

UE 3.1 C++ : Programmation Orientée Objet

Simon Rohou

2022/2023

Supports de cours disponibles sur www.simon-rohou.fr/cours/c++/
Slides inspirées du cours de Olivier Marguin (Univ. Lyon)

Les classes

Héritage

Passage d'objets

Compléments

Planning prévisionnel

1. (4cr) Introduction au C++
- 2,3. (8cr) Programmation orientée objet
4. (8cr) Outils de développement (atelier)
5. (4cr) Tableaux et pointeurs
6. (4cr) Fichiers et conteneurs
- 7,8,9. (12cr) Projet Modèle Numérique de Terrain
10. (4cr) Évaluation

Section 2

Les classes

Structure des fichiers

La programmation d'une classe se fait en 3 phases :

1. Déclaration

Fiche descriptive des données et fonctions-membres des objets : interface avec le monde extérieur.

2. Définition

Partie implémentation, contenant la programmation des fonctions membres.

3. Utilisation

Instanciation d'objets de cette classe.

Structure des fichiers

La programmation d'une classe se fait en 3 phases :

1. Déclaration

Fiche descriptive des données et fonctions-membres des objets : interface avec le monde extérieur.

→ dans un fichier `MaClasse.h`

2. Définition

Partie implémentation, contenant la programmation des fonctions membres.

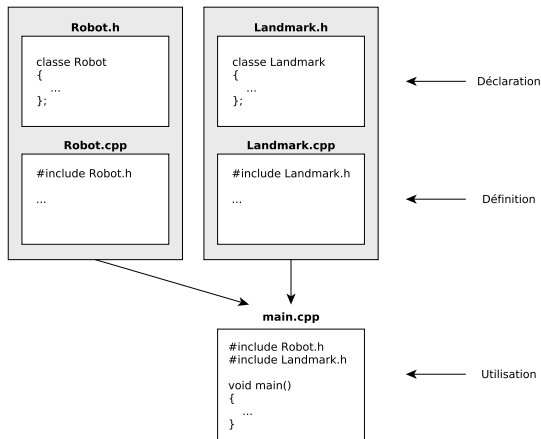
→ dans un fichier `MaClasse.cpp`

3. Utilisation

Instanciation d'objets de cette classe.

→ dans un fichier `.cpp`, par exemple : `main.cpp`

Structure des fichiers



Rappel : la directive d'inclusion `#include` permet d'inclure un fichier de déclarations dans un autre fichier.

Exemple de déclaration (Robot.h)

```
1  #ifndef __ROBOT_H__ // pour éviter les inclusions cycliques
2  #define __ROBOT_H__
3
4
5
6
7
8
9
10
11
12
13
14
15
16
17  #endif
```


Exemple de déclaration (Robot.h)

```
1  #ifndef __ROBOT_H__ // pour éviter les inclusions cycliques
2  #define __ROBOT_H__
3
4  class Robot
5  {
6      public:
7
8
9
10
11
12
13      private:
14
15 };
16
17 #endif
```

Exemple de déclaration (Robot.h)

```
1  #ifndef __ROBOT_H__ // pour éviter les inclusions cycliques
2  #define __ROBOT_H__
3
4  class Robot
5  {
6      public:
7
8
9
10
11
12
13     private:
14         float m_x = 0., m_y = 0.; // variables de classe
15 };
16
17 #endif
```

Exemple de déclaration (Robot.h)

```
1  #ifndef __ROBOT_H__ // pour éviter les inclusions cycliques
2  #define __ROBOT_H__
3
4  class Robot
5  {
6      public:
7          Robot(); // constructeur par défaut (non paramétré)
8          Robot(float x, float y); // constructeur paramétré
9          ~Robot(); // destructeur
10         float pos_x() const; // accesseur (lecture de m_x)
11         void set_pos_x(float x = 0.); // mutateur (écriture de m_x)
12
13         private:
14             float m_x = 0., m_y = 0.; // variables de classe
15     };
16
17 #endif
```

Exemple de définition (Robot.cpp)

```
1  #include "Robot.h" // permet l'accès aux déclarations
2
3  Robot::Robot() : m_x(0.), m_y(0.)
4  {
5      // valeurs par défaut spécifiées ci-dessus
6  }
7
8  Robot::Robot(float x, float y) : m_x(x), m_y(y)
9  {
10     // valeurs configurées ci-dessus
11 }
12
13 Robot::~~Robot()
14 {
15     // destructeur
16 }
17
18 // ...
```

