

Московский авиационный институт
(Национальный исследовательский университет)
Факультет "Информационные технологии и прикладная математика"

**Лабораторная работа №7 по курсу
“Объектно-ориентированное программирование”**

Студент: Живалев Е.А.

Группа: М8О-206Б

Преподаватель: Журавлев А.А.

Вариант: 5

Оценка: _____

Дата: _____

Москва
2019

1 Исходный код

Ссылка на github : https://github.com/QElderDelta/oop_exercise_07

figure.hpp

```
1 #pragma once
2
3 #include<iostream>
4
5 #include "point.hpp"
6
7 enum class Figures {Rhombus, Pentagon, Hexagon};
8
9 class Figure {
10 public:
11     virtual Point Center() const = 0;
12     virtual double Square() const = 0;
13     virtual void Print(std::ostream& os) const = 0;
14     virtual ~Figure() = default;
15 };
```

rhombus.hpp

```
1 #pragma once
2
3 #include <array>
4
5 #include "figure.hpp"
6 #include "point.hpp"
7
8 class Rhombus : public Figure {
9 public:
10     Rhombus(std::istream& is);
11     Point Center() const override;
12     double Square() const override;
13     void Print(std::ostream& os) const override;
14 private:
15     std::array<Point, 4> points;
16     double smallerDiagonal, biggerDiagonal;
17 };
```

rhombus.cpp

```
1 #include "rhombus.hpp"
2
3 double checkIfRhombus(const Point& p1, const Point& p2, const
4     Point& p3, const Point& p4) {
5     double d1 = calculateDistance(p1, p2);
6     double d2 = calculateDistance(p1, p3);
7     double d3 = calculateDistance(p1, p4);
8     if(d1 == d2) {
9         return d3;
10    } else if(d1 == d3) {
11        return d2;
12    } else if(d2 == d3) {
13        return d1;
14    } else {
```

```

15         throw std::invalid_argument("Entered coordinates are not
forming Rhombus. Try entering new coordinates");
16     }
17 }
18
19 Rhombus::Rhombus(std::istream& is) {
20     Point p1, p2, p3, p4;
21     is >> p1 >> p2 >> p3 >> p4;
22     try {
23         double d1 = checkIfRhombus(p1, p2, p3, p4);
24         double d2 = checkIfRhombus(p2, p1, p3, p4);
25         double d3 = checkIfRhombus(p3, p1, p2, p4);
26         double d4 = checkIfRhombus(p4, p1, p2, p3);
27         if(d1 == d2 || d1 == d4) {
28             if(d1 < d3) {
29                 smallerDiagonal = d1;
30                 biggerDiagonal = d3;
31
32             } else {
33                 smallerDiagonal = d3;
34                 biggerDiagonal = d1;
35             }
36         } else if(d1 == d3) {
37             if(d1 < d2) {
38                 smallerDiagonal = d1;
39                 biggerDiagonal = d2;
40             } else {
41                 smallerDiagonal = d2;
42                 biggerDiagonal = d1;
43             }
44         }
45     } catch(std::exception& e) {
46         throw std::invalid_argument(e.what());
47         return;
48     }
49     points[0] = p1;
50     points[1] = p2;
51     points[2] = p3;
52     points[3] = p4;
53 }
54
55 Point Rhombus::Center() const {
56     if(calculateDistance(points[0], points[1]) == smallerDiagonal
||
57     calculateDistance(points[0], points[1]) ==
biggerDiagonal) {
58         return {((points[0].x + points[1].x) / 2.0), ((points[0].y
+ points[1].y) / 2.0)};
59     } else if(calculateDistance(points[0], points[2]) ==
smallerDiagonal ||
60     calculateDistance(points[0], points[2]) ==
biggerDiagonal) {
61         return {((points[0].x + points[2].x) / 2.0), ((points[0].y
+ points[2].y) / 2.0)};
62     } else {
63         return {((points[0].x + points[3].x) / 2.0), ((points[0].y
+ points[3].y) / 2.0)};
64     }
65 }

```

```

66
67 double Rhombus::Square() const {
68     return smallerDiagonal * biggerDiagonal / 2.0;
69 }
70
71 void Rhombus::Print(std::ostream& os) const {
72     os << "Rhombus: ";
73     for(const auto& p : points) {
74         os << p << ' ';
75     }
76     os << std::endl;
77 }

