

Übung zum C/C++-Praktikum Fachgebiet Echtzeitsysteme

Zusatzaufgaben



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

Aufgabe 1 [Z] Eigene Arrays (optional)

Die Klausur kann ohne diese Aufgabe bestanden werden. Wir empfehlen aber trotzdem sie zu bearbeiten.

Ein Lösungsvorschlag für diese Aufgabe liegt im Ordner `./exercises/solutions/custom_arrays`.

Nachdem du bei unseren Übungen zu Arrays gesehen hast, dass es störend ist, wenn man die Größe eines Arrays immer getrennt zu den gespeicherten Daten verwalten muss, ist ein sinnvoller Schritt, eine eigene Array-Klasse zu implementieren, die Daten und Größe des Arrays zusammen speichert.

Eine möglicher Anwendungsfall sieht so aus:

```
#include "Array.h"
#include <iostream>
#include <string>

template<typename T>
void printFirst(const Array<T> &array) {
    std::cout << array[0] << std::endl;
}

int main() {
    Array<std::string> stringArray(10);
    stringArray[0] = "Hello World";
    printFirst(stringArray);
}
```

Hinweise

- Überlege dir, welche Operatoren/Methoden das obige Code-Beispiel von Array verlangt. Unter anderem musst du jeweils einen `const` und einen nicht-`const operator[]` implementieren.
- Du kannst auch Exceptions (z.B. `std::out_of_range` aus `<stdexcept>`) verwenden, um falsche Indices korrekt abzufangen.
- Eine fortgeschrittene Übung ist es, Iteratoren für Array bereitzustellen, sodass du z.B. die Funktion `std::copy` aus der Standardbibliothek verwenden kannst, um ein Array zu kopieren:

```
#include <algorithm> // std::copy
#include <iterator>   // std::back_inserter
#include <vector>
// ...
Array<int> array(10);
std::vector<int> vector;
std::copy(array.begin(), array.end() - 1, std::back_inserter(vector));
```

Zusatzaufgaben

Da `std::copy` als ersten und zweiten Parameter einen Typ erwartet, der das Interface eines `InputIterator`s erfüllt, ist es sinnvoll, dass du eine zusätzliche Iterator-Klasse implementierst. Dazu kannst du dich an <http://en.cppreference.com/w/cpp/concept/InputIterator> orientieren, um die nötigen Operatoren zu überladen. Falls deine Array-Klasse auch durch einen `std::copy`-Aufruf gefüllt werden können soll, benötigst du außerdem alle Operatoren des `OutputIterator`-Interfaces: <http://en.cppreference.com/w/cpp/concept/OutputIterator>. Ist es auch sinnvoll, die Klasse `Array` kompatibel mit `std::back_insert_iterator` zu machen?

- Denke daran, für Indizes den Typ `size_t` zu verwenden.
- Diese Idee ist natürlich nicht neu. Seit C++11 gibt es eine Array-Implementation in der C++-Standardbibliothek (`std::array`¹). Du findest die gleiche Klasse auch als `boost::array` in Boost.

¹ http://www.boost.org/doc/libs/1_55_0/doc/html/array.html

Zusatzaufgaben

Aufgabe 2 [Z] Callbacks (Funktionszeiger, Funktoren) (optional)

Die Klausur kann ohne diese Aufgabe bestanden werden. Wir empfehlen aber trotzdem sie zu bearbeiten.

Motivation für Callbacks

In dieser Aufgabe werden mehrere Methoden zur Realisierung von Callbacks in C++ vorgestellt und implementiert. Callbacks können als Alternative zum Observer Pattern² eingesetzt werden. Beispielsweise kann man einem GUI-Button eine Callback-Funktion übergeben, die aufgerufen werden soll, sobald der Button gedrückt wird. Wir werden Callbacks dazu verwenden, um den Benutzer bei jedem Schritt eines laufenden Algorithmus über den aktuellen Fortschritt zu informieren.

Aufgabe 2.1 Basisalgorithmus

Ein Lösungsvorschlag für diese Aufgabe liegt im Ordner `./exercises/solutions/callbacks_p01`. Implementiere folgenden Algorithmus, der das Problem der Türme von Hanoi löst.³

```
funktion hanoi (Number i, Pile a, Pile b, Pile c)
if i > 0 then
    hanoi(i-1, a, c, b); // Move i-1 slices from pile "a" to "b"
    Move slice from "a" to "c";
    hanoi(i-1, b, a, c); // Move i-1 slices from pile "b" to "c"
end
```

Du brauchst keine Türme zu modellieren und zu verschieben. Es reicht, lediglich die Schritte auf der Konsole auszugeben. Bei einem Aufruf von **hanoi(3, 1, 2, 3)** soll folgende Ausgabe erfolgen:

```
1 -> 3
1 -> 2
3 -> 2
1 -> 3
2 -> 1
2 -> 3
1 -> 3
```

Aufgabe 2.2 Callbacks mit Funktionszeigern

Ein Lösungsvorschlag für diese Aufgabe liegt im Ordner `./exercises/solutions/callbacks_p02`. Nun wollen wir die fest einprogrammierte Ausgabe durch ein Callback ersetzen. Dadurch wird es möglich, die Funktion auszutauschen und z.B. eine graphische Ausgabe zu implementieren, ohne jedoch den Algorithmus selbst zu ändern.

Eine simple Art des Callbacks, die auch in C verfügbar ist, ist die Übergabe eines Funktionszeigers, der die Adresse der aufzurufenden Funktion beinhaltet. Ändere deine Implementation entsprechend um:

```
void hanoi(int i, int a, int b, int c, void(*callback)(int from, int to)) {
    ...
    callback(a, c);
    ...
}
```

Nun können wir eine Funktion mit zwei Parametern an `hanoi()` übergeben.

² http://de.wikipedia.org/wiki/Observer_Pattern

³ http://de.wikipedia.org/wiki/Turm_von_Hanoi

Zusatzaufgaben

```
void print(int from, int to) {
    cout << from << " -> " << to << endl;
}
...
hanoi(3, 1, 2, 3, print);
```

Aufgabe 2.3 Callbacks mit Funktoren

Ein Lösungsvorschlag für diese Aufgabe liegt im Ordner `./exercises/solutions/callbacks_ p03`. Ein Nachteil der vorherigen Implementation ist, dass nur reine Funktionen als Callback übergeben werden können. Eine Möglichkeit dies zu umgehen ist die Verwendung von Templates. Der Callback-Typ wird dabei durch einen Template-Parameter spezifiziert:

```
template<typename T>
void hanoi(int i, int a, int b, int c, T callback) {...}
```

Dadurch kann an `hanoi()` fast alles übergeben werden, was sich syntaktisch mittels

```
callback(a, c);
```

aufrufen lässt, also auch Objekte, bei denen der `()`-Operator überladen ist (sog. *Funktoren*⁴). Dabei müssen nicht einmal die Parametertypen (`int`) exakt übereinstimmen, solange eine implizite Umwandlung durch den Compiler möglich ist.

