

Command

Action, Transaction, Príkaz

Zapuzdruje požiadavku (metódu) ako objekt, čím je možné parametrizovať klientske objekty rôznymi požiadavkami, radiť tieto požiadavky do frontov, podporovať logovanie a stornovanie operácií.

Encapsulates a request as an object, thereby letting you parametrize clients with different requests, queue or log requests and support undoable operations.

Návrhové vzory



Motivácia

- Typický príklad je používateľské rozhranie:
 - ako zabezpečiť, aby rôzne komponenty (napr. tlačítko a položka menu) vykonali rovnakú akciu (napr. uloženie dokumentu)?

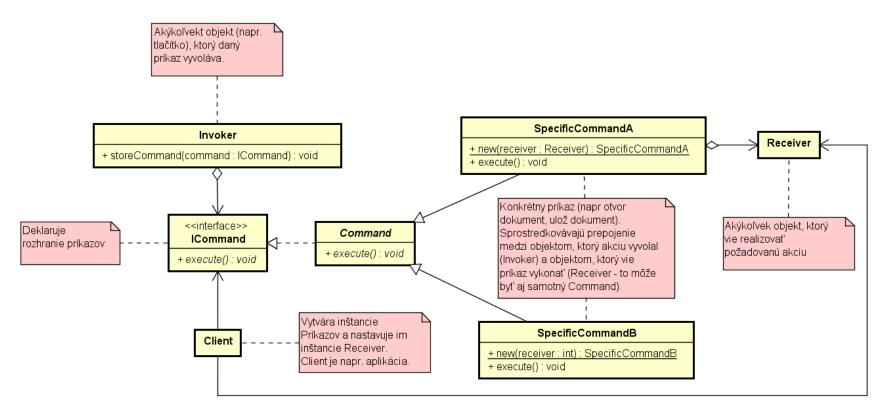


Aplikovateľnosť

- Príkaz je vhodné použiť, keď:
 - je potrebné parametrizovať objekty akciami, ktoré majú vykonať
 to je možné dosiahnuť aj pomocou využitia spätných volaní
 (callback), s využitím vzoru príkaz je riešenie viac objektové.
 - je žiadúce prenášať/radiť/vykonávať požiadavky medzi rôznymi objektami.
 - chcete používať operáciu krok späť (príkaz je potrebné rozšíriť o metódu "vráť akciu").
 - je žiadúce príkazy ukladať a následne postupnosť príkazov opäť vyvolať.
 - chcete vystavať systém pomocou vysokoúrovňových operácií postavených nad primitívnymi operáciami – podpora transakcií (transakcia zapuzdruje množinu zmien vykonaných nad určitými dátami).



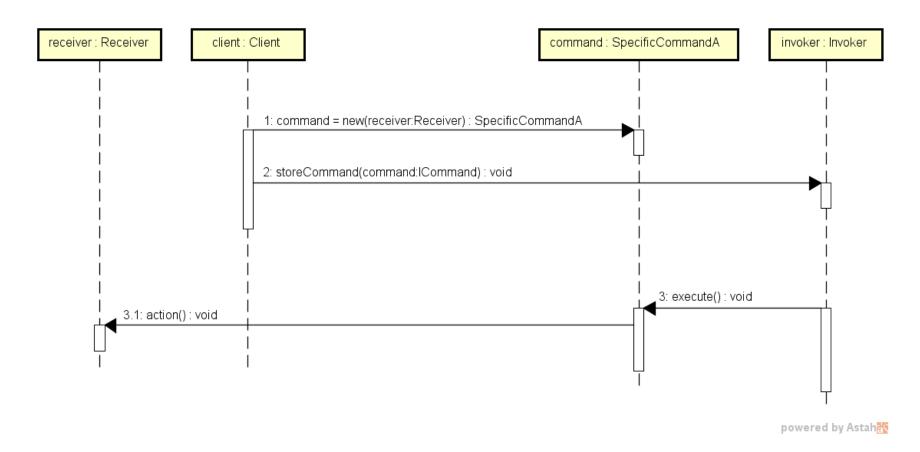
Implementácia



powered by Astah



Spolupráca





Dôsledky

- Rozdeľuje závislosť medzi objektom, ktorý vyvolal operáciu a tým, ktorý ju vie uskutočniť.
- Umožňuje manipulovať s metódami ako s objektami (dokáže vytvoriť pole metód).
- Dokáže jednoducho tvoriť makrá (s využitím vzoru Kompozit).
- Je jednoduché pridať nové príkazy, keďže to nevyžaduje žiadny zásah do existujúcich tried.