```

pentagon.hpp

```

1 #pragma once
2
3 #include <iostream>
4 #include <array>
5
6 #include "figure.hpp"
7 #include "point.hpp"
8
9 class Pentagon : public Figure {
10 public:
11     Pentagon(std::istream& is);
12     Point Center() const override;
13     double Square() const override;
14     void Print(std::ostream& os) const override;
15 private:
16     std::array<Point, 5> points;
17 };

```

pentagon.cpp

```

1 #include <cmath>
2
3 #include "pentagon.hpp"
4
5 Pentagon::Pentagon(std::istream& is) {
6     is >> points[0] >> points[1] >> points[2] >> points[3] >>
        points[4];
7 }
8
9 Point Pentagon::Center() const {
10     Point insideFigure{0, 0};
11     Point result{0, 0};
12     double square = this->Square();
13     for(unsigned i = 0; i < points.size(); ++i) {
14         insideFigure.x += points[i].x;
15         insideFigure.y += points[i].y;
16     }
17     insideFigure.x /= points.size();
18     insideFigure.y /= points.size();
19     for(unsigned i = 0; i < points.size(); ++i) {
20         double tempSquare = triangleSquare(points[i], points[(i +
        1) % points.size()],
        insideFigure);
21

```

```

22         result.x += tempSquare * (points[i].x + points[(i + 1) %
points.size()].x
23             + insideFigure.x) / 3.0;
24         result.y += tempSquare * (points[i].y + points[(i + 1) %
points.size()].y
25             + insideFigure.y) / 3.0;
26     }
27     result.x /= square;
28     result.y /= square;
29     return result;
30 }
31
32 double Pentagon::Square() const {
33     double result = 0;
34     for(unsigned i = 0; i < points.size(); ++i) {
35         Point p1 = i ? points[i - 1] : points[points.size() - 1];
36         Point p2 = points[i];
37         result += (p1.x - p2.x) * (p1.y + p2.y);
38     }
39     return fabs(result) / 2.0;
40 }
41
42 void Pentagon::Print(std::ostream& os) const {
43     os << "Pentagon: ";
44     for(const auto& p : points) {
45         os << p << ' ';
46     }
47     os << std::endl;
48 }

```

hexagon.hpp

```

1 #pragma once
2
3 #include <iostream>
4 #include <array>
5
6 #include "figure.hpp"
7 #include "point.hpp"
8
9 class Hexagon : public Figure {
10 public:
11     Hexagon(std::istream& is);
12     Point Center() const override;
13     double Square() const override;
14     void Print(std::ostream& os) const override;
15 private:
16     std::array<Point, 6> points;
17 };

```

hexagon.cpp

```

1 #include <cmath>
2
3 #include "hexagon.hpp"
4
5 Hexagon::Hexagon(std::istream& is) {
6     is >> points[0] >> points[1] >> points[2] >> points[3] >>
points[4] >> points[5];

```

```

7 }
8
9 Point Hexagon::Center() const {
10     Point insideFigure{0, 0};
11     Point result{0, 0};
12     double square = this->Square();
13     for(unsigned i = 0; i < points.size(); ++i) {
14         insideFigure.x += points[i].x;
15         insideFigure.y += points[i].y;
16     }
17     insideFigure.x /= points.size();
18     insideFigure.y /= points.size();
19     for(unsigned i = 0; i < points.size(); ++i) {
20         double tempSquare = triangleSquare(points[i], points[(i +
21 1) % points.size()],
22         insideFigure);
23         result.x += tempSquare * (points[i].x + points[(i + 1) %
24 points.size()].x
25         + insideFigure.x) / 3.0;
26         result.y += tempSquare * (points[i].y + points[(i + 1) %
27 points.size()].y
28         + insideFigure.y) / 3.0;
29     }
30     result.x /= square;
31     result.y /= square;
32     return result;
33 }
34
35 double Hexagon::Square() const {
36     double result = 0;
37     for(unsigned i = 0; i < points.size(); ++i) {
38         Point p1 = i ? points[i - 1] : points[points.size() - 1];
39         Point p2 = points[i];
40         result += (p1.x - p2.x) * (p1.y + p2.y);
41     }
42     return fabs(result) / 2.0;
43 }
44
45 void Hexagon::Print(std::ostream& os) const {
46     os << "Hexagon:";
47     for(const auto& p : points) {
48         os << p << ' ';
49     }
50     os << std::endl;
51 }

```

point.hpp

```

1 #pragma once
2
3 #include <iostream>
4
5 struct Point {
6     double x, y;
7 };
8
9 double calculateDistance(const Point& lhs, const Point& rhs);
10 bool operator<(const Point& lhs, const Point& rhs);
11 std::istream& operator>>(std::istream& is, Point& p);

