## ОБЪЕКТНО-ОРИЕНТИРОВАННОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ



## ПРИНЦИП РАЗДЕЛЕНИЯ ИНТЕРФЕЙСА

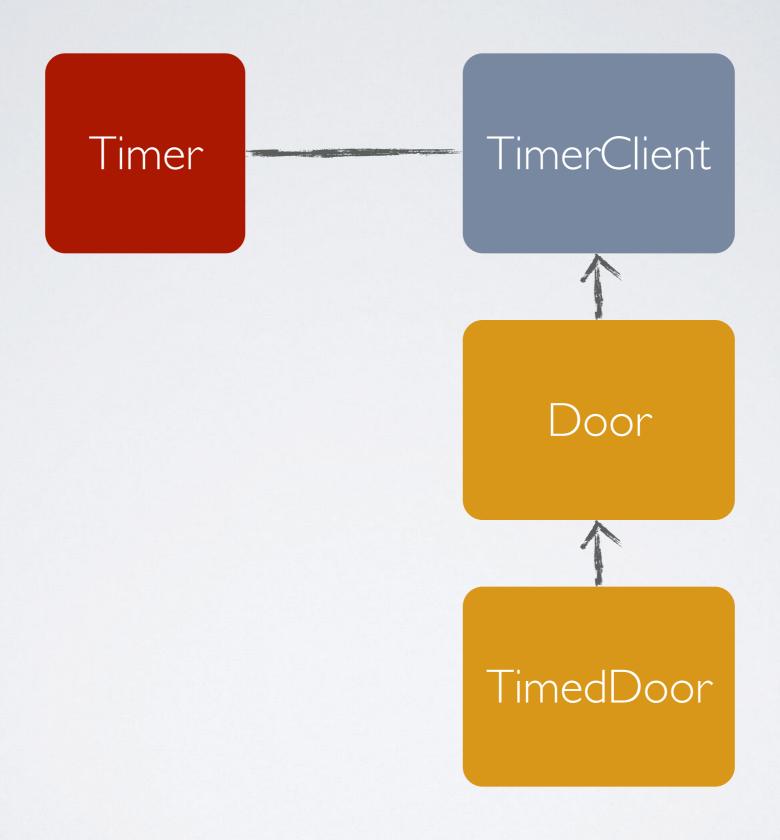
- Interface Segregation Principle (ISP).
- Клиенты не должны попадать в зависимость от методов, которыми они не пользуются.

```
class Door {
public:
    virtual void lock() = 0;
    virtual void unlock() = 0;
    virtual bool isOpen() = 0;
};
```

#### Как сделать класс TimedDoor?

```
class Timer {
public:
    void register(int timeout, TimerClient *client);
};

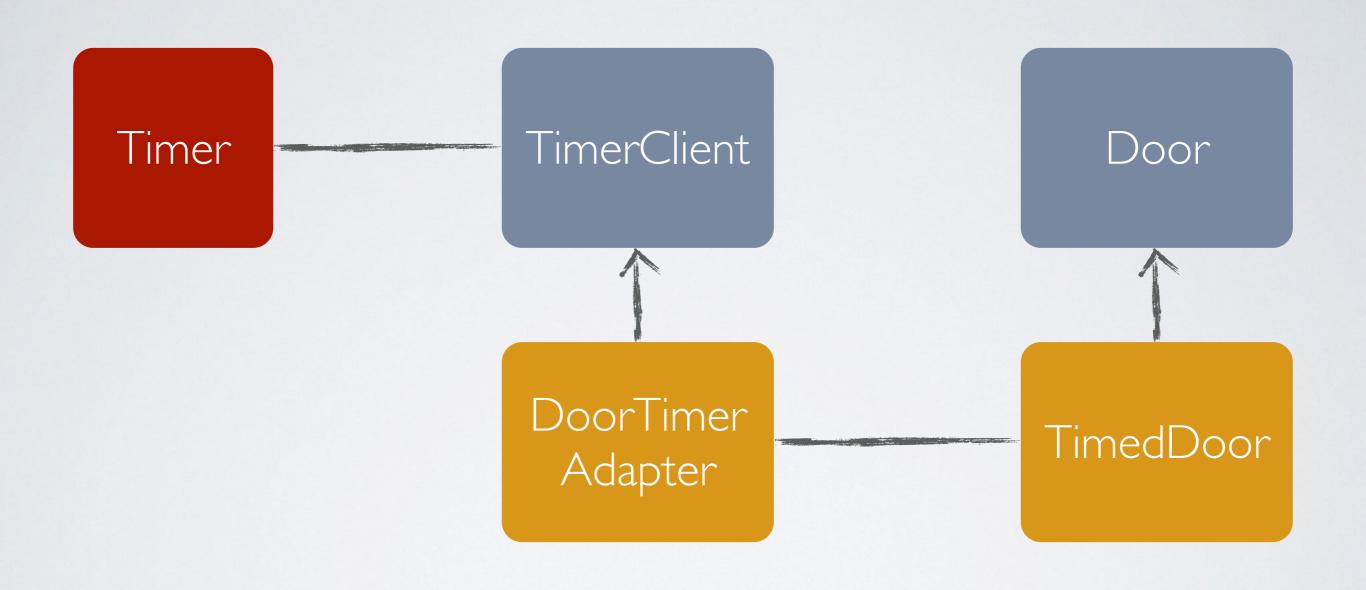
class TimerClient {
public:
    virtual void timeout() = 0;
};
```



