МІНІСТЕРСТВО ОСВІТИ І НАУКИ УКРАЇНИ

Національний аерокосмічний університет ім. М. Є. Жуковського «Харківський авіаційний інститут»

Кафедра систем управління літальними апаратами

Лабораторна робота № 4

з дисципліни «Об'єктно-орієнтоване проектування СУ»

Тема: «Реалізація класу і робота з об'єктами»

ХАІ.301. 173. 3-91АВ/С. 4 ЛР

Виконав студент	гр. <u>3-91AB/C</u>
	Опанасюк Олександр
(підпис, дата)	(П.І.Б.)
Перевірив	
	к.т.н., доц. О. В. Гавриленко
(підпис, дата)	(П.І.Б.)

МЕТА РОБОТИ

Застосувати теоретичні знання з основ програмування на мові Python з використанням об'єктів і класів, навички використання бібліотеки для візуалізації масивів даних, і навчитися розробляти скрипти для роботи з об'єктами призначених для користувача класів.

ПОСТАНОВКА ЗАДАЧІ

Завдання 1. Визначити клас Point_n (n – номер варіанту), який реалізує абстракцію з атрибутами:

- 1) дві дійсні координати точки на площині (властивості, приховані змінні екземпляра),
- для кожної метод-геттер (повертає відповідну координату),
- для кожної метод-сеттер (записуює відповідну координату, якщо вона у межах [-100, 100], інакше дорівнює 0))
- 2) кількість створених екземплярів точки (змінна класу),
- 3) метод класу (повертає кількість створених примірників),
- 4) конструктор з двома параметрами (за замовчуванням),
- 5) деструктор, що виводить відповідне повідомлення,
- 6) метод, що змінює координати точки з двома вхідними дійсними параметрами:
- зсув по х,
- 3сув по у.

Завдання 2. Виконати операції з об'єктами даного класу відповідно до варіанту (див. таб.1).

Завдання 3. Використовуючи пакет matplotlib, відобразити створені об'єкти в графічному вікні до і після змін.

Завдання 4. Зберегти координати точок у текстовому файлі у форматі: номер: координата_х; координата_у — для непарних варіантів (номер) координата_х:координата_у — для парних варіантів

ВИКОНАННЯ РОБОТИ

Завдання 1. – Створення та візуалізація точок на площині, №1 Вхідні дані:

- х координата точки по осі X; тип: float; допустимі значення: [-100, 100].
- у координата точки по осі Y; тип: float; допустимі значення: [-100, 100]. Вихідні дані:
- х координата точки по осі X після обробки; тип: float.
- у координата точки по осі Y після обробки; тип: float.

Текстові повідомлення – при створенні або знищенні об'єктів класу.

Алгоритм вирішення показано нижче на рис. 1.

Реалізовано клас Point 1 з наступними атрибутами:

- х та у координати точки.
- Геттери та сеттери для роботи з координатами.
- Конструктор для ініціалізації об'єктів.
- Метод для зміни координат точки.
- Класовий метод для підрахунку екземплярів.
- Деструктор для очищення об'єктів.

```
# Завдання 1: Визначення класу Point_1
class Point_1:
    # Змінна класу для відстеження кількості створених екземпля
        # Встановлення координат із перевіркою меж [-100, 100] self._x = x if -100 <= x <= 100 else 0
       Point_1.instance_count -= 1
      print(f"06'єкт {self} знищено")
    @property
    @property
    # Сеттери
    # Метод для зміни координат
    # Метод класу для отримання кількості екземплярів
    # Метод для відображення інформації про точку
```

Рисунок 1 – Алгоритм вирішення завдання 1

Завдання 2. Виконання операцій з об'єктами Вхідні дані:

points – список об'єктів класу Point_1.

Вихідні дані:

distance – відстань між першою та другою точками; тип: float. new_coordinates – нові координати точок після зміщення; тип: list[tuple[float, float]].