```

```

12 std::ostream& operator<<(std::ostream& os, const Point& p);
13 double triangleSquare(const Point& p1, const Point& p2, const
    Point& p3);

```

pubsub.hpp

```

1  #pragma once
2
3  #include <filesystem>
4  #include <fstream>
5  #include <memory>
6  #include <vector>
7  #include <queue>
8  #include <map>
9  #include <thread>
10 #include <mutex>
11 #include <condition_variable>
12
13 #include "figure.hpp"
14
15 enum class TaskType {print, exit};
16
17 class Task {
18 public:
19     Task(TaskType type, const std::vector<std::shared_ptr<Figure
    >>& data) : type(type), data(data) {};
20     TaskType getType() const {
21         return type;
22     }
23     std::vector<std::shared_ptr<Figure>> getData() const {
24         return data;
25     }
26 private:
27     TaskType type;
28     std::vector<std::shared_ptr<Figure>> data;
29 };
30
31 class Subscriber {
32 public:
33     virtual void print(const Task& task) = 0;
34     virtual ~Subscriber() = default;
35 };
36
37 class ConsolePrinter : public Subscriber {
38 public:
39     void print(const Task& task) override {
40         auto data = task.getData();
41         for(const auto& figure : data) {
42             figure->Print(std::cout);
43         }
44     }
45 };
46
47 class FilePrinter : public Subscriber {
48 public:
49     void print(const Task& task) override {
50         auto data = task.getData();
51         std::ofstream os(std::to_string(rand() % 1337) + ".txt");
52         for(const auto& figure : data) {

```

```

53         figure->Print(os);
54     }
55 }
56 };
57
58
59 class TaskChanel {
60 public:
61     void subscribe(std::shared_ptr<Subscriber>& s) {
62         subscribers.push_back(s);
63     }
64
65     void notify(const Task& task) {
66         for(const auto& subscriber : subscribers) {
67             subscriber->print(task);
68         }
69     }
70 private:
71     std::vector<std::shared_ptr<Subscriber>> subscribers;
72 };

```

main.cpp

```

1  #include <iostream>
2
3  #include "pubsub.hpp"
4  #include "figure.hpp"
5  #include "rhombus.hpp"
6  #include "hexagon.hpp"
7  #include "pentagon.hpp"
8
9  std::mutex queueMutex;
10 std::mutex readMutex;
11 std::condition_variable var;
12 bool done = false;
13 unsigned bufferSize;
14
15 class ThreadFunc {
16 public:
17     ThreadFunc(const TaskChanel& taskChanel) : taskChanel(
taskChanel){};
18
19     void addTask(const Task& task) {
20         std::lock_guard<std::mutex> lock(queueMutex);
21         tasks.push(task);
22     }
23
24     void operator()() {
25         while(true) {
26             std::unique_lock<std::mutex> mainLock(readMutex);
27             if(!tasks.empty()) {
28                 {
29                     std::lock_guard<std::mutex> lock(queueMutex);
30                     Task currentTask = tasks.front();
31                     tasks.pop();
32                     if(currentTask.getType() == TaskType::exit) {
33                         break;
34                     } else {
35                         taskChanel.notify(currentTask);

```



```

36         }
37         done = true;
38         var.notify_one();
39     }
40 }
41
42     }
43 }
44 private:
45     std::queue<Task> tasks;
46     TaskChanel taskChanel;
47 };
48
49 int main(int argc, char** argv) {
50     if(argc != 2) {
51         std::cout << "Did this so argc wouldn't be highlited red/
check your input" << std::endl;
52         return -1;
53     }
54     bufferSize = std::atoi(argv[1]);
55     std::vector<std::shared_ptr<Figure>> figures;
56     std::string command;
57     int command2;
58
59     std::shared_ptr<Subscriber> consolePrint(new ConsolePrinter())
;
60     std::shared_ptr<Subscriber> filePrint(new FilePrinter());
61
62     TaskChanel taskChanel;
63     taskChanel.subscribe(consolePrint);
64     taskChanel.subscribe(filePrint);
65
66     ThreadFunc func(taskChanel);
67     std::thread thread(std::ref(func));
68
69     while(std::cin >> command) {
70         if(command == "exit") {
71             func.addTask({TaskType::exit, figures});
72             break;
73         } else if(command == "add") {
74             std::shared_ptr<Figure> f;
75             std::cout << "1 - Rhombus, 2 - Pentagon, 3 - Hexagon"
<< std::endl;
76             std::cin >> command2;
77             try {
78                 if(command2 == 1) {
79                     f = std::make_shared<Rhombus>(Rhombus(std::cin
));
80                 } else if(command2 == 2) {
81                     f = std::make_shared<Pentagon>(Pentagon{std::
cin});
82                 } else if(command2 == 3) {
83                     f = std::make_shared<Hexagon>(Hexagon{std::cin
});
84                 } else {
85                     std::cout << "Wrong input" << std::endl;
86                 }
87                 figures.push_back(f);
88             } catch(std::exception& e) {

