



UNIVERSIDAD TECNICA  
FEDERICO SANTA MARIA

Departamento de Electrónica

# Polimorfismo en C++, ligado dinámico y Métodos Virtuales, Declaración incompleta de clases, Cambios de tipo

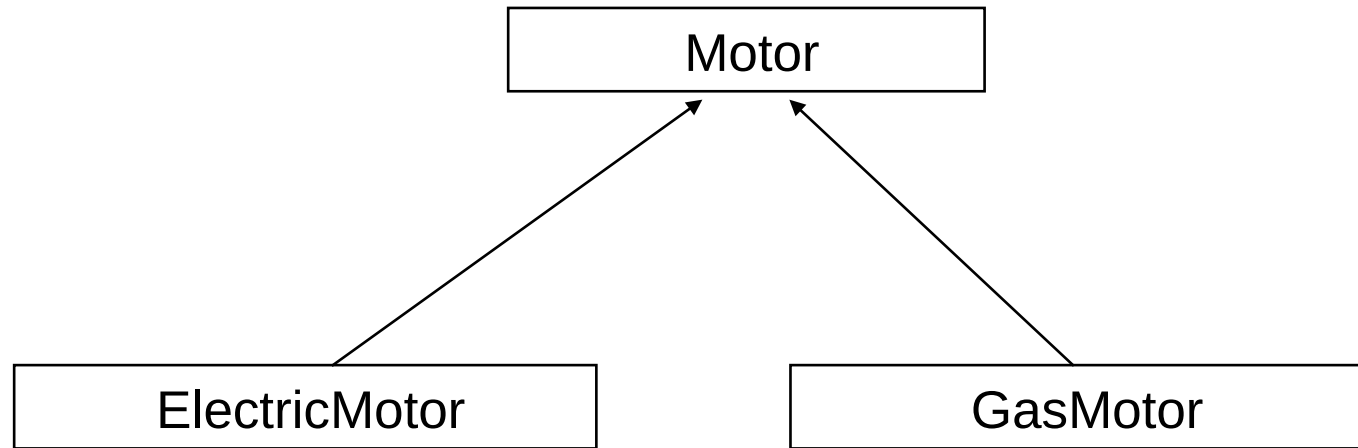
ELO329: Diseño y Programación Orientados a Objetos

Departamento de Electrónica

Universidad Técnica Federico Santa María

# Jerarquía de clases Motor

- Recordemos la jerarquía de clases establecida para el estudio sobre Herencia:



# Clase CMotor

- ❑ La definición de la clase CMotor:

```
class CMotor {  
public:  
    CMotor() { }  
    CMotor( const string & id );  
    string get_ID() const;  
    void set_ID(const string & s);  
    void Display() const;  
    void Input();  
  
private:  
    string m_sID;  
};
```

# Clase CElectricMotor

```
class CElectricMotor : public CMotor {  
public:  
    CElectricMotor();  
    CElectricMotor(const string & id, double volts);  
  
    void Display() const;  
    void Input();  
    void set_Voltage(double volts);  
    double get_Voltage() const;  
  
private:  
    double m_nVoltage;  
};
```

```
class CMotor {  
public:  
    CMotor() { }  
    CMotor( const string & id );  
    string get_ID() const;  
    void set_ID(const string & s);  
    void Display() const;  
    void Input();  
  
private:  
    string m_sID;  
};
```

# Clase CGasMotor

```
class CGasMotor :public CMotor {  
public:  
    CGasMotor();  
    CGasMotor(const string & id, int cylinders);  
  
    void Display() const;  
    void Input();  
  
private:  
    int m_nCylinders;  
};
```

```
class CMotor {  
public:  
    CMotor() { }  
    CMotor( const string & id );  
    string get_ID() const;  
    void set_ID(const string & s);  
    void Display() const;  
    void Input();  
  
private:  
    string m_sID;  
};
```

# Punteros y referencias a objetos de clases derivadas

- ❑ Es fácil definir objetos dinámicos de una clase derivada usando un puntero de tipo específico:

```
CElectricMotor * pC = new CElectricMotor;  
pC->set_ID("3099999");  
pC->set_Voltage(110.5);  
pC->Display();  
:  
delete pC;
```

- ❑ No hay novedad hasta aquí. ¿Qué pasa en C++ cuando el puntero es definido como `CMotor *pC;` ?