Exemple de définition (Robot.cpp)

```
1  #include "Robot.h" // permet l'accès aux déclarations
2
3  Robot::Robot() : m_y(0.)
4  {
5      m_x = 0.; // équivalent à la précédente slide
6  }
7
8  Robot::Robot(float x, float y) : m_x(x), m_y(y)
9  {
10     // valeurs configurées ci-dessus
11 }
12
13 Robot::~~Robot()
14 {
15     // destructeur
16 }
17
18 // ...
```

Exemple de définition (Robot.cpp)

```
1  // ...
2
3
4  // Accesseur : lecture de la variable de classe m_x
5  // La méthode est 'const' -> elle ne modifie pas l'objet
6  float Robot::pos_x() const
7  {
8      return m_x;
9  }
10
11 // Mutateur : modification de la variable m_x
12 // L'utilisation du 'const' n'est pas possible ici
13 void Robot::set_pos_x(float x)
14 {
15     m_x = x;
16 }
```

Exemple d'utilisation (main.cpp)

```
1  #include "Robot.h" // permet l'accès aux déclarations
2
3  int main()
4  {
5      Robot r1; // appel implicite du constructeur non paramétré
6      Robot r2(3., 5.); // appel du constructeur paramétré
7
8      cout << r1.pos_x() << endl; // affiche 0.
9      r2.set_pos_x(6.);
10     cout << r2.pos_x() << endl; // affiche 6.
11
12     return EXIT_SUCCESS;
13 }
```

Compilation avec g++ :

```
g++ Robot.cpp main.cpp -o output
```

Constructeurs et destructeurs

Constructeur :

Fonction-membre appelée automatiquement à la création d'un objet.

- ▶ il initialise l'objet
- ▶ plusieurs constructeurs peuvent être définis (s'ils diffèrent par le nombre ou le type de paramètres)

Destructeur :

Fonction membre unique qui s'oppose au constructeur.

- ▶ n'a pas de paramètres
- ▶ est préfixé par ~

```
1 Robot(); // constructeur par défaut (non paramétré)
2 Robot(float x, float y); // constructeur paramétré
3 ~Robot(); // destructeur
```


Surcharge d'opérateurs

Possibilité de **reprogrammer** la plupart des opérateurs usuels du langage.

Exemple d'une classe `Interval` :

- ▶ un *intervalle* est un ensemble mathématique : $[x] = [x^-, x^+]$
- ▶ on définit des opérations telles que $[x] - [y] = [x^- - y^+, x^+ - y^-]$

```

1  class Interval
2  {
3      public :
4          Interval(double x); // intervalle dégénéré (x^- == x^+)
5          Interval(double lb, double ub); // 2 bornes différentes
6
7      private:
8          double m_lb; // x^-
9          double m_ub; // x^+
10 };

```

Surcharge d'opérateurs

Méthodes de classe Interval :

Surcharge d'opérateur unaire : $-[x] = [-x^+, -x^-]$

```

1  const Interval operator-(const Interval& x)
2  {
3      return Interval(-x.m_ub, -x.m_lb);
4  }
```

Surcharge d'opérateur binaire : $[x] - [y] = [x^- - y^+, x^+ - y^-]$

```

1  const Interval operator-(const Interval& x, const Interval& y)
2  {
3      return Interval(x.m_lb - y.m_ub, x.m_ub - y.m_lb);
4  }
```

Conversion de types

Des **conversions de types** peuvent se faire de manière implicite.

Par exemple, le calcul $[a] + 2...$

```
1   Interval a(1,3);  
2   Interval b = a + 2;
```

... additionne un intervalle avec un réel.

Dans ce cas, le réel 2.0 est converti en objet `Interval` par un **appel implicite** du constructeur `Interval(double x)`.

Section 3

Héritage

Classe dérivée

Une classe dérivée **hérite** de tous les membres (données et fonctions) de la classe de base.