Вариант решения: наследуем Door от TimerClient

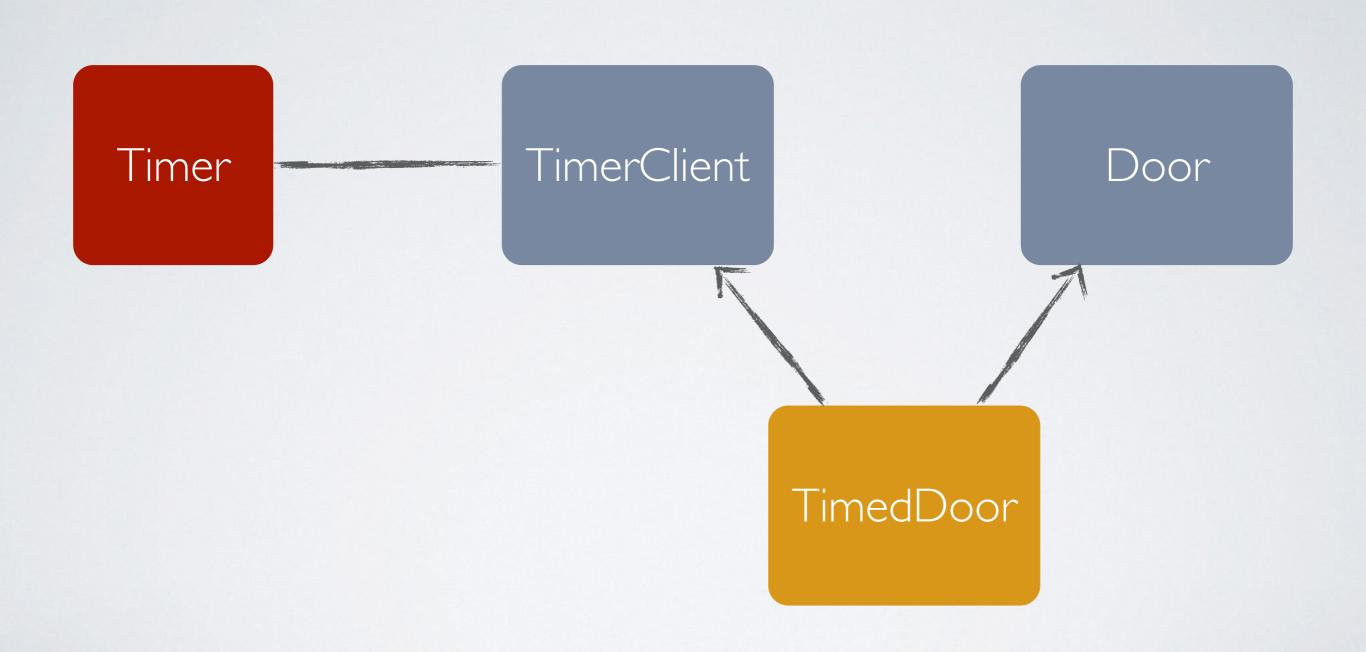
### ПРОБЛЕМЫ

- Door не имеет никакого отношения к таймеру! (SRP)
- Все пользователи **Door** должны тащить за собой **TimerClient** (и зависеть от изменений в нём).
- Возможное нарушение принципа LSP.