# Polimorfismo

- ❑ Análogo a Java, en C++ podemos declarar punteros a una clase base, y luego asignarle la dirección de una instancia de una clase derivada. **Este caso es normal en Java**. Es el principio de sustitución en C++. Esta técnica es un tipo de polimorfismo.
- ❑ Recordar: **Polimorfismo es un concepto donde, en una de sus formas, un mismo nombre puede referirse a objetos de clases diferentes que están relacionadas por una clase base común.**

```
CMotor * pM;
```

```
pM = new CElectricMotor; // puntero a motor eléctrico
```

```
// semántica similar a Java
```

```
CElectricMotor em;
```

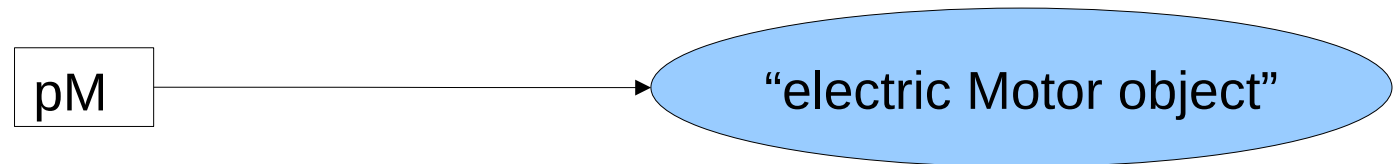
```
CMotor & motor = em; // referencia a motor eléctrico
```

```
// esta opción no existe en Java
```

# Polimorfismo

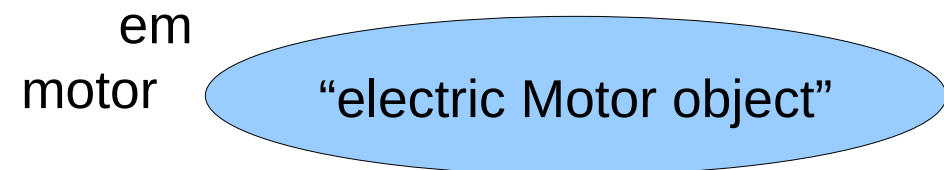
CMotor \* pM;

pM = new CElectricMotor; // puntero a motor eléctrico  
// semántica similar a Java



CElectricMotor em;

CMotor & motor = em; // referencia a motor eléctrico  
// dos nombres para un mismo objeto





# Ligado dinámico

- En C++ la opción por **omisión es llamar el método definido por el tipo del puntero o referencia**, no el tipo del objeto apuntado. Esto es **Distinto a Java!**

```
CMotor * pM;
```

```
pM = new CElectricMotor;
```

```
pM->Input();          // llama a CMotor::Input()
```

```
pM->Display();        // llama a CMotor::Display()
```

```
    // esta es una gran diferencia con Java.
```

```
    // En Java el ligado dinámico es la única opción
```

```
// más...
```

# Métodos Virtuales (Virtual)

- ❑ Si deseamos tener un comportamiento como Java, debemos declarar los métodos Input y Display como virtuales en la clase base.
- ❑ El calificador virtual le dice al compilador que genere código que mire al tipo del objeto apuntado (no del puntero) en tiempo de ejecución y use esta información para seleccionar la versión apropiada del método.
- ❑ El **ligado dinámico aplica cuando usamos punteros o referencias** a objetos.

```
class CMotor {  
    ...  
    virtual void Display() const; // el calificador virtual cambia  
    virtual void Input();        // la forma de definir el código  
                                // a ser finalmente invocado.  
    ...  
};
```

# Métodos Virtuales (cont.)

- Es recomendable definir también como virtuales los métodos en la clase derivada, en este caso en las clases CGasMotor y CElectricMotor.

```
class CGasMotor :public CMotor {  
public:  
  
...  
  
    virtual void Display() const;  
    virtual void Input();  
  
...  
};
```

- De esta forma la semántica del método se mantiene entre clases heredadas.