Dans un fichier UnderwaterRobot.h :

```
1  class UnderwaterRobot : Robot // héritage de Robot
2  {
3      public:
4          UnderwaterRobot(float x, float y, float z); // constructeur
5          ~UnderwaterRobot(); // destructeur
6          // ...
7
8      private:
9          float m_z = 0.; // ajout d'une variable de classe
10 };
```

Classe dérivée

Une classe dérivée **hérite** de tous les membres (données et fonctions) de la classe de base.

Dans un fichier `UnderwaterRobot.cpp` :

```
1  UnderwaterRobot::UnderwaterRobot(float x, float y, float z) :  
    Robot(x, y), m_z(z) // appel au constructeur de Robot  
2  {  
3      // contenu du constructeur  
4  }  
5  
6  UnderwaterRobot::~UnderwaterRobot()  
7  {  
8      // destructeur optionnel  
9  }
```

Contrôle des accès

Par qualificatifs dans le fichier de déclaration .h :

- ▶ `protected` :
Réserve l'accès aux données et fonctions membres de la classe aux seules classes dérivées.
- ▶ `private` :
Les données et fonctions membres privés sont inaccessibles aux classes dérivées.

```
1  class Robot
2  {
3      public:
4          // ... membres accessibles partout
5      protected:
6          // ... membres accessibles aux classes dérivées
7      private:
8          // ... membres complètement privés
9  };
```

Héritage public ou privé

Restrictions (optionnelles) sur héritage :

- ▶ `class UnderwaterRobot : public Robot`
Les membres hérités conservent les mêmes droits d'accès.
- ▶ `class UnderwaterRobot : private Robot`
Tous les membres dérivés deviennent privés.

Par défaut, tous les membres hérités deviennent privés.

Héritage public ou privé

```

1  class A
2  {
3      public:
4          int x;
5
6      protected:
7          int y;
8
9      private:
10         int z;
11 };

1  class B : public A
2  {
3      // x est public
4      // y est protected
5      // z n'est pas accessible depuis B
6  };
7
8  class C : protected A
9  {
10     // x est protected
11     // y est protected
12     // z n'est pas accessible depuis C
13 };
14
15 class D : private A // 'private' par défaut
16 {
17     // x est private
18     // y est private
19     // z n'est pas accessible depuis D
20 };

```

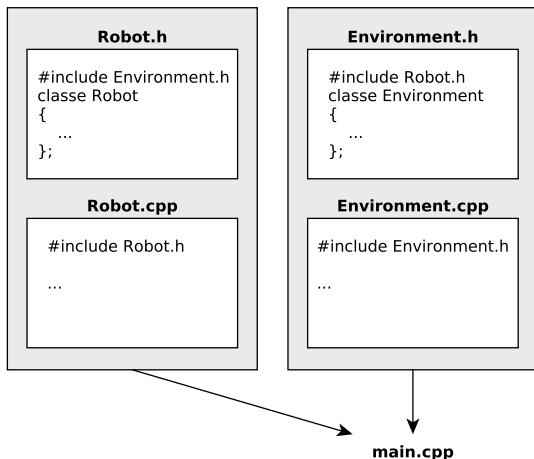
Fonctions amies : le mot-clé friend

Le mot-clé friend permet de **redéfinir des droits d'accès**. Il permet par exemple à une fonction d'avoir accès aux éléments privés d'une classe.

```
1  class Robot
2  {
3      private:
4          string m_name; // attribut privé
5          friend void rename(Robot& r, const string& new_name);
6  };
7
8  void rename(Robot& r, const string& new_name)
9  {
10     r.m_name = new_name;
11 }
12
13 int main()
14 {
15     Robot r;
16     rename(r, "nouveau nom");
17 }
```

Dépendance cyclique entre deux classes

Il se peut qu'une **dépendance cyclique** ait lieu : une classe ayant besoin d'une autre pour se déclarer, et inversement.



Dépendance cyclique entre deux classes

Dans ce cas, on réalise une **pré-déclaration** de l'autre classe en en-tête du fichier de déclaration.

Fichier Robot.h :

```
1
2
3
4 #include "Environment.h"
5 // Pré-déclaration :
6 class Environment;
7
8 class Robot
9 {
10     // ...
11
12
13 };
```

Fichier Environment.h :

```
1
2
3
4 #include "Robot.h"
5 // Pré-déclaration :
6 class Robot;
7
8 class Environment
9 {
10     // ...
11
12
13 };
```

Dépendance cyclique entre deux classes

Et on indique au compilateur de n'inclure les fichiers de déclaration **qu'une seule fois** lors de la compilation.

