TDA

- Especificación de TDAs en Nereus
- Clases de C++
- Pasaje de Nereus a clases
- Clases parametrizadas
- Ejemplos

Definición de TDA

- Desde el punto de vista de la implementación:
 - Los TDA involucran un conjunto de valores (miembros) y operaciones para manipularlos (métodos).
 - Proveen un mecanismo de niveles de acceso que permite el encapsulamiento de datos.
 - Al encapsular los datos, es necesario definir una interfaz formada por los métodos públicos.
 - Así se consigue la abstracción de datos:
 - Una interfaz que determina el comportamiento
 - Una implementación y estructuras de datos ocultas que pueden cambiar independientemente de la interfaz

Especificación de los TDAs

- El objetivo de la especificación es describir la interfaz del TDA.
- Se define el comportamiento enfocándose en determinar qué hace cada operación.
- No se debe entrar en los detalles de cómo se implementará el TDA. Un TDA puede tener varias implementaciones que se ajustan a una misma interfaz.
- Para esto, utilizaremos un lenguaje de especificación formal algebraico llamado Nereus.
- Nereus permite definir los tipos de datos y las operaciones para manipularlos.

Nereus (1)

- Hasta la cláusula OPERATIONS, se incluye todo lo necesario para definir el nombre del TDA, los tipos de los cuales depende o extiende, así como las operaciones con su interfaz completa (nombre, número y tipo de parámetros y el tipo de retorno).
- En IMPORTS no es necesario listar los tipos básicos (Real, Boolean, Integer, etc)

```
CLASS Punto
IMPORTS Real, Boolean
BASIC CONSTRUCTORS crear
EFFECTIVE
TYPE Punto
OPERATIONS

    crear: Real * Real → Punto;
    coordx: Punto → Real;
    coordy: Punto → Real;
    trasladar: Punto * Real * Real → Punto;
    distancia: Punto * Punto → Real;
    _=: Punto * Punto → Boolean;

...

Laboratorio
Análisis y Diseño de Algoritmos 1
```

Nereus (2)

 La cláusula AXIOMS permite especificar sin ambigüedades qué debe hacer cada operación.

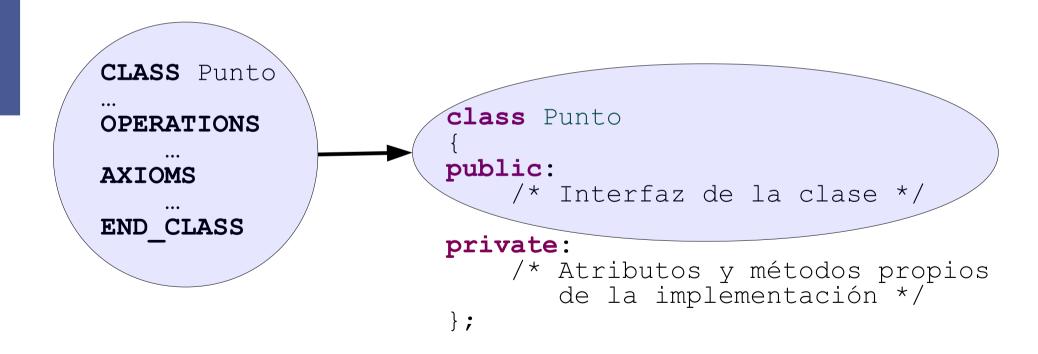
```
AXIOMS x, y, x1, y1: Real;
     coordx(crear(x,y)) = x;
     coordy(crear(x,y)) = y;
     trasladar (crear (x,y), x1, y1) = crear (x+x1, y+y1);
     (crear(x,y) = crear(x1,y1)) = IF (x=x1 AND y=y1)
 THEN true ELSE false ENDIF:
     distancia (crear (x, y), crear (x1, y1)) = ((y1-y)^2 +
 (x1-x)^2)^1/2;
END CLASS
Se asume:
         CLASS Real
          OPERATIONS
               + : Real * Real → Real;
               -: Real * Real → Real;
              _^_: Real * Real → Real;
               = : Real * Real → Boolean;
                           Laboratorio
          END CLASS
                     Análisis y Diseño de Algoritmos 1
```

Clases

- Los TDA serán implementados como clases de C++.
 - El mecanismo de clases es una de las extensiones principales que incorpora el lenguaje C++, a la programación procedural propia de C.
- A partir de las clases se definen nuevos tipos de datos.
- Las clases están formadas por miembros y métodos de instancia.
- Un objeto es una instancia de una clase determinada.
- Los objetos son los encargados de procesar los mensajes recibidos.
- Mediante los métodos se puede manipular los datos propios de los objetos.