# Métodos Virtuales. Ejemplo

- Ahora los métodos Display e Input son llamados usando **ligado dinámico** desde la clase CElectricMotor:

```
CMotor * pM;
```

```
pM = new CElectricMotor;
```

```
pM->Input();    // CElectricMotor::Input()
```

```
pM->Display();  // CElectricMotor::Display()
```

# Métodos Virtuales

- ❑ A menudo, un puntero será pasado como argumento a una función que espera un puntero a objeto de la clase base.
- ❑ Cuando el método es llamado, podemos pasar cualquier puntero como parámetro actual, siempre y cuando éste apunte a una instancia derivada de la clase base (“subtipo”).

```
void GetAndShowMotor(CMotor * pC ) {  
    pC->Input();  
    cout << "Here's what you entered:\n";  
    pC->Display();  
    cout << "\n\n";  
}
```

≈

```
void GetAndShowMotor(CMotor & m ) {  
    m.Input();  
    cout << "Here's what you entered:\n";  
    m.Display();  
    cout << "\n\n";  
}
```

# Métodos Virtuales

- Ejemplo de llamados a GetAndShowMotor con diferentes tipos de punteros.

```
CGasMotor * pG = new CGasMotor;  
GetAndShowMotor( pG );
```

```
CElectricMotor * pE = new CElectricMotor;  
GetAndShowMotor( pE );
```

```
CMotor * pM = new CGasMotor;  
GetAndShowMotor( pM );
```

```
// la salida sería como ...
```

```
CGasMotor gm;  
GetAndShowMotor(gm);
```

```
CElectricMotor em;  
GetAndShowMotor(em);
```

```
CMotor m;  
GetAndShowMotor(m);
```

```
// la salida sería como ...
```

# Salida de la lámina previa

[GasMotor]: Enter the Motor ID: 234323  
Enter the number of cylinders: 3

Here's what you entered:  
[GasMotor] ID=234323, Cylinders=3

[ElectricMotor]: Enter the Motor ID: 234324  
Voltage: 220

Here's what you entered:  
[ElectricMotor] ID=234324, Voltage=220

[GasMotor]: Enter the Motor ID: 44444  
Enter the number of cylinders: 5

Here's what you entered:  
[GasMotor] ID=44444, Cylinders=5

# Creación de un vector de Motores

- Un vector de punteros CMotor puede contener punteros a cualquiera tipo de objeto derivado de CMotor.

```
vector<CMotor*> vMotors;  
CMotor * pMotor;  
pMotor = new CElectricMotor("10000",110);  
vMotors.push_back(pMotor);  
pMotor = new CGasMotor("20000",4);  
vMotors.push_back(pMotor);  
pMotor = new CElectricMotor("30000",220);  
vMotors.push_back(pMotor);  
pMotor = new CGasMotor("40000",2);  
vMotors.push_back(pMotor);
```



# Acceso a Vector de punteros

- La función que despliega tales vectores no necesita saber exactamente qué tipo de puntero están en el vector mientras se llame a métodos virtuales.

```
void ShowVector( const vector<CMotor*> & vMotors ) {  
    cout << "---- Vector of Motor Pointers ----\n";  
    for(int i=0; i < vMotors.size(); i++) {  
        cout << (i+1) << ": ";  
        vMotors[i]->Display();      // virtual  
    }  
}
```

# Salida de la función ShowVector

- ❑ La función ShowVector llama a la versión apropiada del método virtual Display() para cada puntero en el vector.