Teste deine Implementation mit einem Funktor. Schreibe dafür eine einfache Klasse und überlade deren `operator()`:

```
void operator()(int from, int to);
```

Aufgabe 2.4 Callbacks mit Callback-Klasse

Ein Lösungsvorschlag für diese Aufgabe liegt im Ordner `./exercises/solutions/callbacks_ p04`.

Probleme der bisherigen Implementation

Die Verwendung von Templates hat uns zwar eine sehr flexible und syntaktisch ansprechende Möglichkeit für Callbacks geliefert, beherbergt jedoch mehrere, teils gravierende, Schattenseiten.

Zum einen ist es dadurch immer noch nicht möglich, beliebige Methoden einer Klasse als Callback zu übergeben. Durch Methodencallbacks könnten Klassen mehrere unabhängige Callback-Methoden besitzen. Zum anderen ist `hanoi` nun an den Callback-Typ **gekoppelt**. Wenn wir also `hanoi` selbst an eine Funktion/Methode übergeben wollen, muss der Callback-Typ bei der Übergabe mit angegeben werden und zerstört somit die Unabhängigkeit der Funktion von ihrem Callback. Dies kann sich insbesondere bei komplexeren Anwendungen von Callbacks sehr negativ widerspiegeln. Stell dir vor, du hättest ein GUI-Framework mit verschiedenen Elementen, die Callbacks nutzen, z.B. Buttons. Dann wäre die Button-Klasse ebenfalls an den Callback-Typ gekoppelt. Immer wenn ein Button als Parameter an eine Funktion übergeben wird, müsste diese Funktion den Callbacktyp ebenfalls als Template-Parameter entgegennehmen:

```
template<typename T>
void doSomethingWithButton(Button<T> &btn);
```

Dieser Stil würde sich durch das gesamte Framework ziehen, und sowohl den Entwicklungsaufwand als auch die Verständlichkeit beeinträchtigen. Ein weiterer Nachteil wäre, dass der Callback-Typ bereits zur Kompilierzeit festgelegt werden müsste und es unmöglich wäre, diesen während der Laufzeit zu ändern.

⁴ <https://de.wikipedia.org/wiki/Funktionsobjekt>

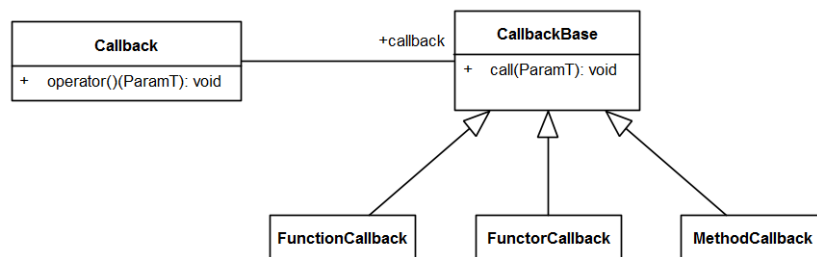
Zusatzaufgaben

Lösung mittels Callback-Klasse

Deshalb werden wir eine Klasse schreiben, die beliebige Callbacks kapseln kann (Callback), und nach außen hin allein von den Übergabeparametern des Callbacks abhängig ist. Ziel ist es, folgendes zu ermöglichen:

```
void hanoi(..., Callback callback) {  
    ...  
    callback(a, c);  
    ...  
}  
...  
hanoi(..., Callback(print)); // function callback  
hanoi(..., Callback(c)); // functor callback  
hanoi(..., Callback(&C::print, &c)); // method callback
```

Die Idee dahinter ist folgende: Wir definieren eine abstrakte Klasse `CallbackBase`, die eine abstrakte Methode `void call() = 0` enthält. Für jeden Callback-Typ (Funktionszeiger, Funktor und Methodenzeiger) wird eine Unterklasse erstellt, die `call()` entsprechend reimplementiert.



CallbackBase

Fange mit der Klasse `CallbackBase` an. Damit man beim Aufrufen des Callbacks einen Parameter übergeben kann, füge `call()` einen Parameter vom Typ `ParamT` hinzu, wobei `ParamT` ein Template-Parameter von `CallbackBase` sein soll. Der Klassenrumpf lautet also

```
template<typename ParamT>  
class CallbackBase {  
public:  
    ...  
    virtual void call(ParamT t) = 0;  
};
```

Falls ein Callback eigentlich mehrere Parameter erfordert, müssen diese entsprechend in ein Containerobjekt gepackt werden. Generische Callback-Wrappers mit variabler Parameteranzahl sind zwar möglich, würden aber den Rahmen dieses Praktikums sprengen.

Hinweise

- Du kannst diese und alle nachfolgenden Klassen in einem einzigen Header implementieren, weil die Klassen sehr kurz sind und außerdem semantisch stark zusammenhängen.

Zusatzaufgaben

Aufgabe 2.5 Klasse FunctionCallback

Implementiere nun die erste Unterklasse `template<typename ParamT> FunctionCallback`, die von `CallbackBase<ParamT>` erbt. `FunctionCallback` soll einen entsprechenden Funktionszeiger als Attribut besitzen, der bei der Konstruktion initialisiert wird. Ebenso soll `call(ParamT t)` implementiert werden, in der der gespeicherte Funktionszeiger mit dem gegebenen Argument aufgerufen wird.

Teste deine Implementation. Lasse `hanoi()` einen Zeiger auf `CallbackBase` erwarten, übergebe aber die Adresse eines `FunctionCallback` Objektes. Du kannst folgende Vorlage verwenden:

```
#include<utility>
typedef std::pair<int, int> intpair;

void hanoi(..., CallbackBase<intpair> *callback) {
    // ...
    callback->call(intpair(a, c));
    // ...
}

int main() {
    // ...
    CallbackBase<intpair> *function =
        new FunctionCallback<intpair>(printMovePair);
    hanoi(3,1,2,3, function);
    // ...
}
```

Aufgabe 2.6 Klasse FunctorCallback

Implementiere nun die Unterklasse `template<typename ParamT, typename ClassT> FunctorCallback`. Zusätzlich zum Parameter-Typ muss hier auch der Typ der Funktor-Klasse angegeben werden. Speichere das zu verwendende Funktor-Objekt als Referenz ab, um Kopien zu vermeiden. Achte auch im Konstruktor darauf, dass keine Kopien des Funtors gemacht werden. Teste deine Implementation!

Aufgabe 2.7 Klasse MethodCallback

Implementiere nun die letzte Unterklasse `template<typename ParamT, typename ClassT> MethodCallback`. Beachte, dass nun zwei Attribute nötig sind - ein Methodenzeiger und ein Zeiger auf das zu verwendende Objekt. Teste deine Implementation.

Hinweise

- Verwende beispielsweise folgende Signatur für den Konstruktor von `MethodCallback`: `MethodCallback (void(ClassT::*method) (ParamT), ClassT *object)`
- Gegeben einen Zeiger `object` auf ein Objekt, einen Zeiger `method` auf eines seiner Methoden und einen Parameter `p` für die Methode, sieht ein Aufruf von `method` wie folgt aus: `(object->*method) (p) ;`

Ein Lösungsvorschlag für diese Aufgabe liegt im Ordner `./exercises/solutions/callbacks_ p05`.