De Nereus a C++ (1)

- Generalmente, cada TDA especificado se implementará como una clase nueva en C++.
- A partir de la especificación se puede traducir fácilmente la interfaz de la clase.



De Nereus a C++ (2)

```
OPERATIONS
         crear: Real * Real → Punto;
         coordx: Punto → Real;
         coordy: Punto → Real;
         trasladar: Punto * Real * Real → Punto;
         distancia: Punto * Punto → Real;
         = : Punto * Punto → Boolean;
    AXIOMS
public:
    Punto(float x, float y);
    float coordX() const;
    float coordY() const;
    void trasladar(float x, float y);
    float distancia(const Punto & otroPunto) const;
    bool operator==(const Punto & otroPunto) const;
                         Laboratorio
                   Análisis y Diseño de Algoritmos 1
```

Interfaz: Constructores

- Los objetos necesitan inicializar los miembros y estructuras internas que determinarán su estado inicial.
- Para este fin, las clases poseen funciones especiales llamadas constructores que tienen el mismo nombre de la clase.

```
CLASS Punto

...

BASIC CONSTRUCTORS crear

OPERATIONS

Punto pA(1,2);
Punto pB(7,5);

Punto pC = new Punto(3,4);
```

Interfaz: Tipos de métodos

Observadores

 sólo consultan la información acerca del estado de los objetos sin modificarlos.

Modificadores

- alteran el estado interno de los objetos; es decir, modifican el valor de sus atributos.
- En C++ los métodos de consulta llevan const a continuación de los parámetros.

```
float coordX() const;  // Deben ser métodos de
float coordY() const;  // una clase para ser const

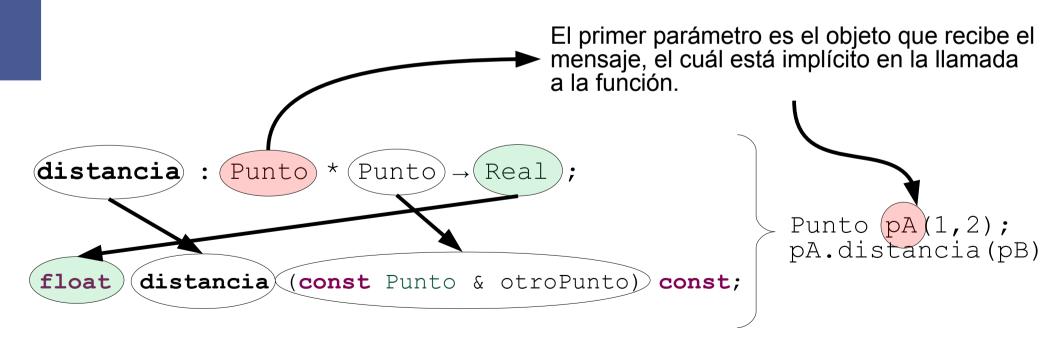
void trasladar(float x, float y);
```

 Cuando se utiliza una referencia constante (const <clase> &) a un objeto, sólo se puede invocar a los métodos de consulta.

```
float distancia(const Punto & otroPunto) const;
bool operator==(const Punto & otroPunto) const;
Laboratorio
Análisis y Diseño de Algoritmos 1
```

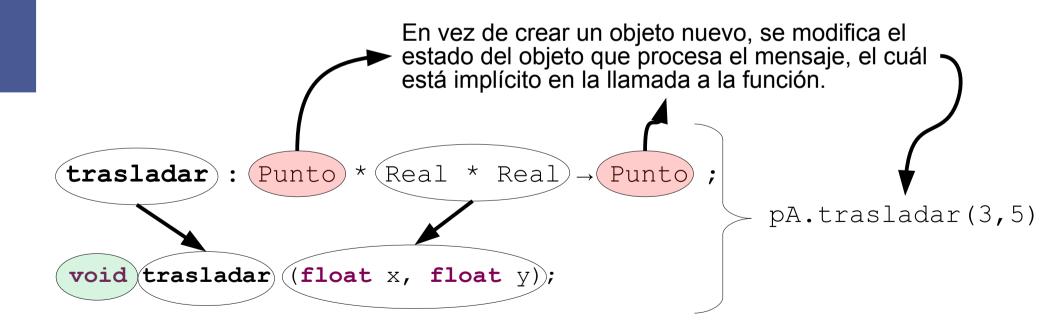
Interfaz: Métodos observadores

- Todas las funciones en Nereus -excepto las constructorasreciben como primer parámetro un elemento del tipo del TDA que se está especificando.
- En los métodos de las clases este parámetro está implícito, ya que se trata del objeto que procesa el mensaje.



