispiel 3:

Das folgende Programm kann ohne Fehler übersetzt werden. Nach dem Programmstart passiert allerdings Folgendes:

- Manchmal stürzt das Programm ab
- Manchmal arbeitet es scheinbar korrekt
- Manchmal wird ein falscher Wert ausgegeben

```
#include <stdio.h>
int main(void)
{
    int *z;
    *z = 5;
    printf("**z = %d", *z);
    return 0;
}
```

**Wo liegt das Problem?**



# Kapitel 8 – Adressen und Zeiger

## 8.1 Definition

## 8.2 Einfache Beispiele

## 8.3 Zeigerarithmetik und Vektoren

## 8.4 Vektoren als Funktionsparameter

## 8.5 Messwertprogramm, zwei Messreihen

## 8.6 Zeigerarithmetik in Vektorschreibweise

### 8. Adressen und Zeiger

13

## 8.3. Zeigerarithmetik und Vektoren

### Zeigerarithmetik:

Für Zeiger gelten eigene Rechenregeln, die von den arithmetischen Rechenregeln für „normale“ ganze Zahlen abweichen.

|      |     |      |
|------|-----|------|
|      |     | 1098 |
|      |     | 1099 |
| x[0] | 123 | 1100 |
| x[1] | 234 | 1101 |
|      |     | 1102 |
| x[2] | 111 | 1103 |
|      |     | 1104 |
| x[3] | 999 | 1105 |
|      |     | 1106 |
|      |     | 1107 |

```

short x[4];
short *z1, *z2, *z3, *z4;
int i = 3;

z1 = &x[0]; /* z1 zeigt auf x[0] */
z2 = z1 + 1; /* z2 zeigt auf x[1] */
z3 = z1 + i; /* z3 zeigt auf x[i] */

/* Nach folgender Anweisung zeigt */
/* z4 vor den Beginn des Vektors */
/* x (Adresse 1098) - Vorsicht!! */
z4 = z1 - 1;

```

## 8.3. Zeigerarithmetik und Vektoren

Die Zeigerarithmetik ist bei der Arbeit mit Vektoren besonders praktisch. So lassen sich sehr einfach Vektoren „durchlaufen“:

```
int i, x[100];
int *ptr;

for(i = 0; i < 100; ++i)
{
    /* Zeiger auf i-tes Vektorelement: */
    ptr = &x[i] + i;

    /* Ausgabe des i-ten Vektorelements: */
    printf("%d\n", *ptr);
}
```

