Podstawy Programowania

dr inż. Tomasz Marciniak

Plan wykładu

- Metody i dane statyczne,
- Funkcje wirtualne,

Cechy programowania obiektowego

- Polimorfizm,
- Abstrakcja danych,
- Ukrywanie danych,
- Dziedziczenie.

Metody i dane statyczne

- Możemy mieć kilka obiektów danej klasy,
- Każdy obiekt ma swoją własną kopie danych,
- Co zrobić, jeśli chcemy aby dla każdego obiektu istniała tylko jedna kopia zmiennej?

Metody i dane statyczne

- Możemy mieć kilka obiektów danej klasy,
- Każdy obiekt ma swoją własną kopie danych,
- Co zrobić, jeśli chcemy aby dla każdego obiektu istniała tylko jedna kopia zmiennej?

Zmienne globalne 🕹 Zmienne statyczne 🕹

```
#include <iostream>
    #include <conio.h>
     using namespace std;
 4 □ class test{
 5
       public:
       int y;
       static int z;
   - };
     int test::z;
10 □ int main(){
11
         cout << test::z << endl;
12
         test::z=10;
13
         cout << test::z << endl;
14
         getche();
15
         return 0;
16
```

```
#include <iostream>
    #include <conio.h>
 3
     using namespace std;
                              Deklaracja
 4 □ class test{ ←
                              klasy test
 5
       public:
       int y;
       static int z;
   - };
     int test::z;
10 ☐ int main(){
11
         cout << test::z << endl;
12
         test::z=10;
13
         cout << test::z << endl;
14
         getche();
15
         return 0;
16
```

```
#include <iostream>
     #include <conio.h>
                                Deklaracja
     using namespace std;
                                 zmiennej y
 4 □ class test{
 5
       public:
 6
       int y;
                             Deklaracja
       static int z;
                             zmiennej
 8
    };
                             statycznej z
     int test::z;
10 □ int main(){
11
         cout << test::z << endl;
12
         test::z=10;
13
         cout << test::z << endl;
14
         getche();
15
         return 0;
16
```

```
#include <iostream>
    #include <conio.h>
     using namespace std;
 4 □ class test{
 5
       public:
       int y;
                            Deklaracja zmiennej z
       static int z;
                            poza klasa, BEZ
    1
                            SŁOWKA STATIC
     int test::z;
10 □ int main(){
11
         cout << test::z << endl;
12
         test::z=10;
13
         cout << test::z << endl;
14
         getche();
15
         return 0;
16
```

```
#include <iostream>
    #include <conio.h>
     using namespace std;
 4 □ class test{
 5
       public:
       int y;
       static int z;
    };
                            Jakie wnioski?
     int test::z;
10 □ int main(){
11
         cout << test::z << endl;
         test::z=10;
12
13
         cout << test::z << endl;
14
         getche();
15
         return 0;
16
```

Dane statyczne - wnioski

- Składowe statyczne istnieją nawet jak nie ma żadnego obiektu,
- Składowa statyczna jest inicjowana przez domniemanie wartością "0",
- Jeśli chcemy mieć dostęp do składowej statycznej poza klasą musimy ją zadeklarować bez użycia słówka static i poprzedzając ją nazwą klasy i ":".

Dane statyczne – przykład I

```
#include <iostream>
                               Jak to zadziała?
   #include <comio.h>
    using namespace std;
   ⊐ class test{
 5
        public:
 6
        int y;
        static int z;
    int test::z;
10 □ int main(){
11
        cout << test::z << " " << test::y << endl;
12
        test::z=10;
13
         cout << test::z << endl;
14
        getche();
        return 0;
15
16
```

Dane statyczne – przykład I

```
#include <iostream>
     #include <comio.h>
     using namespace std;
   class test{
 5
         public:
 6
         int y;
         static int z:
          [Error] invalid use of non-static data member 'test::y'
     int test::z;
10 □ int main(){
                                 "(<< test::y )< endl;
         cout << test::z << "
11
12
         test::z=10;
13
         cout << test::z << endl;
14
         getche();
         return 0;
15
16
```