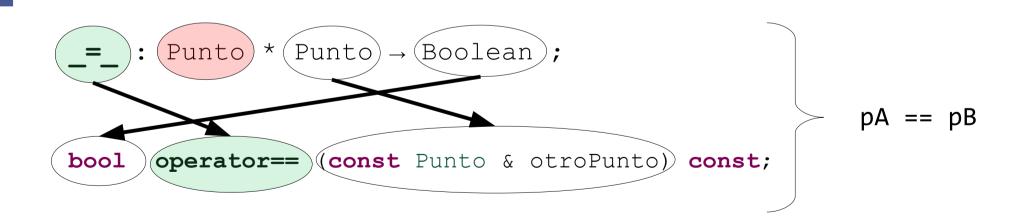
Interfaz: Métodos modificadores

- En la especificación, las funciones modificadoras son funciones que generan nuevos términos del álgebra.
- A nivel de implementación, las operaciones modifican los atributos propios del objeto que procesa el mensaje.



Interfaz: Operadores

- Los operadores son métodos que se invocan con una sintaxis especial.
- C++ permite (re)definir el comportamiento de muchos operadores en el contexto de las clases.
- Siguen las mismas reglas que los métodos consultores y modificadores.



Objetos: instanciando las clases

- Los métodos son mensajes que procesan los objetos.
- A través de los métodos es que se consulta o modifica el estado de los objetos. Así se evita acceder directamente a la estructuras de datos internas.

Implementación: Definición de los atributos

- Lo primero a determinar son los atributos que constituirán el estado de los objetos.
- Los mismos estarán siempre ocultos a los usuarios de la clase.
 - Se declaran siempre con un nivel de acceso private o protected; al igual que cualquier método auxiliar que se requiera.

```
class Punto
{
public:
    Punto(float x, float y);
    float coordX() const;
    float coordY() const;
    void trasladar(float x, float y);
    float distancia(const Punto & otroPunto) const;
    bool operator==(const Punto & otroPunto) const;
private:
    float x;
    float y;
    Laboratorio
};
    Análisis y Diseño de Algoritmos 1
```

Implementación: Definición de los métodos (1)

- La definición de la clase determina la declaración de los métodos.
- Una clase está completa si todos sus métodos están definidos.
- Los métodos se deben *definir* en el **ámbito de la clase** correspondiente:

```
void Clase::metodo() { ... }
```

- Un método puede acceder a todos los miembros de su clase.
- Además, los métodos pueden acceder a una referencia al objeto que procesa el mensaje: un puntero llamado this.
 - Los atributos pueden accederse directamente a través del nombre del miembro e indirectamente a través del puntero this (x y this->x, por ejemplo).

Implementación:

Definición de los métodos (2)

```
Punto::Punto(float x, float y) {
    this->x = x;
    this->y = y;
float Punto::coordX() const {
    return x;
float Punto::coordY() const {
    return y;
void Punto::trasladar(float x, float y) {
    this->x += x;
    this->v += v;
float Punto::distancia(const Punto & otroPunto) const {
    return sqrt(pow(x-otroPunto.x, 2.0) + pow(y-otroPunto.y, 2.0));
bool Punto::operator==(const Punto & otroPunto) const {
    return (x == otroPunto.x) && (y == otroPunto.y);
                           Análisis y Diseño de Algoritmos 1
```

Ejemplo: Segmento (1)

```
CLASS Segmento
IMPORTS Punto, Real, Boolean
                                          class Segmento
BASIC CONSTRUCTORS crear
EFFECTIVE
                                          public:
TYPE Segmento
OPERATIONS
                                               Segmento (const Punto & ext1,
    crear: Punto * Punto → Segmento;
                                                        const Punto & ext2);
    extremo1: Segmento → Punto;
                                               const Punto & extremo1() const;
    extremo2: Segmento → Punto;
                                               const Punto & extremo2() const;
     = : Segmento * Segmento
                                               float longitud() const;
               → Boolean:
                                               void trasladar(float x, float y);
    trasladar: Segmento * Real * Real
                                              bool operator==(const Segmento &
               → Segmento;
                                                   otroSegmento) const;
    longitud: Segmento → Real;
AXIOMS
                                           };
END CLASS
```

