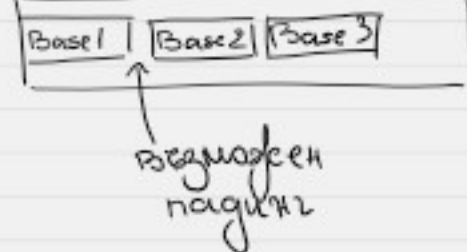
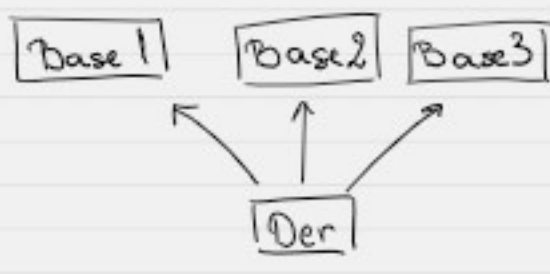


## Множествено наследяване

Представяне на Der в паметта:



Можем да достъпваме Der през

```
Der * ptr = &d;
Base1 * ptr1 = &d; // сочи към началото на Der
Base2 * ptr2 = &d; // използва специален механизъм, който изчислява колко
Base3 * ptr3 = &d; // да се отнесе ух-лз от началото на Der
```

```
&d = ptr1
ptr1 = ptr2 + ptr3
ptr1 = ptr3
```

## Конструктор на Der

- отговорен за конструктори на Base1, Base2, Base3

последователност на извикане на конструктори:

```
class Der : Base1, Base2, Base3 {
    A obj1;
    B obj2;
};

Base1(), Base2(), Base3(), A(), B(), Der()
```

## Деструктор

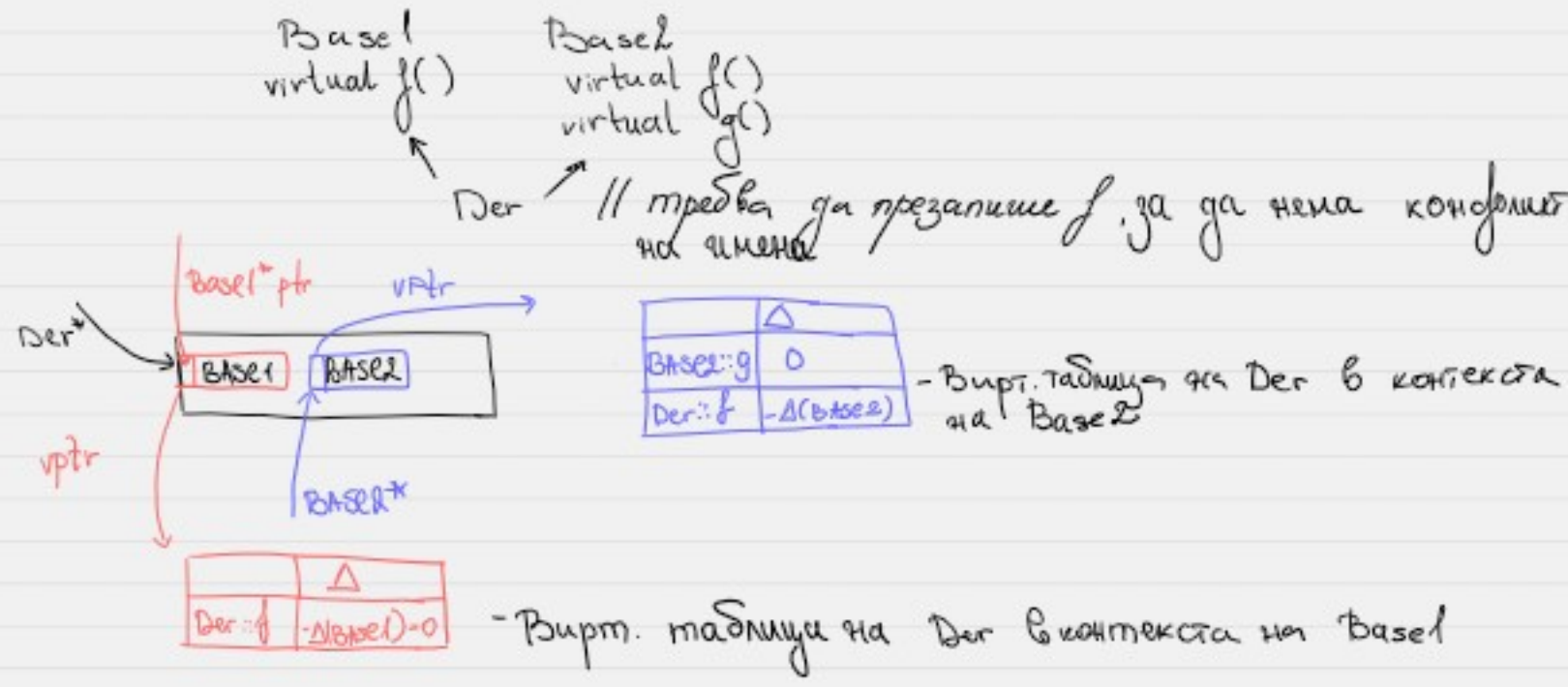
```
~Der(), ~B(), ~A(), ~Base3(), ~Base2(), ~Base1()
```

## Оператор =

```
{ if (this != other)
{
    Base1::op = (other);
    Base2::op = (other);
    Base3::op = (other);

    free();
    copyFrom(other);
} }
```

