### ABSTRACCION: GENERALIZACION

### MECANISMOS PARA LA ABSTRACCIÓN:

- POR ESPECIFICACIÓN
- POR GENERALIZACIÓN
  - . A partir de varios objetos, extraer características comunes que definen una generalización más fácil de manejar

### Un ejemplo de ambos tipos es la abstracción frucional:

- . Se crea una <u>especificacioù</u> para obviar las detalles Le implementacioù de una funcion
- Los parámetros de una función constituyen una generalización en la que se integran todan las posibles ejemniones sobre los distintos valores de los parámetros

### \* GENERALIZACION: ABSTRACCION POR PARAMETRIZACION Funciones patroù:

void intercombiar (int fa, int fb) fint aux=a; a=b; b=aux; f void intercombiar (float fa, float db) & float aux=a; a=b; b=aux; f void intercombiar (string fa, string fb) & string aux=a; a=b; b=aux; f void intercombiar (Tda, Tfb) {Toaux; a=b; b=aux; f

```
iliomo se hace esto en (++7
           (ou los templates (plantillas) que no son
mas que un mecanismo de abstracción por parametración.
    template / class T>
       Void intercambiar (TPa, TPb) {Tanx=a; a=b; b=aux;}
 Otro gemplo: ordenación de un vector
     template L class T>
          Void ordenar_seleccioù (T * vector, int n)
             int (, minimo;
             for 11=0; 12n-4; 1++> 9
                  minimo = (;
                  for (j=i+1;j<n;j++)
                     if (vector [j] 2 vector [minimo])
                         minimo=1;
                 intercambiar (vector [i], vector [minimo]);
```

### Clases patrón

Estableumos para las clases el mismo mecanismo de generalización que para las funciones. template Llass T> Class Vector Dinamico & private: T \* datos; int nelementos; public: Vector\_ Dinamico LT > (int n=0) Vector Dinamino LT7 Loust Vector Dinamino LT> original); ~ Ve for\_ Dinamico LT > (); int size () coust; T& operator[] (int i); Coust T& operator[] (int i) coust; Void resize (int n); Vertor\_Dinamico CT > d'operator = (coust vector\_Dinamico CT) originals; z Vector\_ Dinamico Zint> Valores;

Vector\_Dinamico Zint> Valores; Vector\_Dinamico Zstring> nombres; Vector\_Dinamico ZPolinomio> polinomios;

### Definicion de los métodos

template 
Vector\_Dinamico 
ZT :: Vector\_Dinamico 
ZT > (int n > )

assert (n > = 0)

if (n > 0)

datos = new T [n];

nelementos = n;
}

Plantillas y Lompilación separada

Incluir el . cpp en el . h

Otras solutiones:

Incluir TODAS las posibles instaciaciones que se descen al final del . CPP

Compatibilidad del tipo base en la instanciacioni

No todas las instanciaciones son posibles

Ejemplo:

Llamon a ordenar\_selección con T = Polinomio -> 40

Se sabe comparar polinomios: 2'como definir operator 2

en la clase polinomio?

# Abstracción por parametrización(1/3).

Clases Patrón	Parametrización del tipo base de una clase  template <class t=""> class Vector_Dinamico {     private:         T * datos;         int nelementos;     public:         Vector_Dinamico<t>(int n♣);         Vector_Dinamico<t>(int i♣);         Vector_Dinamico<t>(int i♣);         Vector_Dinamico<t>(int i);         vector_Dinamico<t>(int i);         int size() const;         T&amp; operator    (int i);         const T&amp; operator    (int i);         void resize(int n);         Vector_Dinamico<t>&amp; operator =</t></t></t></t></t></t></class>
Funciones Patrón	<pre>Funciones idénticas excepto en el tipo de dato void intercambiar (int&amp; a, int&amp; b) { int aux= a; a= b; b= aux; } void intercambiar (float&amp; a, float&amp; b) { float aux= a; a= b; b= aux; } void intercambiar (string&amp; a, string&amp; b) { string aux= a; a= b; b= aux; } Parametrizamos el tipo de dato mediante una Plantilla template <class t=""> void intercambiar (T&amp; a, T&amp; b) { T aux= a; a= b; b= aux; } Uso de la plantilla desde otra función genérica template <class t=""> void ordenar_seleccion (T *vector, int n) { int i,minimo: int i,minimo: if (vector[j]</class></class></pre> for (i=0;i <n-1;i++) (j="i+1;j&lt;n;j++)" (vector[j]<="" for="" if="" minimo="i;" pre="" {=""> intercambiar(vector[minimo]); } intercambiar(vector[minimo]); } </n-1;i++)>

# Abstracción por parametrización(2/3).

Ejemplo de uso	<pre>template <class t="">     void ordenar_selection (Vector_Dinamico<t>&amp; vector) {     int i,minimo;     for (i=0;i<vector.size()-1;i++) (j="i+1;j&lt;vector.size();j++)" (vector[j]<vector[minimo]))="" <="" for="" if="" intercambiar(vector[i],vector[minimo]);="" minimo="j;" pre="" {="" }=""></vector.size()-1;i++)></t></class></pre>
Definición de los métodos	<pre>template &lt; class T &gt;</pre>

# Abstracción por parametrización(3/3).

#ifndef _utilidades_h	Elemblo de 1150
#ifndef _utilidades_h #define _utilidades_h	-jp.c ac
#define _utilidades_h	<pre>#include <iostream> #include <par.h></par.h></iostream></pre>
	using namespace std;
template <class class="" t1,="" t2=""></class>	template <class t=""></class>
struct Par {	<b>void</b> intercambiar (T& a, T& b) { T aux= a; a= b; b= aux; }
11 primero;	
	template <class t=""></class>
/* Operaciones */ D():(T1())	<b>void</b> ordenar(Par $<$ int,T $>$ & a, Par $<$ int,T $>$ & b)
Par(const T1& p. const T2& s): primero(p) segundo(s) $\{\}$	if (2 primero) harimero)
Par(const Par& p): primero(p.primero).segundo(p.segundo) {}	intercambiar(a b):
template <class class="" u1,="" u2=""></class>	((1))
Par(const Par <u1,u2>&amp; p):</u1,u2>	and the second s
primero(p.primero),segundo(p.segundo) {}	int main()
~Par() {}	}
Par& operator= (const Par& v)	Par <int,float> v1,v2;</int,float>
{primero=v.primero;segundo=v.segundo; return *this; }	
bool operator==(const Par& s) const	v1.primero=1; v1.segundo=2.0;
{return primero==s.primero && segundo==s.segundo;}	v2.primero=0; v2.segundo=5.0;
bool operator! $=$ (const Par& s) const	ordenar(v1,v2);
{return primero! =s.primero    segundo! =s.segundo;}	cout ≪ ''El primero es
	$(`` \ll v1.primero \ll ``, `` \ll v1.segundo \ll ``)`` \ll endl;$
	return 0;
#endif /* _utilidades_h */	