Aufgabe 2.8 Klasse Callback

Wir haben jetzt den Typ des Callbacks vollständig von seiner Verwendung entkoppelt. Jedoch muss ein Callback-Objekt per Zeiger/Referenz übergeben werden, sodass das dir schon bekannte Problem der Zuständigkeit für die Zerstörung eines Objekts entsteht. Außerdem muss man beim Erstellen eines Callbacks explizit den Typ der Unterklasse angeben.

Zusatzaufgaben

Es wäre also sinnvoll, einen entsprechenden Wrapper zu schreiben, der sich um die Speicherverwaltung von Callbacks kümmert und bei der Konstruktion die passende Unterklasse selbst aussucht.

Schreibe eine Klasse `template<typename ParamT> Callback`, die einen Smart Pointer auf ein `CallbackBase`-Objekt als Attribut hat. Der Smart Pointer soll die Speicherverwaltung übernehmen. Überlade den `operator()`, der den Aufruf einfach an das `CallbackBase`-Objekt hinter dem Smart Pointer weiterleitet.

Implementiere nun für jede Callback-Art je einen Konstruktor, der eine Instanz der entsprechenden Unterklasse erzeugt und im Smart Pointer speichert. Der erste Konstruktor soll also einen Funktionszeiger entgegennehmen und ein `FunctionCallback` instantiieren. Der zweite Konstruktor soll eine Referenz auf ein Funktor-Objekt erwarten und `FunctorCallback` instantiieren, und der dritte entsprechend ein `MethodCallback`. Beachte, dass die beiden letztgenannten Konstruktoren selbst Template-Methoden sind, da die `Callback`-Klasse nur an den Parameter-Typ gekoppelt ist.

Teste deine Implementation in Zusammenhang mit der `hanoi`-Funktion. Du kannst das `Callback`-Objekt auch per Wert übergeben, da intern nur Zeiger kopiert werden.

Zusatzaufgaben

Aufgabe 2.9 [F] Methodenzeiger (optional)

Diese Aufgabe dient der Vertiefung deines Wissens in C++ und ist nicht notwendig, um die Klausur zu bestehen.

Ein Lösungsvorschlag für diese Aufgabe liegt im Ordner `./exercises/solutions/functional_programming`.

Es gibt auch die Möglichkeit, Methoden⁵ via Zeiger auszuführen (sogenannte **Methodenzeiger**). Hierzu muss man zusätzlich zu dem Funktionsnamen noch ein Objekt übergeben, auf das die Methode angewendet wird.

In unserem Beispiel aus Aufgabe ?? von `Square` fügen wir noch eine weitere Methode `squareroot` hinzu, welche das Inverse der Quadrierung ausführt. Unsere Klasse `Square` verändert sich dementsprechend zu

```
class Square {
public:
    double operator() (double i)
    double squareroot (double i)
};
```

und unser `map` zu

```
template <typename InIt, typename OutIt, typename ObjType>
OutIt map(InIt first, InIt last, OutIt out_first, ObjType *object, double (ObjType::*
        method) (double));
```

Deine Aufgabe ist es nun, eine neue Implementation von `map` hinzuzufügen, deinem für `map` geschriebenen Funktor eine weitere Methode hinzuzufügen und anschließend deine Implementation mit allen implementierten Methoden zu testen.

⁵ Hier ist eine einfache Erklärung zu dem Unterschied von Funktion und Methode zu finden <http://stackoverflow.com/a/155655>

Zusatzaufgaben

Aufgabe 3 [Z] Makefiles (optional)

Diese Aufgabe dient der Vertiefung deines Wissens in C++ und ist nicht notwendig, um die Klausur zu bestehen.

Ein Lösungsvorschlag für diese Aufgabe liegt im Ordner `./exercises/solutions/makefiles`.

In dieser Übung erkunden wir, wie man Makefile-Projekte in CodeLite aufbaut. Wir bauen dafür einen Teil unseres Aufzugsimulators nach, um zu sehen, wo die Herausforderungen in echten Projekten mit Makefiles gelöst werden können.

Das Programm `make`⁶ wird in großen Softwareprojekten verwendet, um Programme zu kompilieren. `Makefiles` geben `make` dabei Informationen wie das Programm gelinkt und kompiliert werden muss. Außerdem kann es verwendet werden, um weitere Nebenaufgaben während der verschiedenen Kompilationsphasen zu definieren, wie zum Beispiel das automatische Löschen der später unnötigen Kompilationsdateien. All das werden wir in dieser Aufgabe ausprobieren.

Aufgabe 3.1 Projekt anlegen

Wähle *Workspace* → *New project* und wähle als Projekttyp **CPP/C++ Projekt**.

Das erzeugte Projekt enthält bereits eine Datei `Makefile` (im Ordner `resources`) und eine `main.cpp`.

In dieser Übung wollen wir unser eigenes Makefile erstellen. Öffne dafür die Datei `Makefile` und lösche ihren Inhalt.

Außerdem werden wir der Einfachheit halber alle Ausgabedateien von Compiler und Linker in das Wurzelverzeichnis des Projekts generieren lassen. Damit CodeLite das entstehende Programm noch findet, passt du die Projekteinstellungen wie folgt an. Klicke rechts auf das Projekt und wähle dann *Settings* → *General* und setze *Executable to Run / Debug* auf `$(ProjectPath)/main.exe` sowie *Working Directory* auf `$(ProjectPath)`.

`Make` erwartet, dass das Makefile ein Target mit dem Namen `all` hat. Um unser Projekt zu testen, geben wir zunächst eine einfache Meldung auf der Kommandozeile aus. Lege nun das Target `all` an und füge den folgenden Befehl an (Vergiss dabei nicht den Tab vor jedem Befehl!):

```
all:
    @echo "Running all..."
```

Wenn du jetzt *Build* aufrufst, sollte in der Konsole in etwa Folgendes erscheinen:

```
-----Building project:[ mktest - Debug ]-----
Running all...
===0 errors, 0 warnings===
```

Aufgabe 3.2 Erster Kompiliervorgang

Jetzt ist es an der Zeit, ein Programm mittels `make` zu kompilieren. Lege dazu eine C++-Sourcdatei `main.cpp` mit einer `main`-Funktion an, die etwas sinnvolles ausgibt.

Entgegen unserer bisherigen Erfahrung musst du nun manuell im `Makefile` eintragen, dass `main.cpp` gebaut werden soll. Ersetze die Dummy-Ausgabe daher durch einen Compiler-Aufruf an `g++`:

```
all:
    g++ -o main.exe main.cpp
```

Wenn du jetzt *Build* aufrufst, wird dein Programm kompiliert und als `main.exe` im Projekthauptverzeichnis abgelegt.

⁶ Dokumentation <https://www.gnu.org/software/make/manual/make.html>

Zusatzaufgaben

Hinweise

- Die Option `-o` für `g++` erwartet als ersten Parameter den Namen der gewünschten Zieldatei.

Aufgabe 3.3 Klasse Building

Jetzt fügen wir die Klasse `Building` zu unserem Projekt hinzu, die allerdings nur minimale Funktionalität bietet.

