

Московский Авиационный Институт
(Национальный Исследовательский Университет)

Лабораторная работа №6 по курсу
«Объектно-ориентированное программирование»

Студент: Шаларь Игорь Павлович

Группа: М8О-208Б-20

Вариант: 23

Преподаватель: Дорохов Евгений Павлович

Оценка: _____

Дата: _____

Цель:

- Знакомство с шаблонами классов;
- Построение шаблонов динамических структур данных.

Задание:

Задание

Необходимо спроектировать и запрограммировать на языке C++ **шаблон класса-контейнера** первого уровня, содержащий **одну фигуру (колонка фигура 1)**, согласно вариантам задания. Классы должны удовлетворять следующим правилам:

- Требования к классам фигуры аналогичны требованиям из лабораторной работы №1;
- Требования к классу контейнера аналогичны требованиям из лабораторной работы №2;
- Шаблон класса-контейнера должен содержать объекты используя `std::shared_ptr<...>`.

Нельзя использовать:

- Стандартные контейнеры `std`.

Программа должна позволять:

- Вводить произвольное количество фигур и добавлять их в контейнер;
- Распечатывать содержимое контейнера;
- Удалять фигуры из контейнера.

Вариант 23: hexagon tnarytree

Описание программы:

figure.h - описание родительского класса для класса-фигуры.

hexagon.h - заголовочный файл описывающий классы.

tnarytree.h - реализация структуры.

hexagon.cpp - реализация.

main.cpp - основной файл, взаимодействие с пользователем.

Пример работы:

USAGE:

Add element:

a [x1] [y1] [x2] [y2] [x3] [y3] [x4] [y4] [x5] [y5] [x6] [y6]

[route]

example:

a 0 2 1 1 1 -1 0 -2 -1 -1 -1 1

cbb

Print: p

Delete:

d

[path]

Area:

s

[path]

Stop: q

Enter tree size:

100

a 0 2 1 1 1 -1 0 -2 -1 -1 -1 1

added

a 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0

c

added

p

6: [0]

a 0 2 1 1 1 -1 0 -2 -1 -1 -1 1

cb

added

p

6: [0, 6]

s

12

d

c

deleted

p

6: [6]

q

Дневник отладки:

Внедрить шаблоны не сразу получилось.

Выводы:

Познакомился с шаблонами классов и с построением шаблонов динамических структур данных.

Исходный код:

CMakeLists.txt:

```
cmake_minimum_required(VERSION 3.20)

set(CMAKE_CXX_STANDARD 14)

add_executable(lab4 main.cpp hexagon.cpp)
```

figure.h:

```
#ifndef FIGURE_H
#define FIGURE_H

class Figure {
public:
    virtual void Print(std::ostream &os) = 0;
    virtual size_t VerticesNumber() = 0;
    virtual double Area() = 0;
    virtual ~Figure() {}
};

#endif
```

hexagon.h:

```
#ifndef HEXAGON_H
#define HEXAGON_H

#include <iostream>
#include "figure.h"

class Hexagon : public Figure{
public:
    friend std::istream &operator >> (std::istream &is, Hexagon &p);
    friend std::ostream &operator << (std::ostream &os, Hexagon &p);
    Hexagon &operator = (const Hexagon &right);
    bool operator == (const Hexagon &right);
    size_t VerticesNumber();
    double Area();

private:
    std::pair <double, double> p[6];
};

#endif
```