----- Vector of Motor Pointers -----

1: [ElectricMotor] ID=10000, Voltage=110

2: [GasMotor] ID=20000, Cylinders=4

3: [ElectricMotor] ID=30000, Voltage=220

4: [GasMotor] ID=40000, Cylinders=2

# Liberación de almacenamiento

- ❑ Debemos liberar el almacenamiento usado por cada objeto motor. Este bucle remueve los punteros uno por uno.

```
for(int i=0; i < vMotors.size(); i++) {  
    delete vMotors[i]; // delete each motor  
}
```

- ❑ El operador delete accede a información que le permite saber exactamente cuánto almacenamiento liberar por cada puntero (aún cuando los motores ocupan distintos tamaños).
- ❑ Saber distinguir lo previo de:

```
CMotor * motor = new CMotor [40];  
delete [ ] motor; // aquí el arreglo está en el heap.
```

# Métodos Virtuales Puros

- ❑ Un método virtual puro no tiene implementación. Esto es identificado en C++ con un "= 0" al final de la declaración.
- ❑ Un método virtual puro **requiere** que la función sea implementada en la clase derivada.
- ❑ Es **equivalente a los métodos abstractos en Java**

```
class CMotor {  
    public:  
        //...  
        virtual void Display() const = 0; // => no está implementado  
        virtual void Input() = 0;         // => no está implementado  
        //...  
}
```

# Clases Abstractas (Abstract Classes)

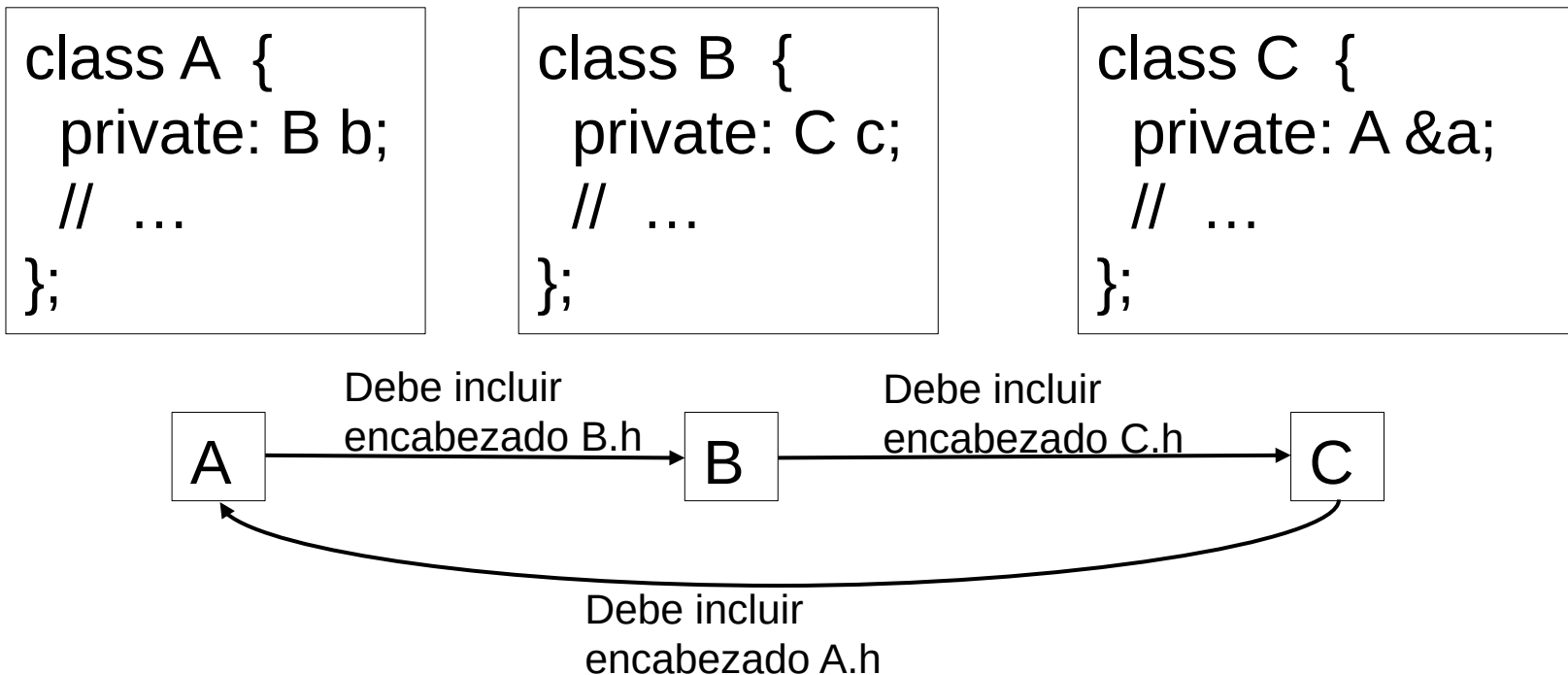
- ❑ Una clase que contiene uno o más métodos virtuales puros pasa a ser una clase **abstracta**.
- ❑ Por igual razón que en Java, NO es posible crear instancias de una clase abstracta, pero en C++ no requiere calificador “abstract”.
- ❑ Con la declaración previa para CMotor:

```
CMotor M;                                // error
```

```
CMotor * pM = new CMotor;    // error
```

