МИНОБРНАУКИ РОССИИ САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ «ЛЭТИ» ИМ. В.И. УЛЬЯНОВА (ЛЕНИНА) Кафедра МО ЭВМ

ОТЧЕТ

по лабораторной работе №2

по дисциплине «Объектно-ориентированное программирование»

Тема: Наследование

Студент гр. 7304	Шарапенков И.И
Преподаватель	 Размочаева Н.В.

Санкт-Петербург 2019

Цель работы.

Изучить механизм наследования в языке C++, научиться проектировать систему классов.

Задача.

Необходимо спроектировать систему классов для моделирования геометрических фигур (в соответствии с полученным индивидуальным заданием). Задание предполагает использование виртуальных функций в иерархии наследования, проектирование и использование абстрактного базового класса. Разработанные классы должны быть наследниками абстрактного класса Shape, содержащего методы для перемещения в указанные координаты, поворота на заданный угол, масштабирования на заданный коэффициент, установки и получения цвета, а также оператор вывода в поток.

Необходимо также обеспечить однозначную идентификацию каждого объекта.

Решение должно содержать:

- условие задания;
- UML диаграмму разработанных классов;
- текстовое обоснование проектных решений;
- реализацию классов на языке С++.

Вариант 20. Прямоугольник, параллелограмм, шестиконечная звезда.

Описание реализации.

- 1. Для хранения цвета был создан отдельный класс **Color**. Таким способом была получена абстракция над цветовой моделью RGB. Для удобного вывода цветовых координат был перегружен оператор вывода <<. Таким образом, в дальнейшем можно не заботиться об отдельной обработке цветовых координат при печати в консоль.
- 2. Аналогично был реализован класс **Coord**, абстрагирующий понятие координат точки в декартовой системе.
- 3. Для дальнейшего создания классов геометрических фигур был создан абстрактный базовый класс **Shape**, который определяет общие для всех геометрических форм данные и методы.

К общим данным относятся: color — цвет фигуры, position — позиция фигуры в декартовой системе координат, angle — угол поворота фигуры относительно position и начального положения (начальное положение определяется конкретной фигурой), id — идентификатор объекта.

К общим методам с общей реализацией относятся: *move, rotate, setColor, getColor. Move* и *rotate* используют только координаты фигуры в пространстве и угол поворота, а так как данные эти данные содержатся в базовом классе, то и методы можно реализовать общие для всех потомков. Аналогично и для *setColor, getColor*.

Также был перегружен оператор вывода в консоль. Это было сделано для того, чтобы общие для всех фигур данные можно было вывести в одной функцией базового класса, не дублируя код.

Наконец, метод *scale* был объявлен как чистая виртуальная функция. Причина этого в том, что базовый класс **Shape** не содержит данные, определяющие размер и форму фигуры, поэтому нельзя описать алгоритм её масштабирования.

Поле *id* представляет собой уникальный идентификатор объекта, чтобы при совпадении всех прочих параметров можно было определить

какой объект перед нами. Его реализация заключается в использовании глобальной переменной – счетчика.

Так как у нас уже реализован механизм определения позиции и поворота фигуры в пространстве, в дальнейшем можно абстрагироваться от системы координат. То есть перейти в любую удобную систему координат конкретной фигуры и не задумываться о зависимости ее параметров от исходной системы координат.

- 4. Класс **Rectangle** реализует класс прямоугольника. Каждый прямоугольник можно однозначно описать шириной и высотой. Действует следующее соглашение, что высота у координата, ширина х. (Если за центр координат взять центр фигуры). Также был перегружен оператор вывода для вывода информации о фигуре. Метод *scale* для этого класса представляет собой умножение ширины и высоты на коэффициент масштабирования.
- 5. Класс **Hexagram** реализует шестиконечную звезду. Определяется эта фигура расстоянием между двумя противоположными лучами звезды (высота). При этом в начальном положении луч направлен вверх. Остальное аналогично классу **Rectangle.** Метод *scale* для этого класса представляет собой умножение высоты на коэффициент масштабирования.
- 6. Класс **Parallelogram** реализует параллелограмм. Можно было бы его наследовать от **Rectangle** или наоборот, но было решено создать его как отдельный класс. Реализация такая же как у **Rectangle**, но есть дополнительное поле *wh_angle*, которое определяет угол между «шириной» и «высотой» для верхнего левого угла параллелограмма. Таким образом, по этим данным можно однозначно построить параллелограмм.
- 7. На основе иерархии классов была построена UML диаграмма, представленная на рисунке 1.

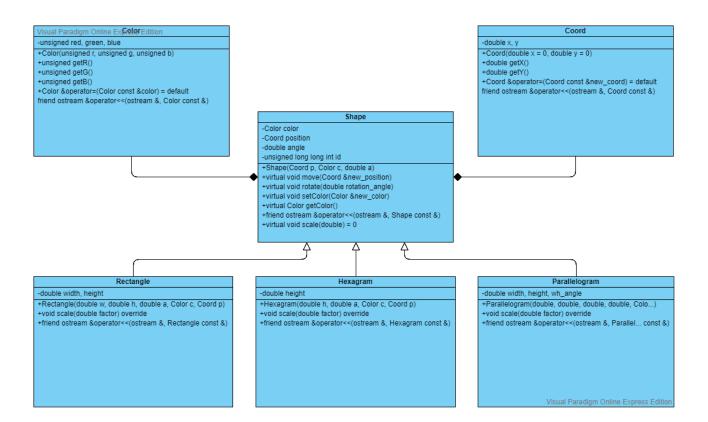


Рис 1. UML диаграмма разработанных классов

Тестирование.

```
int main() {
    Hexagram hex(120);
    Rectangle rect(120, 130);
    Parallelogram para(10, 20);

    cout << hex << endl;
    cout << rect << endl;
    cout << para << endl;

    hex.move(Coord(20, 30));
    rect.rotate(100);
    para.scale(1.2);
    rect.setColor(Color(100, 200, 30));

    cout << rect.getColor() << endl << hex.getColor() << endl;
    cout << hex << endl;
    cout << rect << endl;
    cout << rect << endl;
    cout << para << endl;
    return 0;
}</pre>
```

Консольный вывод после выполнения данного кода:

Shape ID: 0 Color: (255,255,255) Position of the center: (0,0)Clockwise rotation angle: 0 Shape type: Hexagram

The distance between opposing rays: 120

Shape ID: 1 Color: (255,255,255) Position of the center: (0,0) Clockwise rotation angle: 0 Shape type: Rectangle Width: 120 Height: 130

Shape ID: 2 Color: (255,255,255) Position of the center: (0,0) Clockwise rotation angle: 0 Shape type: Parallelogram

Width: 10

Height: 20 Angle between width and height: 3.14159

(100,200,30) (255,255,255)

Shape ID: 0 Color: (255,255,255) Position of the center: (20,30) Clockwise rotation angle: 0 Shape type: Hexagram

The distance between opposing rays: 120

Shape ID: 1 Color: (100,200,30) Position of the center: (0,0) Clockwise rotation angle: 100 Shape type: Rectangle Width: 120 Height: 130

Shape ID: 2 Color: (255,255,255) Position of the center: (0,0) Clockwise rotation angle: 0

Shape type: Parallelogram Width: 12 Height: 24

Angle between width and height: 3.14159

Вывод.

В ходе выполнения данной лабораторной работы был изучен механизм наследования в языке C++, была спроектирована и реализована система классов, описывающая иерархию геометрических фигур.