`Building.hpp`:

```
#pragma once
#include <string>

class Building {
public:
    Building(unsigned int numFloors);
    const std::string toString() const;
private:
    unsigned int numFloors;
};
```

`Building.cpp`:

```
#include "Building.hpp"
#include <sstream>

Building::Building(unsigned int numFloors):
    numFloors(numFloors) {}

const std::string Building::toString() const {
    std::stringstream output;
    output << "A building with " << numFloors;
    output << " floors" << std::endl;
    return output.str();
}
```

Erzeuge in der `main`-Funktion eine zweistöckige Instanz von `Building` und gib diese mittels `Building::toString` auf der Konsole aus. Damit das Projekt kompiliert, muss auch `Building` im Makefile eingetragen werden. Passe dazu den Kompileraufruf an:

```
all:
    g++ -o main.exe main.cpp Building.cpp
```

Wenn du das Projekt gebaut hast und ausführst, sollte auf der Konsole eine Ausgabe deines Gebäudes erscheinen.

Aufgabe 3.4 Compiler-Aufrufe auslagern

In der Vorlesung haben wir gesehen, dass `make` anhand der Zeitstempel von Dateien dazu in der Lage ist, zu erkennen, wann ein Programmteil neu gebaut werden muss. Aktuell nutzen wir diese Möglichkeit noch nicht: Egal ob wir `main.cpp`, `Building.cpp` oder `Building.h` verändert haben, immer wird das gesamte Projekt neu gebaut. In diesem Schritt zerlegen wir die Abhängigkeiten zu den einzelnen Dateien.

Mache das Target `all` jetzt abhängig von den Objektdateien `main.o` und `Building.o` und erzeuge für jede Objektdatei ein eigenes Ziel, welches diese baut (Das Flag `-c` sorgt dafür, dass die Sourcedateien nur kompiliert, aber nicht gelinkt werden).

```
all: main.o Building.o
    g++ -o main.exe main.o Building.o
```

Zusatzaufgaben

```
main.o: main.cpp
    g++ -c -o main.o main.cpp

Building.o: Building.cpp
    g++ -c -o Building.o Building.cpp
```

Baue das Projekt nun erneut, du solltest drei Aufrufe von `g++` sehen:

```
make all
g++ -c -o main.o main.cpp
g++ -c -o Building.o Building.cpp
g++ -o main.exe main.o Building.o
```

Baust du das Projekt nun ein weiteres Mal, so wird nur noch der Linker aufgerufen:

```
make all
g++ -o main.exe main.o Building.o
```

Aufgabe 3.5 Linker-Aufruf auslagern

Wie können wir diesen an sich unnötigen Aufruf ebenfalls noch loswerden? Eine Lösung ist es, das Target `all` von `main.exe` abhängig zu machen und ein neues Ziel `main.exe` zu definieren:

```
all: main.exe

main.exe: main.o Building.o
    g++ -o main.exe main.o Building.o

# ...
```

Wenn du das Projekt jetzt baust, erhältst du erfreulicherweise die Rückmeldung, dass nichts zu tun ist:

```
make all
make: Nothing to be done for 'all'.
```

Aufgabe 3.6 Inkrementelles Bauen

Wir erproben jetzt, wie sich Veränderungen an einer der drei Dateien auf die Ausführung von `make` auswirken. Mache nacheinander kleine Änderungen – das können auch Kommentare sein – an den Dateien `main.cpp`, `Building.h` und `Building.cpp` und baue das Projekt nach jeder Änderung.

Dir fällt auf, dass Änderungen an `Building.h` von `make` nicht bemerkt werden; die Datei taucht ja nirgendwo explizit im Makefile auf.

Wir sehen uns jetzt an, welche Tragweite dieses Problem haben kann.

Aufgabe 3.7 Header als Abhängigkeiten

Du hast kennengelernt, dass man Implementationen auch `inline` in einem Header machen kann, zum Beispiel wenn diese klein sind.

Bewege `toString` nun nach `Buidling.h`:

Zusatzaufgaben

```
#include <sstream>
// ...
const std::string toString() const{

    std::stringstream output;
    output << "A building with " << this->numFloors << " floors" << std::endl;
    return output.str();
}
```

Baue das Projekt; es kompiliert nicht! Warum? Genau aus dem Grund, dass `make` das Header-File nicht „kennt“. Jetzt gibt es im Projekt keine Definition von `toString` wie uns der Linker auch mitteilt:

```
main.o:main.cpp:(.text+0x5c): undefined reference to `Building::toString() const'
collect2: ld returned 1 exit status
```

Das Problem lässt sich lösen, indem wir im Makefile angeben, dass `main.o` nicht nur abhängig von `Building.cpp`, sondern auch von `Building.h` ist:

```
# ...
main.o: main.cpp Building.h
    g++ -c -o main.o main.cpp
# ...
```

Ist das eine schöne Lösung? Sicherlich nicht, denn ab sofort müssten wir manuell alle Header ins Makefile eintragen, die wir per `#include` in eine Sourcedatei einbinden. Schlimmer noch: Wir müssten über rekursive Inkludierungen Bescheid wissen, z.B. wenn `Building.h` einen anderen veränderlichen Header wie `Floor.h` einbindet.

Glücklicherweise hilft uns `g++` bei diesem Problem.

Aufgabe 3.8 Header automatisch als Abhängigkeiten deklarieren

Wir automatisieren jetzt die Erkennung von Headern als Abhängigkeiten. Lösche dazu die Abhängigkeit `Building.h` des Targets `main.o` und füge in den Compiler-Aufrufen die Parameter `-MMD -MP` hinzu. Binde außerdem die Dateien `Building.d` und `main.d` ein wie unten dargestellt:

```
all: main.exe

main.exe: main.o Building.o
    g++ -o main.exe main.o Building.o

main.o: main.cpp
    g++ -c -MMD -MP -o main.o main.cpp

Building.o: Building.cpp
    g++ -c -MMD -MP -o Building.o Building.cpp

-include Building.d main.d
```

Um den Effekt dieser Lösung zu sehen, müssen wir alle generierten Dateien löschen (`main.exe`, `main.o`, `Building.o`). Das anschließende Bauen sollte nun funktionieren. Der Trick ist, dass `g++` beim Kompilieren für jede Sourcedatei ein Makefile generiert, das dessen eingebundene Header als Abhängigkeiten enthält (`main.d`, `Building.d`).

Wenn du jetzt Änderungen an der `toString`-Methode durchführst, werden diese anhand des Zeitstempels von `Building.h` erkannt.

Zusatzaufgaben

Aufgabe 3.9 Target `clean`

Bisher mussten wir hin und wieder die kompilierten Dateien manuell löschen, wenn wir unser Projekt neu bauen wollten. Diese Aufgabe lässt sich mittels `make` ebenfalls automatisieren. Lege dazu ein neues Target `clean` ohne Abhängigkeiten an und füge einen entsprechenden Befehl zum Löschen ein:

```
clean:
    rm -rf main.o Building.o main.d Building.d main.exe

.PHONY: clean
```

Das Spezial-Target `.PHONY` dient dazu, `make` zu signalisieren, dass `clean` keine Datei ist, die gebaut werden soll. Würden wir dieses Target auslassen und eine Datei mit Namen `clean` erzeugen, würde `make` die Regel nie ausführen, weil die Datei ja existiert und keine Abhängigkeiten besitzt. Du solltest `all` ebenfalls als `.PHONY` deklarieren. Probiere es ruhig aus!