tnarytree.h:

```
#ifndef TNARYTREE_H
#define TNARYTREE_H
```

```
#include "hexagon.h"
#include<iostream>
#include <stdexcept>
```

```
using namespace std;
```

```
template <typename T>
class node{
```

```
public:
```

```
    shared_ptr <node<T>> brt, cld;
    shared_ptr <T> val;
```

```
    node(){
        cld = NULL;
        brt = NULL;
        val = NULL;
    }
```

```
};
```

```
template <typename T>
```

```
class TNaryTree {
```

```
public:
```

```
    // Инициализация дерева с указанием размера
    TNaryTree(int);
```

```
    // Полное копирование дерева
    TNaryTree(const TNaryTree& other);
```

```
    // Добавление или обновление вершины в дереве согласно заданному пути.
    // Путь задается строкой вида: "cbccbcc",
    // где 'c' - старший ребенок, 'b' - младший брат
    // последний символ строки - вершина, которую нужно добавить или обновить.
    // Пустой путь "" означает добавление/обновление корня дерева.
    void Update(T &now, std::string &tree_path);
```

```
    // Удаление поддерева
    void Clear(std::string &tree_path);
```

```
    // Проверка наличия в дереве вершин
    bool Empty();
```

```
    // Подсчет суммарной площади поддерева
    double Area(std::string &tree_path);
```

```
    // Вывод дерева в формате вложенных списков, где каждый вложенный список является:
    // "S0: [S1: [S3, S4: [S5, S6]], S2]", где Si - площадь фигуры
    template <typename U>
```

```

friend std::ostream& operator<<(std::ostream& os, const TNaryTree<U> &tree);

~TNaryTree();

private:
    shared_ptr <node<T>> root;
    shared_ptr <node<T>> now;
    int size;
    int max_size;
    int get_size();
    void check();
    void decrease();
    void node_delete(shared_ptr <node<T>>, TNaryTree &, shared_ptr <node<T>>);
    void change_val(T &);
};

template <typename T>
void TNaryTree<T>::check(){
    if (size >= max_size){
        throw out_of_range("Nodes limit exceeded.");
        exit(-1);
    }
}

template <typename T>
TNaryTree<T>::TNaryTree(int n){
    max_size = n;
    root = NULL;
    size = 0;
}

template <typename T>
void assign (shared_ptr <node<T>> left, T & right){
    if (left->val == NULL){
        T * ptr = new T;
        * ptr = right;
        shared_ptr <T> temp(ptr);
        left->val.swap(temp);
        return;
    }
    * left->val = right;
}

template <typename T>
shared_ptr <node<T>> create_node(shared_ptr <node<T>> other){
    node<T> * temp = new node<T>;
    shared_ptr <node<T>> ptr(temp);
    ptr->val = other->val;
    return ptr;
}

template <typename T>

```

```

void TNaryTree<T>::decrease(){
    size--;
}

template <typename T>
int TNaryTree<T>::get_size(){
    return size;
}

template <typename T>
void node_copy(shared_ptr <node<T>> now, const shared_ptr <node<T>> other, char p){
    if (other == NULL) return;
    if (p == 'c') {
        now->cld = create_node(other);
        now = now->cld;
    }
    else{
        now->brt = create_node(other);
        now = now->brt;
    }
    node_copy (now, other->cld, 'c');
    node_copy (now, other->brt, 'b');
}

// Полное копирование дерева

template <typename T>
TNaryTree<T>::TNaryTree(const TNaryTree<T> &other){
    if (other.root == NULL) return;
    size = other.size;
    max_size = other.max_size;
    root = create_node(other.root);
    node_copy (root, other.root->cld, 'c');
}

// Добавление или обновление вершины в дереве согласно заданному пути.
// Путь задается строкой вида: "cbccbccc",
// где 'c' - старший ребенок, 'b' - младший брат
// последний символ строки - вершина, которую нужно добавить или обновить.
// Пустой путь "" означает добавление/обновление корня дерева.
template <typename T>
void TNaryTree<T>::Update(T &h, std::string &tree_path){
    if (tree_path == ""){
        if (root == NULL){
            check();
            node<T> * ptr = new node<T>;
            shared_ptr <node<T>> temp(ptr);
            assign(temp, h);
            root = temp;
            size++;
        }
        else assign(root, h);
    }
    return;
}

