

מבוא לפייתון / סיכום 3 + תרגול

סיכום

פונקציות:

def func_name(variables): – הגדרת פונקציה

כל פונקציה מקבלת בדיוק n משתנים שהוגדרו מראש.

*args – הופך את כל הפרמטרים שאין להם התאמה ל-tuple

**kwargs – הופך את כל הצמדים של מפתח-ערך שאין להם התאמה ל-dictionary.

החזרת ערך מהפונקציה ע"י return. לא חובה. ניתן להחזיר כל ערך כולל sequences ורקורסיה.

הפרמטרים עוברים by reference ולא by value, כלומר, מועבר מצביע למשתנה.

אם משתנה מוגדר בתוך פונקציה, כל ההפניות אליו הן מקומיות, כולל הפניות לפני שהמשתנה הוגדר!

משתנה גלובלי – global

משתנה לא מקומי ביחס לפונקציה פנימית וחיצונית – nonlocal

פונקציה אנונימית – lambda

map – פונקציה המקבלת פונקציה וסדרה ומחשבת פלט עבור סדרת הקלטים.

filter – פונקציה המקבלת פונקציה וסדרה ומוציאה רק פלטים שהם True.

תכונות של פונקציות:

dir(func_name) – קבלת תכונות של פונקציה

__doc__ - תכונה המביאה את התיעוד של הפונקציה.

__call__ - תכונה המפעילה את הפונקציה.

__defaults__ - None או Tuple שמכילים ערכי ברירת מחדל של הפרמטרים.

__code__ - תכונה שבה כל נמצאות התכונות החשובות של הפונקציה.

מחלקות:

class ClassName: – הגדרת מחלקה

כל מחלקה יורשת ממחלקת הבסיס object. מופיע אחרי שם המחלקה בסוגריים.

בפייתון, משמעות הירושה היא אחת: אם מתודה לא נמצאת במחלקה, נחפש אותה במחלקת האב.

help(ClassName) - מידע על כל הפונקציות של המחלקה ClassName בנוסף לשורת התיאור.

__init__ - פונקציה המשמשת כבנאי המחלקה.

__bases__ - מחזירה tuple המכיל את מחלקת הבסיס (מחלקת ה"אב").

בפייתון הכל public.

מוסכמה: משתנה ששמו מתחיל בקו תחתון (__) נחשב כ-nonpublic.

שימושי כאשר נבנה תתי מחלקות ונרצה לכתוב פונקציות בעלות שם זהה מבלי לדרוס אחת את השניה.

אפשר להגדיר תכונה של מחלקה ע"י הגדרתה ברמת המחלקה. במקרה כזה, אין self. כל מה שנדרש זה השמה למשתנה והוא יוגדר במחלקה.

בדיקה אם מחלקה A היא תת-מחלקה של המחלקה B ע"י הפונקציה subclass(A, B).

בדיקה אם a הוא מופע של המחלקה A ע"י הפונקציה instance(a, A).

:self

כל השיטות במחלקה תמיד מקבלות כפרמטר ראשון פרמטר בשם self, שהוא האובייקט החדש שנוצר (instance).

משתנה ולא מילה שמורה!

זהו המופע הנוכחי. בדומה ל-this בשפות אחרות.

לא לשכוח להגדיר אותו בכל בנאי – זוהי מוסכמה חזקה.

ירושה:

ע"מ להימנע מבעיות בירושה בפייתון:

אפשרות אחת: להוסיף בשורה הראשונה של פונקציית האתחול __init__ את השורה
fatherClass.__init__(self,...)

אפשרות טובה יותר: super(ClassName, self).__init__(parameters of father's class)

בעת ירושה מיותר ממחלקה אחת, אם יש משתנה המופיע בכמה מחלקות עם אותו שם, הוא יוכר במחלקת הבן בתור משתנה של המחלקה הראשונה ברשימה המחלקות!

מודול:

הקובץ המכיל את המחלקה הוא בעצם מודול שאנחנו יצרנו.

קריאה למודול ע"י `from <module> import <class>`

לדוגמא, אם בנינו בקובץ `F.py` מחלקה `Family` המגדירה משפחה, נוכל בקובץ ההרצה `example.py` להוסיף את שורה `from F import Family` ובכך לייבא את המחלקה `Family` מהמודול `F`!

חריגות:

טיפול ע"י `try-except`.

הדפסת שגיאה "מותאמת אישית" ע"י `raise`.

לאחר קטע ה-`except` ניתן להוסיף משפט `else` שיתבצע אם ה-`except` לא התבצע.

ניתן גם להוסיף משפט `finally` שיתבצע בכל מקרה.