Dane statyczne – przykład 2

```
#include <iostream>
                              Jak zadziała?
    #include <comio.h>
    using namespace std;
 4 □ class test{
 5
         private:
 6
        int y;
        static int z;
    int test::z;
 9
10 □ int main(){
11
         cout << test::z << endl;
12
         test::z=10;
13
         cout << test::z << endl;
14
         getche();
15
        return 0;
16
```

Dane statyczne – przykład 2

```
#include <iostream>
    #include <conio.h>
    using namespace std;
 4 □ class test{
 5
         private:
 6
         int y;
         static i
                  [Error] 'int test::z' is private
     int test::z;
10 □ int main(){
11
         cout << test::z << endl;
12
         test::z=10;
13
         cout << test::z << endl;
14
         getche();
15
         return 0;
16
```

```
#include <iostream>
     #include <conio.h>
     using namespace std;
 4 □ class test{
 5
       public:
       int y;
       static int z;
       test(){z+=1;}
 8
                           Co robi ten kod?
     int test::z;
10
11 = int main(){
12
         test t1,t2,t3;
         cout << test::z << endl;
13
14
         getche();
15
         return 0;
16
```

```
#include <iostream>
    #include <conio.h>
     using namespace std;
 4 □ class test{
 5
       public:
 6
       int y;
       static int z;
 8
       test(){z+=1;}
 9
     int test::z;
10
11 = int main(){
12
         test t1,t2,t3;
         cout << test::z << endl;
13
14
         getche();
15
         return 0;
16
```

```
#include <iostream>
    #include <comio.h>
    using namespace std;
 4 □ class test{
      public:
    static int z;
    test(){z+=1;}
      ~test(){z-=1;}
   ∟ };
10
    int test::z;
11 \Box int main(){
12
        test* t1= new test();
13
        test* t2= new test();
14
        test* t3= new test();
15
         cout << t1->z << endl;
16
        delete t3;
17
         cout << t1->z << endl;
18
         getche();
19
         return 0;
20
```

z = ?

```
#include <iostream>
    #include <comio.h>
    using namespace std;
 4 □ class test{
      public:
      static int Z;
    test(){z+=1;}
      ~test(){z-=1;}
   └ };
10
    int test::z;
11 = int main(){
12
         test* t1= new test();
13
        test* t2= new test();
14
        test* t3= new test();
15
         cout << t1->z << endl;
16
        delete t3;
17
         cout << t1->z << endl;
18
         getche();
19
         return 0;
20
```



Metody statyczne - ograniczenia

- Statyczne funkcje składowe mogą odwoływać się bezpośrednio jedynie do danych statycznych klasy i do danych globalnych,
- Nie można tworzyć statycznych funkcji wirtualnych.

Przykład I

```
#include <iostream>
     #include <conio.h>
     using namespace std;
                             Deklaracja zmiennej
     int x=5; \leftarrow
 4
                             globalnej x
 6
       public:
                             Deklaracja zmiennej
       int y;
                             statycznej z
       static int z;
       static int oblicz(){return (z+1)*x;}
10
     };
                               Deklaracja metody
11
     int test::z;
                               statycznej oblicz()
12 □
     int main(){
13
          cout << test::oblicz() << endl;
14
          getche();
                             Wywołanie metody statycznej
15
          return 0;
                             oblicz() bez tworzenia obiektu
16
```

```
#include <iostream>
    #include <conio.h>
    using namespace std;
    int x=5;
 6
      public:
      int y;
      static int Z;
      static int oblicz(){return (z+1)*x;}
10
    };
11
    int test::z;
12 □ int main(){
13
        cout << test::oblicz() << endl;
14
        getche();
15
        return 0;
16
```