**Beispiel:** Im Vektor x sollen die Quadratzahlen von 0<sup>2</sup> bis 99<sup>2</sup> gespeichert werden.

## Gliederung

# Kapitel 8 – Adressen und Zeiger

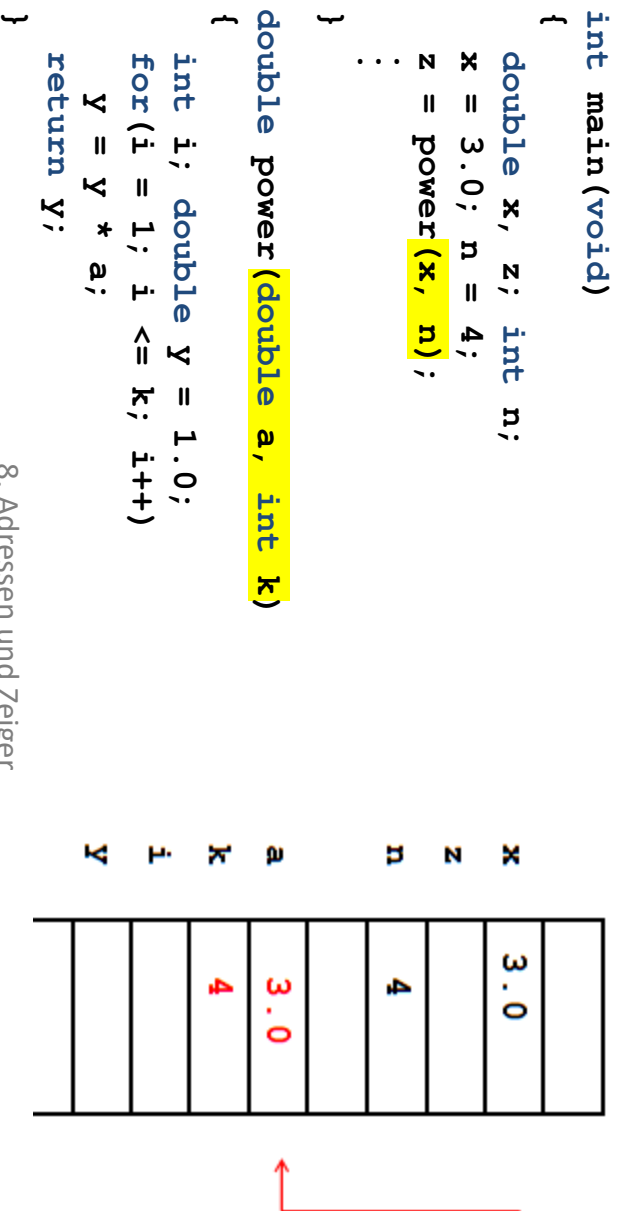
- 8.1 Definition
- 8.2 Einfache Beispiele
- 8.3 Zeigerarithmetik und Vektoren
- 8.4 Vektoren als Funktionsparameter
- 8.5 Messwertprogramm, zwei Messreihen
- 8.6 Zeigerarithmetik in Vektorschreibweise

## 8.4. Vektoren als Funktionsparameter

Wird eine „normale“ Variable als Parameter an eine Funktion übergeben, dann wird stets der Wert der Variablen übergeben. Der Wert der Variablen wird beim Aufruf in einen lokalen Parameter der Funktion kopiert.

```
double power(double a, int k);
```

### Hauptspeicher



8. Adressen und Zeiger

17

## 8.4. Vektoren als Funktionsparameter

### Problem:

Die Funktion „quadrat“ soll die ersten n Elemente eines Vektors, der als Parameter übergeben wird, mit Quadratzahlen belegen

```
void quadrat(int *ptr, int n);

int main(void)
{
    int x[100];
    quadrat(&x[0], 50);
    :
}

void quadrat(int *ptr, int n)
{
    int i;
    for(i = 0; i < n; i++)
        *(ptr + i) = i * i;
}
```

**Bei der Übergabe eines Vektors an eine Funktion wäre es zu aufwendig, den gesamten Vektor mit all seinen Elementen zu kopieren.**

**Man übergibt stattdessen einen Zeiger auf das Anfangselement. Die aufgerufene Funktion greift dann mittels Zeigerarithmetik auf den Original-Vektor zu.**

8. Adressen und Zeiger

18

# Kapitel 8 – Adressen und Zeiger

- 8.1 Definition
- 8.2 Einfache Beispiele
- 8.3 Zeigerarithmetik und Vektoren
- 8.4 Vektoren als Funktionsparameter
- 8.5 Messwertprogramm, zwei Messreihen**
- 8.6 Zeigerarithmetik in Vektorschreibweise

8. Adressen und Zeiger

19

## 8.5. Messwertprogramm, zwei Messreihen

### Aufgabe:

Bislang verarbeitet das Messwertprogramm eine einzelne Messreihe mit max. 100 Messwerten. Die Messreihe wird in einem globalen Vektor `double x[100]` abgespeichert.

Das Programm soll so erweitert werden, dass eine zweite Messreihe mit ebenfalls max. 100 Messwerten verwaltet werden kann.