Вариант удачнее: посредством DoorTimeAdapter

#### Третий вариант: множественное наследование



Single Responsibility Principle

Open-Closed Principle

Liskov Substitution Principle

Interface Segregation Principle

Dependency Inversion Principle

```
struct Base {};
struct Point : Base {
    double x, y;
};
struct Square : Base {
    Point top_left;
    double side;
};
struct Rectangle : Base {
    Point top_left;
    double height, width;
};
struct Circle : Base {
    Point center;
    double radius;
};
```

#### Структуры данных (POD — Plain Old Data)

```
#include <typeinfo>
#include <exception>
using namespace std;
namespace Geometry {
    const double PI = 3.141592653589793;
    class UnknownShape : public exception {};
    inline double area(Base *object) {
        if (typeid(*object) == typeid(Square)) {
            Square *s = static_cast<Square *>(object);
            return s->side * s->side;
        } else if (typeid(*object) == typeid(Rectangle)) {
            Rectangle *r = static_cast<Rectangle *>(object);
            return r->height * r->width;
        } else if (typeid(*object) == typeid(Circle)) {
            Circle *r = static_cast<Circle *>(object);
            return PI * c->radius * c->radius;
        }
        throw UnknownShape();
    }
};
```

Процедурный стиль, работающий с POD

```
class Shape {
public:
    virtual double area() const = 0;
};
class Square : public Shape {
    Point top_left;
    double side;
public:
    double area() const override {
        return side*side;
    }
};
// Аналогично Rectangle и Circle
```

#### Процедурный стиль

- Сложно добавить
   новые структуры
   данных придётся
   менять все функции.

#### ОО стиль

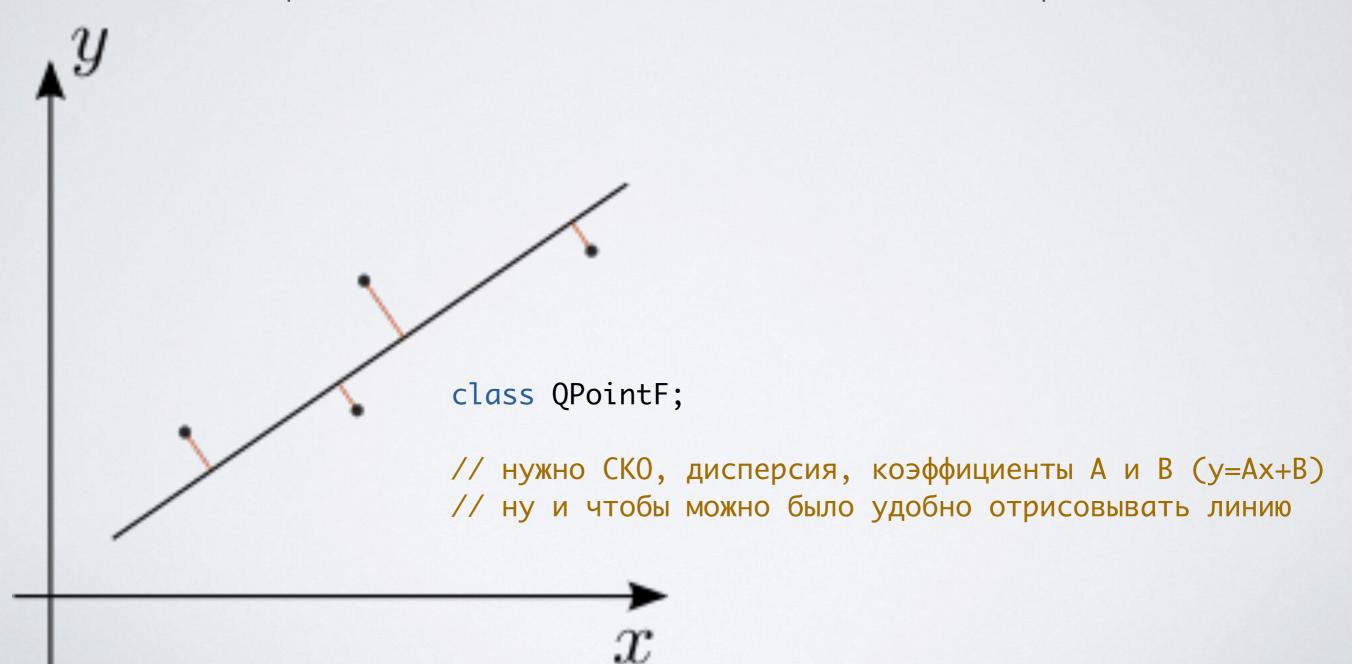
- Легко добавить
   новые классы.
   Существующие
   функции не меняются.
- Сложно добавить новые функции придётся менять все классы.