- Zapewniają osiągnięcie polimorfizmu w trakcie wykonywania programu,
- Jeśli funkcja zadeklarowana jest w klasie bazowej jako wirtualna to na etapie kompilacji tworzony jest wskaźnik do tej funkcji lecz nie przypisywana jest mu wartość,
- Wartość ta ustalana jest w trakcie wykonywania programu w zależności który obiekt wywołuje metodę.

```
#include <iostream>
    #include <conio.h>
    using namespace std;
 4 □ class test1{
 5
       public:
 6
       int z;
 7
      test1(){z=5;}
       virtual int wartosc(){return z;}
 9
10 □ class test2:test1{
11
       public:
    int z1;
12
13
     test2(int x){z1=x;}
       virtual int wartosc(){return z1*test1::wartosc();}
14
15
   ∟ };
16 □ int main(){
17
         test2* t2=new test2(10);
         cout << t2->wartosc() << endl;</pre>
18
19
         delete t2;
         getche();
20
21
         return 0;
22
```

```
#include <iostream>
 1
    #include <comio.h>
     using namespace std;
 4 □ class test1{
 5
       public:
 6
       int z;
       test1(){z=5;}
 8
       virtual int wartosc(){return z;}
 9
10 □ class test2:test1{
11
       public:
12
       int z1;
13
       test2(int x){z1=x;}
14
       virtual int wartosc(){return z1*test1::wartosc();}
15
    };
16 ☐ int main(){
17
         test2* t2=new test2(10);
18
         cout << t2->wartosc() << endl;</pre>
19
         delete t2;
20
         getche();
21
         return 0;
22
```

```
#include <cstdio>
 2 □ class Klasa 1{
     public:
         Klasa_1(){x();}
 4
         virtual void x(){
 6
             printf( "Klasa_1::x()\n" );
 9 □ class Klasa_2: public Klasa_1{
10
     public:
11
         Klasa_2(){}
12 🗏
         virtual void x(){
13
             printf( "Klasa_2::x()\n" );
14
15
16 \square int main(){
17
         Klasa_2 K2;
18
         K2.x();
19
         return 0;
20
```

```
#include <cstdio>
 2 □ class Klasa 1{
    public:
        Klasa_1()\{x();\}
 4
        virtual void x(){
            printf( "Klasa_1::x()\n" );
 6
 9 □ class Klasa_2: public Klasa_1{
10
    public:
11
        Klasa 2()\{\}
12 □
        virtual void x(){
13
            printf( "Klasa_2::x()\n" );
14
15
                                 Klasa_1::x()
16 \square int main(){
17
        Klasa_2 K2;
                                 Klasa_2::x()
18
        K2.x();
19
        return 0;
20
```

- Jeżeli wywołujemy w konstruktorze klasy pochodnej funkcję wirtualną, to będzie wywołana funkcja wirtualna klasy bazowej,
- Działają trochę wolniej niż zwykła metody,
- Zaleca się aby wszystkie destruktory w klasach bazowych były wirtualne !!!.

Destruktory wirtualne – przykł. I

```
#include <iostream>
     using namespace std;
 3 □ class Klasa 1{
     public:
 5 三
         Klasa 1(){
 6
             printf( "konstruktor : Klasa_1\n" );
 7
 8 E
         ~Klasa 1(){
 9
             printf( "destruktor : Klasa_1\n" );
10
11
     class Klasa 2: public Klasa 1{
     public:
13
         Klasa 2(){
14 ⊟
15
             printf( "konstruktor : Klasa 2\n" );
16
         ~Klasa 2(){
17 =
18
             printf( "destruktor : Klasa_2\n" );
19
20
21 ☐ int main(){
22
         Klasa 1* K2 = new Klasa 2;
23
         if (K2) delete K2;
24
         return 0;
25
```

Destruktory wirtualne – przykł. I

```
#include <iostream>
    using namespace std;
 3 □ class Klasa 1{
    public:
 5 <u>E</u>
        Klasa 1(){
            printf( "konstruktor : Klasa_1\n" );
 6
 7
 8 E
        ~Klasa 1(){
 9
            printf( "destruktor : Klasa 1\n" );
10
11
    class Klasa 2: public Klasa 1{
    public:
13
14 ⊟
        Klasa 2(){
15
            printf( "konstruktor : Klasa 2\n" );
16
        ~Klasa 2(){
17 E
18
            printf( "destruktor : Klasa_2\n" );
19
                                      konstruktor : Klasa_1
20
21 □ int main(){
                                      konstruktor : Klasa_2
22
        Klasa 1* K2 = new Klasa 2;
23
        if (K2) delete K2;
                                      destruktor : Klasa_1
24
        return 0;
25
```

