Programación Orientada a Objetos Un ejemplo: La clase matriz

José Fidel Argudo Argudo Francisco Palomo Lozano Inmaculada Medina Bulo Gerardo Aburruzaga García



Versión 1.0





```
1 // Clase para matrices de números en coma flotante y doble precisión .
3 #ifndef MATRIZ H
4 #define MATRIZ H
5 #include <valarray>
6 #include <initializer list>
8 using std::valarray;
9 using std::slice;
10 using std::slice_array;
using std::initializer_list;
13 class matriz {
14 public:
  // Constructores
15
  explicit matriz(size_t m = 1, size_t n = 1, double y = 0.0);
16
matriz(size_t m, size_t n, double f(size_t i, size_t j));
matriz(const initializer_list<valarray<double>>& 1); // C++11
```

```
// Copia y movimiento (C++11)
20
     matriz(const matriz&) = default;
21
     matriz(matriz&&) = default;
22
     matriz& operator =(const matriz&) = default;
23
     matriz& operator =(matriz&&) = default;
24
                                                     Sobrecarga de operadores de
    // Dimensión
26
                                                     lectura y lectura/esritura de
27    size_t filas() const;
                                                     filas ∏ y columnas ()
    size_t columnas() const;
28
                                                     Valarray devuelve una
                                                     referencia al vector en cuestion
    // Operadores de indización
30
     double operator ()(size_t i, size_t j) const;
31
     double& operator ()(size_t i, size_t j);
32
     valarray<double> operator [](size_t i) const;
33
     slice_array<double> operator [](size_t i);
34
     valarray<double> operator ()(size_t j) const;
35
     slice_array<double> operator ()(size_t j);
36
```

```
// Asignación de valor constante
38
     matriz& operator =(double y);
39
     // Operadores de asignación compuesta
41
     matriz& operator +=(const matriz& a);
42
     matriz& operator -=(const matriz& a);
43
     matriz& operator *=(const matriz& a);
44
     matriz& operator *=(double y);
45
47
     // Matriz opuesta
     friend matriz operator - (const matriz& a);
48
50 private:
                         filas y columnas
     size_t m, n;
51
    valarray<double> x;
52
53 };
                          Se representa la matriz como
                          una fila a continuación de
                          otra.
```

```
// Prototipos de operadores externos no amigos que trabajan con matrices.

const matriz& operator +(const matriz& a);

matriz operator +(const matriz& a, const matriz& b);

matriz operator -(const matriz& a, const matriz& b);

matriz operator *(const matriz& a, const matriz& b);

matriz operator *(double y, const matriz& a);

matriz operator *(const matriz& a, double y);

// Definiciones en línea.

// MATRIZ_H_

#endif // MATRIZ_H_
```

```
1 // Notas:
 3 // Este fichero contiene definiciones en línea de funciones y operadores
 4 // relacionados con la clase matriz y se incluye en la cabecera "matriz.h"
 5 // Por lo tanto, no debe incluirse ni compilarse por separado.
7 // Constructor: matriz constante
9 inline matriz::matriz(size_t m, size_t n, double y):
10 \quad m(m), n(n), x(y, m * n)
11 {}
13 // Dimensión.
inline size_t matriz::filas() const
16 { return m; }
18 inline size_t matriz::columnas() const
19 { return n; }
```

```
21 // Operadores de indización
23 // Selección de elemento
25 inline double matriz::operator ()(size_t i, size_t j) const
26 { return x[i * n + j]; }
28 inline double& matriz::operator ()(size_t i, size_t j)
29 { return x[i * n + j]; }
31 // Selección de fila .
33 inline valarray<double> matriz::operator [](size_t i) const
34 { return x[slice(i * n, n, 1)]; }
36 inline slice and ay<double> matriz::operator [](size_t i)
37 { return x[s (i * n, n, 1)]; }
```

```
39 // Selección de columna.
   inline valarray<double> matriz::operator ()(size_t j) const
41 Intine value.
42 { return x[slice(j, m, n)];
  inline slice_array<double> matriz::operator ()(size_t j)
45 { return x[slice(j, m, n)]; }
47 // Asignación de valor constante
  inline matriz% matriz::operator =(double y)
50 {
x = y
52 return *this;
53 }
```

```
55 // Operadores de auto—suma, auto—resta y auto— multiplicación.
   inline matriz& matriz::operator +=(const matriz& a)
58
                                   Suma elemento a elemento de la matriz
59
     return *this;
60
61 }
   inline matriz& matriz::operator -=(const matriz& a)
64
    x -= a.x:
65
    return *this;
66
67 }
   inline matriz& matriz::operator *=(const matriz& a)
   { return *this = *this * a; }
```

```
72 inline matriz& matriz::operator *=(double y)
73 {
x *= y;
75  return *this;
76 }
78 // Operadores de signo.
80 inline const matriz& operator +(const matriz& a)
81 { return a; }
  inline matriz operator -(const matriz& a)
84 {
    matriz c(a);
85
86 C.x = -C.x;
87 return c;
88 }
```

```
90 // Operadores de suma y resta.
   inline matriz operator +(const matriz& a, const matriz& b)
93 { return matriz(a) - ; }
95 inline matriz operator - (const matriz& a, const matriz& b)
96 { return matriz(a) -= b; }
98 // Operadores de producto por escalar
   inline matriz operator *(double y, const matriz& a)
101 { return matriz(a) *= y; }
   inline matriz operator *(const matriz& a, double y)
104 { return y * a; }
```

