

Московский Авиационный Институт
(Национальный исследовательский Университет)

Факультет: «Информационные технологии и прикладная математика»
Кафедра: 806 «Вычислительная математика и программирование»

**Лабораторная работа
по курсу «ООП»**

**Тема:
Наследование, полиморфизм.**

Студент:	Голубев В.С.
Группа:	М80-206Б-18
Преподаватель:	Журавлев А.А.
Вариант:	4
Оценка:	
Дата:	

Москва
2019

1. Код программы на языке C++:

Main.cpp:

```
#include <iostream>

#include <vector>
#include "figure.h"
#include "pentagon.h"
#include "trapeze.h"
#include "rhombus.h"

int main() {
    std::vector<figure*> figures;
    for(;;) {
        int command = 0;
        std::cin >> command;
        if (command == 0) {
            break;
        } else if (command == 1) {
            int figure_id;
            std::cin >> figure_id;
            figure* new_figure;
            if (figure_id == 0) {
                new_figure = new trapeze(std::cin);
            } else if (figure_id == 1) {
                new_figure = new rhombus(std::cin);
            } else if (figure_id == 2) {
                new_figure = new pentagon(std::cin);
            } else {
                std::cout << "no such a figure\n" <<
std::endl;
                exit(-1);
            }
            figures.push_back(new_figure);
        } else if (command == 2) {
            int function_id;
            std::cin >> function_id;
            if (function_id == 0) {
                for(figure* cur_figure: figures) {
                    cur_figure->print(std::cout);
                }
            } else if (function_id == 1){
                for(figure* cur_figure: figures) {
                    std::cout << cur_figure->area() <<
'\n' << '\n';
                }
            } else if (function_id == 2) {
                for(figure* cur_figure: figures) {
                    std::cout << cur_figure->center() <<
'\n';
                }
            }
        }
    }
}
```

```

        }
    }
} else if (command == 3) {
    int id;
    std::cin >> id;
    if (id >= figures.size()) {
        std::cout << "no such an element" << '\n';
        exit(-1);
    }
    delete figures[id];
    figures.erase(figures.begin() + id);
}
}
for (size_t i = 0; i < figures.size(); ++i) {
    delete figures[i];
}
return 0;
}

```

Figure.h:

```

#include <iostream>
#include "point.h"
#include <cmath>
#ifndef LAB3_FIGURE_H
#define LAB3_FIGURE_H

struct figure {
    virtual point center() const = 0;
    virtual std::ostream& print(std::ostream &os) const = 0;
    virtual double area() const = 0;
    virtual ~figure() {};
    double VectNorm(point l, point r) const;
    double VectPropX(point l, point r) const;
    double VectPropY(point l, point r) const;
    double ScalProd(point l, point r) const;
    double TrAngle(point a, point b, point c) const;
};
#endif //OOP_EXERCISE_03_FIGURE_H

```

Figure.cpp:

```

#include "figure.h"
#include <cmath>

```

```

double figure::VectNorm(point l, point r) const {
    point vect = operator-(l, r);
    double res = sqrt(vect.x * vect.x + vect.y * vect.y);
    return res;
}
double figure::VectPropX(point l, point r) const {
    double res;
    if (l.x == 0 || r.x == 0) {
        res = 0;
    } else {
        res = l.x / r.x;
    }
    return res;
}
double figure::VectPropY(point l, point r) const {
    double res;
    if (l.y == 0 || r.y == 0) {
        res = 0;
    } else {
        res = l.y / r.y ;
    }
    return res;
}

double figure::ScalProd(point l, point r) const {
    return std::abs(l.x * r.x + l.y * r.y);
}
double figure::TrAngle(point a, point b, point c) const {
    point v1, v2;
    v1 = operator-(a, b);
    v2 = operator-(a, c);
    return std::abs(v1.x * v2.y - v2.x * v1.y) / 2;
}

```

Point.h:

```

#include <iostream>
#ifndef LAB3_POINT_H
#define LAB3_POINT_H
struct point {
    double x, y;
};
point operator+(point l, point r);
point operator-(point l, point r);

```

```

point operator*(point p, double a);
point operator/(point p, double a);
std::istream &operator>>(std::istream &is, point &p);
std::ostream &operator<<(std::ostream &os, const point &p);