Príklad – pohyb chodca

Výsledný pohybový vektor:

$$\vec{f_i}(t) = \frac{\vec{f_i^{av}}(t)}{\vec{f_i^{soc}}(t)} + \sum_{j(\neq i)} \left(\frac{\vec{f_{ij}^{soc}}(t)}{\vec{f_{ij}^{soc}}(t)} + \frac{\vec{f_{ij}^{att}}(t)}{\vec{f_{ij}^{att}}(t)} \right) + \sum_{b} \vec{f_{ib}}(t) + \sum_{k} \vec{f_{ik}^{att}}(t)$$

$$\overline{f_i^{av}}(t) = \frac{v_i^0(t)\overline{e_i^0(t)} - \overline{v_i(t)}}{\tau_i} \qquad \overline{e_i^0(t)} = \frac{\overline{T_i(t)} - \overline{x_i(t)}}{\left\|\overline{T_i(t)} - \overline{x_i(t)}\right\|}$$

- 2. Vyhnutie sa iným chodcom:
 - a. Vyhnutie sa z diaľky:
 - b. Vyhnutie sa pri kontakte:
 - c. Súdržnosť skupiny:

$$\overline{f_{ij}^{soc}}(t) = A_i exp\left(\frac{r_{ij} - d_{ij}}{B_i}\right) \overrightarrow{n_{ij}} \left(\lambda_i + (1 - \lambda_i) \frac{1 + \cos(\varphi_{ij})}{2}\right)$$

$$\overrightarrow{f_{ij}^{ph}}(t) = k\Theta(r_{ij} - d_{ij})\overrightarrow{n_{ij}} + \kappa\Theta(r_{ij} - d_{ij})\Delta v_{ji}^{t}\overrightarrow{t_{ij}}$$

$$\overrightarrow{f_{ij}^{att}}(t) = -C_{ij}\overrightarrow{n_{ij}}(t)$$

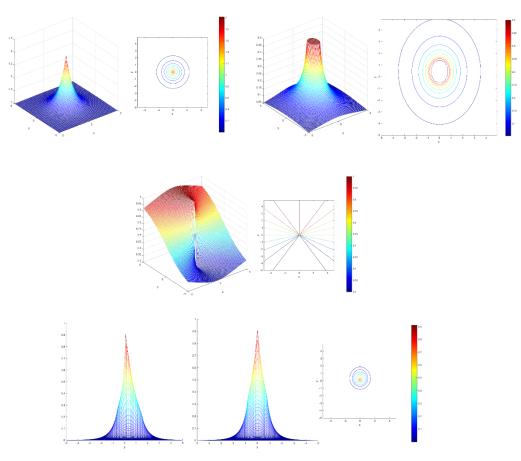
3. Vyhnutie sa prekážkam:

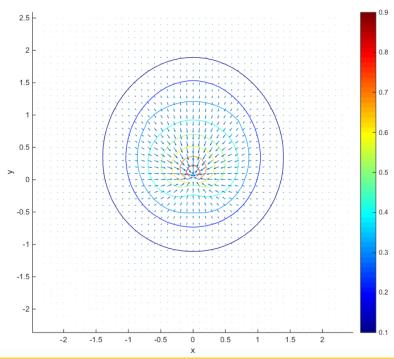
$$\overrightarrow{f_{ib}} = \left(A_i exp\left(\frac{r_i - d_{ib}}{B_i}\right) + k\Theta(r_i - d_{ib})\right) \overrightarrow{n_{ib}} - \kappa\Theta(r_i - d_{ib})(\overrightarrow{v_i} \cdot \overrightarrow{t_{ib}}) \overrightarrow{t_{ib}}$$

$$\overrightarrow{f_{ik}^{att}}(t)$$



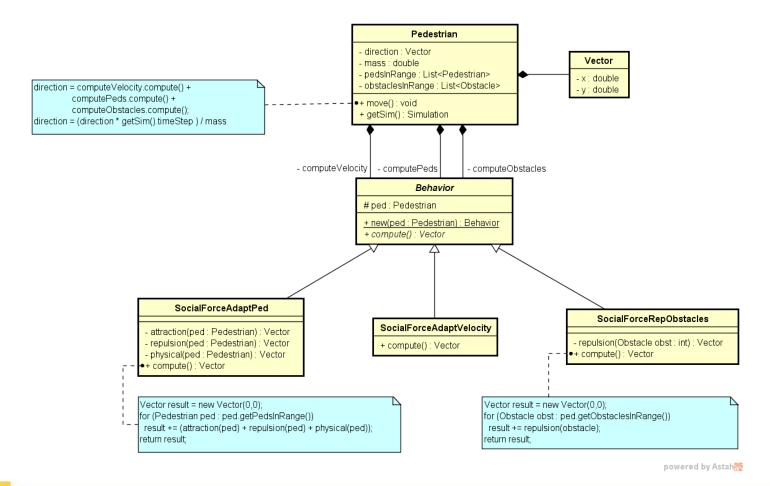
Príklad – pohyb chodca







Príklad – pohyb chodca





Príbuzné vzory

- Composite vytvára makro Príkazy.
- Memento využije sa, ak má Príkaz podporovať operáciu storno (undo).
- Prototype ak je potrebné Príkaz najskôr skopírovať z jeho originálu (napr. tvorba histórie).
- Servant (mimo GoF) pri ňom však chceme objektom zaistiť obsluhu Služobníkom, ktorý predpisuje rozhranie, ktoré musí obsluhovaný objekt definovať, a obsluhovaný objekt sa posiela do metód Služobníka ako parameter.



Upozornenie

- Tieto študijné materiály sú určené výhradne pre študentov predmetu 5II132 Návrhové vzory (Design Patterns) na Fakulte riadenia a informatiky Žilinskej univerzity v Žiline.
- Reprodukovanie, šírenie (i častí) materiálov bez písomného súhlasu autora nie je dovolené.

Ing. Michal Varga, PhD.
Katedra informatiky
Fakulta riadenia a informatiky
Žilinská univerzita v Žiline
Michal.Varga@fri.uniza.sk