matriz.cpp

```
1 #include "matriz.h"
   // Constructor: matriz definida por una función
   matriz::matriz(size_t m, size_t n, double f(size_t i, size_t j)):
    m(m), n(n), x(m * n)
     for (size_t i = 0; i < m; ++i)
                                             en cada posicion asignamos el
       for (size_t j = 0; j < n; ++j)
                                             valor que nos devuelve la
                                             funcion f
        (*this)(i, j) = f(i, j)
10 }
12 // Constructor desde lista de filas de la matriz (C++11)
matriz::matriz(const initializer_list<valarray<double>>& 1):
    m(1.size()), n(1.begin()->size()), x(m * n)
14
15 €
    auto it = l.begin();
16
    for (size_t i = 0; i < m && it != l.end(); ++i, ++it)
17
      (*this)[i] = *it;
18
19 }
```

matriz.cpp

Programa de prueba

```
#include <iostream>
2 #include "matriz.h"
3 using namespace std;
5 // Inserción de una matriz en un flujo de salida .
   ostream& operator <<(ostream& fs, const matriz& a)</pre>
     for (size_t i = 0; i < a.filas(); ++i) {</pre>
       for (size_t j = 0; j < a.columnas(); ++j)</pre>
        fs << a(i,j) << '';
10
    fs << endl;
11
12
13
    return fs;
14 }
16 // Función delta de Kronecker.
inline double delta(size_t i, size_t j)
18 {
     return i == j;
19
20 }
```

Programa de prueba

```
22 // Prueba.
24 int main()
25 {
     matriz A(3, 3); // Matriz nula de 3 \times 3
26
     matriz B(3, 3, 2.0); // Matriz de 3 x 3 con todos sus elementos a 2
27
    matriz C(3, 3, delta); // Matriz identidad de 3 x 3
28
     matriz D = \{ \{1, 2, 3\}, \}
29
                   \{4, 5, 6\},\
30
                   {7, 8, 9} }:
31
32
    A = C:
33
     cout << "A<sub>1</sub>=\n" << A << endl;
34
     B += -A:
     cout << "B<sub>||</sub>=\n" << B << endl;
35
     C *= C += C:
36
     cout << "C<sub>||</sub>=\n" << C << endl;
37
    cout \langle 2A_1 + B_1 * C_1 = n'
38
          << 2 * A + B * C << endl:
39
     cout << "D=\n" << D << endl:
40
```

Programa de prueba

```
matriz tD(3, 3);
41
     for (size_t i = 0; i < D.filas(); ++i)</pre>
42
     tD[i] = D(i):
43
     cout << "traspuesta_{\sqcup}de_{\sqcup}D_{\sqcup}=_{\sqcup}\n" << tD << endl;
44
     for (size_t i = 0; i < D.filas(); ++i)</pre>
45
       for (size_t j = 0; j < D.columnas(); ++j)</pre>
46
          --D(i, i);
47
     cout << "D=\n" << D << endl:
48
    D = -1.:
49
    cout << "D=\n" << D << endl:
50
51 }
```