

ООП
ООП в C++.
Наследование. Полиморфизм
Черновик

Кафедра ИВТ и ПМ

2018

План

Прошлые темы

Наследование (Inheritance)

Простое наследование

Перегрузка и перекрытие методов

Динамический полиморфизм

Ссылки и литература

Outline

Прошлые темы

Наследование (Inheritance)

- Простое наследование

- Перегрузка и перекрытие методов

Динамический полиморфизм

Ссылки и литература

Прошлые темы

- ▶ Опишите парадигму ООП
- ▶ Чем она отличается от парадигмы процедурного и модульного программирования?
- ▶ Из каких элементов строится программа написанная согласно парадигме объектно-ориентированного программирования ?
- ▶ Что такое класс?
- ▶ Что такое объект?
- ▶ Чем отличается класс от объекта?
- ▶ Что такое поле класса?
- ▶ Что такое метод класса?

Прошлые темы

- ▶ Для чего нужен `this`?
- ▶ Какие модификаторы доступа могут применяться к атрибутам класса?

Outline

Прошлые темы

Наследование (Inheritance)

Простое наследование

Перегрузка и перекрытие методов

Динамический полиморфизм

Ссылки и литература

Outline

Прошлые темы

Наследование (Inheritance)

Простое наследование

Перегрузка и перекрытие методов

Динамический полиморфизм

Ссылки и литература

Наследование (Inheritance)

Наследование - построение новых классов на основе уже существующих.

Базовый класс (предок) — класс на основе которого строится определение нового класса - **производного класса (потомка)**.

Наследование? Зачем?

Опишем класс для вектора $V = (V_x, V_y)$ на плоскости

```
// класс - вектор на плоскости
class Vector2D{
    float _x, _y;
public:
    Vector2D();
    void setX(float x) {_x = x;}
    void setY(float y) {_y = y;};
    float x() const {return _x;}
    float y() const {return _y;}
    float abs() const {return sqrt(_x*_x + _y*_y);}
};
```

Что если потребуется создать класс для представления вектора $V = (V_x, V_y, V_z)$? Придётся писать часть кода заново?

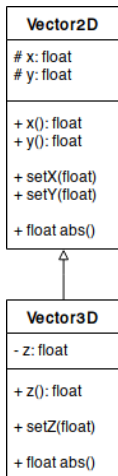
Наследование? Зачем?

Если потребуется создать класс для представления вектора $V = (V_x, V_y, V_z)$ то новый класс можно построить на основе старого, в котором уже будут методы и поля старого класса.

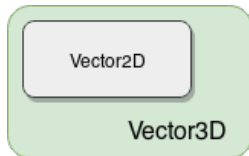
Наследование позволяет построить новый класс на основе имеющегося, *добавив* в него новые поля и методы.

Наследование

UML диаграмма классов



Любой экземпляр класса **Vector3D** теперь включает в себя всё, что есть в классе **Point2D**



В диаграмме выше для класса **Vector3D** приведены только его собственные поля, без полей унаследованных от **Vector2D**

Наследование

```
class Vector2D{ // вектор на плоскости
protected:
    float _x, _y; // компоненты вектора
public:
    Vector2D() {}
    void setX(float x) {_x = x;}
    void setY(float y) {_y = y;}
    float x() const {return _x;}
    float y() const {return _y;}
    float abs() const {return sqrt(_x*_x + _y*_y);}
};

class Vector3D : public Vector2D{ // построим новый класс на основе Vector2D
    float _z; // поля _x и _y унаследованы
public: // x(), setX() и др. методы тоже унаследованы
    Vector3D() {}
    void setZ(float z) {_z = z;}
    float z() const {return _z;}
    // метод вычисления длины вектора здесь должен быть свой
    float abs() {return sqrt(_x*_x + _y*_y + _z*_z);}
};

Vector3D v1;
v1.setX(3);
v1.setZ(4);
v1.abs(); // 5
```

Преобразование типов при наследовании

```
Vector2D v1(10, 20);  
Vector2D *v11;
```

```
Vector3D v2(100, 200, 300);  
Vector3D *v22;
```