# Declaración incompleta de clases (1/3)

- En ocasiones podemos tener este tipo de dependencias:



- ¿Cómo resolvemos esta dependencia circular? El preprocesador entraría en loop infinito.

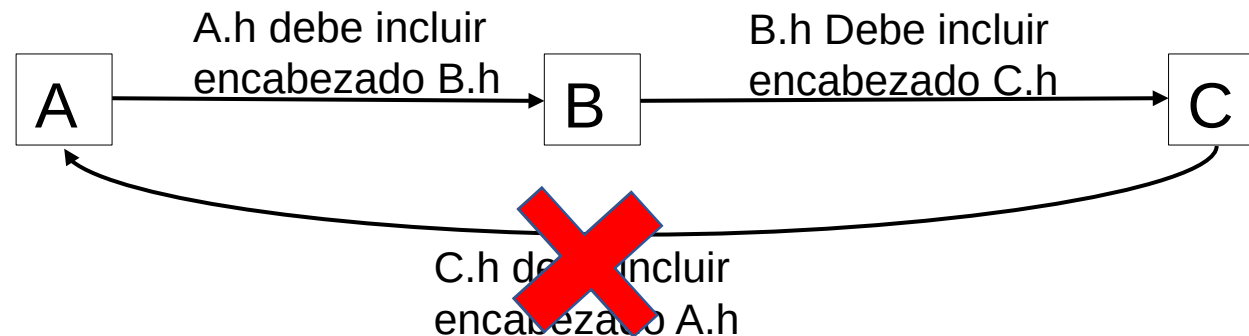
# Declaración incompleta de clases (2/3)

- La dependencia cíclica la podemos eliminar usando un declaración incompleta de una clase.

```
#include "B.h"  
class A {  
    private: B b;  
    // ...  
};
```

```
#include "C.h"  
class B {  
    private: C c;  
    // ...  
};
```

```
class A; // declaración incompleta  
class C {  
    private: A &a;  
    // ...  
};
```



# Declaración incompleta de clases (3/3)

- ❑ Sólo la podemos usar en clases con atributos punteros o referencias a esa clase. En este caso a es una referencia a instancia de clase A.
- ❑ En class C **a** también pudo ser A \*a;
- ❑ Cuando usamos referencias o punteros, el compilador reserva un espacio que no depende del contenido de la clase.

```
#include "B.h"  
class A {  
    private: B b;  
    // ...  
};
```

```
#include "C.h"  
class B {  
    private: C c;  
    // ...  
};
```

```
class A; // declaración incompleta  
class C {  
    private: A &a;  
    // ...  
};
```



# Conversiones Implícitas datos

- ❑ C++ maneja conversiones automáticamente en el caso de tipos numéricos intrínsecos (int, double, float)
- ❑ Mensajes de advertencia (warning) pueden aparecer cuando hay riesgo de pérdida de información (precisión).
  - Hay variaciones de un compilador a otro
- ❑ Ejemplos...

