Funktionale und objektorientierte Programmierkonzepte Übungsblatt 04



Prof. Karsten Weihe

Wintersemester 22/23 Themen: Relevante Foliensätze: Abgabe der Hausübung: v1.0 Interfaces 01g (und natürlich auch 01a-f) 25.11.2022 bis 23:50 Uhr

Hausübung 04
Roboter mit Senf

Gesamt: 31 Punkte

Beachten Sie die Seite Verbindliche Anforderungen für alle Abgaben im Moodle-Kurs.

Verstöße gegen verbindliche Anforderungen führen zu Punktabzügen und können die korrekte Bewertung Ihrer Abgabe beeinflussen. Sofern vorhanden, müssen die in der Vorlage mit TODO markierten crash-Aufrufe entfernt werden. Andernfalls wird die jeweilige Aufgabe nicht bewertet.

Die für diese Hausübung relevanten Verzeichnisse sind src/main/java/h04 und ggf. src/test/java/h04.

Verbindliche Anforderung: Dokumentieren Ihres Quelltexts

Alle von Ihnen deklarierten Klassen, Interfaces, Enumerationen und Methoden (inklusive Konstruktoren), die nicht private sind, müssen für diese Hausübung mittels JavaDoc dokumentiert werden. Für jede korrekte Deklaration ohne Dokumentation verlieren Sie jeweils einen Punkt.

Beachten Sie die Seite $Haus \ddot{u}bungen \rightarrow Dokumentieren von Quelltext$ im Studierenden-Guide.

Auf diesem Übungsblatt werden Aufzählungen überschneidender Namen verkürzt, indem nur disjunkte Teile von Namen innerhalb geschweifter Klammern aufgezählt werden und bei vorangegangener Aufzählungen einsetzbare Elemente durch * ersetzt werden. Beispiel: set{X,Y}For{A,B} ist die Abkürzung für setXForA, setXForB, setYForA und setYForB. set*For* ist die Abkürzung für set{X,Y}For{A,B}.

Wenn die Rede davon ist, dass Klassen, Interfaces oder Enumerationen *erstellt* werden sollen, müssen zuerst die dazugehörigen Dateien in src/main/java/h04 (sofern nicht anders angegeben) erstellt werden.

Einleitung

In den vorherigen Übungen haben Sie nur mit Klassen gearbeitet, aber in dieser Übung schreiben Sie zusätzlich erste Interfaces sowie Klassen, die diese Interfaces implementieren. Bisher haben Sie auch nur Klassen direkt oder indirekt von Robot abgeleitet oder bereits Robot als Attribut in einer anderen Klasse verwendet. Jetzt werden Sie erstmals eine Klasse implementieren, die nichts mit Robot zu tun hat.

Zuerst haben Sie in Kapitel 01f der FOP gesehen, wie man eine Klasse von einer anderen Klasse ableiten kann. Dann haben Sie in Kapitel 01g der FOP gesehen, wie eine Klasse ein Interface implementiert.

1

Eine Subklasse, mehrere Interfaces

In dieser Übung erstellen Sie eine Klasse, die sowohl von einer Klasse abgeleitet ist als auch mehrere Interfaces implementiert.

Die zu implementierenden Interfaces werden separiert mittels Komma nach der Basisklasse notiert – und zwar wie gewohnt mit implements.

Beispiel:

Eine Klasse X, die eine Klasse Y erweitert und Interfaces A, B sowie C implementiert, kann wie folgt deklariert werden:

```
public class X extends Y implements A, B, C {
    ...
}
```

H1: Zwei Interfaces 3 Punkte

Das Ziel dieser Aufgabe ist es zwei Interfaces zu schreiben, die in den späteren Aufgaben benötigt werden.

H1.1: Keine Referenz? Ist nicht egal!

1 Punkt

Schreiben Sie ein public-Interface mit dem Namen RobotWithReferenceState, welches fünf Methoden enthält: Zum einen die Methode setCurrentStateAsReferenceState ohne Parameter und ohne Rückgabe. Zum anderen die Methoden getDiff{X,Y,Direction,NumberOfCoins} ohne Parameter. Die Methode getDiffDirection liefert eine Konstante von Direction, die anderen drei Methoden einen Wert vom Typ int zurück.

Die Idee dieses Interface ist, über qetDiff* die jeweilige Differenz zu einem Referenzstatus gesetzt werden kann.

H1.2: Keine Münzen? Ist nicht egal!

2 Punkte

Erstellen Sie zuerst eine Enumeration CoinType mit Konstanten SILVER, BRASS und COPPER wie in Kapitel 01e der FOP beschrieben.

Erstellen Sie nun ein public-Interface WithCoinTypes mit Methoden {set,get}NumberOfCoinsOfType:

Die Methode setNumberOfCoinsOfType hat einen ersten Parameter vom formalen Typ CoinType und einen zweiten Parameter von Typ int. Die Methode liefert nichts zurück.