Fichier Robot.h :

```
1  #ifndef __ROBOT_H__
2  #define __ROBOT_H__
3
4  #include "Environment.h"
5  // Pré-déclaration :
6  class Environment;
7
8  class Robot
9  {
10     // ...
11 };
12
13 #endif
```

Fichier Environment.h :

```
1  #ifndef __ENVIRONMENT_H__
2  #define __ENVIRONMENT_H__
3
4  #include "Robot.h"
5  // Pré-déclaration :
6  class Robot;
7
8  class Environment
9  {
10     // ...
11 };
12
13 #endif
```

D'autres notions d'héritage en C++ ...

... que l'on verra par la suite :

- ▶ Opérateurs de portée
- ▶ Héritage multiple
- ▶ Classes abstraites
- ▶ Relations d'amitiés
- ▶ ...

Section 4

Passage d'objets

Valeurs, références et pointeurs

► Passage par valeur :

```
1    void display(Robot r);  
2    // r est en lecture seule
```

► Passage par référence :

```
1    void move(Robot &r);  
2    // r est en lecture/écriture
```

► Passage par pointeur :

```
1    void move(Robot *r);  
2    // valeur accessible via l'adresse de l'objet
```


Les références pour la modification de valeurs (rappel)

Pour **modifier la valeur** d'un paramètre dans une fonction, il faut passer ce paramètre par référence.

Une référence sur une variable est un synonyme de cette variable, c'est-à-dire une autre manière de désigner le même emplacement de la mémoire.

On utilise le symbole & pour déclarer une référence.

Les références pour l'efficacité

Un passage de paramètre par valeur recopie l'objet dans le corps de la fonction. Lorsque des objets lourds sont passés par valeur (en lecture), leur copie peut prendre du temps.

On privilégie alors un **passage par référence** pour indiquer une référence directe sur l'objet à lire. Mais pour empêcher sa modification, on ajoute le mot-clé `const`. C'est la **const-correctness**.

```
1 // Fonctions équivalentes :
2
3 void display(Robot r)
4 { // ici, une copie locale de r est faite
5     cout << r.name() << endl;
6 }
7
8 void display(const Robot& r)
9 { // plus rapide à l'exécution : pas de copie de r
10     cout << r.name() << endl;
11 }
```

Const-correctness

```
1  #ifndef __ROBOT_H__
2  #define __ROBOT_H__
3
4  class Robot
5  {
6      public:
7          Robot();
8          Robot(float x, float y);
9          std::string name();
10         void set_name(std::string& name);
11
12         private:
13             std::string m_name;
14             float m_x = 0., m_y = 0.;
15     };
16
17 #endif
```

Const-correctness

```
1  #ifndef __ROBOT_H__
2  #define __ROBOT_H__
3
4  class Robot
5  {
6      public:
7          Robot();
8          Robot(float x, float y);
9          const std::string& name() const; // accesseur = const
10         void set_name(const std::string& name);
11
12         private:
13             const std::string m_name; // attribut constant
14             float m_x = 0., m_y = 0.;
15 };
16
17 #endif
```

Const-correctness sur variables simples

Cette technique n'est utile que sur des objets relativement lourds en mémoire. On s'en affranchira pour des types simples.

```
1  Road::Road(const float& l) // 'const' inutile ici
2  {
3      // ...
4
5  }
```

Écrire simplement :

```
1  Road::Road(float l)
2  {
3      // ...
4
5  }
```

Les pointeurs (introduction)

Les pointeurs sont très utilisés en C/C++.

- un pointeur est un type de variable renseignant une adresse

```
1  int a = 2;
2  int *ptr_a = nullptr; // init. : aucune variable pointée
3  ptr_a = &a; // le pointeur pointe sur a
```

- il permet d'accéder aux valeurs d'une variable en ne conservant que son adresse

```
1  cout << *ptr_a << endl; // affiche la valeur de a : 2
2  ptr_a = 3; // opération interdite (changement d'adresse)
3  *ptr_a = 3; // modifie la valeur de a : a == 3
```

