

Linguagens de Programação

Aula 12

Suporte à programação orientada a objetos

2º semestre de 2019 Prof José Martins Junior

Introdução

- Muitas linguagens suportam programação orientada a objeto
 - De Cobol a Lisp
 - C++ eAda (procedural e orientada a objeto)
 - CLOS (linguagem funcional)
 - Java eC# (orientada a objetos mas usa construções imperativas)
 - Smalltalk (orientada a objeto pura)

- Uma linguagem que suporta POO deve ter três características
 - Tipo abstrato de dados (encapsulamento)
 - Herança
 - Vinculação dinâmica de chamada de métodos (polimorfismo)

- Limitações dos TAD's
 - Reuso: alguma mudança sempre é necessária
 - Organização: todos TAD's estão no mesmo nível
- A herança permite criar novos tipos baseados em tipos existentes
 - Reuso
 - Um novo tipo herda os dados e funcionalidades de um tipo já existente
 - É possível adicionar novos dados e funcionalidades
 - É possível alterar as funcionalidades existentes
 - Organização
 - É possível criar hierarquia de classes

- TADs em linguagens OO são chamados de classes
- Uma instância de uma classe é chamada de objeto
- Uma classe que é definida através de herança é chamada de classe derivada ou subclasse
- Uma classe da qual uma nova classe é derivada é chamada de classe pai ou superclasse
- Os subprogramas que definem operações sobre os objetos de uma classe são chamados de métodos
 - A chamada de métodos também é conhecida como mensagem

- Uma classe derivada pode diferenciar-se da classe pai de várias maneiras
 - Alguns membros da classe pai podem ser privados, o que implica que eles não são visíveis nas subclasses
 - A subclasse pode adicionar novos membros
 - A subclasse pode modificar o comportamento dos métodos herdados
 - O novo método sobrescreve o método herdado
 - O método do pai é sobrescrito

- Classes podem ter dois tipos de variáveis
 - De instância e de classe
- Classes podem ter dois tipos de métodos
 - De instância e de classe
- Herança simples
 - Subclasse de uma única classe pai
- Herança múltipla
 - Subclasse de múltiplas classes pai
- Desvantagem da herança
 - Cria dependências entre as classes da hierarquia

Vinculação dinâmica

- Uma variável polimórfica de uma classe é capaz de referenciar para objetos da classe e objetos de qualquer subclasse
 - Quando uma classe em uma hierarquia de classes sobrescreve um método, e este método é chamado através de uma variável polimórfica, a vinculação para o método correto será dinâmica
 - Permite que softwares sejam mais facilmente modificados

Classe abstrata

- Um método abstrato não contém a definição, ele define apenas o protocolo
- Uma classe abstrata contém pelo menos um método abstrato
- Uma classe abstrata n\u00e3o pode ser instanciada

Suporte a POO em Smalltalk

- Características gerais
 - Tudo é objeto
 - A computação ocorre através de troca de mensagens
 - Mensagens podem ser parametrizadas
 - Todos os objetos são alocados do heap
 - A desalocação é implícita
 - Os construtores precisam ser chamados explicitamente
 - Não tem a aparência de linguagens imperativas

Suporte a POO em Smalltalk

- Checagem de tipo e polimorfismo
 - A vinculação das mensagens para métodos é dinâmica
 - Quando uma mensagem é enviada para um objeto, o método corresponde é buscado na classe do objeto, se o método não for encontrado a busca continua na classe pai e assim sucessivamente; o processo continua até a classe Object
 - A checagem de tipo é dinâmica e um erro acontece quando uma mensagem é enviada para um objeto que não tem um método correspondente

- Uma subclasse herda todas as variáveis de instância, métodos de instância e métodos de classe da classe pai
- Uma subclasse pode acessar um método sobrescrito usando a pseudo variável super
- Herança simples

Suporte a POO em C++

- Característica gerais
 - Baseado em C e em SIMULA 67
 - Primeira linguagem de programação OO amplamente utilizada
 - Dois sistemas de tipo: imperativo eOO
 - Objetos podem ser estáticos, dinâmicos na pilha ou dinâmicos no heap
 - Desalocação explícita usando o operador delete
 - Destrutores
 - Mecanismo de controle de acesso elaborado