Um `clean` auszuführen klicke neben dem Build-Symbol auf den Auswahlpfeil und wähle **Project only - Clean** aus. In der Konsole siehst du die Ausgabe von `make clean`.

Es ist auch möglich, andere Targets als `all` oder `clean` auszuführen. Diese müssen in CodeLite allerdings erst eingerichtet werden: **Rechtsklick auf das Projekt → Settings... → Customize**. Klicke hier auf New... und gib einen Namen für den Target ein und den auszuführenden Befehl (z.B. `make main.o` um nur die Datei `main.cpp` zu kompilieren aber nicht zu linken).

Aufgabe 3.10 Generisches Compiler-Target

Dir ist sicherlich aufgefallen, dass wir zwei Targets haben, die mehr oder weniger identisch sind: `main.o` und `Building.o`.

`make` bietet für solche Situationen generische Regeln an, die mittels Wildcards beschrieben werden.

Ersetze die beiden spezifischen Targets durch folgendes generisches:

```
%.o: %.cpp
    g++ -MMD -MP -c $< -o $@
```

Die etwas kryptischen Ausdrücke `\$<` und `\$@` werden durch die aktuelle Abhängigkeit und Target ersetzt.

Lösche alle automatisch generierten Dateien (`make clean`) und baue das Projekt neu.

Aufgabe 3.11 Variablen in `make`

Im Moment sieht unser Makefile in etwa so aus:

```
all: main.exe

main.exe: main.o Building.o
    g++ -o main.exe main.o Building.o

%.o: %.cpp
    g++ -MMD -MP -c $< -o $@

-include Building.d main.d

clean:
    rm -rf main.o Building.o main.d Building.d main.exe

.PHONY: clean all
```

Zusatzaufgaben

Dir ist sicherlich eine andere Form der Redundanz aufgefallen: Noch immer haben wir die Tatsache, dass es im Moment zwei Sourcedateien gibt, an unterschiedlichen Stellen im Makefile festgelegt. Wenn wir nun als nächstes die `Floor`-Klasse entwerfen, müssten wir diese hinzufügen

- als Abhängigkeit von `main.exe`,
- zum Linker-Aufruf in `main.exe`,
- in der `-include`-Direktive und
- im Target `clean`, und das gleich doppelt!

Das ist natürlich immer noch ziemlich fehleranfällig.

Wir würden also gerne nur an *einer* Stelle definieren, welche Sourcedateien Teil unseres Projektes sind.

Da die Sourcedateien nirgendwo im Makefile auftreten, fangen wir mit den Objekt-Dateien an. Lege am Anfang des Makefiles eine Variable mit dem Inhalt `'main.o Building.o'` und ersetze das Auftreten der beiden Objekt-Dateien mit dieser Variablen:

```
OBJECTS=main.o Building.o

all: main.exe

main.exe: $(OBJECTS)
    g++ -o main.exe $(OBJECTS)

# and so on...
```

Wiederhole die Prozedur für die Abhängigkeiten (`'DEPEND=main.d Building.d'`) und das ausführbare Programm (`'BINARY=main.exe'`). Lasse dein Programm zwischendurch immer wieder vollständig neu bauen, um sicherzustellen, dass nichts kaputt geht.

Am Ende sollte dein Makefile in etwa so aussehen:

```
BINARY=main.exe
OBJECTS=main.o Building.o
DEPEND=main.d Building.d

all: $(BINARY)

$(BINARY): $(OBJECTS)
    g++ -o $(BINARY) $(OBJECTS)

%.o: %.cpp
    g++ -MMD -MP -c $< -o $@

-include $(DEPEND)

clean:
    rm -rf $(OBJECTS) $(DEPEND) $(BINARY)

.PHONY: clean all
```

Wie wir die verbliebene Redundanz auflösen, sehen wir in der nächsten Teilaufgabe.

Aufgabe 3.12 Wildcard-Ausdrücke

Die beiden Variablen `OBJECTS` und `DEPEND` sind strukturell ähnlich – wieder etwas, das wir loswerden wollen. Außerdem wäre es doch viel schöner, an einer Stelle die Sourcedateien zu definieren, oder?

Zusatzaufgaben

Lege dazu eine neue Variable `SOURCES` mit den beiden Sourdateien an. Der folgende Snippet zeigt, wie man nun mittels Suffix-Ausdrücken die anderen beiden Variablen erzeugt:

```
BINARY = main.exe
SOURCES = main.cpp Building.cpp
OBJECTS = $(patsubst %.cpp, %.o, $(SOURCES))
DEPEND = $(patsubst %.cpp, %.d, $(SOURCES))
```

Es geht sogar noch allgemeiner: Du kannst per regulärem Ausdruck⁷ definieren, dass *alle* Sourdateien im aktuellen Ordner verwendet werden sollen, indem du `SOURCES` wie folgt definierst:

```
SOURCES=$(wildcard ./*.cpp)
```

Aufgabe 3.13 Zusammenfassung

Das Produkt unserer Bemühungen in dieser Aufgabe ist ein Makefile, das unabhängig davon ist, wie viele Sourdateien du im aktuellen Verzeichnis hältst und wie sie genau heißen – wichtig ist nur die Endung `cpp`.

Hier nochmal das vollständige Makefile:

```
BINARY = main.exe
SOURCES = main.cpp Building.cpp
OBJECTS = $(patsubst %.cpp, %.o, $(SOURCES))
DEPEND = $(patsubst %.cpp, %.d, $(SOURCES))

all: $(BINARY)

$(BINARY): $(OBJECTS)
    g++ -o $(BINARY) $(OBJECTS)

%.o: %.cpp
    g++ -MMD -MP -c $< -o $@

-include $(DEPEND)

clean:
    rm -rf $(OBJECTS) $(DEPEND) $(BINARY)

.PHONY: clean
```

Aufgabe 3.14 Nachwort

Dies hier ist nur ein kleiner Teil der Möglichkeiten, die `make` bietet.⁸ In der Praxis existieren Build-Tools, die eine wesentlich besser zu verstehende Beschreibungssprache verwenden und daraus Makefiles generieren. Beispiele sind `cmake`⁹ oder `qmake`¹⁰ (Bestandteil von Qt).

⁷ https://de.wikipedia.org/wiki/Regul%C3%A4rer_Ausdruck

⁸ Für einen besseren Eindruck, sieh dir die Doku an: https://www.gnu.org/software/make/manual/html_node/index.html

⁹ http://www.cmake.org/cmake/help/cmake_tutorial.html

¹⁰ <http://qt-project.org/doc/qt-4.8/qmake-tutorial.html>

Zusatzaufgaben

Aufgabe 4 [Z] Aufzugsimulator – Teil 1: Klassengerüst (optional)

Die Klausur kann ohne diese Aufgabe bestanden werden. Wir empfehlen aber trotzdem sie zu bearbeiten.