# Ejemplos de Conversión

```
int n = 26;  
double x = n;  
double x = 36;  
int b = x;          // posible warning, según  
compilador  
bool isOK = 1;      // posible warning, según  
compilador  
int n = true;  
char ch = 26;       // posible warning, según  
compilador  
int w = 'A';
```

# Operación cast

- ❑ Al igual que en Java, cuando queremos acceder a métodos sólo existentes en un objeto apuntado o referenciado, necesitamos accederlo con un puntero o referencia donde ese método esté definido.
- ❑ Una operación de “casteo” (cast) convierte explícitamente datos de un tipo a otro.
- ❑ Es usado en conversiones “seguras” que podrían ser hechas por el compilador.
- ❑ Para tipos básicos (no objetos), son usadas para evitar mensajes de advertencia (warning messages).
- ❑ El operador tradicional de C pone el nuevo tipo de dato entre paréntesis. C++ mejora esto con un operador cast tipo función.
- ❑ Ejemplos...

# Ejemplos de cast

```
int n = (int)3.5; // tradicional proveniente de C
```

```
int w = int(3.5); // cast como función en C++
```

```
bool isOK = bool(15);
```

```
char ch = char(86); // símbolo ascii
```

```
string st = string("123");
```

```
// situaciones sin conversión disonible, genera error
```

```
int x = int("123"); //error
```

```
string s = string(3.5); //error
```

```
// si usted necesita acceder avalores byte por byte
```

```
double x=3.1415;
```

```
char *p = (char*)&x; // permitiría analizar formato de números reales
```

# “casteo” en C++: static\_cast<> y dynamic\_cast<>

## Dynamic\_cast<new\_type> (expression)

- Éste asegura que el resultado de la conversión es un dato compatible. Sólo se aplica a punteros o referencias a objetos.
- Cuando no hay compatibilidad:
  - Retorna null cuando el new\_type es puntero
  - Lanza una excepción cuando new\_type es referencia

## Static\_cast <new\_type> (expression)

- Éste reemplaza el estilo función de C++.
- No se garantiza compatibilidad entre los tipos de datos. Es más rápido que Dynamic\_cast.
- Ejemplos...

*En C++ no hay equivalente directo a **instanceof** de java*

# Ejemplos de static\_ y dynamic\_cast

## ❑ static\_cast

```
int w = static_cast<int>(3.5);  
bool isOK = static_cast<bool>(1);  
char ch = static_cast<char>(86);
```

## ❑ dynamic\_cast

```
class CBase { };  
class CDerived: public CBase { };  
CBase b; CBase* pb;  
CDerived d; CDerived* pd;
```

```
pb = dynamic_cast<CBase*>(&d);    // ok: derived-to-base  
pd = dynamic_cast<CDerived*>(&b); // wrong: base-to-derived  
// si tipo es puntero, retorna null cuando hay incompatibilidad  
// si tipo es referencia, se lanza una excepción ante falla
```

# Otros tipos de cast en C++

`reinterpret_cast <new_type> (“puntero”)`

- ❑ Permite conversión de tipo de clases incluso no relacionadas.
- ❑ Simplemente se copia el el valor binario de un puntero al otro.
- ❑ No recomiendo su uso en este curso.

`const_cast <new_type> (expression)`

- ❑ Se usa, por ejemplo, para pasar punteros a valores constantes a funciones que no han declarado de ese modo su argumento.

Ej. `void foo(char * str) {...}`. // str no es tratado como constante

Luego tenemos: `const char * phola = “Hola”;` // \*phola es constante

`foo(const_cast<char*> (phola));`