Алгоритм вирішення, показано на рис. 2:

- Створено три об'єкти точок з початковими координатами.
- Вирахувано відстань між першою та другою точками за формулою Евкліда.
- Третю точку зміщено на 10 одиниць вліво.

```
# Завдання 2: Робота з об'єктами

# Створення списку з Ірьох Точок

point1 = Point_1( x: 20, y: 30)

point2 = Point_1( x: 50, y: 60)

point3 = Point_1(-90, y: 0)

# Обчислення відстані між першою і другою точками

distance = math.sqrt((point2.x - point1.x) ** 2 + (point2.y - point1.y) ** 2)

print(f"Відстань між точками: {distance:.2f}")

# Пересування третьої точки на 10 вліво

point3.move(-10, dy: 0)

# Відображення результатів

points_before = [(20, 30), (50, 60), (-90, 0)]

points_after = [(point1.x, point1.y), (point2.x, point2.y), (point3.x, point3.y)]
```

Рисунок 2 - Робота з об'єктами

Вхідні дані:

points_before — координати точок до змін; тип: list[tuple[float, float]]. points_after — координати точок після змін; тип: list[tuple[float, float]].

Вихідні дані:

Графічне зображення точок у вигляді діаграми до та після змін.

Алгоритм вирішення, показаний на рис. 3:

- Використано бібліотеку matplotlib для побудови графіків точок.
- Відображено точки до та після змін у двох окремих графіках.

```
# Завдання 3: Візуалізація точок

2 usages ± header

def plot_points(points, title):

x_coords, y_coords = zip(*points)

plt.scatter(x_coords, y_coords, color='blue', label='Toчки')

for i, (x, y) in enumerate(points, 1):

plt.text(x, y, f'P{i}', fontsize=12, ha='right')

plt.xlabel('X')

plt.ylabel('Y')

plt.axhline(0, color='black',linewidth=0.5)

plt.axvline(0, color='black',linewidth=0.5)

plt.grid()

plt.legend()

plt.legend()

plt.show()

# Відображення точок до змін

plot_points(points_before, [title: "Точки до змін")

# Відображення точок після змін

plot_points(points_after, [title: "Точки після змін")
```

Рисунок 3 — Візуалізація точок

Завдання 4. Збереження координат у файл

Вхідні дані:

points_after – координати точок після змін; тип: list[tuple[float, float]].

Вихідні дані:

Текстовий файл points.txt, у якому збережено координати точок у форматі: номер: координата х; координата у.

Алгоритм вирішення, показаний на рис. 4:

- Відкрито файл для запису у текстовому режимі.
- Збережено нові координати точок у вказаному форматі.

```
# Завдання 4: Збереження у текстовий файл
with open("points.txt", "w") as file:
for i, (x, y) in enumerate(points_after, 1):
file.write(f"{i}: {x}; {y}\n")
print("Координати точок збережено у файл points.txt")
```

Рисунок 4 – Збереження результатів у текстовий файл

Також додаємо діаграму класів (рис. 5) та діаграму активності для основного сценарію роботи з об'єктами. (рис. 6)

Point_1

```
-int _x
-int _y
-static int instance_count
+int x
+int y

+Point_1(int x, int y)
+void move(int dx, int dy)
+int get_instance_count()
+str str()
```

Рисунок 5 – Діграма класів

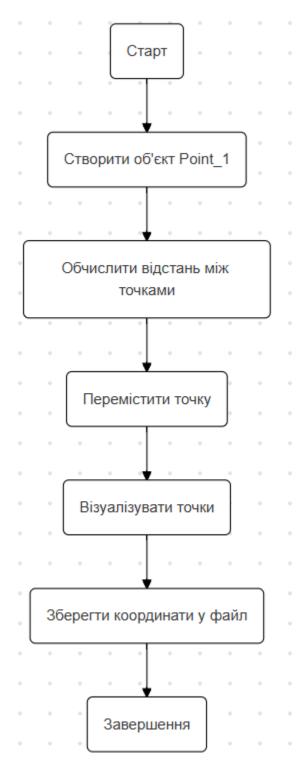


Рисунок 6 – Діаграма активності для основного сценарію роботи з об'єктами

ВИСНОВКИ

Було вивчено основи об'єктно-орієнтованого програмування в Руthon, реалізовано клас із прихованими атрибутами, геттерами та сеттерами. Закріплено знання роботи з бібліотекою matplotlib для графічного представлення даних. Отримано навички роботи з текстовими файлами для збереження результатів обчислень.

