

# Rozwój oprogramowania w R: OOP

Mateusz Staniak

*Rozwój oprogramowania w R*

Instytut Matematyczny UWr, semestr letni 2020



Uniwersytet  
Wrocławski



Uniwersytet  
Wrocławski

# Programowanie obiektywne

# Podstawowe pojęcia (przypomnienie)



1. **Klasa** – "szablon" / "opis", mówiący, opisujący stan (atrybuty) i możliwe operacje (metody).
2. **Obiekt** – instancja klasy.
3. **Metoda** – funkcja (tradycyjnie związana z klasą).
4. **Dziedziczenie** – sposób rozszerzania klasy – klasa może wykorzystywać zmienne i metody klasy, po której dziedziczy (zmieniając ich zachowanie).
5. **Enkapsulacja** – ukrywanie danych / implementacji przed kodem, który używa obiektów danej klasy.
6. **Polimorfizm** – zróżnicowanie zachowania w zależności od typu obiektów, na których operuje.
7. **Agregacja, kompozycja...** - sposoby tworzenia bardziej złożonych klas, w których nowa klasa posiada atrybuty należące do innych klas.

+ **Abstrakcja**

# Podstawowe podejścia: w skrócie



Naiwne:

- każdy rzeczownik w opisie projektu odpowiada klasie,
- każdy czasownik odpowiada metodzie.

Mądre:

- klasy służą do odseparowania zmiennych części projektu,
- skupienie na definicji interfejsów.

# Dobre zasady



1. Jasne definicje interfejsów.
2. Chowanie implementacji (ona może się zmieniać - interfejs powinien być stabilny).
3. Klasy pomagają w opanowaniu zmienności właśnie dzięki interfejsom i enkapsulacji.
4. Zasady SOLID:
  - S - Single-responsiblity principle
  - O - Open-closed principle
  - L - Liskov substitution principle
  - I - Interface segregation principle
  - D - Dependency Inversion Principle



Uniwersytet  
Wrocławski

OOP w R

# W skrócie



- Obiektość w R wygląda zwykle inaczej niż ta typowa (którą znacie z C++ czy Pythona).
- Podstawowy system obiektowy w R – S<sub>3</sub> – skupia się na funkcjach: metody nie należą do obiektów, ale do funkcji generycznych (generic).
- Bardziej formalny system – S<sub>4</sub> – pozwala na formalne definiowanie obiektów.
- Klasy tworzone w systemie R6 odpowiadają typowemu programowaniu obiektemu.

# S3

- Sprawdzenie klasy obiektu: `class(x)`
- W S3 nie definiujemy klas – definiujemy metody.
- Klasę obiektu nadajemy poprzez `class(x)<-` lub `structure(x, class = )`
- Jeśli chcemy mieć konstruktor, musimy go napisać sami (i nie będzie on jedynym sposobem, w jaki może powstać obiekt tej klasy).
- Dziedziczenie: `class(x)` dłuższe niż 1.
- We własnym kodzie: `metoda.klasa = function()`
- W pakiecie: `UseMethod` + `metoda.klasa()`
- Dokumentacja: jak funkcji + możliwość połączenia kilku opisów w jednym pliku dokumentacji.  
[Można dodać `@method metoda klasa`, gdy w nazwie metody / klasy występuje kropka]



# S4

- Sprawdzenie klasy: `is(x)`
- Definicja klasy: `setClass(nazwa, slots, contains, prototype)`.
  - slots: atrybuty
  - contains: klasy, po których dziedziczy nowa klasa
  - prototype: domyślne wartości atrybutów
- Nowy obiekt: `new()`
- Definicja metody: `setGeneric + setMethod. (+signature)`
- Uwaga: metoda może być wybierana na podstawie więcej niż jednego obiektu.
- Poprawność obiektu: `setValidity`
- Dokumentacja: `@slot` opisuje atrybuty klasy; dokumentacja funkcji – jak w S3,
- Jeśli klasy S4 / metody są w osobnych plikach - `@include`

# R6



- Sprawdzenie klasy: `class()`
- Konstrukcja klasy: `R6Class(nazwa, lista)`, w liście należy podać atrybuty i metody klasy (publiczne).
- Metody mogą się odwoływać do obiektu przez `$self`, ale nie wymagają tego parametru (inaczej niż w Pythonie).
- Nowy obiekt: `klasa$new()` - tak też wywołuje się inne metody. Metody zwracają `invisible(self)`.
- Specjalne metody: `initialize()`, `print()`
- Dziedziczenie: parametr `inherit` przy definiowaniu klasy. Odwołanie do klasy nadrzędnej: `$super` (jak w Pythonie)
- Dokumentacja: `@field` zamiast `@slot`, `docstring` jak w Pythonie.

# Podsumowanie



1. Klasy typu  $S_3$  są najbardziej naturalne w R i wystarczą w większości przypadków.
2. Klasy typu  $S_4$  są (niemal) konieczne w pracy w problemach bioinformatycznych / biostatystycznych, bo opiera się na nich Bioconductor.
3. System  $S_4$  jest podobny do  $S_3$ , ale bardziej sformalizowany. Niestety jest też trudniejszy w zrozumieniu (wymaga poznania dokumentacji z różnych źródeł i eksperymentów).
4. System R6 jest bardziej klasycznym systemem obiekowym: metody należą do obiektów, a obiekty można bez problemu modyfikować w miejscu.

# Literatura



1. <https://adv-r.hadley.nz/oo-tradeoffs.html> i reszta rozdziału o programowaniu obiekowym.
2. Clean Code, Clean Architecture.
3. <https://www.bioconductor.org/help/course-materials/2017/Zurich/S4-classes-and-methods.html>