// так можно. но все, что не входит в Vector2D будет отброшено

```
v1 = v2;
```

```
v11 = &v2; // и так можно.
```

```
v11->setX(42); // v2 = (42, 200, 300). но z так не поменять
```

// а так нельзя: откуда взять z?

```
v2 = v1;
```

// это тоже нельзя

```
v22 = v11;
```

Наследование. Пример 2

```
class B{
    int x_;
protected:
    int y;
public:
    B() { cout << "Base constructor";
        x_ = 42; y = 9000;}
    void setX(int x_) {x = x_;}
    int x() const {return x_;}
    int getY() {return y;}
    void foo() const {cout << "Base";}
};
```

```
class D : public B{
    // поле x_ унаследовано,
    // но к нему нет прямого доступа
    // к полю y есть прямой доступ
    // только внутри этого класса
public:
    // в списке инициализации возможен
    // вызов конструктора базового класса
    D() : B() { setX(1729); }
    void bar() const
        {cout << "Delivered";}
};
```

```
B base;
D del;
base.foo();    // Base
// вызов унаследованного метода
del.foo();    // Base
del.bar();    // Delivered
del.x();      // 1729
del.getY();   // 9000
```

Наследование и конструкторы, деструкторы ...

Эти методы хоть и наследуются, но не избавляют от написания аналогичных в производном классе:

- ▶ Конструкторы
- ▶ Деструктор
- ▶ Операторы присваивания

Например в конструкторе производного класса можно вызывать конструктор базового класса, но нельзя вызывать второй *вместо* первого.

Наследование и конструкторы, деструкторы ...

- ▶ Конструктор по умолчанию базового класса вызывается автоматически перед вызовом конструктора производного класса.
- ▶ Если базовых классов несколько (многоуровневое наследование) то сначала вызывается конструктор самого базового класса.
- ▶ Деструкторы вызываются в обратном порядке: от производного класса к базовым

Наследование и конструкторы, деструкторы ...

```
class Vector2D{
    public:
        Vector2D(float x, float y) {_x = x; _y = y;}
        // ...
};

class Vector3D : public Vector2D{
    public:
        // Вызов конструктора базового класса в конструкторе производного
        Vector3D(float x, float y, float z) : Vector2D(x,y) {_z = z;}
        // ...
}
```

Наследование и операторы

```
class Vector2D{  
    public:  
    // ...  
    Vector2D operator + (const Vector2D& v);  
};
```

```
class Vector3D : public Vector2D{  
    // ...  
};
```

```
Vector3D v1, v2;  
Vector3D v3 = v1 + v2;
```

Компилируется?

Наследование и операторы

```
class Vector2D{  
    public:  
    // ...  
    Vector2D operator + (const Vector2D& v);  
};
```

```
class Vector3D : public Vector2D{  
    // ...  
};
```

```
Vector3D v1, v2;  
Vector3D v3 = v1 + v2;
```

Компилируется?

Ошибка: не определено оператора сложения для класса Vector3D.

Операторы наследуются. Однако в примере выше нужен оператор для класса Vector3D, однако унаследованный оператор принимает Vector2D

Ошибка станет очевиднее, если записать вызов оператора как Vector3D
v3 = v1.operator + (v2);

Наследование и модификаторы наследования

When the component is declared as:	When the class is inherited as:	The resulting access inside the subclass is:
public	public	Public
protected		protected
private		none
public	protected	protected
protected		protected
private		none
public	private	private
protected		private
private		none

Outline

Прошлые темы

Наследование (Inheritance)

Простое наследование

Перегрузка и перекрытие методов

Динамический полиморфизм

Ссылки и литература

Перекрытие (overriding) и перегрузка (overloading) имён

Перекрытие имён в классе = переопределение имен

```
class B {  
    public:    void foo() {cout << "base";}   
              void bar() {cout << "bar";}   
              void bar(string s) {cout << "bar " << s;}      };  
  
class D: public B{  
    public: void foo(){cout << "delivered";}   
           void bar(int x) {cout << "bar";}      };
```

```
B base;  
D delivered;  
base.foo();           // base  
delivered.foo();      // delivered  
// Если нужно вызывать метод базового класса в производном:  
delivered.B::foo();   // base  
base.bar();           // bar  
base.bar("x");        // barx  
delivered.bar();      // bar  
delivered.bar(42);    // bar42
```

Множественное наследование

Множественное наследование - наследование от нескольких классов одновременно.