Die Methode getNumberOfCoinsOfType hat einen Parameter vom formalen Typ CoinType und liefert einen Wert von Typ int zurück.

Die Idee dieses ist, dass ein Objekt von WithCoinTypes zu jedem dieser drei Münztypen jeweils eine Menge von Münzen dieses Typs verwaltet. Genauer: Durch die Methode setNumberOfCoinsOfType soll die Anzahl der Münzen für den durch den Parameter CoinType spezifizierten Münztyp gesetzt werden und durch die Methode getNumberOfCoinsOfType soll die Anzahl der Münzen des spezifizierten Münztyps zurückgegeben werden.

Unbewertete Verständnisfragen:

Probieren Sie einmal aus, was der Compiler dazu sagt, wenn Sie versuchen, WithCoinTypes zu variieren. Deklarieren Sie setNumberOfCoinsOfType von WithCoinTypes versuchsweise private. Als nächstes versuchen Sie für getNumberOfCoinsOfType einen Methodenrumpf (Anweisungen in geschweiften Klammern) zu schreiben und ein private-Attribut silverCoins vom Typ int in das Interface einzufügen. Als letztes versuchen Sie in Klasse Main ein Objekt von WithCoinTypes mit Operator new zu erzeugen. Vergessen Sie nicht, alle diese Änderungen rückgängig zu machen, bevor Sie weitermachen.

H2: Implementierende Klassen

28 Punkte

In den folgenden Aufgaben werden Sie Klassen schreiben, die die Interfaces aus den vorherigen Aufgaben implementieren. Dabei werden Sie zuerst eine Klasse schreiben, die an Roboter angelehnt ist und das Interface WithCoinTypes implementiert. Sie soll es ermöglichen Roboter zu erstellen, die nicht nur einen, sondern drei Münztypen (Silver, Brass und Copper) verwalten. In den darauffolgenden Aufgaben werden Sie angelehnt an diese Klasse einmal eine Roboterklasse schreiben, die anhand von Attributen einen Referenzstatus speichert, und einmal eine Roboterklasse schreiben, die anhand eines Objekts einen Referenzstatus speichert. Beide Klassen implementieren entsprechend das Interface RobotWithReferenceState. Schließlich werden Sie eine Klasse schreiben, die nicht mehr an Roboter angelehnt ist, sondern nur Münztypen verwaltet.

H2.1: Keine Scheine? Ist mir egal!

8 Punkte

Erstellen Sie eine public-Klasse RobotWithCoinTypes, die direkt aus der von Ihnen aus der Vorlesung bekannten Klasse Robot abgeleitet ist. Weiter soll diese Klasse das Interface WithCoinTypes aus H1.2 implementieren.

RobotWithCoinTypes hat drei private-Attribute numberOf{Silver, Brass, Copper}Coins von Typ int.

Erstellen Sie in RobotWithCoinTypes einen public-Konstruktor: Dieser soll die gleichen vier formalen Parameter in der gleichen Reihenfolge wie der entsprechende Konstruktor von Robot haben. Den vierten Parameter von RobotWithCoinTypes (also numberOfCoins) ersetzen Sie im nächsten Schritt durch drei Parameter numberOf{Silver,Brass,Copper}Coins vom formalen Typ int. Dieser Konstruktor ruft wie üblich mit super den Konstruktor seiner direkten Basisklasse auf – und zwar mit seinen eigenen ersten drei aktuale Parameterwerten

für x-Koordinate, y-Koordinate und Richtung. Als vierter aktualer Parameterwert wird die Summe aus den einzelnen Werten für die drei Münztypen verwendet. Als nächstes werden mit den drei Münzzahlen die drei entsprechenden Münzzahlattribute initialisiert.

Zuerst wird setNumberOfCoins von Robot in RobotWithCoinTypes überschrieben. setNumberOfCoins von Robot bietet aber keine Differenzierung nach Münztypen, sodass nicht klar ist, welche Art von Münzen gemeint ist. Als Teil der Logik von RobotWithCoinTypes legen wir hiermit folgendes fest: Falls die Zahl der Münzen im aktualen Parameter negativ ist, soll die Methode setNumberOfCoins von Robot mit dem Wert des aktualen Parameters aufgerufen werden. Im umgekehrten Fall, dass die Gesamtzahl Münzen positiv oder null ist, wird nur die Anzahl Kupfermünzen verändert. Damit das Attribut numberOfCoins von Robot sich konsistent ändert, muss setNumberOfCoins von Robot mit einem entsprechenden Wert aufgerufen werden.