```

```

89         std::cerr << e.what() << std::endl;
90     }
91     if(figures.size() == bufferSize) {
92         func.addTask({TaskType::print, figures});
93         std::unique_lock<std::mutex> lock(readMutex);
94         while(!done) {
95             var.wait(lock);
96             std::cout << "Stuck here" << std::endl;
97         }
98         done = false;
99         figures.resize(0);
100     }
101     } else {
102         std::cout << "Unknown command" << std::endl;
103     }
104 }
105 thread.join();
106 return 0;
107 }

```

CMakeLists.txt

```

1 cmake_minimum_required(VERSION 3.1)
2
3 project(lab8)
4
5 find_package(Threads)
6
7 add_executable(lab8
8     main.cpp
9     point.cpp
10    rhombus.cpp
11    pentagon.cpp
12    hexagon.cpp)
13
14 set_property(TARGET lab8 PROPERTY CXX_STANDARD 17)
15
16 set(CMAKE_CXX_FLAGS "${CMAKE_CXX_FLAGS} -g -Wall -Wextra -Werror")
17
18 target_link_libraries(lab8 ${CMAKE_THREAD_LIBS_INIT})

```

2 Тестирование

test_1_argv.txt:

Создадим буфер размера один и добавим туда ромб, пятиугольник и шестиугольник.

1 - Rhombus, 2 - Pentagon, 3 - Hexagon

Rhombus: [0.000, 0.000] [0.000, 0.000] [0.000, 0.000] [0.000, 0.000]

1 - Rhombus, 2 - Pentagon, 3 - Hexagon

Pentagon: [0.000, 0.000] [0.000, 0.000] [0.000, 0.000] [0.000, 0.000] [0.000, 0.000]

1 - Rhombus, 2 - Pentagon, 3 - Hexagon

Hexagon:[0.000, 0.000] [0.000, 0.000] [0.000, 0.000] [0.000, 0.000] [0.000, 0.000]
[0.000, 0.000]

Полученные файлы:

qelderdelta@qelderdelta-UX331UA:~/Study/oop_exercise_08/build\$ cat 1198.txt

Rhombus: [0.000, 0.000] [0.000, 0.000] [0.000, 0.000] [0.000, 0.000]

qelderdelta@qelderdelta-UX331UA:~/Study/oop_exercise_08/build\$ cat 214.txt

Pentagon: [0.000, 0.000] [0.000, 0.000] [0.000, 0.000] [0.000, 0.000] [0.000, 0.000]

qelderdelta@qelderdelta-UX331UA:~/Study/oop_exercise_08/build\$ cat 807.txt

Hexagon:[0.000, 0.000] [0.000, 0.000] [0.000, 0.000] [0.000, 0.000] [0.000, 0.000]
[0.000, 0.000]

3 Объяснение результатов работы программы

При вводе координат для создания ромба производится проверка этих координат, ведь они могут не образовывать ромб. Для этого реализована функция `checkIfRhombus`, которая вычисляет расстояния от одной точки до трёх остальных, а поскольку фигура является ромбом, то два из них должны быть равны. Третье же значение функция возвращает, ведь оно равно длине одной из диагоналей. Площадь ромба вычисляется как половина произведения диагоналей, центр - точка пересечения диагоналей. Методы вычисления площади и центра для пяти- и шестиугольника совпадают. Чтобы найти площадь необходимо перебрать все ребра и сложить площади трапеций, ограниченных этими ребрами. Чтобы найти центр необходимо разбить фигуры на треугольники (найти одну точку внутри фигуры), для каждого треугольника найти центроид и площадь и перемножить их, просуммировать полученные величины и разделить на общую площадь фигуры.

4 Выводы

В ходе выполнения работы я познакомился с тем, как устроены встроенные механизмы языка для разработки многопоточных программ, а также получил навыки их написания.