Ejemplo: Segmento (2)

```
class Segmento {
private:
    Punto ext1, ext2;
};
Segmento::Segmento(const Punto & ext1, const Punto & ext2) {
    this -> ext1 = ext1:
    this->ext2 = ext2;
const Punto & Segmento::extremo1() const {
    return ext1;
const Punto & Segmento::extremo2() const {
    return ext2;
float Segmento::longitud() const {
    return ext1.distancia(ext2);
void Segmento::trasladar(float x, float y) {
    ext1.trasladar(x, y);
    ext2.trasladar(x, y);
bool Segmento::operator==(const Segmento & otroSegmento) const {
    return (ext1 == otroSegmento.ext1) && (ext2 == otroSegmento.ext2);
```

Clases parametrizadas (1)

 Hay ciertos TDA a los cuales queremos generalizar desde el punto de vista de los tipos de valores que manejan para algunas operaciones.

Por ejemplo:

```
CLASS Punto[Elem : Real]

...

OPERATIONS

crear: Elem * Elem → Punto;

coordx: Punto → Elem;

coordy: Punto → Elem;

trasladar: Punto * Elem * Elem → Punto;

...

AXIOMS

...

END CLASS Real

...

END CLASS

TIMERITS Real

...

END CLASS
```

 Esto es especialmente cierto cuando estamos especificando contenedores: tipos que definen estructuras de datos cuya función es almacenar otros objetos.

Clases parametrizadas (2)

 C++ provee un mecanismo de templates (o plantillas), que es conceptual y funcionalmente equivalente.

```
CLASS Punto [Elem : Real]
                                           template <typename Elem>
                                            class Punto
OPERATIONS
    crear: Elem * Elem → Punto;
                                            public:
    coordx: Punto → Elem;
                                                Punto(Elem x, Elem y);
    coordy: Punto → Elem;
    trasladar: Punto * Elem * Elem
                                                Elem coordX() const;
               → Punto;
                                                Elem coordY() const;
                                                void trasladar(Elem x, Elem
AXIOMS
                                           private:
END CLASS
                                                Elem x;
                                                Elem y;
                                            };
                                   Laboratorio
                           Análisis y Diseño de Algoritmos 1
```

Clases parametrizadas (3)

- Que un tipo esté parametrizado no significa que se pueda instanciar utilizando cualquier tipo de datos como parámetro.
- Veamos el ejemplo donde el tipo parametrizado debe ser numérico, debido a que los métodos realizan operaciones matemáticas con los datos:

```
Punto<unsigned int> pA(1,2);
Punto<unsigned int> pB(7,5);
cout << "Punto A (" << pA.coordX() << "," << pA.coordY() << ")\n";
cout << "Punto B (" << pB.coordX() << "," << pB.coordY() << ")\n";
cout << "La distancia entre A y B es " << pA.distancia(pB) << "\n";
...</pre>
```

 Al implementar los métodos se debe incluir la definición de la parametrización para cada uno:

```
template <typename Elem>
void Punto<Elem>::trasladar(Elem x, Elem y) {
    this->x += x;
    this->y += y;
}

Laboratorio
Análisis y Diseño de Algoritmos 1
```

Clases parametrizadas y encabezados (1)

Al implementar una clase parametrizada utilizando encabezados

```
template <typename Elem>
class Punto
{
public:
    Punto(Elem x, Elem y);
    void trasladar(Elem x, Elem y);
    ...
};
Punto.h
```

```
template <typename Elem>
Punto<Elem>::Punto(Elem x, Elem y) {
    ...
}
template <typename Elem>
void Punto<Elem>::trasladar(Elem x,Elem y) {
    this->x += x;
    this->y += y;
}
Punto.cpp
```

- Esto genera un error en la compilación (undefined reference...)
- Punto.cpp y main.cpp son compilados por separado y en ninguna existe una compilación de la instanciación
 Punto<unsigned int>.