Nun gibt es zwei Implementationen von setNumberOfCoins: eine in Robot und eine in RobotWithCoinTypes. Wie Sie in Kapitel Kapitel O1g der FOP gesehen haben, rufen Sie in Methoden von RobotWithCoinTypes die erste Implementation mit super.setNumberOfCoins auf, die zweite nur mit setNumberOfCoins ohne super.

In Klasse RobotWithCoinTypes implementieren Sie die Methoden {set,get}NumberOfCoinsOfType von WithCoinTypes auf Basis der drei Attribute numberOf{Silver,Brass,Copper}Coins:

getNumberOfCoinsOfType soll die Anzahl der Münzen des gegebenen Münztyps zurückgeben und die Methode setNumberOfCoinsOfType soll die Anzahl der Münzen für den durch den Parameter CoinType spezifizierten Münztyp setzen. Falls der zweite aktuale Parameterwert von setNumberOfCoinsOfType negativ ist, soll die Methode setNumberOfCoins von Robot aufgerufen werden.

Anmerkung:

In Kapitel 05 der FOP und in späteren Hausübungen werden wir sehen, wie man in Java mit einem Fehlerfall wie dem, dass die Anzahl der Münzen in setNumberOfCoinsOfType negativ ist, umgehen sollte: durch Wurf einer geeigneten *Exception*. In unserem Fall leiten wir das Problem an die Methode der Oberklasse weiter, die die entsprechende Exception wirft.

Damit das Attribut numberOfCoins von Robot konsistent bleibt, muss auch in setNumberOfCoinsOfType die Methode setNumberOfCoins von Robot mit einem entsprechenden Wert aufgerufen werden. Die Methoden {put,pick}Coin überschreiben Sie konsistent mit der oben formulierten Logik von setNumberOfCoins. Für pickCoin heißt das: Die aufgenommene Münze wird als Kupfermünze interpretiert und dann die entsprechende Methode von Robot aufgerufen. Bei putCoin haben wir dasselbe Problem wie bei der Methode setNumberOfCoins: Es gibt keine Differenzierung zwischen verschiedenen Münztypen. Wir legen dementsprechend folgendes fest: Falls die Gesamtzahl an Münzen durch einen Aufruf von putCoin zu verringern ist, soll als erstes die Anzahl Kupfermünzen verringert werden. Falls sie nicht mehr vorhanden sind, wird die Anzahl Messingmünzen verringert. Nur wenn beides nicht vorhanden ist, wird die Anzahl Silbermünzen verringert. Falls keine Münzen vorhanden sind, wird die Anzahl von keiner Münzart verringert. Als letztes wird die Methode putCoin von Robot aufgerufen 1.

H2.2: Keine Geld? Ist nicht egal!

9 Punkte

Erstellen Sie eine public-Klasse RobotWithCoinTypesAndRefStateOne, die direkt von RobotWithCoinTypes
abgeleitet ist und das Interface RobotWithReferenceState aus H1.1 implementiert.

Die Klasse hat vier private-Objektattribute: ref{X,Y,Direction,NumberOfCoins}. Bis auf refDirection sind alle genannten Attribute vom Typ int – refDirection ist vom Typ Direction.

Fügen Sie in RobotWithCoinTypesAndRefStateOne einen public-Konstruktor ein. Er soll dieselben formalen sechs Parameter in derselben Reihenfolge wie der entsprechende Konstruktor von RobotWithCoinTypes haben. Dieser Konstruktor ruft wie üblich mit super den Konstruktor seiner direkten Basisklasse auf, und zwar mit seinen

¹Diese Methode wird für Sie die Fehlermeldung generieren, falls die Anzahl der Silbermünzen nicht ausreicht.

aktualen Parameterwerten für x-Koordinate, für y-Koordinate, für die Richtung und für die einzelnen Werte für die drei Münztypen. Danach werden im Konstruktor die Werte für x-Koordinate, y-Koordinate, Richtung und Summe aus den einzelnen Werten für die drei Münztypen zur Initialisierung der vier ref-Attribute verwendet. Das bedeutet der initiale Status des Objektes nach seiner Konstruktion ist also auch der initiale Referenzstatus des Objektes.

Methode setCurrentStateAsReferenceState von Klasse RobotWithCoinTypesAndRefStateOne setzt die vier ref-Attribute auf die momentanen Werte von Robot, wie sie durch die zugehörigen get-Methoden von Robot zurückgeliefert werden.

Methoden getDiff{X,Y,NumberOfCoins} von Klasse RobotWithCoinTypesAndRefStateOne liefern die Differenz aus der Rückgabe der jeweiligen get-Methode von Robot minus dem Wert des entsprechenden ref-Attributs von RobotWithCoinTypesAndRefStateOne zurück. Die Rückgaben der Methoden zeigen also auf, wie weit der Roboter momentan in positiver oder negativer Richtung von seinem Referenzstatus entfernt ist. Es ist also kein Betrag der Differenz, sondern die vorzeichenbehaftete Differenz selbst.