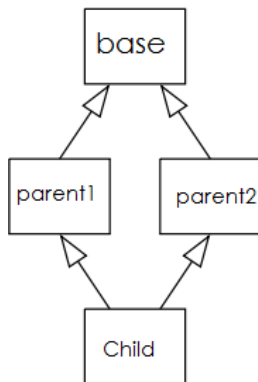
```
class Z: public X, public Y { . . . };
```

При множественном наследовании возникает проблема неоднозначности из-за совпадающих имен в базовых классах.

Поэтому лучше наследоваться от интерфейсов и классов-контейнеров.

Deadly Diamond of Death

Проблема ромба [[wiki](#)]



если метод класса Child вызывает метод, определенный в классе A, а классы B и C по-своему переопределили этот метод, то от какого класса его наследовать: B или C ?

Outline

Прошлые темы

Наследование (Inheritance)

- Простое наследование

- Перегрузка и перекрытие методов

Динамический полиморфизм

Ссылки и литература

Одинаковые операции с разными типами

Требуется вычислить общую площадь для набора геометрических фигур, определённых классами

```
class Square{  
    float a;  
public:  
    // ...  
    float area() {return a*a;}  
};
```

```
class Circle{  
    float r;  
public:  
    // ...  
    float area() {return M_PI * r*r;}  
};
```

Одинаковые операции с разными типами

потребуется два отдельных массива для хранения объектов этих классов...

```
vector<Square> squares;  
vector<Circle> circles;
```

... и потребуется два отдельных цикла для совершения одинаковых действий, но с разными типами данных

```
// ...  
float S = 0;  
  
for (Circle &c: circles)  
    S += c.area();  
  
for (Square &s: squares)  
    S += s.area();
```

Проблемы:

- ▶ экземпляры схожих классов требуется хранить отдельно
- ▶ для совершения схожих действий с экземплярами разных классов приходится писать код для работы с каждым из классов отдельно

Решение п.1: связать классы общим предком

- ▶ C++ позволяет записать указатель на производный класс в указатель на базовый класс
- ▶ Это возможно потому, что указатели имеют одинаковый размер вне зависимости от объекта на который они ссылаются
- ▶ Объявим новый класс, который будет базовым для Circle и Square

```
class Shape{  
    public:  
        float area() {return 0;}  
};
```

```
class Square: public Shape{  
    // ...  
    float area() {return a*a;}  
};
```

```
class Circle: public Shape{  
    // ...  
    float area() {return M_PI * r*r;}  
};
```

Определение типа

- ▶ Тогда можно будет хранить **указатели** на производные классы так:

```
vector< Shape* > shapes;  
Square *s = new Square(10);  
Circle *c = new Circle(5);  
shapes.push_back(s);  
shapes.push_back(c);
```

- ▶ Но, если вызывать метод производного класса из указателя на базовый, то будет вызван одноименный метод *базового* класса

```
Shape *shape;  
Square *s = new Square(10);  
Circle *c = new Circle(5);  
if ( random()%2 == 0 ) shape = s;  
else shape = c;  
cout << shape->area(); // 0
```

Раннее связывание

- ▶

```
Shape *shape;  
Square *s = new Square(10);  
Circle *c = new Circle(5);  
if ( random()%2 == 0 ) shape = s;  
else shape = c;  
cout << shape->area(); // 0
```
- ▶ Это происходит из-за того, что тип данных для которого будет вызван метод определяется ещё на этапе компиляции. Он всегда соответствует типу данных используемого указателя в данном случае для хранения ссылки используется указатель на Shape
- ▶ Такой подход называется **ранним связыванием**, когда тип данных переменной определяется (связывается) на этапе компиляции
- ▶ Раннее связывание - это **статическая типизация**. Переменная не меняет тип данных.