Destruktory wirtualne – przykł.2

```
#include <iostream>
    using namespace std;
 3 🗖 class Klasa 1{
    public:
 5 
         Klasa 1(){
 6
             printf( "konstruktor : Klasa_1\n" );
         virtual ~Klasa 1(){
 9
             printf( "destruktor : Klasa_1\n" );
10
11
12 □ class Klasa 2: public Klasa 1{
13
    public:
14 🖹
         Klasa 2(){
15
             printf( "konstruktor : Klasa_2\n" );
16
         ~Klasa 2(){
17 🗆
18
             printf( "destruktor : Klasa_2\n" );
19
20
21 □ int main(){
22
         Klasa 1* K2 = new Klasa 2;
23
         if (K2) delete K2;
24
         return 0;
25
```

Destruktory wirtualne – przykł.2

```
#include <iostream>
   using namespace std;
 3 □ class Klasa 1{
    public:
 5 🗀
        Klasa 1(){
 6
            printf( "konstruktor : Klasa 1\n" );
        virtual ~Klasa 1(){
9
            printf( "destruktor : Klasa 1\n" );
10
11
12 □ class Klasa 2: public Klasa 1{
13
    public:
        Klasa 2(){
14 🗏
15
            printf( "konstruktor : Klasa_2\n" );
16
        ~Klasa 2(){
17 🖃
18
            printf( "destruktor : Klasa_2\n" );
19
                                         konstruktor : Klasa_1
20
21 □ int main(){
                                         konstruktor : Klasa_2
        Klasa_1* K2 = new Klasa 2;
22
                                          destruktor : Klasa_2
23
        if (K2) delete K2;
24
        return 0;
                                          destruktor : Klasa_1
25
```

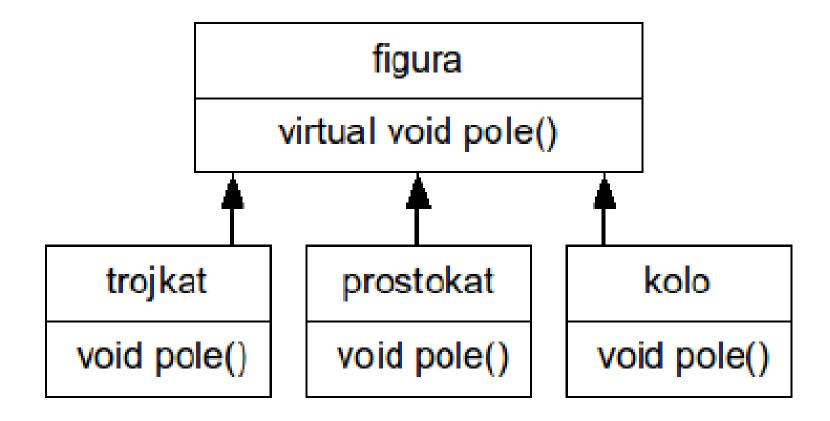
Funkcje abstrakcyjne

- Jeżeli nie wiemy jak zdefiniować funkcję w klasie bazowej, a wiedzę tę uzyskujemy w klasie pochodnej to nie podajemy definicji funkcji wirtualnej w klasie bazowej,
- Mechanizm ten nosi nazwę funkcji abstrakcyjnych.

virtual typ_zwracany nazwa_fun()=0;

Funkcje abstrakcyjne

- Klasa zawierająca funkcję abstrakcyjną nosi nazwę klasy abstrakcyjnej,
- Nie można utworzyć obiektu na podstawie klasy abstrakcyjnej,
- W klasie pochodnej musi znaleźć się definicja funkcji abstrakcyjnej.



```
pole trojkata wynosi 3.000 12
pole prostokata wynosi 20.000 13
pole kola wynosi 56.520 14
```

```
#include <cstdio>
     using namespace std;
 3 □ class figura{
         protected:
        float a,b;
         public:
         void SetAB(float x, float y){
             a=x;b=y;
10
         virtual void pole()=0;
11 <sup>L</sup> };
12 ☐ class trojkat: public figura{
         public:
         void pole(){
             printf( "pole trojkata wynosi %8.3f\n", a*b/2 );
16
17
18 □ class prostokat: public figura{
19
         public:
20 🗀
         void pole(){
21
             printf( "pole prostokata wynosi %8.3f\n", a*b );
22
23 L };
24 □ class kolo: public figura{
25
         public:
26 □
         void pole(){
27
             printf( "pole kola wynosi %8.3f\n", 3.14*a*a/2 );
28
29 L };
30 ☐ int main(){
31
         trojkat t; prostokat p; kolo k;
32
         t.SetAB(2,3); p.SetAB(4,5); k.SetAB(6,7);
33
         t.pole(); p.pole(); k.pole();
34
         return 0;
35
```