```

```

#endif //LAB3_POINT_H

```

Point.cpp:

```

#include "point.h"
point operator+ (point l, point r) {
    return {l.x + r.x, l.y + r.y};
};
point operator- (point l, point r) {
    return { r.x - l.x, r.y - l.y};
};
point operator* (point p, double a) {
    return {p.x * a, p.y * a};
};
point operator/ (point p, double a) {
    return {p.x / a, p.y / a};
};
std::istream &operator>> (std::istream &is, point &p) {
    is >> p.x >> p.y;
    return is;
}
std::ostream &operator<< (std::ostream &os, const point &p) {
    os << p.x << " " << p.y << std::endl;
    return os;
}

```

Pentagon.h:

```

#include <cmath>
#include "figure.h"
#ifndef LAB3_PENTAGON_H
#define LAB3_PENTAGON_H
class pentagon : public figure {
public:
    pentagon();
    pentagon(const point& a, const point& b, const point& c, const point& d,
const point& e);
    pentagon(std::istream& is);
    double area() const override;
    point center() const override;

```

```

        std::ostream& print(std::ostream& os) const override;
private:
    point a_;
    point b_;
    point c_;
    point d_;
    point e_;
};

#endif LAB3_PENTAGON_H //PENTAGON

```

Pentagon.cpp:

```

#include "pentagon.h"
#define PI 3.14159265
pentagon::pentagon() : a_{0, 0}, b_{0, 0}, c_{0, 0}, d_{0, 0}, e_{0, 0} {}
pentagon::pentagon(const point &a, const point &b, const point &c, const
point &d, const point &e) : a_(a), b_(b), c_(c), d_(d), e_(e) {}
pentagon::pentagon(std::istream &is) {
    is >> a_ >> b_ >> c_ >> d_ >> e_;
}
point pentagon::center() const {
    return point {((a_.x + b_.x + c_.x + d_.x + e_.x) / 5), ((a_.y + b_.y + c_.y +
d_.y + e_.y) / 5)} ;
}
double pentagon::area() const {
    return TrAngle(a_,b_,c_) + TrAngle(c_,d_,e_) + TrAngle(a_,c_,e_);
}
std::ostream& pentagon::print(std::ostream &os) const {
    os << a_ << b_ << c_ << d_ << e_;
}

```

Rhombus.h:

```

#include "figure.h"
#ifndef LAB3_RHOMBUS_H
#define LAB3_RHOMBUS_H
class rhombus : public figure {
public:
    rhombus();
    rhombus(const point& a, const point& b, const point& c, const point& d);
    rhombus(std::istream& is);
    double area() const override;
    point center() const override;
    std::ostream& print(std::ostream& os) const override;
private:
    point a_;

```

```

    point b_;
    point c_;
    point d_;
};
#endif //LAB3_RHOMBUS_H

```

Rhombus.cpp:

```

#include "rhombus.h"
#include <cmath>
rhombus::rhombus() : a_{0, 0}, b_{0, 0}, c_{0, 0}, d_{0, 0} {}
rhombus::rhombus(const point &a, const point &b, const point &c, const point
&d) : a_(a), b_(b), c_(c), d_(d) {};
rhombus::rhombus(std::istream &is) {
    is >> a_ >> b_ >> c_ >> d_;
}
double rhombus::area() const {
    if ( VectPropX(operator-(a_, b_), operator-(d_, c_)) == VectPropY(operator-
(a_, b_), operator-(d_, c_)) &&
        VectPropX(operator-(a_, d_), operator-(b_, c_)) == VectPropY(operator-(a_,
d_), operator-(b_, c_)) &&
        ScalProd(operator-(c_, a_), operator-(d_, b_)) == 0 ) {
        return VectNorm(c_, a_) * VectNorm(d_, b_) / 2 ;
    } else {
        std::cout << "This is not a rhombus" << std::endl;
    }
}

point rhombus::center() const {
    return point {((a_.x + b_.x + c_.x + d_.x) / 4), ((a_.y + b_.y + c_.y + d_.y) /
4)};
}
std::ostream& rhombus::print(std::ostream &os) const {
    os << a_ << b_ << c_ << d_ << std::endl;
    return os;
}

```

Trapeze.h:

```

#include "figure.h"
#ifndef LAB3_TRAPEZE_H
#define LAB3_TRAPEZE_H
class trapeze : public figure {
public:
    trapeze();

```

```

    trapeze(const point& a, const point& b, const point& c, const point& d);
    trapeze(std::istream& is);
    double area() const override;
    point center() const override;
    std::ostream& print(std::ostream& os) const override;
private:
    point a_;
    point b_;
    point c_;
    point d_;
};
#endif //LAB3_TRAPEZE_H