## 8.5. Messwertprogramm, zwei Messreihen

**Variante 1: Zwei Vektoren  $x[100]$ ,  $y[100]$  und separate Funktionen für beide Vektoren. → Die Funktionen mittelwertx, mittelwerty unterscheiden sich nur in einem einzigen Buchstaben...!**

|                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <pre>#define DIM 100 double x[DIM], y[DIM]; double mittelwertx(int n); double mittelwerty(int n); int main(void) {     double xmittel, ymittel;     int anzahlx, anzhaly;     anzahlx = einlesenx();     anzhaly = einleseny();     xmittel = mittelwertx(anzahlx);     ymittel = mittelwerty(anzhaly);     return 0; }</pre> | <pre>double mittelwertx(int n) {     int i; double z = 0.0;     for (i = 0; i &lt; n; i++)         z = z + x[i];     return z = z / (double)n; } double mittelwerty(int n) {     int i; double z = 0.0;     for (i = 0; i &lt; n; i++)         z = z + y[i];     return z / (double)n; }</pre> |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|

8. Adressen und Zeiger

21

## 8.5. Messwertprogramm, zwei Messreihen

**Variante 2: Nur eine Funktion einlesen, mittelwert, sortiere usw. Der zu bearbeitende Vektor wird als Parameter an die Funktionen übergeben.**

```
int main(void)
{
    double x[SIZE], y[SIZE]; int anz1, anz2;
    printf("Messreihe 1 eingeben...\n"); anz1 = einlesen(&x[0]);
    printf("Messreihe 2 eingeben...\n"); anz2 = einlesen(&y[0]);
    sortiere(&x[0], anz1); sortiere(&y[0], anz2);
    printf("Messreihe 1...\n"); ausgeben(&x[0], anz1);
    printf("Messreihe 2...\n"); ausgeben(&y[0], anz2);
    printf("Mittelwert 1: %.2f\n", mittelwert(&x[0], anz1));
    printf("Mittelwert 2: %.2f\n", mittelwert(&y[0], anz2));
    printf("Maximum 1: %.2f\n", maximum(&x[0], anz1));
    printf("Maximum 2: %.2f\n", maximum(&y[0], anz2));
    return 0;
}
```

**Durch die Übergabe als Parameter können die globalen Variablen  $x[100]$  und  $y[100]$  vermieden werden!**

8. Adressen und Zeiger

22

## 8.5. Messwertprogramm, zwei Messreihen

```
/* Alle n Messwerte ausgeben */  
void ausgeben(double *mw, int n)  
{  
    int i;  
    for(i = 0; i < n; ++i)  
        printf("\tMesswert %d: %.2f\n", i + 1, *(mw+i));  
    printf("\n");  
}
```

**Beispiel: Funktionen „ausgeben“  
und „maximum“ mit Vektor als  
Funktionsparameter**

```
/* Maximalen Messwert ermitteln und zurueckgeben */  
double maximum(double *mw, int n)  
{  
    double max; int i;  
    max = *(mw+0);  
    for(i = 1; i < n; i++)  
        if(*(mw+i) > max) max = *(mw+i);  
    return max;  
}
```

8. Adressen und Zeiger

23

## Gliederung

# Kapitel 8 – Adressen und Zeiger

- 8.1 Definition
- 8.2 Einfache Beispiele
- 8.3 Zeigerarithmetik und Vektoren
- 8.4 Vektoren als Funktionsparameter
- 8.5 Messwertprogramm, zwei Messreihen
- 8.6 Zeigerarithmetik in Vektorschreibweise

### Vektorschreibweise:

Bei der Arbeit mit Zeigervariablen, speziell bei Zeigerarithmetik im Zusammenhang mit Vektoren, können manche Operationen auch anders geschrieben werden (ohne Änderung der Funktion!):

|                                                                                                                                                                                                                  |                                                                                     |                                                                                                                                                                                                          |
|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <pre>void fill_n(int *x, int n); int main(void) {     int x[100];     fill_n(&amp;x[0], 100);     return 0; }  void fill_n(int *x, int n) {     int i;     for(i = 0; i &lt; n; ++i)         *(x+i) = i; }</pre> |  | <pre>void fill_n(int x[], int n); int main(void) {     int x[100];     fill_n(x, 100);     return 0; }  void fill_n(int x[], int n) {     int i;     for(i = 0; i &lt; n; ++i)         x[i] = i; }</pre> |
|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|