ДОДАТОК А

Лістинг коду програми до задач

№1: Визначення класу Point_1, №2: Робота з об'єктами, №3: Візуалізація точок, №4: Збереження у текстовий файл

```
<
import math # Для обчислення відстаней між точками
import matplotlib.pyplot as plt # Для візуалізації точок
# Завдання 1: Визначення класу Point 1
class Point 1:
    # Змінна класу для відстеження кількості створених екземплярів
    instance count = 0
    def _iinit_i(self, x=0, y=0):
        # Встановлення координат із перевіркою меж [-100, 100]
        self. x = x \text{ if } -100 \le x \le 100 \text{ else } 0
        self. y = y \text{ if } -100 \le y \le 100 \text{ else } 0
        Point_1.instance_count += 1
    def del (self):
        Point 1.instance count -= 1
        print(f"Oб'єкт {self} знищено")
    # Геттери
    @property
    def x(self):
        return self. x
    @property
    def y(self):
        return self. y
    # Сеттери
    @x.setter
    def x(self, value):
        self. x = value if -100 \le value \le 100 else 0
    @y.setter
    def y(self, value):
        self. y = value if -100 \le value \le 100 else 0
    # Метод для зміни координат
    def move(self, dx, dy):
        self.x = self. x + dx
        self.y = self._y + dy
    # Метод класу для отримання кількості екземплярів
    @classmethod
```

```
def get instance count(cls):
        return cls.instance count
    # Метод для відображення інформації про точку
    def str (self):
        return f"Point(x={self. x}, y={self. y})"
# Завдання 2: Робота з об'єктами
# Створення списку з трьох точок
point1 = Point 1(20, 30)
point2 = Point 1(50, 60)
point3 = Point 1(-90, 0)
# Обчислення відстані між першою і другою точками
distance = math.sqrt((point2.x - point1.x) ** 2 + (point2.y - point1.y) ** 2)
print(f"Відстань між точками: {distance:.2f}")
# Пересування третьої точки на 10 вліво
point3.move(-10, 0)
# Відображення результатів
points before = [(20, 30), (50, 60), (-90, 0)]
points after = [(point1.x, point1.y), (point2.x, point2.y), (point3.x, point3.y)]
# Завдання 3: Візуалізація точок
def plot points (points, title):
    x_coords, y_coords = zip(*points)
    plt.scatter(x_coords, y_coords, color='blue', label='Точки')
    for i, (x, y) in enumerate (points, 1):
        plt.text(x, y, f'P{i}', fontsize=12, ha='right')
    plt.title(title)
    plt.xlabel('X')
    plt.ylabel('Y')
    plt.axhline(0, color='black',linewidth=0.5)
    plt.axvline(0, color='black',linewidth=0.5)
    plt.grid()
    plt.legend()
    plt.show()
# Відображення точок до змін
plot points (points before, "Точки до змін")
# Відображення точок після змін
plot points (points after, "Точки після змін")
# Завдання 4: Збереження у текстовий файл
with open("points.txt", "w") as file:
    for i, (x, y) in enumerate (points after, 1):
        file.write(f"{i}: \{x\}; \{y\}\n")
print("Координати точок збережено у файл points.txt")
```