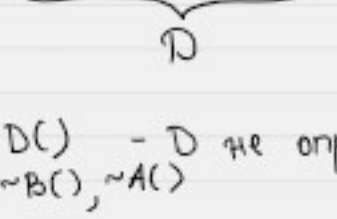
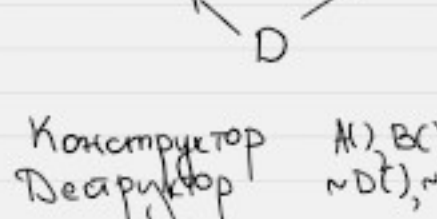
Виртуални таблици - по една за всеки родител



$\Delta$  - vtable има параметър  $\Delta$ , който означава с колко трябва да се отнесе указателят, за да намери посочения обект (в байтове)

## Диамантен проблем

- при обикновено наследяване получаваме 2 инстанции на един и същи обект в наследника

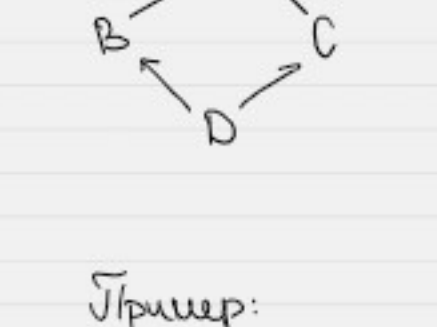


Конструктор A(), B(), C(), D() - D не определя как се създава A  
Деструктор ~D(), ~C(), ~A(), ~B(), ~A()

\* Ако в A има променлива, която искаме да достъпим от D, или не се компилира (ambiguous), или ще се върне тази от най-лявата инстанция (зависа от нивото на wrapping-a)

## Виртуално наследяване

- решение на диамантения проблем



- Оставяме A да се споделя от повече от 1 наследник

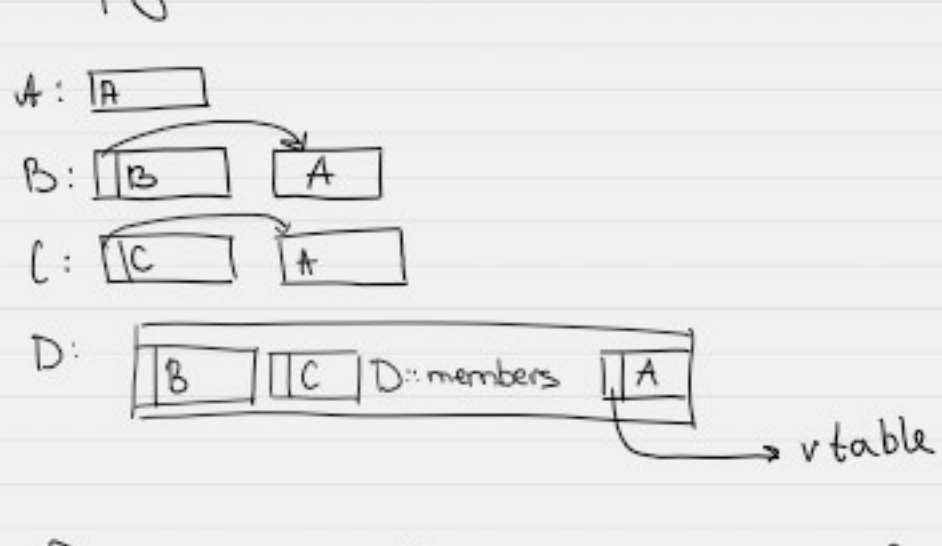
- Всеки наследник на B и C (пък или непрек) е отговорен за създаването на A

## Пример:

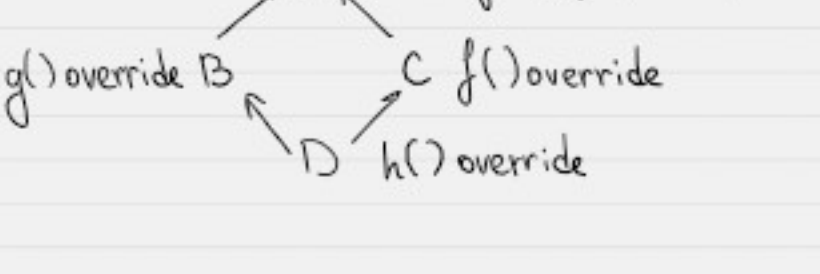


A означава кой констр. на X и на Y да се извика. Ако не се определи изрично, се извиква Y(), независимо от това, кой конструктор на Z се извиква от k-ра на X

## Представяне в паметта



По този начин Der има само една виртуална таблица и една инстанция, което спестява памет.



	$\Delta$
A::k()	0
B::g()	- $\Delta(A)$
C::f()	- $\Delta(A) + \Delta(C)$
D::h()	- $\Delta(A)$

## Конструктор и деструктор

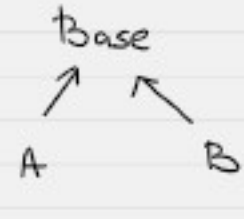
```
{
    D obj; // A(), B(), C(), D()
} // ~D(), ~C(), ~B(), ~A
```

## Колекция от обекти в полиморфна иерархия

За да пази полиморфни обекти като колекция, създаваме масив от указатели към базов клас, за да го мениджирате, създаваме wrapper-клас със свое копирание, триплете и тн.

```
class Container {
    Base ** data;
};

Base {
    virtual ~Base();
    virtual Base* clone() const = 0;
};
```



```
Container::~free() {
    for (i to n)
        delete data[i]; // извикват се правилните деструктори, тъй
        delete [] data; // като ~Base е виртуален
}
```

```
Container::Container(const Container& other) {
    data = new Base* [ ... ];
    for (i to n) {
        data[i] = other.data[i] -> clone();
    }
```

```
Base* A::clone() override {
    return new A(*this);
}
```

```
Base* B::clone() override {
    return new B(*this);
}
```