Ein Lösungsvorschlag für diese Aufgabe liegt im Ordner `./exercises/solutions/elevator`. In dieser Aufgabe soll ein Grundgerüst für den in der Vorlesung vorgestellten Aufzugsimulator geschaffen werden. Bei der Bearbeitung dieser Aufgaben geben wir dir keinerlei zeitliche Vorgabe. Du kannst diese Aufgaben direkt an dem Tag lösen, an dem ihr die dafür benötigten Konzepte gelernt habt oder auch nach hinten verschieben und als ausführliche Klausurvorbereitung nutzen.

Aufgabe 4.1 Klasse Person

Implementiere die Klasse `Person`, die eine Person mit einem gewünschten Zielstockwerk darstellt. Füge allen Konstruktoren und Destruktoren eine Ausgabe auf die Konsole hinzu, um später den Lebenszyklus der Objekte besser nachvollziehen zu können.

```
class Person {
public:
    Person(int destinationFloor);           // create a person with given destination
    Person(const Person& other);           // copy constructor
    ~Person();                             // destructor
    int getDestinationFloor() const;       // get the destination floor of this person
private:
    int destinationFloor;                  // destination floor of this person
};
```

Aufgabe 4.2 Klasse Elevator

Implementiere die Klasse `Elevator`, die einen Aufzug mit einer beliebigen Anzahl an Personen darstellt. Wenn sich der Aufzug bewegt, solltest du die verbrauchte Energie bei einer Bewegung sinnvoll anpassen. Addiere beispielsweise den Betrag der Differenz zwischen dem aktuellen und dem Zielstockwerk hinzu.

```
class Elevator {
public:
    Elevator();                             // create an elevator at floor 0, no people
    // inside and 0 energy consumed
    int getFloor();                          // get number of floor the elevator is
    // currently at
    double getEnergyConsumed();              // get consumed energy
    void moveToFloor(int floor);             // move the elevator to given floor (
    // consumes energy)
    int getNumPeople();                     // get number of people in Elevator
    Person getPerson(int i);                // get i-th person in Elevator
    void addPeople(std::vector<Person> people); // add people to Elevator
    std::vector<Person> removeArrivedPeople(); // remove people which arrived
private:
    int currentFloor;                       // current floor number
    std::vector<Person> containedPeople;     // people currently in elevator
    double energyConsumed;                  // energy consumed
};
```

Um die Klasse `std::vector` aus der Standardbibliothek zu nutzen musst du noch den Systemheader `vector` einbinden. Der Container `std::vector` kapselt ein Array und stellt eine ähnliche Funktionalität wie Javas `Vector` Klasse bereit. Der Typ in spitzen Klammern (`<Person>` in `std::vector<Person>`) ist ein Template-Parameter und besagt, dass in dem Container `Person`-Objekte gespeichert werden sollen.

Zusatzaufgaben

Folgende Funktion der Klasse `std::vector` könnten dir von Nutzen sein. Weitere findest du z.B. unter <http://www.cplusplus.com/reference/vector/vector/>. Der Typ `size_type` ist der größtmögliche vorzeichenloser Integer (`unsigned int`), den die verwendete Plattform unterstützt (bspw. 16, 32 oder 64 Bit).

```
size_type size() const;           // get size of the vector
reference at(size_type n);        // get the i-th element of the vector
void push_back(const value_type& val); // add an element to the vector
void clear();                     // remove all elements from the vector
```

Hinweise

- Da `containedPeople` leer initialisiert werden soll, brauchst du dafür keinen expliziten Aufruf in der Initialisierung.
- Um die Leute aussteigen zu lassen, die an ihrem Zielstockwerk angekommen sind, erstelle in der Methode zwei temporäre `std::vector`-Container `stay` und `arrived`. Iteriere nun über alle Leute im Aufzug und prüfe, ob das Zielstockwerk der Person mit dem aktuellen Stockwerk des Aufzugs übereinstimmt. Wenn ja, lasse die Person aussteigen, indem du sie zu der `arrived`-Liste mittels `push_back()` hinzufügst. Andernfalls muss die Person im Aufzug verbleiben (`stay`-Liste). Gib am Ende die `arrived`-Liste zurück, und ersetze `containedPeople` durch `stay`.

Aufgabe 4.3 Klasse Floor

Implementiere die Klasse `Floor`, die ein Stockwerk mit einer beliebigen Anzahl an wartenden Personen darstellt.

```
class Floor {
public:
    int getNumPeople();           // get the number of people on this floor
    Person getPerson(int i);      // get the i-th person on this floor
    void addWaitingPerson(Person h); // add a person to this floor
    std::vector<Person> removeAllPeople(); // remove all persons from this floor
private:
    std::vector<Person> containedPeople; // persons on this floor
};
```

Aufgabe 4.4 Klasse Building

Schreibe eine Klasse `Building`, die einen Aufzug besitzt der sich zwischen einer definierbaren Menge an Stockwerken bewegt und Personen befördert.

```
class Building {
public:
    Building(int numberOfFloors); // create a Building with given number of floors
    int getNumOfFloors();         // get number of floors
    Floor& getFloor(int floor);   // get a certain floor
    Elevator& getElevator();      // get the elevator
private:
    std::vector<Floor> floors;    // floors of this building
    Elevator elevator;           // the elevator
};
```

Aufgabe 4.5 Komfortfunktionen

Erweitere die Klasse `Building` um folgende `public` Funktionen, um die Benutzung des Simulators von außen zu vereinfachen und lange Aufrufketten wie

```
b.getElevator().addPeople(b.getFloor(b.getElevator().getFloor()).removeAllPeople());
```

Zusatzaufgaben

zu vermeiden (*Law of Demeter*¹¹). Der Simulator sollte nur mit Methoden der Klasse Building kommunizieren.

```
void letPeopleIn(); // let people on current floor into
    elevator
void moveElevatorToFloor(int i); // move the elevator to a given floor
void addWaitingPerson(int floor, Person p); // add a person to a given floor
std::vector<Person> removeArrivedPeople(); // remove people which arrived at their
    destination from the elevator on the current floor
```

Aufgabe 4.6 Beförderungsstrategie

Teste deine Implementation. Erstelle dazu zunächst ein Gebäude und füge einige Personen hinzu.

```
Building b(3);
b.addWaitingPerson(0, Person(2)); // person in floor 0 wants to floor 2
b.addWaitingPerson(1, Person(0)); // person in floor 1 wants to floor 0
b.addWaitingPerson(2, Person(0)); // person in floor 2 wants to floor 0
```

Implementiere nun folgende Beförderungsstrategie. Diese sehr einfache (und ineffiziente) Strategie fährt alle Stockwerke nacheinander ab, sammelt die Leute ein und befördert sie jeweils zu ihren Zielstockwerken.

```
for Floor floor in Building do
    Move elevator to Floor floor;
    Let all people on floor into elevator;
    while elevator has people do
        Move Elevator to destination Floor of first Person in Elevator;
        Remove arrived people;
    end
end
```

Gib am Ende auch die verbrauchte Energie aus. Schau dir die Ausgabe genau an und versuche nachzuvollziehen, warum Personen so oft kopiert werden. Denke daran, dass diese bei einer Übergabe als Argument kopiert werden.