8. Adressen und Zeiger

25

## 8.6. Zeigerarithmetik, Vektorschreibweise

### Zusammenfassung:

|                                              |                                                         |
|----------------------------------------------|---------------------------------------------------------|
| <code>int x[100];</code>                     |                                                         |
| <code>&amp;x[0]</code> oder <code>x</code>   | Zeiger auf (bzw. Adresse von) <code>x[0]</code>         |
| <code>&amp;x[i]</code> oder <code>x+i</code> | Zeiger auf (bzw. Adresse von) <code>x[i]</code>         |
| <code>x[0]</code> oder <code>*x</code>       | Inhalt von <code>x[0]</code> , Wert des Anfangselements |
| <code>x[i]</code> oder <code>*(x+i)</code>   | Inhalt von <code>x[i]</code> , Wert des i-ten Elements  |
| <code>void func(int *feld);</code>           | } Übergabe eines Zeigers<br>an eine Funktion            |
| <code>void func(int feld[]);</code>          |                                                         |

*Es handelt sich wirklich nur um verschiedene Schreibweisen mit derselben Bedeutung. Insbesondere bedeutet die Funktionsdeklaration in der letzten Zeile nicht, dass hier ein kompletter Vektor übergeben wird – auch in diesem Fall handelt es sich um die Übergabe eines Zeigers!*