Laboratorio Análisis y Diseño de Algoritmos 1

Clases parametrizadas y encabezados (2)

- Existen dos soluciones posibles para estos casos:
 - 1) Incluir todo el código de la clase (definición e implementación) en el .h

```
template <typename Elem>
class Punto
public:
    Punto(Elem x, Elem y);
    Elem coordX() const;
    Elem coordY() const;
    void trasladar(Elem x, Elem y);
};
template <typename Elem>
Punto<Elem>::Punto(Elem x, Elem y) {
template <typename Elem>
void Punto<Elem>::trasladar(Elem x, Elem y) {
    this->x += x;
    this->y += y;
                                          Punto.h
```

Clases parametrizadas y encabezados (3)

2) Agregar al final del .cpp las posibles instanciaciones de tipos para la clase que se está implementando.

```
template <typename Elem>
Punto<Elem>::Punto(Elem x, Elem y) {
template <typename Elem>
void Punto<Elem>::trasladar(Elem x,
                             Elem y) {
    this->x += x;
    this->y += y;
template class Punto<unsigned int>;
template class Punto<float>;
                             Punto.cpp
```

Ejemplo: Pila (1)

 El TDA Pila representa un contenedor, con la propiedad que los elementos se acceden mediante la secuencia LIFO (last in, first out / último que entra es el primero en salir)

```
CLASS Pila[Elem]
IMPORTS Boolean
                                         template <typename T>
BASIC CONSTRUCTORS crear, agregar
EFFECTIVE
                                         class Pila {
TYPES Pila
                                         public:
OPERATIONS
                                             Pila();
    crear: → Pila;
    agregar: Pila * Elem → Pila;
                                             void agregar(const T & elemento);
    esvacia: Pila → Boolean;
                                             const T & tope() const;
    tope: Pila(p) → Elem;
                                             bool sacar();
        pre: not esvacio(p)
    sacar: Pila(p) → Pila;
                                             bool es vacia() const;
        pre: not esvacio(p)
                                         };
AXIOMS
```

END CLASS

Ejemplo: Pila (2)

- La decisión de implementación más importante es la utilización de una secuencia de nodos vinculados.
- Debido a esto se crea la estructura Nodo y se agrega el destructor.
- En este caso, además de los atributos correspondientes, se incluyen métodos auxiliares y la definición de la estructura en la parte privada.

```
template <typename T>
class Pila {
public:
    Pila(); // Constructor
    ~Pila(); // Destructor
    void agregar(const T & elemento);
    const T & tope() const;
    bool sacar();
    bool es vacia() const;
private:
    struct Nodo {
        T elemento;
        Nodo * siguiente:
    };
    void vaciar();
    Nodo * tope;
                                      Laboratorio
};
                             Análisis y Diseño de Algoritmos 1
```

Ejemplo: Pila (3)

```
#include <cassert>
template <typename T> Pila<T>::Pila() {
    tope = NULL;
template <typename T> Pila<T>::~Pila() {
    vaciar();
template <typename T> void Pila<T>::agregar(const T & elemento) {
    Nodo * aux = new Nodo;
    aux->elemento = elemento;
    aux->siguiente = tope;
    tope = aux;
template <typename T> const T & Pila<T>::tope() const {
    assert(!es vacia());
    return tope->elemento;
}
template <class T> bool Pila<T>::sacar() {
    if (tope != 0) {
        Nodo * aux = tope;
        tope = tope->siguiente;
        delete aux;
        return true;
    } else
                                        Laboratorio
        return false:
                                Análisis y Diseño de Algoritmos 1
```

Ejemplo: Pila (4)

```
template <class T> bool Pila<T>::es_vacia() const {
    return (tope == NULL);
}

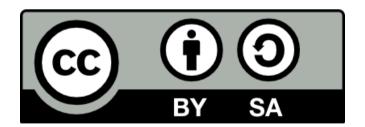
template <typename T> Pila<T>::vaciar() {
    Nodo * aux;
    while (tope != NULL) {
        aux = tope->siguiente;
        delete tope;
        tope = aux;
    }
    tope = NULL;
}
```

- En el código se ven dos formas en las que se resolvieron las precondiciones de las operaciones sacar y tope:
 - En un caso se utilizó la función assert, la cual si no se verifica la condición termina el programa con un error.
 - En el otro, se modificó el comportamiento especificado para que se evite eliminar un elemento cuando la estructura se encuentra vacía.

Consultas: laboratorio.ayda@alumnos.exa.unicen.edu.ar

Licencia creative commons

Atribución-Compartir Obras Derivadas Igual 2.5 Argentina



http://creativecommons.org/licenses/by-sa/2.5/ar/