Suporte a POO em C++

Herança

• Tipos de controle de acesso aos membros

```
private, protected e public
```

- Um classe não precisa ter uma classe pai
- Todos os objetos precisam ser inicializado antes de serem usados
 - No caso de subclasse, os membros herdados precisam ser inicializados quando uma instância da subclasse é criada
- Suporta herança múltipla
 - Se dois membros herdados tem o mesmo nome, eles podem ser acessados usando o operador de resolução de escopo (::)
- Um método da subclasse precisa ter os mesmos parâmetros do método da classe pai para sobrescrevê-lo
 - O tipo de retorno deve ser o mesmo ou um tipo derivado (público)

```
class single linked list {
  private: class
    node {
      public:
         node *link;
         int contents;
    };
    node *head;
  public:
    single linked list() {head = 0;};
    void insert at head(int);
    void insert at tail(int);
    int remove at head(); bool
    empty();
};
```

```
// Como stack é uma derivação pública, todos os
// métodos públicos da classe single linked list
// também são públicos em stack, o que deixa a
// classe com métodos públicos indesejados
// (insert at head, insert at tail e remove at head)
class stack: public single linked list {
  public:
    stack() {}
    void push(int value) {
       insert at head (value);
    int pop() {
      return remove at head();
};
```

```
// stack2 é uma derivação privada de
// single linked list, portanto os membros
// públicos e protegidos herdados de
// single linked list são privados em stack2.
// stack2 tem que redefinir a visibilidade do
// membro empty para torná-lo público.
class stack2: private single linked list {
  public:
    stack2() {}
    void push(int value) {
      insert at head (value);
    int pop() {
      return remove at head();
    single linked list::empty;
};
```

```
// Uma alternativa mais interessante é usar composição,
// o que permite que uma pilha possa ser
// definida com qualquer implementação de lista.
class stack3 {
  private:
    list *li;
  public:
    stack3(list *1) : li(1) {}
    void push(int value) {
      li->insert at head(value);
    int pop() {
      return li->remove at head();
    boolean empty() {
      return li->empty();
};
```

Suporte a POO em C++

- Vinculação dinâmica
 - Um método pode ser definido como virtual, que significa que ele será vinculado dinamicamente quando chamado em uma variável polimórfica
 - Funções virtuais puras não têm definição
 - Uma classe que tem pelo menos um método virtual puro é uma classe abstrata

Exemplo de vinculação em C++

```
class Shape {
 public:
   virtual void name() = 0;
};
class Rectangle: public Shape {
 public:
   void name() {
        printf("Rectangle\n");
   void code() {
        printf("R\n");
};
class Square: public Rectangle {
 public:
   void name() {
        printf("Square\n");
   void code() {
        printf("S\n");
};
```

O que será impresso?

```
Shape* s = new Rectangle();
s->name();
...
s = new Square();
s->name();

Rectangle
Square
```

name é um método virtual e portanto é vinculado dinamicamente ao método da classe **instanciada** referenciada por r.

Exemplo de vinculação em C++

```
class Shape {
 public:
    virtual void name() = 0;
};
class Rectangle: public Shape {
 public:
    void name() {
        printf("Rectangle\n");
    void code() {
        printf("R\n");
};
class Square: public Rectangle {
 public:
    void name() {
        printf("Square\n");
    void code() {
        printf("S\n");
};
```

O que será impresso?

```
Rectangle *r = new Rectangle();
r->code();
...
r = new Square();
r->code();
R
R
```

code **não** é um método virtual e portanto é vinculado estaticamente ao método do tipo declarado de r.

Suporte a POO em Java

- Características gerais
 - Similar a C++
 - Todos os tipos são objetos, exceto os primitivos (boolean, char, numéricos)
 - Para os tipos primitivos poderem ser usados com tipos objetos, eles devem ser colocados em objetos que são invólucros (wrappers)
 - Java 5 adicionou autoboxing e autounboxing
 - Todas as classes são descendentes de Object
 - Todos objetos são dinâmicos no heap e desalocação é implícita
 - O método finalize é executado quando o objeto é desalocado pelo coletor de lixo
 - Como o momento exato que finalize será executado não pode ser determinado, é necessário outro mecanismo definido pelo usuário para desalocação de recursos

Suporte a POO em Java

Herança

- Um método pode ser declarado final, o que significa que ele não pode ser sobrescrito
- Uma classe pode ser declarada final, o que significa que ela não pode ser a classe pai de nenhuma outra classe
- O construtor da classe pai deve ser chamado antes do construtor da subclasse
- Toda subclasse é subtipo
- Suporta apenas herança simples
- Uma interface é semelhante a uma classe abstrata, mas pode ter apenas as declarações dos métodos e constantes
- Uma classe pode implementar mais de uma interface (mix-in)

Vinculação dinâmica

 Todas as mensagens são vinculadas dinamicamente a métodos, exceto se o método for final, private ou static

Suporte a POO em Java

- Classes aninhadas
 - Várias formas de classes aninhadas
 - A classe que encapsula a classe aninhada pode acessar qualquer membro da classe aninhada
 - Uma classe aninhada não estática, tem uma referência para uma instância da classe que a encapsula e portanto pode acessar os membros desta instância
 - A classe aninhada pode acessar qualquer membro da classe que a encapsula
 - Classes aninhadas podem ser anônimas
 - Uma classe aninhada pode ser declarada em um método

Suporte a POO em C#

- Características gerais
 - Inclui classes e estruturas
 - As classes são semelhantes as classes em Java
 - As estruturas são alocadas na pilha e não oferece herança
- Herança
 - Mesma sintaxe utilizada em C++
 - Um método herdado da classe pai pode ser substituído por uma na classe derivada marcando o método com new
 - O método substituído da classe pai pode ser acesso com o prefixo base
 - O suporte a interface é o mesmo que o do Java