Les pointeurs : exemple

```
1 void display1(const string *name) {
2     *name = "autre"; // operation interdite (ne compile pas)
3     cout << *name << endl;
4 }
5
6 void display2(string *name) {
7     *name = "autre"; // operation permise
8     cout << *name << endl;
9 }
10
11 int main()
12 {
13     string n = "test";
14     // Passage par pointeur de l'adresse de la variable 'n'
15     display1(&n); // affiche "test"
16     display2(&n); // affiche "autre"
17     cout << n << endl; // affiche "autre"
18 }
```

À retenir : la notion de variables locales

Fichier Car.h :

```
1  class Car
2  {
3      public:
4          // ...
5          void set_front_car(Car front);
6
7      private:
8          Car *m_front_car;
9  };
```

Fichier Car.cpp :

```
1  void Car::set_front_car(Car front)
2  {
3      m_front_car = &front; // impossible, car objet 'front' local
4                           // à la méthode set_front_car() :
5                           // il disparaît à la fin de l'appel
6  }
```


Section 5

Compléments

Structures de données : classe vector

Il existe de **nombreuses structures de données**, telles que `stack`, `list`, `map`, largement documentées. On s'intéresse pour le moment à la classe `vector` qui s'utilise comme un tableau.

```
1  #include <vector>
2
3  std::vector<float> v_headings; // un tableau de décimaux
4  // Un tableau de tableaux d'entiers :
5  std::vector<std::vector<int> > v_v_numbers;
6
7  v_headings.push_back(2.5);
8  v_headings.push_back(0.3);
9
10 float theta0 = v_headings[0]; // theta0 == 2.5
11 double theta1 = v_headings[1]; // cast automatique en double
12
13 int size = v_headings.size(); // size == 2
14 bool is_empty = v_v_numbers.empty(); // is_empty == true
```

Structures de données : classe vector

Pour parcourir une structure de données, on utilise des `iterator`.
Pour la classe `vector`, on peut simplement itérer les valeurs :

```
1  std::vector<float> v_sin;
2
3  // Ajout de valeurs dans le tableau :
4  for(int i = 0 ; i < 100 ; i++)
5  {
6      v_sin.push_back(sin(0.1 * i));
7  } // la variable i n'existe plus
8
9  // Mise à jour de ces valeurs
10 for(int i = 0 ; i < v_sin.size() ; i++)
11     v_sin[i] += M_PI / 2.;
12
13 // Affichage
14 for(int i = 0 ; i < v_sin.size() ; i++)
15     cout << v_sin[i] << endl;
```

Lire les messages du compilateur

Code :

```
1
2     using namespace std;
3
4     int main()
5     {
6         cout << "Hello" << endl;
7         return EXIT_SUCCESS;
8     }
```

Compilation :

```
g++ main.cpp -o output
```

Erreur :

```
main.cpp: In function 'int main()':
main.cpp:6:3: error: 'cout' was not declared in this scope
    cout << "Hello" << endl;
    ~~~~
```

Lire les messages du compilateur

Code :

```
1  #include <iostream>
2  using namespace std;
3
4  int main()
5  {
6      cout << "Hello" << endl;
7      return EXIT_SUCCESS;
8  }
```

Compilation :

```
g++ main.cpp -o output
```

Erreur :

```
main.cpp: In function 'int main()':
main.cpp:6:3: error: 'cout' was not declared in this scope
  cout << "Hello" << endl;
  ~~~~
```

Lire les messages du compilateur (autre exemple)

Code :

```
1  #include "vibes.h"
2  using namespace std;
3
4  int main()
5  {
6      vibes::beginDrawing();
7      return EXIT_SUCCESS;
8  }
```

Compilation :

```
g++ main.cpp -o output
```

Erreur :

```
/tmp/cc7VAZ4D.o: In function 'main':
main.cpp:(.text+0x5): undefined reference to 'vibes::beginDrawing()'
collect2: error: ld returned 1 exit status
```

Lire les messages du compilateur (autre exemple)

Code :

```
1  #include "vibes.h"
2  using namespace std;
3
4  int main()
5  {
6      vibes::beginDrawing();
7      return EXIT_SUCCESS;
8  }
```

Compilation :

```
g++ main.cpp vibes.cpp -o output
```

Erreur :

```
/tmp/cc7VAZ4D.o: In function 'main':
main.cpp:(.text+0x5): undefined reference to 'vibes::beginDrawing()'
collect2: error: ld returned 1 exit status
```