Hinweise

- Falls du wie vorgeschlagen als Modell für den Energieverbrauch den Betrag der Differenz der abgefahrenen Stockwerke verwendest, solltest du am Ende `consumedEnergy = 8` erhalten.

¹¹ https://en.wikipedia.org/wiki/Law_of_Demeter

Zusatzaufgaben

Aufgabe 5 [Z] Aufzugsimulator – Teil 2: Speicherverwaltung (optional)

Die Klausur kann ohne diese Aufgabe bestanden werden. Wir empfehlen aber trotzdem sie zu bearbeiten.

In dieser Aufgabe erweitern und verbessern wir unseren Aufzugsimulator, sodass das Kopieren von Personen wegfällt. Dies werden wir erreichen, indem wir nicht direkt mit `Person`-Objekten oder `-rohzeigern` sondern mit Smart Pointern arbeiten. Dadurch müssen wir beim Verschieben von Personen in den Aufzug nur die Smart Pointer kopieren, während die `Person`-Objekte selbst bestehen bleiben.

Ein weiterer Vorteil ist, dass wir von jeder Person genau ein Exemplar im Speicher halten. Möchten wir beispielsweise den Namen einer Person ändern, ist dies überall, wo die Person auftaucht sofort und konsistent sichtbar. Nutzt man überall Kopien von Personen, haben wir keine Kontrolle darüber und wären gezwungen die Klasse `Person` immutabel zu machen.

Hinweise

- Am Ende dieser Aufgabe hast du die Möglichkeit, die Performanz der alten und der neuen Implementation zu vergleichen. Dazu ist es nötig, dass du jetzt eine Kopie von deinem aktuellen Code machst. Gehe dabei folgendermaßen vor:
 - Lege eine Kopie deines Projektordners an.
 - Benenne dein Projekt um, z.B. in `Aufzug_Alt` (**Rechtsklick auf das Projekt → Rename Project**).
 - Importiere den kopierten Projektordner in CodeLite (**Workspace → Add an existing project**).
 - In deinem Workspace sollten jetzt zwei Projekte sein, `Aufzug_Alt` und `Aufzug`.
- Du wirst in den folgenden Aufgaben deinen Code stark verändern. Versuche, nicht alle Änderungen auf einmal zu machen, sondern gehe stückweise vor (also bspw. nur einen Getter umstellen und alle Folgefehler beheben).

Aufgabe 5.1 Refactoring mit Referenzen und `const`

Als Erstes verbessern wir die Sauberkeit des vorhandenen Codes mithilfe der bisher kennengelernten Mittel wie Referenzen und `const`. Es ist sinnvoll, dass du die Änderungen stückweise im Code durchführst und zwischendurch testest, ob alles noch korrekt funktioniert.

Deklariere dafür sämtliche Getter in `Building`, `Elevator`, `Floor` und `Person` als `const`, z.B. `Building::getFloor()` und `Elevator::getEnergyConsumed()`. Passe außerdem die Methode `Elevator::addPeople()` so an, dass die Liste `people` nicht mehr als Wert sondern als `const` Referenz übergeben wird.

Es kann sein, dass du für bestimmte Zwecke weiterhin einen Getter brauchst, der dir ein nicht-`const` Objekt zurückgibt. Solche Getter sollten typischerweise `private` deklariert werden. Beispielsweise wird deine `Building`-Klasse zwei Getter für `Floor` enthalten:

```
class Building {
public:
    // ...

    /** Gets a certain, const floor */
    const Floor& getFloor(int floor) const;

private:
    /** Returns the floor with the given number.
     * This non-const variant of the getter is for 'private' purposes only.
```

Zusatzaufgaben

```
    */
    Floor& getFloor(int floor);

    // ...
};
```

Hinweise

- Um über eine `const` Liste zu iterieren, verwende `vector<T>::const_iterator` anstatt `vector<T>::iterator` als Iterator-Typ.

Aufgabe 5.2

Um nicht immer wieder `std::shared_ptr<Person>` schreiben zu müssen, definiere ein `typedef PersonPtr` für diesen Typen. Binde den Header `memory` in `Person.h` ein und definiere den neuen Typen `PersonPtr` hinter der Klassendefinition von `Person`:

```
typedef std::shared_ptr<Person> PersonPtr;
```

Aufgabe 5.3 Effizientere Listen

Ändere in der Klasse `Elevator` alle Vorkommen von `vector` nach `list` um, da wir nun eine verkettete Liste verwenden werden, um Personen zu speichern. Dadurch kann man Personen auch in der Mitte der Liste effizient löschen.

Die `list`-Klasse enthält keine Methode `at()`. Diese ist auch gar nicht nötig: Wir traversieren die Liste stattdessen mit einem Iterator. Lösche dazu die Methode `getPerson()` und füge die folgende Methode hinzu, die eine `const` Referenz auf die enthaltenen Personen zurückgibt:

```
/** return a const reference to the list of contained people */
const std::list<PersonPtr>& getContainedPeople() const;
```

Dadurch kann von außen lesend auf die Leute im Aufzug zugegriffen werden. Ändere außerdem den Typen des Containers von `Person` auf `PersonPtr`, da wir Smart Pointer auf Personen speichern werden und nicht die Personen direkt. Passe die Signaturen aller Methoden in `Elevator` entsprechend an.

Aufgabe 5.4

Jetzt müssen wir die Methode `removeArrivedPeople()` anpassen. Da wir beliebige Elemente aus `containedPeople` löschen können, brauchen wir den Umweg über die temporäre Liste `stay` nicht mehr.

Gehe dazu folgendermaßen vor: Iteriere mit einem Listeniterator vom Typ `std::list<PersonPtr>::iterator` über die Personen im Aufzug und prüfe für jede, ob sie an ihrem Zielstockwerk angekommen ist. Du kannst auf das Element, auf das der Iterator zeigt, durch den Dereferenzierungsoperator (`*iter`) zugreifen. Dieses Element ist selbst ein Smart Pointer. Deshalb muss der Iterator für den Zugriff auf die `Person` **doppelt** dereferenziert werden. Wenn die `Person` in ihrem Zielstockwerk angekommen ist, wird sie aus `containedPeople` gelöscht und zu `arrived` hinzugefügt. Um ein Element zu löschen, verwende `containedPeople.erase(iter)`.

Hinweise

- Der bisherige Iterator ist nach dem Löschen nicht mehr gültig. Die Methode `std::vector<T>::erase` gibt einen Iterator auf das Element hinter dem gelöschten zurück.

Als Grundgerüst kann folgendes Codeschnipsel dienen:

Zusatzaufgaben

```
... iter = containedPeople. ...;    // create iterator for containedPeople
// iterate through all elements
while (iter != ...) {
    PersonPtr person = ... iter;    // get person smart pointer at current position
    // check whether person has reached it's destination Floor
    if (...) {
        // erase person pointer from containedPeople
        // no need for ++iter since iter will already point to next item
        ... = containedPeople.erase(iter);
        // remember arrived person
        ...
    }
    else {
        ++iter; // check next person
    }
}
```

Aufgabe 5.5

Passe auch die Klassen `Floor` und `Building` entsprechend an, sodass nur noch Listen und Smart Pointer auf Personen verwendet werden.