```



```

    }
    if (root == NULL || tree_path[0] == 'b'){
        throw invalid_argument("Invalid tree_path.");
        exit(-1);
    }
    now = root;
    for (int i = 0; i < tree_path.size() - 1; i++){
        if (tree_path[i] == 'c') now = now->cld;
        else now = now->brt;
        if (now == NULL){
            throw invalid_argument("Invalid tree_path.");
            exit(-1);
        }
    }
    if (tree_path[tree_path.size() - 1] == 'c'){
        if (now->cld == NULL){
            check();
            node<T> * ptr = new node<T>;
            shared_ptr <node<T>> temp(ptr);
            assign(temp, h);
            now->cld = temp;
            size++;
        }
        else assign(now->cld, h);
    }
    else{
        if (now->brt == NULL){
            check();
            node<T> * ptr = new node<T>;
            shared_ptr <node<T>> temp(ptr);
            assign(temp, h);
            now->brt = temp;
            size++;
        }
        else assign(now->brt, h);
    }
}

template <typename T>
void TNaryTree<T>::node_delete(shared_ptr <node<T>> now1, TNaryTree<T> &t, shared_ptr <node<T>> rt){
    if (now1==NULL) return;
    t.decrease();
    node_delete(now1->cld, t, rt);
    if (now1 != rt) node_delete(now1->brt, t, rt);
}

// Удаление поддерева
template <typename T>
void TNaryTree<T>::Clear(std::string &tree_path){
    now = NULL;
    if (tree_path == ""){
        node_delete(root, * this, root);
        root = NULL;
    }
}

```

```

        return;
    }
    if (root == NULL || tree_path[0] == 'b'){
        throw invalid_argument("Invalid tree_path.");
        exit(-1);
    }
    now = root;
    for (int i = 0; i < tree_path.size() - 1; i++){
        if (tree_path[i] == 'c'){
            now = now->cld;
        }
        else now = now->brt;
        if (now == NULL){
            throw invalid_argument("Invalid tree_path.");
            exit(-1);
        }
    }
    if (tree_path[tree_path.size() - 1] == 'c'){
        if (now->cld == NULL){
            throw invalid_argument("Invalid tree_path.");
            exit(-1);
        }
        node_delete (now->cld, * this, now->cld);
        now->cld = now->cld->brt;
    }
    else{
        if (now->brt == NULL){
            throw invalid_argument("Invalid tree_path.");
            exit(-1);
        }
        node_delete (now->brt, * this, now->brt);
        now->brt = now->brt->brt;
    }
}
}

```

// Проверка наличия в дереве вершин

```

template <typename T>
bool TNaryTree<T>::Empty(){
    return root == NULL;
}

```

```

template <typename T>
double node_square(shared_ptr <node<T>> now){
    if (now == NULL) return 0;
    double res = now->val->Area();
    res += node_square(now->cld);
    res += node_square(now->brt);
    return res;
}

```

// Подсчет суммарной площади поддерева

```

template <typename T>
double TNaryTree<T>::Area(std::string &tree_path){

```

```

if (tree_path == "") return node_square(root);
if (root == NULL || tree_path[0] == 'b'){
    throw invalid_argument("Invalid tree_path.");
    exit(-1);
}
now = root;
for (int i = 0; i < tree_path.size() - 1; i++){
    if (tree_path[i] == 'c') now = now->cld;
    else now = now->brt;
    if (now == NULL){
        throw invalid_argument("Invalid tree_path.");
        exit(-1);
    }
}
if (tree_path[tree_path.size() - 1] == 'c'){
    if (now->cld == NULL){
        throw invalid_argument("Invalid tree_path.");
        exit(-1);
    }
    return node_square (now->cld);
}
else{
    if (now->brt == NULL){
        throw invalid_argument("Invalid tree_path.");
        exit(-1);
    }
    return node_square (now->brt);
}
return 0;
}

```

// Вывод дерева в формате вложенных списков, где каждый вложенный список является:

// "S0: [S1: [S3, S4: [S5, S6]], S2]", где Si - площадь фигуры

template <typename T>

void print(std::ostream& os, shared_ptr <node<T>> v, bool p){

os << v->val->Area();

if (v->cld != NULL){

os << " [";

print(os, v->cld, 1);

}

if (v->brt != NULL){

os << ", ";

print(os, v->brt, 1);

}

else if (p) os << "]";