Решение п.2: позднее связывание

- ▶ Если бы тип данных указателя определялся не по его объявлению, а по фактически записанным в него данным...
- ▶ Определение типа данных во время работы программы называется **поздним связыванием**
- ▶ Позднее связывание лежит в основе **динамической типизации**¹

¹Python использует именно динамическую типизацию

Виртуальные методы

- ▶ Чтобы задействовать механизм позднего связывания для данных классов, рассматриваемый метод должен быть объявлен как **виртуальный** в базовом классе

```
class Shape{  
    public:  
        // ...  
        float virtual area() {return 0;}  
};
```

- ▶ В производных классах этот метод переопределён

```
class Square: public Shape{  
    // ...  
    float area() {return a*a;} };  
  
class Circle: public Shape{  
    // ...  
    float area() {return M_PI * r*r;} };
```

- ▶ Такая концепция называется **динамическим полиморфизмом**: один интерфейс - много объектов; тип конкретного объекта определяется динамически - во время выполнения программы

Динамический полиморфизм

- Теперь тип объекта, указатель на который записан в переменную будет проверяться во время выполнения программы

```
// если метод area() будет виртуальным...  
Shape *shape;  
Square *s = new Square(10);  
Circle *c = new Circle(5);  
if ( random()%2 == 0 ) shape = s;  
else shape = c;  
  
// будет вызван метод соответствующий не типу shape  
// а фактически записанному в него объекту  
cout << shape->area();
```

Динамический полиморфизм

Код полностью

```
class Shape{
public:
    // ...
    float virtual area() {return 0;} // возвращает площадь
};
```

```
class Square: public Shape{
    float a;
public:
    // ...
    float area() {return a*a;} };
```

```
class Circle: public Shape{
    float r;
public:
    // ...
    float area() {return M_PI * r*r;}    };
```

Shape *s; *// Полиморфизм реализуется с использованием указателей на объекты*

Square square = new Square(10);

Circle circle = new Circle(10);

s = square;

cout << s->area() << endl; *// 100*

s = circle;

cout << s->area() << endl; *// 314.159*

Динамический полиморфизм

Теперь можно воспользоваться преимуществом полиморфизма и реализовать поставленную задачу (см. слайд 25) следующим образом:

```
// набор указателей на базовые классы
vector<Shape*> shapes;

// в shapes можно записать указатель на объект
// любого из производных классов
for (unsigned i = 0; i < n; i++){
    if ( rand()%2 == 0 )
        shapes.push_back( new Square(rand()%100) );
    else
        shapes.push_back( new Circle(rand()%100) );
}

float S = 0;
// Какой из методов вызывать (для какого класса)
// будет определено на этапе выполнения
for (Shape *s: shapes){
    S += s->area();
}
```

Полиморфизм

Полиморфизм - обработка разных типов данных одним способом.

Полиморфизм - это один интерфейс — много реализаций

Б. Страуструп

Как реализуется динамическим полиморфизм компилятором

Таблица виртуальных методов (virtual method table, VMT)
— координирующая таблица или vtable — механизм,
используемый в языках программирования для поддержки
динамического соответствия (или метода позднего
связывания).

Вопросы

- ▶ Чем отличается переопределение виртуальных методов от переопределения остальных?
- ▶ Для чего нужен динамический полиморфизм? Приведите примеры.
- ▶ Как задействовать позднее связывание?

Outline

Прошлые темы

Наследование (Inheritance)

- Простое наследование

- Перегрузка и перекрытие методов

Динамический полиморфизм

Ссылки и литература

Ссылки и литература

1. <https://stepik.org/course/7> Программирование на языке C++
2. Г. Буч. Объектно-ориентированный анализ и проектирование с примерами приложений. 720 с. 2010 г. 700 страниц. Теория. Примеры на C++. Картинки! Вторая половина книги - примеры OOA и OOD с UML диаграммами.
3. MSDN - Microsoft Developer Network
4. Qt 5.X. Профессиональное программирование на C++. Макс Шлее. 2015 и более поздние издания г. 928 с. Книга периодически обновляется с выходом новых версий фреймворка Qt.
5. www.stackoverflow.com - система вопросов и ответов
6. draw.io — создание диаграмм.

Материалы курса

Слайды, вопросы к экзамену, задания, примеры

github.com/VetrovSV/OOP

