

Объектная модель: семь компонентов

Основы объектно-ориентированного подхода

Презентация разработана в рамках гранта «Грант на обучение студентов по образовательным программам высшего образования для топ-специалистов в сфере информационных технологий. Договор № 70-2025-000850 с АНО «Аналитический центр при Правительстве Российской Федерации»

Александра Волосова,
к.т.н., доцент кафедры
ИУ5

Основные компоненты объектной модели

1. Абстрагирование
2. Инкапсуляция
3. Модульность
4. Иерархия

Без любого из них модель не будет объектно-ориентированной

Дополнительные компоненты

- 5. Типизация
- 6. Параллелизм
- 7. Сохраняемость

Полезны, но не обязательны
Обогащают объектную модель



Абстрагирование: определение

- Выделение существенных характеристик объекта
- Игнорирование несущественных деталей
- Определение концептуальных границ
- Упрощенное описание системы
- Барьер между смыслом и реализацией

Принципы хорошей абстракции

- Принцип минимальной связанности
- Принцип наименьшего удивления
- Контрактная модель программирования
- Предусловия и постусловия операций
- Инварианты как логические условия
- Четкое разделение между интерфейсом и реализацией

Типы абстракций

- Абстракция сущности (объекты предметной области)
- Абстракция поведения (операции)
- Абстракция виртуальной машины (группы операций)
- Произвольная абстракция (несвязанные операции)

Цель: абстракции сущности

Клиент-серверная модель

- Клиент: объект, использующий ресурсы другого
- Сервер: объект, предоставляющий услуги
- Операции как услуги сервера
- Протокол: все возможные способы взаимодействия
- Статические и динамические аспекты

Пример абстракции: TemperatureSensor

```
class TemperatureSensor {  
    public:  
        TemperatureSensor(Location);  
        ~TemperatureSensor();  
        void calibrate(Temperature  
actualTemperature);  
        Temperature currentTemperature() const;  
    private:  
        ...  
};
```

- Абстракция датчика температуры
- Интерфейс: конструктор, калибровка, чтение
- Скрытая реализация

Пример: ActiveTemperatureSensor

```
class ActiveTemperatureSensor {  
    public:  
        ActiveTemperatureSensor(Location,  
            void (*f)(Location, Temperature));  
        ~ActiveTemperatureSensor();  
        void establishSetpoint(Temperature setpoint,  
            Temperature delta);  
        Temperature currentTemperature() const;  
    private:  
        ...  
};
```

- Активный датчик с обратным вызовом
- Функция обратного вызова как параметр
- Автоматическое оповещение при отклонениях

Пример: GrowingPlan (план выращивания)

- Абстракция плана выращивания культур
- Таблица: время → условия (температура, освещение)
- Координация действий во времени
- Разделение планирования и исполнения
- Интерфейс для установки и запроса плана

Код: GrowingPlan на C++

```
class GrowingPlan {
public:
    GrowingPlan(char* name);
    virtual ~GrowingPlan();
    void clear();
    virtual void establish(Day, Hour, const
Condition&);
    const char* name() const;
    const Condition& desiredConditions(Day, Hour)
const;
protected:
    ...
};
```

- Виртуальные функции для переопределения
- Защищенные члены для подклассов
- Инкапсуляция реализации

Вспомогательные типы данных

```
typedef unsigned int Day;  
typedef unsigned int Hour;  
enum Lights {OFF, ON};  
typedef float pH;  
typedef float Concentration;  
  
struct Condition {  
    Temperature temperature;  
    Lights lighting;  
    pH acidity;  
    Concentration concentration;  
};
```

- Приближение к словарю предметной области
- Структура вместо класса для простого объединения
- Повышение читаемости кода

Инкапсуляция: определение

- Разделение интерфейса и реализации
- Скрытие внутреннего устройства объекта
- «Никакая часть системы не должна зависеть от внутреннего устройства другой» (Ингалс)
- Тайны абстракции (Бритон и Парнас)
- Локализация возможных изменений

Пример инкапсуляции: класс Heater

```
class Heater {  
    public:  
        Heater(Location);  
        ~Heater();  
        void turnOn();  
        void turnOff();  
        Boolean isOn() const;  
    private:  
        const Location repLocation;  
        Boolean repIsOn;  
        SerialPort* repPort;  
};
```

- Публичный интерфейс: включение/выключение
- Приватная реализация: состояние и порт
- Изменение реализации без изменения интерфейса

Реализация методов Heater

```
void Heater::turnOn() {  
    if (!repIsOn) {  
        repPort->write("**");  
        repPort->write(repLocation);  
        repPort->write(1);  
        repIsOn = TRUE;  
    }  
}
```

- Проверка состояния перед действием
- Последовательная передача команд
- Изменение внутреннего состояния
- Соккрытие протокола общения с аппаратурой

Управление доступом в разных языках

- Smalltalk: защита на этапе компиляции
- Object Pascal: отсутствие инкапсуляции представления
- CLOS: атрибуты :reader, :writer, :accessor
- C++: public, private, protected, friend
- Ada: разделение спецификации и тела пакета

Модульность: определение

- Разделение программы на компилируемые отдельно части
- Связи между модулями — их представления друг о друге
- Физические контейнеры для классов и объектов
- Отделение интерфейса от реализации
- Управление зависимостями

Модульность и ее принципы

- Физическое разделение программы на компилируемые отдельно части
- Физические контейнеры для классов и объектов
- Принцип сокрытия изменяемых частей системы
- Использование только стабильных связей между модулями
- Баланс между сокрытием информации и её видимостью

Поддержка модульности в языках

- C++: файлы .h и .cpp
- Object Pascal: units с интерфейсом и реализацией
- Ada: packages (спецификация и тело)
- Smalltalk: нет модулей, только классы
- Java: packages и модульная система

Пример модуля на C++

```
// gplan.h
#ifndef _GPLAN_H
#define _GPLAN_H 1

#include "gtypes.h"
#include "except.h"
#include "actions.h"

class GrowingPlan { ... };
class FruitGrowingPlan { ... };
class GrainGrowingPlan { ... };

#endif
```

- Защита от множественного включения
- Импорт зависимостей
- Объявление интерфейсов классов
- Физическое разделение кода

Принципы модульности

- Скрывать изменяемые части системы
- Использовать только стабильные межмодульные связи
- Баланс между сокрытием информации и видимостью
- Избегать чрезмерного дробления
- Минимизировать перекомпиляцию

- Объектная модель состоит из семи компонентов

Основные элементы*:

1. Абстрагирование
2. Инкапсуляция
3. Модульность
4. Иерархия

Дополнительные элементы:

5. Типизация
6. Параллелизм
7. Сохраняемость