## American Standard Code for Information Interchange (ASCII)

| Dez | Hex  | Okt | ASCII | Dez | Hex  | Okt | ASCII | Dez | Hex  | Okt | ASCII | Dez | Hex  | Okt | ASCII |
|-----|------|-----|-------|-----|------|-----|-------|-----|------|-----|-------|-----|------|-----|-------|
| 0   | 0x00 | 000 | NUL   | 32  | 0x20 | 040 | SP    | 64  | 0x40 | 100 | @     | 96  | 0x60 | 140 | `     |
| 1   | 0x01 | 001 | SOH   | 33  | 0x21 | 041 | !     | 65  | 0x41 | 101 | A     | 97  | 0x61 | 141 | a     |
| 2   | 0x02 | 002 | STX   | 34  | 0x22 | 042 | "     | 66  | 0x42 | 102 | B     | 98  | 0x62 | 142 | b     |
| 3   | 0x03 | 003 | ETX   | 35  | 0x23 | 043 | #     | 67  | 0x43 | 103 | C     | 99  | 0x63 | 143 | c     |
| 4   | 0x04 | 004 | EOT   | 36  | 0x24 | 044 | \$    | 68  | 0x44 | 104 | D     | 100 | 0x64 | 144 | d     |
| 5   | 0x05 | 005 | ENQ   | 37  | 0x25 | 045 | %     | 69  | 0x45 | 105 | E     | 101 | 0x65 | 145 | e     |
| 6   | 0x06 | 006 | ACK   | 38  | 0x26 | 046 | &     | 70  | 0x46 | 106 | F     | 102 | 0x66 | 146 | f     |
| 7   | 0x07 | 007 | BEL   | 39  | 0x27 | 047 | '     | 71  | 0x47 | 107 | G     | 103 | 0x67 | 147 | g     |
| 8   | 0x08 | 010 | BS    | 40  | 0x28 | 050 | (     | 72  | 0x48 | 110 | H     | 104 | 0x68 | 150 | h     |
| 9   | 0x09 | 011 | TAB   | 41  | 0x29 | 051 | )     | 73  | 0x49 | 111 | I     | 105 | 0x69 | 151 | i     |
| 10  | 0x0A | 012 | LF    | 42  | 0x2A | 052 | *     | 74  | 0x4A | 112 | J     | 106 | 0x6A | 152 | j     |
| 11  | 0x0B | 013 | VT    | 43  | 0x2B | 053 | +     | 75  | 0x4B | 113 | K     | 107 | 0x6B | 153 | k     |
| 12  | 0x0C | 014 | FF    | 44  | 0x2C | 054 | ,     | 76  | 0x4C | 114 | L     | 108 | 0x6C | 154 | l     |
| 13  | 0x0D | 015 | CR    | 45  | 0x2D | 055 | -     | 77  | 0x4D | 115 | M     | 109 | 0x6D | 155 | m     |
| 14  | 0x0E | 016 | SO    | 46  | 0x2E | 056 | .     | 78  | 0x4E | 116 | N     | 110 | 0x6E | 156 | n     |
| 15  | 0x0F | 017 | SI    | 47  | 0x2F | 057 | /     | 79  | 0x4F | 117 | O     | 111 | 0x6F | 157 | o     |
| 16  | 0x10 | 020 | DLE   | 48  | 0x30 | 060 | 0     | 80  | 0x50 | 120 | P     | 112 | 0x70 | 160 | p     |
| 17  | 0x11 | 021 | DC1   | 49  | 0x31 | 061 | 1     | 81  | 0x51 | 121 | Q     | 113 | 0x71 | 161 | q     |
| 18  | 0x12 | 022 | DC2   | 50  | 0x32 | 062 | 2     | 82  | 0x52 | 122 | R     | 114 | 0x72 | 162 | r     |
| 19  | 0x13 | 023 | DC3   | 51  | 0x33 | 063 | 3     | 83  | 0x53 | 123 | S     | 115 | 0x73 | 163 | s     |
| 20  | 0x14 | 024 | DC4   | 52  | 0x34 | 064 | 4     | 84  | 0x54 | 124 | T     | 116 | 0x74 | 164 | t     |
| 21  | 0x15 | 025 | NAK   | 53  | 0x35 | 065 | 5     | 85  | 0x55 | 125 | U     | 117 | 0x75 | 165 | u     |
| 22  | 0x16 | 026 | SYN   | 54  | 0x36 | 066 | 6     | 86  | 0x56 | 126 | V     | 118 | 0x76 | 166 | v     |
| 23  | 0x17 | 027 | ETB   | 55  | 0x37 | 067 | 7     | 87  | 0x57 | 127 | W     | 119 | 0x77 | 167 | w     |
| 24  | 0x18 | 030 | CAN   | 56  | 0x38 | 070 | 8     | 88  | 0x58 | 130 | X     | 120 | 0x78 | 170 | x     |
| 25  | 0x19 | 031 | EM    | 57  | 0x39 | 071 | 9     | 89  | 0x59 | 131 | Y     | 121 | 0x79 | 171 | y     |
| 26  | 0x1A | 032 | SUB   | 58  | 0x3A | 072 | :     | 90  | 0x5A | 132 | Z     | 122 | 0x7A | 172 | z     |
| 27  | 0x1B | 033 | ESC   | 59  | 0x3B | 073 | ;     | 91  | 0x5B | 133 | [     | 123 | 0x7B | 173 | {     |
| 28  | 0x1C | 034 | FS    | 60  | 0x3C | 074 | <     | 92  | 0x5C | 134 | \     | 124 | 0x7C | 174 |       |
| 29  | 0x1D | 035 | GS    | 61  | 0x3D | 075 | =     | 93  | 0x5D | 135 | ]     | 125 | 0x7D | 175 | }     |
| 30  | 0x1E | 036 | RS    | 62  | 0x3E | 076 | >     | 94  | 0x5E | 136 | ^     | 126 | 0x7E | 176 | ~     |
| 31  | 0x1F | 037 | US    | 63  | 0x3F | 077 | ?     | 95  | 0x5F | 137 | _     | 127 | 0x7F | 177 | DEL   |

*Quelle: Wikipedia (Artikel: „American Standard Code for Information Interchange“)*