}

template <typename T>

std::ostream& operator<<(std::ostream& os, const TNaryTree<T> &tree){

if (tree.root == NULL) return os;

print(os, tree.root, 0);

return os;

}

```

template <typename T>
TNaryTree<T>::~TNaryTree(){
    string s = "";
    Clear(s);
}

```

```

#endif

```

hexagon.cpp:

```

#include"hexagon.h"
#include<iostream>
#include<math.h>

```

```

using namespace std;

```

```

std::istream &operator >> (std::istream &is, Hexagon &h){
    for (int i = 0; i < 6; i++) is >> h.p[i].first >> h.p[i].second;
    return is;
}

```

```

std::ostream &operator << (std::ostream &os, Hexagon &h){
    os << "Hexagon:";
    for (int i = 0; i < 6; i++) os << " (" << h.p[i].first << ", " << h.p[i].second << ")";
    return os;
}

```

```

double hex_distance(pair <double, double> a, pair<double, double> b){
    return sqrt(pow(a.first - b.first, 2) + pow(a.second - b.second, 2));
}

```

```

double hex_S_triangle (double a, double b, double c){
    double p = (a + b + c) / 2;
    return sqrt(p * (p - a) * (p - b) * (p - c));
}

```

```

size_t Hexagon::VerticesNumber(){
    return 6;
}

```

```

double Hexagon::Area(){
    double res = 0, a, b, c;
    for (int i = 1; i < 5; i++){
        a = hex_distance(this->p[0], this->p[i]);
        b = hex_distance(this->p[i], this->p[i + 1]);
        c = hex_distance(this->p[0], this->p[i + 1]);
    }
}

```

```

        res += hex_S_triangle(a, b, c);
    }
    return res;
}

Hexagon & Hexagon::operator = (const Hexagon &right){
    if (this == &right) return *this;
    for (int i = 0; i < 6; i++) this->p[i] = right.p[i];
    return *this;
}

double find_eps(){
    double eps = 1;
    while (eps + 1 != 1){
        eps /= 2;
    }
    return eps;
}

double eps = find_eps();

bool Hexagon::operator == (const Hexagon &right){
    bool p = 1;
    for (int i = 0; i < 6; i++){
        if (abs(this->p[i].first - right.p[i].first) >= eps || abs(this->p[i].second - right.p[i].second) >= eps)
            p = 0;
    }
    return p;
}

```

main.cpp:

```

#include<iostream>
#include"hexagon.h"
#include"tnarytree.h"

using namespace std;

int main(){
    cout << endl << "USAGE:" << endl;
    cout << "Add element:" << endl;
    cout << "a [x1] [y1] [x2] [y2] [x3] [y3] [x4] [y4] [x5] [y5] [x6] [y6]" << endl << "[route]" << endl;
    cout << "example:" << endl << "a 0 2 1 1 1 -1 0 -2 -1 -1 -1 1" << endl << "cbb" << endl;
    cout << "Print: p" << endl;
    cout << "Delete:" << endl << "d" << endl << "[path]" << endl;
    cout << "Area:" << endl << "s" << endl << "[path]" << endl;
    cout << "Stop: q" << endl;
    cout << " _____ " << endl;
    int n;
    cout << "Enter tree size:" << endl;

```

```

cin >> n;
TNaryTree<Hexagon> * temp = new TNaryTree<Hexagon>(n);
shared_ptr <TNaryTree<Hexagon>> t(temp);
char ch;
string s;
Hexagon h;
while (1){
    cin >> ch;
    switch (ch){
        case 'a': {
            cin >> h;
            getline(cin, s);
            getline(cin, s);
            t->Update(h, s);
            cout << "added" << endl;
            break;
        }
        case 'p': {
            cout << * t << endl;
            break;
        }
        case 'd': {
            getline(cin, s);
            getline(cin, s);
            t->Clear(s);
            cout << "deleted " << endl;
            break;
        }
        case 's': {
            getline(cin, s);
            getline(cin, s);
            cout << t->Area(s) << endl;
            break;
        }
        case 'q': {
            s = "";
            t->Clear(s);
            return 0;
        }
    }
}
return 0;
}

```