- W przeciwieństwie do normalnych wskaźników muszą też wskazywać na typ wartości zwracanej, ilość parametrów i ich typ,
- Dla wskaźników funkcyjnych nie obowiązują normalne zasady arytmetyki wskaźników.

```
#include <iostream>
     using namespace std;
 3
     int f1(int a, int b, char* t);
     int f2(int a, int b, char* t);
 6
 7 = int main(){
         int (*f)(int, int, char*);
         f=f1;
10
        (*f)(4,5,"Funkcja 1:");
11
        f=&f2;
12
         f(2,3,"Funkcja 2:");
13
14
15 \Box int f1(int a, int b, char* t){
16
         cout << t << " dodawanie = " << a+b << endl;
17
18 ☐ int f2(int a, int b, char* t){
         cout << t << " mnozenie = " << a*b << endl;</pre>
19
20
```

```
#include <iostream>
     using namespace std;
     int f1(int a, int b, char* t);
                                            Wskaźnik na funkcję
     int f2(int a, int b, char* t);
                                            trzyparametrową
 6
 7 \boxminus int main(){
         int (*f)(int, int, char*);
         f=f1;
10
        (*f)(4,5,"Funkcja 1:");
11
         f=&f2;
12
         f(2,3,"Funkcja 2:");
13
14
15 \Box int f1(int a, int b, char* t){
16
         cout << t << " dodawanie = " << a+b << endl;
17
18 \Box int f2(int a, int b, char* t){
         cout << t << " mnozenie = " << a*b << endl;
19
20
```

```
#include <iostream>
    using namespace std;
    int f1(int a, int b, char* t);
    int f2(int a, int b, char* t);
 6
 7 \boxminus int main(){
                                      Podstawienie adresu
        int (*f)(int, int, char*);
                                      funkcji pod wskaźnik
        f=f1; ____
10
        (*f)(4,5,"Funkcja 1:");
11
        Nie potrzeba operatora
        f(2,3,"Funkcja 2:");
12
                                      adresu
13
14
15 \Box int f1(int a, int b, char* t){
16
        cout << t << " dodawanie = " << a+b << endl;
17
18 = int f2(int a, int b, char* t){
19
        cout << t << " mnozenie = " << a*b << endl;
20
```

```
#include <iostream>
     using namespace std;
     int f1(int a, int b, char* t);
     int f2(int a, int b, char* t);
 6
 7 \boxminus int main(){
         int (*f)(int, int, char*);
         f=f1;
                                         Wywołanie funkcji
         (*f)(4,5,"Funkcja 1:"); ←
10
11
         f=&f2;
12
         f(2,3,"Funkcja 2:"); \leftarrow
                                         Nie potrzeba dereferencji
13
14
15 \Box int f1(int a, int b, char* t){
16
         cout << t << " dodawanie = " << a+b << endl;
17
18 = int f2(int a, int b, char* t){
19
         cout << t << " mnozenie = " << a*b << endl;
20
```

```
#include <iostream>
    using namespace std;
 3
    int f1(int a, int b, char* t);
    int f2(int a, int b, char* t);
 6
7 \boxminus int main(){
         int (*f)(int, int, char*);
        f=f1;
10
        (*f)(4,5,"Funkcja 1:");
11
      f=&f2;
                              Funkcja 1: dodawanie = 9
        f(2,3,"Funkcja 2:");
12
                              Funkcja 2: mnozenie = 6
13
14
15 \Box int f1(int a, int b, char* t){
         cout << t << " dodawanie = " << a+b << endl;</pre>
16
17
18 \Box int f2(int a, int b, char* t){
19
         cout << t << " mnozenie = " << a*b << endl;
20
```