```

Trapeze.cpp:

```

#include "trapeze.h"
#include <cmath>

trapeze::trapeze(): a_{0, 0}, b_{0, 0}, c_{0, 0}, d_{0, 0} {}
trapeze::trapeze(const point &a, const point &b, const point &c, const point
&d) : a_{a}, b_{b}, c_{c}, d_{d} {}
trapeze::trapeze(std::istream &is) {
    is >> a_ >> b_ >> c_ >> d_;
}
double trapeze::area() const {
    if ( VectPropX(operator-(a_, b_), operator-(d_, c_)) == VectPropY(operator-
(a_, b_), operator-(d_, c_)) || ( operator-(a_,b_).y == 0 && operator-(d_,c_).y
== 0) ) {
        return ((VectNorm(a_, b_) + VectNorm(d_, c_)) / 2) * sqrt(
            VectNorm(d_, a_) * VectNorm(d_, a_) - (
                pow((
                    (pow((VectNorm(d_, c_) - VectNorm(a_, b_)), 2) +
                    VectNorm(d_, a_) * VectNorm(d_, a_) - VectNorm(b_,
c_) * VectNorm(b_, c_)) /
                    (2 * (VectNorm(d_, c_) - VectNorm(a_, b_)))
                ), 2)
            )
        );
    } else {
        std::cout << "It`s not a trapeze" << std::endl;
    }
}
point trapeze::center() const {
    return point {((a_.x + b_.x + c_.x + d_.x) / 4), ((a_.y + b_.y + c_.y + d_.y) /
4)};
}

```



```

}
std::ostream& trapeze::print(std::ostream &os) const {
    os << a_ << b_ << c_ << d_ << std::endl;
    return os;
}

```

CMakeLists.txt:

```

cmake_minimum_required(VERSION 3.14)
project(lab3)

set(CMAKE_CXX_STANDARD 14)

add_executable(lab3 point.h point.cpp trapeze.h trapeze.cpp pentagon.h
pentagon.cpp rhombus.h rhombus.cpp figure.h figure.cpp main.c

```

2. Ссылка на репозиторий на GitHub
https://github.com/VSGolubev-bald/oop_exercise_03

2. Набор testcases.

```

0
1 4
6 4
6 0
0 0
1
1
0 2
4 0
2 4
-2 6
1
2
-2 1
-1 1
0 0
-1 -1
-3 0

```

2
1
2
0
3
1
2
0
3
0
2
0

4. Результат выполнения теста.

22
12
3.5
1 4
6 4
6 0
0 0
0 2
4 0
2 4
-2 6
-2 1
-1 1
0 0
-1 -1
-3 0
1 4
6 4
6 0
0 0
-2 1
-1 1
0 0
-1 -1
-3 0
-2 1
-1 1
0 0
-1 -1

5. Объяснение результатов работы программы.

- 1) При запуске программы с аргументом test_?.txt программа получает на вход последовательность команд и их аргументов, содержащихся в файлах test_?.txt.
- 2) Далее в программе создается вектор из указателей на объекты типа figure.
- 3) В дальнейшем вводятся команды:
 - 0 – выход из цикла и прекращение ввода команд.
 - 1 – создание фигуры и ввод её координат по figure_id (при вводе 0 – создается трапеция, 1 – создается ромб, 2 – создается пятиугольник.
 - 2 – выполнение над всеми фигурами в векторе определенных действий и вывод результатов, где набор действий определяется переменной function_id, значение которой вводится пользователем: 0 – вывод координат фигур, 1 – вывод площадей фигур, 2 – вывод координат центров фигур.
 - 3 – удаление фигуры из вектора по её индексу: id, вводимому пользователем.
- 4) Далее продолжается ввод таких команд в бесконечном цикле.
- 5) После введения команды для завершения работы программы, из созданного вектора удаляются указатели на использованные фигуры.

6. Вывод.

Выполняя данную лабораторную, я получил опыт работы с механизмами наследования классов в C++ и полиморфизмом, написав общие методы для различных фигур: center(), area(), print(), по-разному определенные в самих классах фигур, что позволяет работать с ними в едином интерфейсе, кроме того было изучено такое понятие, как полностью виртуальный метод, который в классе родителе не определен, но определяется в классах наследниках.