Suporte a POO em C#

- Vinculação dinâmica
 - A classe pai precisa marcar o método com virtual
 - A subclasse precisa marcar o método com override
 - Um método pode ser marcado como abstract
 - Uma classe que contém pelo menos um método abstrato precisa ser marcada como abstract
 - Todos as classes são descendentes de Object
- Classes aninhadas
 - Uma classe aninhada é como uma classe aninhada estática em Java

Registro de instância de classes (RIC)

- Duas questões importantes
 - Estrutura de armazenamento para variáveis de instâncias
 - Vinculação dinâmica de mensagens para métodos

Registro de instância de classes (RIC)

- O RIC armazena o estado do objeto
 - É estático (construído em tempo de compilação)
 - Se uma classe tem pai, as variáveis de instância da subclasse são adicionadas ao
 RIC da classe pai
 - O acesso as variáveis éfeito como em registros (usando um deslocamento)
 - Os métodos que são vinculados estaticamente e não precisam estar envolvidos com o RIC
 - A chamada a métodos vinculados dinamicamente pode ser implementada como um ponteiro no RIC
 - Todos os ponteiros para métodos podem ser armazenados em uma tabela de métodos virtuais (vtable), compartilhada pelas instâncias
 - Um método é representado como um deslocamento a partir do início da tabela

Exemplo de herança simples com Java

```
public class A {
    public int a, b;
    public void draw() { . . . }
    public void area() { . . . }
public class B extends A {
    public int c, d;
    public void draw() { . . . }
    public void sift() { . . . }
```

Exemplo de herança simples com Java

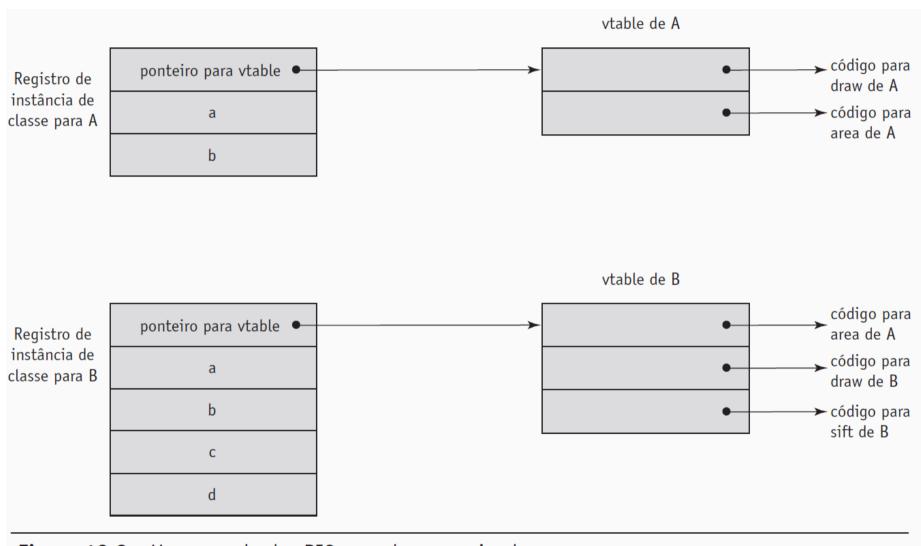


Figura 12.2 Um exemplo das RICs com herança simples.

Exemplo de herança múltipla com C++

```
class A {
   public: int a;
    virtual void fun() { . . . }
    virtual void init() { . . . }
class B {
   public: int b;
   virtual void sun() { . . . }
class C: public A, public B {
    public: int c;
    void fun() { . . . }
   virtual void dud() { . . . }
```

Exemplo de herança múltipla com C++

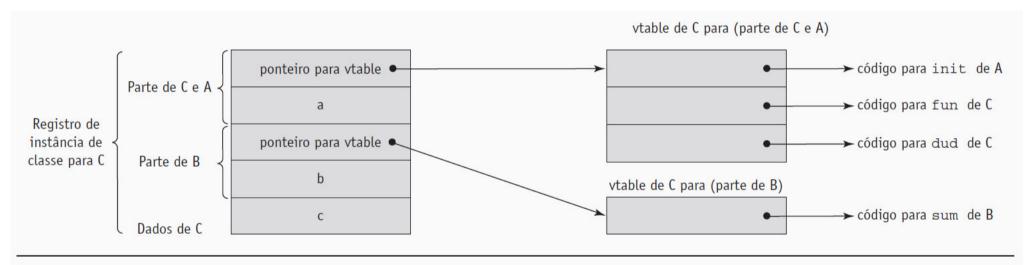


Figura 12.3 Um exemplo de um RIC de uma subclasse com múltiplos pais.

Bibliografia

 SEBESTA, R. W. Conceitos de Linguagens de Programação. Porto Alegre: Bookman, 2011. 792p.