Aufgabe 5.6

Passe die Simulation des Aufzugs entsprechend an. Du wirst auf die erste Person im Aufzug nun auf eine andere Art und Weise zugreifen müssen als vorher. Benutze die Methode `getContainedPeople()` des Aufzugs, um an die Liste der Personen zu kommen. Nun kannst du auf den Inhalt des ersten Elements mittels `front()` zugreifen. Vergiss nicht, dass dieser Inhalt ein `PersonPtr` und nicht die Person direkt ist. Entweder du dereferenzierst das Element doppelt und verwendest den Operator `.` oder du nutzt wie üblich bei Pointern den Operator `->`.

Schau dir die Ausgabe an. Nun werden Personen nicht mehr kopiert, sondern nur noch gelöscht, sobald sie tatsächlich den Aufzug verlassen haben und kein Zeiger mehr auf sie zeigt.

Aufgabe 5.7 Vergleich der alten und neuen Implementation

Es ist natürlich interessant zu erfahren, ob sich der ganze Aufwand des Refactorings lohnt hat.

Laufzeit

Eine relativ simple Art der Laufzeitmessung ist es, die verstrichene Prozessorzeit zu messen. Der Header `ctime` stellt hierfür die Funktion `clock()` zur Verfügung, die einen Zähler vom Typ `clock_t` zurückgibt. Mithilfe der Konstanten `CLOCKS_PER_SEC` kann man aus der Anzahl von Prozessorzyklen die Laufzeit berechnen.

Erzeuge nun ein hinreichend großes Beispiel und teste dessen Laufzeit für die alte und neue Implementation.

Hinweise

- Es gibt auch ausgefeiltere Möglichkeiten, die Laufzeit zu messen. Dazu stellt Boost unter anderem den Header `boost/chrono.hpp` zur Verfügung. Für nähere Informationen siehe http://www.boost.org/doc/libs/1_48_0/doc/html/chrono/users_guide.html.

Speicherverbrauch

Ein weiteres Argument gegen das Kopieren von Objekten kann der Speicherverbrauch sein. Das ist in unserem Fall allerdings weniger interessant, da die meisten kopierten Objekte relativ kurz leben und dann wieder gelöscht werden.

Zusatzaufgaben

Im Gegensatz zur Laufzeit gibt es leider keinen sehr einfachen Weg, den Speicherverbrauch des Programms direkt auszugeben.

Du könntest hierfür kurz vor dem Ende von `main` die Ausführung pausieren (mittels `std::cin`) und dir im Task Manager ansehen, wie hoch der Speicherverbrauch des Programms ist – das ist aber sicherlich nur eine Notlösung.

Zusatzaufgaben

Aufgabe 6 [Z] Aufzugsimulator – Teil 3: Polymorphie und Fortgeschrittenes (optional)

Die Klausur kann ohne diese Aufgabe bestanden werden. Wir empfehlen aber trotzdem sie zu bearbeiten.

Unser bisheriger Aufzugsimulator hat eine feste Strategie, nach der die einzelnen Stockwerke abgefahren werden. Mit Hilfe von Polymorphie können wir den Simulator so erweitern, dass die Strategie austauschbar wird.

Aufgabe 6.1 Vorbereitung

Lagere die bereits existierende Simulation des Aufzugs aus der `main`-Funktion in eine eigene Funktion `runSimulation()` aus. Die Funktion sollte das volle Gebäude als Parameter entgegennehmen und eine Liste (`std::list<int>`) der angefahrenen Stockwerke zurückgeben. Überlege dir, auf welche Art das Gebäude idealerweise übergeben werden sollte. Teste deine Implementation.

Aufgabe 6.2 Klasse `ElevatorStrategy`

Implementiere die Klasse `ElevatorStrategy`. Diese soll die Basisklasse für verschiedene Aufzugstrategien sein. Damit die Strategie das Gebäude nicht selbst modifizieren kann, wird `Building` per `const` Pointer übergeben.

```
// Elevator strategy class: Determines to which floor the elevator should move next.
class ElevatorStrategy {
public:
    virtual ~ElevatorStrategy();
    virtual void createPlan(const Building*);    // create a plan for the simulation - the
                                                // default implementation does nothing but saving the building pointer
    virtual int nextFloor() = 0;    // get the next floor to visit
protected:
    const Building *building;    // pointer to current building, set by createPlan()
};
```

Aufgabe 6.3 Eine einfache Aufzugstrategie

Implementiere eine einfache Aufzugstrategie, indem du eine neue Klasse erzeugst, die von `ElevatorStrategy` erbt. Diese soll folgendermaßen vorgehen: Falls der Aufzug momentan leer ist, soll zum tiefsten Stockwerk gefahren werden, wo sich noch Personen befinden. Falls der Aufzug nicht leer ist, wird das Zielstockwerk einer der Personen im Aufzug ausgewählt.

Aufgabe 6.4 Implementation von `runSimulation`

Ändere nun `runSimulation()` entsprechend um, sodass die Simulation anhand der gegebenen Strategie durchgeführt wird. Folgender Pseudocode kann dir als Denkhilfe dienen:

```
while People in Building or Elevator do
    Calculate next floor;
    Move Elevator to next floor;
    Let all arrived people off;
    Let all people on floor into Elevator;
end
```

Teste die einfache Aufzugstrategie

Zusatzaufgaben

Aufgabe 6.5 Neue Aufzugstrategien

Entwickle eigene Aufzugstrategien, indem du erneut eine neue Klasse erzeugst die von `ElevatorStrategy` erbt. Versuche, verschiedene Größen zu optimieren, wie z.B. die Anzahl der Stopps oder die verbrauchte Energie. Hierfür könnte Backtracking verwenden¹², eine einfache Methode, um eine optimale Lösungen durch Ausprobieren zu finden. Beachte, dass der Aufzug auch kopiert werden kann, um verschiedene Strategien zu testen.

Aufgabe 6.6 Schlüsselwort `auto`

In der Vorlesung wurde das in C++11 neu hinzugekommene Schlüsselwort `auto` angesprochen. Dieses Schlüsselwort kann überall dort anstelle eines Typbezeichners eingesetzt werden, wo der Compiler den Typ automatisch ableiten kann. Das ist besonders dann sinnvoll, wenn die Typbezeichnung aufgrund geschachtelter Templates oder geschachtelter Namensräume besonders lang und unleserlich wird, bspw. `const std::vector<std::pair<const Person*, boolean (Floor, int)>>::const_iterator x;`

Versuche, an möglichst vielen Stellen im Aufzugsimulator das Schlüsselwort `auto` zu verwenden.

¹² Siehe <http://de.wikipedia.org/wiki/Backtracking>



Dieses Werk ist unter einer Creative Commons Lizenz vom Typ Namensnennung - Nicht kommerziell - Keine Bearbeitungen 4.0 International zugänglich. Um eine Kopie dieser Lizenz einzusehen, konsultieren Sie <http://creativecommons.org/licenses/by-nc-nd/4.0/> oder wenden Sie sich brieflich an Creative Commons, Postfach 1866, Mountain View, California, 94042 USA.