ДОДАТОК Б

Скрін-шоти вікна виконання програми

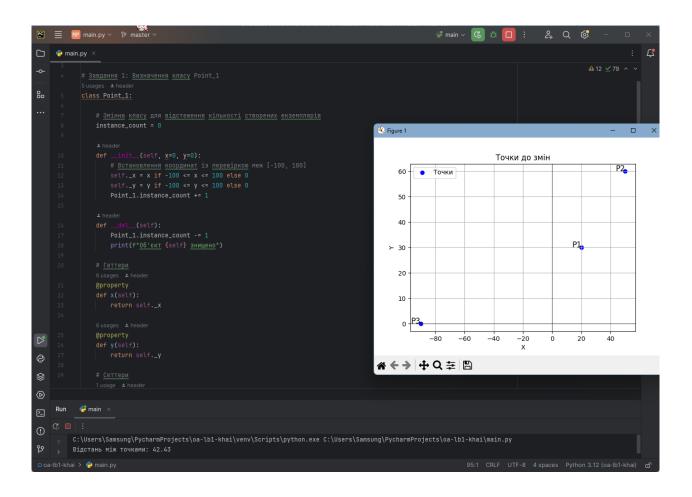


Рисунок Б.1 – Екран виконання програми для вирішення завдання Завдання 1: Визначення класу Point_1



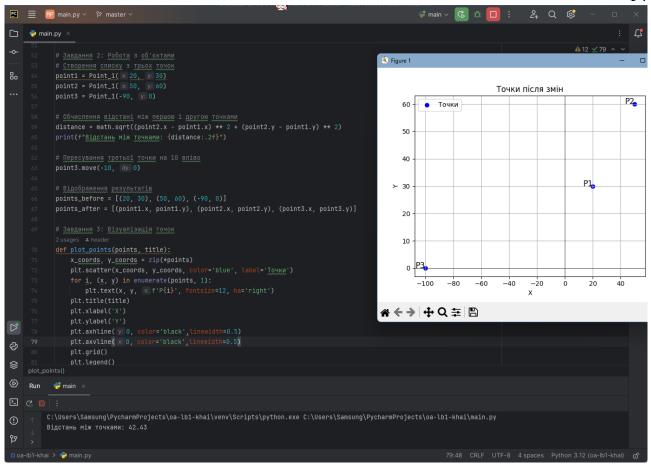


Рисунок Б.2 – Екран виконання програми для вирішення завдання Завдання 2: Робота з об'єктами



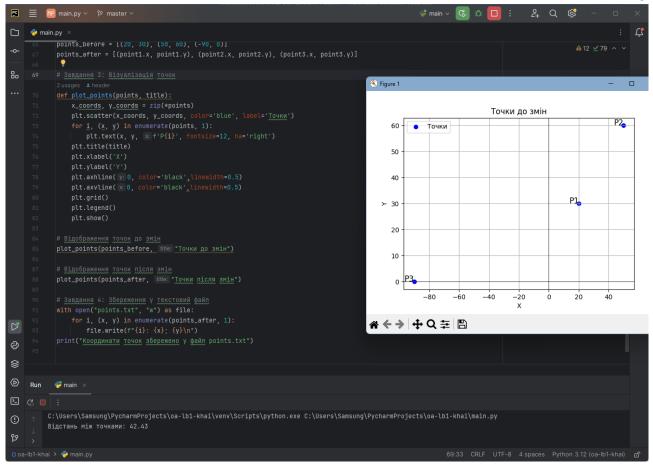


Рисунок Б.3 – Екран виконання програми для вирішення завдання Завдання 3: Візуалізація точок



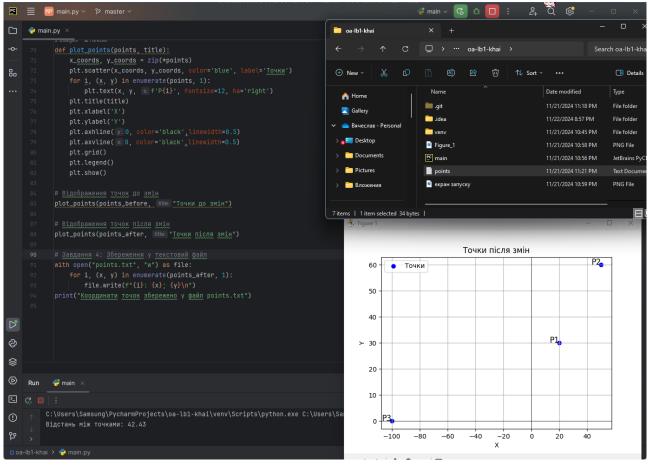


Рисунок Б.4 – Екран виконання програми для вирішення завдання Завдання 4: Збереження у текстовий файл