תרגילים

1. כתבו פונקציה שמשתמשת בחיפוש בינארי (הסבר בהמשך המסמך) למציאת פריט ברשימה ממוינת.
אם הפריט קיים - הפונקציה מחזירה את האינדקס שלו, אם הפריט לא קיים – הפונקציה מחזירה -1.
קלטו מהמשתמש פריטים ואיבר לחיפוש, העבירו לפונקציה והדפיסו את המיקום. לא לשכוח תיעוד.
2. כתבו קובץ בשם `Trigold.py` המכיל את המחלקה `Trigold`.
במחלקה, הגדירו משתנים עבור הפונקציות הקיימות `sin`, `cos`, `tan` ממודול `math`.
כתבו פונקציות לחישוב:
a. סינוס של מספר נתון.
b. קוסינוס של מספר נתון.
c. טנגנס של מספר נתון.
בעמוד הבא נתונות 3 טבלאות של זהויות טריגונומטריות, בחרו 3 זהויות וכתבו לכל אחת מהן פונקציה המחשבת את הזהות הטריגונומטרית.
כתבו קובץ חדש אליו תייבאו את המודול `Trigold` שכתבתם, והראו דוגמאות הרצה לפונקציות שכתבתם.
3. הוסיפו `exceptions` למחלקה `Trigold`.

4. שימו לב: יש קשר בין שני הסעיפים הבאים:
a. כתבו פונקציה בשם `convert_str_to_int` המקבלת מחרוזת (`str`) וממירה אותה למספר (`int`).

b. כתבו פונקציה נוספת בשם `calc_log` המקבלת מספר x ומחשבת את הערך $\log(x)$.

כעת, השתמשו בשתי הפונקציות ע"מ לחשב ערך של $\log(s)$ עבור מחרוזת s המתקבלת מהשתמש.
שימו לב: התוכנית אמורה לשרוד עבור כל קלט!

חיפוש בינארי:

חיפוש בינארי הוא אלגוריתם לחיפוש מיקומו של איבר במערך ממורן.

בהינתן מערך ממורן, האלגוריתם בודק את האיבר האמצעי שבמערך. אם הוא האיבר המבוקש – האלגוריתם מחזיר את מיקומו, אחרת, אם האיבר המבוקש קטן יותר, האלגוריתם ניגש לחלקו השמאלי של המערך ובודק את האיבר האמצעי וחוזר חלילה עד למציאת האיבר המבוקש.

זמן הריצה יורד מ- $O(n)$ ל- $O(\log(n))$.

בפייתון ניתן להשתמש במודול `bisect_left` של הספריה `bisect` ע"מ להריץ את האלגוריתם.

דוגמא למציאת מיקומו של איבר 2:

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
---	---	---	---	---	---	---	---	---	----

1	2	3	4	5
---	---	---	---	---

1	2	3
---	---	---

$\sin^2 \theta + \cos^2 \theta = 1$	זהויות הטריגונומטריות הפיתגוראיות
$\tan \theta = \frac{\sin \theta}{\cos \theta}$	זהות היחס

זהויות טריגונומטריות:

נלקחו מתוך אתר ויקיפדיה.

הזהרה ב- 2π (המחזור של \sin, \cos, \csc)	הזהרה ב- π (המחזור של \tan ו- \cot)	הזהרה ב- $\frac{\pi}{2}$
$\sin(\theta + 2\pi) = +\sin \theta$ $\cos(\theta + 2\pi) = +\cos \theta$ $\tan(\theta + 2\pi) = +\tan \theta$ $\csc(\theta + 2\pi) = +\csc \theta$ $\sec(\theta + 2\pi) = +\sec \theta$ $\cot(\theta + 2\pi) = +\cot \theta$	$\sin(\theta + \pi) = -\sin \theta$ $\cos(\theta + \pi) = -\cos \theta$ $\tan(\theta + \pi) = +\tan \theta$ $\csc(\theta + \pi) = -\csc \theta$ $\sec(\theta + \pi) = -\sec \theta$ $\cot(\theta + \pi) = +\cot \theta$	$\sin(\theta + \frac{\pi}{2}) = +\cos \theta$ $\cos(\theta + \frac{\pi}{2}) = -\sin \theta$ $\tan(\theta + \frac{\pi}{2}) = -\cot \theta$ $\csc(\theta + \frac{\pi}{2}) = +\sec \theta$ $\sec(\theta + \frac{\pi}{2}) = -\csc \theta$ $\cot(\theta + \frac{\pi}{2}) = -\tan \theta$

שיקוף דרך $\theta = \pi$ [הסתרה]	שיקוף דרך $\theta = \pi/2$	שיקוף דרך $\theta = 0$
$\sin(\pi - \theta) = +\sin \theta$ $\cos(\pi - \theta) = -\cos \theta$ $\tan(\pi - \theta) = -\tan \theta$ $\csc(\pi - \theta) = +\csc \theta$ $\sec(\pi - \theta) = -\sec \theta$ $\cot(\pi - \theta) = -\cot \theta$	$\sin(\frac{\pi}{2} - \theta) = +\cos \theta$ $\cos(\frac{\pi}{2} - \theta) = +\sin \theta$ $\tan(\frac{\pi}{2} - \theta) = +\cot \theta$ $\csc(\frac{\pi}{2} - \theta) = +\sec \theta$ $\sec(\frac{\pi}{2} - \theta) = +\csc \theta$ $\cot(\frac{\pi}{2} - \theta) = +\tan \theta$	$\sin(0 - \theta) = -\sin \theta$ $\cos(0 - \theta) = +\cos \theta$ $\tan(0 - \theta) = -\tan \theta$ $\csc(0 - \theta) = -\csc \theta$ $\sec(0 - \theta) = +\sec \theta$ $\cot(0 - \theta) = -\cot \theta$