- 1. Иногда процедурный код адекватен.
- 2. При необходимости процедурный код можно переделать в объектно-ориентированный.

## ЗАДАЧА

Проектирование класса для линейной аппроксимации набора точек методом наименьших квадратов.



- Входные данные параметры конструктора (во всех вариантах, чтобы было удобно).
- Выходные данные публичные методы интерфейса (во всех возможных вариантах, чтобы было удобно).
- «Бедный» интерфейс предоставляет минимум данных (результат вычислений) одним способом (обычно совпадающим со способом хранения).
- «Богатый» интерфейс идёт на шаг дальше и ориентирован на решение микрозадач с результатами.

```
class LinearRegression {
public:
    LinearRegression(const QVector<QPointF> &_points);
    // y=Ax+B
    double a();
    double b();
    double mse();
    double std();
protected:
   // ...
};
```

#### Минимум интерфейса

```
class LinearRegression {
public:
    LinearRegression(const QPointF *_points, int _size);
    LinearRegression(const QVector<QPointF> &_points);
   // y=Ax+B
    double a();
    double b();
    double y(double x) { return a() * x + b(); }
    double x(double y) { return (y - b()) / a(); }
    QPointF point(double x) { return QPointF(x, y(x)); }
    double mse();
    double std();
protected:
 // ...
};
```

#### Стало побогаче!

## ГДЕ ВЫЧИСЛЯТЬ?

- Сразу в конструкторе («энергичный» подход).
- В отдельном методе (run(), calculate() и т.п.)
- При первом вызове метода интерфейса («ленивый» подход).

```
class LinearRegression {
public:
   // ...
    double a();
   // ...
protected:
    void calculate();
    /****/
    const QPointF *points;
    int size;
    bool ready;
                                           Реализация
    double _a, _b;
};
                                            ЛЕНИВОГО
double LinearRegression::a() {
                                             подхода
    if (!ready) {
        calculate();
    return _a;
}
void LinearRegression::calculate() {
    // ...
   _a = ...;
   _{b} = ...;
    ready = true;
}
```

## ЗАДАЧА'

Проектирование класса для <del>линейной</del> экспоненциальной аппроксимации набора точек.

```
class BaseRegression {
public:
    BaseRegression(const QPointF *_points, int _size);
    BaseRegression(const QVector<QPointF> &_points);
    virtual double y(double x)=0;
    QPointF point(double x) {
        return QPointF(x, y(x));
    double mse();
    double std();
protected:
    /****/
    const QPointF *points;
    int size;
```

```
class ExponentialRegression : public BaseRegression {
public:
    ExponentialRegression(const QVector<QPointF> &points);
    // y=A*exp(B*x)
    double a();
    double b();
    double y(double x) { return a()*exp(b()*x); }
protected:
    void calculate();
    /****/
    bool ready;
    double _a, _b;
```

```
void ExponentialRegression::calculate()
    QVector<QPointF> logpoints(size);
    for (int i = 0; i < size; ++i)
        logpoints[i] = QPointF(points[i].x(),
                                log(fabs(points[i].y()));
    LinearRegression lr(logpoints);
    _b = lr.a();
    _a = \exp(lr.b());
    if (size > 0 && points[0].y() < 0)
        _a *= -1;
    ready = true;
```

# КОНЕЦ ДВЕНАДЦАТОЙ ЛЕКЦИИ