Bei getDiffDirection ist die Rückgabe wie folgt: UP, falls momentane Richtung und Richtung im Referenzstatus identisch sind. LEFT, falls die momentane Richtung um 90^o im Gegenuhrzeigersinn gegenüber der Richtung im Referenzstatus gedreht ist. DOWN bei 180^o und RIGHT im verbliebenen vierten Fall.

Hinweis:

Schauen Sie sich die Methode ordinal von Enumerationen an.

Unbewertete Verständnisfragen:

Deklarieren Sie eine der in RobotWithCoinTypesAndRefStateOne implementierten Methoden

- (i) als private statt public und
- (ii) streichen sie public auch einmal ersatzlos.

In beiden Fällen sollte das Compilen mit einer Fehlermeldung abbrechen. Kommentieren Sie eine ganze Methode in RobotWithCoinTypesAndRefStateOne einmal aus (zum Beispiel getDiffNumberOfCoins). Auch jetzt sollte das Compilen mit einer Fehlermeldung abbrechen. Erscheinen Ihnen diese Fehlermeldungen sinnvoll?

Vergessen Sie nicht, alle Fehler wieder rückgängig zu machen!

H2.3: Roboter in Roboter? Ist mir egal!

5 Punkte

Erstellen Sie eine public-Klasse RobotWithCoinTypesAndRefStateTwo, die mit folgendem Unterschied analog
zu RobotWithCoinTypesAndRefStateOne ist: RobotWithCoinTypesAndRefStateTwo hat keine vier Attribute, sondern nur ein private-Attribut refRobot vom Typ ReferenceRobot, welcher Ihnen in der Vorlage bereits
vorgegeben wird.

Implementieren Sie analog zu H2.2 den Konstruktor von RobotWithCoinTypesAndRefStateTwo. Anstatt aber die vier Attribute zu initialisieren, soll nach dem Aufruf des Konstruktors der Basisklasse ein neues Objekt vom Typ ReferenceRobot mit den entsprechenden Werten erstellt werden. Intern speichert die Klasse ReferenceRobot die übergebenen Werte in den gleichen Attributen ref{X,Y,Direction,NumberOfCoins}, die in RobotWithCoinTypesAndRefStateOne direkt enthalten waren. Veranschaulichen Sie sich dies, indem Sie einen Blick in die Klasse ReferenceRobot werfen.

Implementieren Sie analog zu H2.2 die Methoden setCurrentStateAsReferenceState sowie die vier Methoden getDiff{X,Y,Direction,NumberOfCoins}. Statt der vier Attribute ref{X,Y,Direction,NumberOfCoins} sollen jetzt die Referenzwerte in dem Attribut refRobot gespeichert und abgerufen werden. Sie können auf die jeweiligen Attribute von refRobot über die jeweiligen Getter- und Setter-Methoden zugreifen.

Beispiel:

Sie können über die Objektmethode setRefX den Wert von refX von refRobot setzen und dann über die Objektmethode getRefX von refRobot abrufen.

H2.4: Klasse ohne Roboter? Ist mir egal!

6 Punkte

Erstellen Sie eine public-Klasse CoinCollection, die das Interface WithCoinTypes implementiert. Analog zu der Klasse aus H2.1 hat ein Objekt dieser Klasse drei private-Attribute numberOf{Silver, Brass, Copper}Coins vom Typ int.

Der public-Konstruktor von CoinCollection hat drei Parameter numberOf{Silver, Brass, Copper}Coins vom Typ int in gegebener Reihenfolge. Der Konstruktor initialisiert die Objektattribute mit den gegebenen Anzahlen.

Wieder soll getNumberOfCoinsOfType die Anzahl der Münzen des spezifizierten Münztyps zurückgeben und setNumberOfCoinsOfType die Anzahl der Münzen für den durch den Parameter CoinType spezifizierten Münztyp setzen . Falls der zweite aktuale Parameterwert von setNumberOfCoinsOfType negativ ist, soll der Wert auf Ogesetzt werden.

Die Klasse CoinCollection hat weiter zu jedem der drei Attribute eine get-Methode, also die drei Methoden getNumberOf{Silver, Brass, Copper}Coins ohne Parameter und mit Rückgabetyp int.

Außerdem soll CoinCollection eine public-Methode insertCoin und eine public-Methode removeCoin haben. Beide Methoden haben einen Parameter vom formalen Typ CoinType und keine Rückgabe. Die erste Methode inkrementiert die Anzahl des spezifizierten Münztyps um 1. Die zweite Methode dekrementiert die Anzahl des spezifizierten Münztyps um 1, falls diese Anzahl positiv ist. Andernfalls hat die zweite Methode keinen Effekt.