

МИНИСТЕРСТВО ОБРАЗОВАНИЯ И НАУКИ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ  
МОСКОВСКИЙ АВИАЦИОННЫЙ ИНСТИТУТ  
(НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ)

## ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА №6

по курсу объектно-ориентированное программирование I семестр, 2021/22 уч. год

Студент Хашимов Амир Азизович, группа М8О-207Б-20

Преподаватель Дорохов Евгений Павлович

## Задание

Необходимо спроектировать и запрограммировать на языке C++ шаблон класса-контейнера первого уровня, содержащий одну фигуру ( колонка фигура 1), согласно вариантам задания. Классы должны удовлетворять следующим правилам:

- Требования к классу фигуры аналогичны требованиям из лабораторной работы №1;
- Требования к классу контейнера аналогичны требованиям из лабораторной работы №2;
- Класс-контейнер должен содержать объекты используя `std::shared_ptr`.

Нельзя использовать:

- Стандартные контейнеры `std`;
- Шаблоны (`template`);
- Объекты «по-значению».

Программа должна позволять:

- Вводить произвольное количество фигур и добавлять их в контейнер;
- Распечатывать содержимое контейнера;
- Удалять фигуры из контейнера.

## Вариант 27

GitHub [OOPLabs/lab4 at main · isAmirKhashimov/OOPLabs \(github.com\)](https://github.com/isAmirKhashimov/OOPLabs)

## Вывод

Данная лабораторная работа не сильно отличалась от предыдущей в плане изменений. Но она привносит больший функционал, благодаря реализации шаблонов классов и функций. Они позволяют создавать контейнер (в моем случае TQueue) для любых типов данных, хотя в моей работе это будет не очень и безопасно. Таким образом, мы можем создавать как очередь прямоугольников, так и очередь ромбов с минимальными отличиями. Такой подход является очень удачным при создании собственных библиотек с универсальными алгоритмами. Примером такой библиотеки можно считать STL.

## Код программы:

```
// figure.cpp
#include <string>
#include "figure.h"

size_t Figure::VertexesNumber()
{
    return apixes.size();
}
```

```

}

// figure.h
#pragma once
#ifndef FIGURE_H_INCLUDED
#define FIGURE_H_INCLUDED

#include <ostream>
#include "point.h"
#include <vector>

class Figure
{
public:
    std::vector<Point> apixes;
    std::string figureName;
    virtual size_t VertexesNumber();
    virtual double Area() = 0;
    virtual void Print(std::ostream& os) = 0;
    virtual void Read(std::istream& is) = 0;

    friend std::ostream& operator<<(std::ostream& os, Figure& p)
    {
        p.Print(os);
        return os;
    }

    friend std::istream& operator >> (std::istream& is, Figure& p)
    {
        p.Read(is);
        return is;
    }
};

#endif

```

```

.....

// main.cpp

#include <iostream>
#include "tQueue.h"
#include "tQueue.cpp"

using namespace std;

int main()
{
    TQueue<Rectangle> queue = TQueue<Rectangle>();
    for (int i = 0; i < 30; i++)
    {
        Rectangle *rct = new Rectangle();
        rct->apixes[0].x = i + 1;
        queue.Push(*rct);
        delete rct;
    }
    Rectangle rect1, rect2;
    cin >> rect1;
    cin >> rect2;
    queue.Push(rect1);
    queue.Push(rect2);
    cout << queue.Length() << " " << queue.Top();
    cout << queue;
    rect2.apixes[0].x = 42;
}

```

```

    queue.Push(rect2);
    cout << queue.Length() << " " << queue.Top();
    cout << queue;
    queue.Pop();
    cout << queue.Length() << " " << queue.Top();
    cout << queue;
    queue.Pop();
    cout << queue.Length() << " " << queue.Top();
    cout << queue;
}

```

```

.....

// point.h
#pragma once
#ifndef POINT_H
#define POINT_H

#include <iostream>

class Point {
public:
    Point();
    Point(std::istream& is);
    Point(double x, double y);

    double x;
    double y;

    double DistanceTo(Point& other);

    std::string ToString();

    Point& operator=(const Point& sq);
    bool operator==(const Point& sq);

    friend std::istream& operator>>(std::istream& is, Point& p);
    friend std::ostream& operator<<(std::ostream& os, Point& p);
};

#endif // POINT_H

```

```

.....
//POINT.CPP
#include "point.h"

#include <cmath>
#include <string>

Point::Point() : x(0.0), y(0.0) {}

Point::Point(double xv, double yv) : x(xv), y(yv) {}

Point::Point(std::istream& is) {
    is >> x >> y;
}

double Point::DistanceTo(Point& other) {
    double dx = (other.x - x);
    double dy = (other.y - y);
    return std::sqrt(dx * dx + dy * dy);
}

```

```

std::string Point::ToString()
{
    return "(" + std::to_string(x) + ", " + std::to_string(y) + ")";
}

Point& Point::operator=(const Point& other)
{
    x = other.x;
    y = other.y;
    return *this;
}

bool Point::operator==(const Point& other)
{
    return x == other.x && y == other.y;
}

std::istream& operator>>(std::istream& is, Point& p) {
    is >> p.x >> p.y;
    return is;
}

std::ostream& operator<<(std::ostream& os, Point& p) {
    os << "(" << p.x << ", " << p.y << ")";
    return os;
}

```

```

.....

// queueNode.cpp
#include "queueNode.h"
#define sNode std::shared_ptr<QueueNode<T>>

```

```

template<class T>
QueueNode<T>::QueueNode(const T& value)
{
    next = NULL;
    Data = value;
}

```

```

template<class T>
QueueNode<T>::QueueNode()
{
    next = NULL;
}

```

```

.....

// rectangle.cpp
#include "rectangle.h"
#include "point.h"
#include <iostream>

```

```

Rectangle::Rectangle(const Rectangle& other)
{
    figureName = "Rectangle";
    for (int i = 0; i < 4; i++)
    {
        apixes.push_back(other.apixes[i]);
    }
}

```

```

Rectangle::Rectangle()

```

```

{
    figureName = "Rectangle";
}

double Rectangle::Area()
{
    return apixes[0].DistanceTo(apixes[1])
        * apixes[1].DistanceTo(apixes[2]);
}

Rectangle::Rectangle(std::istream& inputStream)
{
    figureName = "Rectangle";
    for (int i = 0; i < 4; i++)
    {
        Point inputPoint(0, 0);
        inputStream >> inputPoint.x >> inputPoint.y;
        apixes.push_back(inputPoint);
    }
}

bool Rectangle::operator==(const Rectangle& other) const
{
    for (int i = 0; i < 4; i++)
    {
        if (apixes[i].x != other.apixes[i].x && apixes[i].y !=
other.apixes[i].y)
            return false;
    }
    return true;
}

std::istream& operator>>(std::istream& inputStream, Rectangle& rect)
{
    for (int i = 0; i < 4; i++)
    {
        Point inputPoint(0, 0);
        inputStream >> inputPoint.x >> inputPoint.y;
        rect.apixes.push_back(inputPoint);
    }
    return inputStream;
}

std::ostream& operator<<(std::ostream& outputStream, const Rectangle& rect)
{
    ((Figure&)rect).Print(outputStream);
    return outputStream;
}

```

.....

```

// rectangle.h

```

```

#pragma once
#ifndef RECTANGLE_H_INCLUDED
#define RECTANGLE_H_INCLUDED
#include "figure.h"
class Rectangle :
    public Figure
{
public:

```

```

    friend std::istream& operator>>(std::istream& is, Rectangle& rect);

```

```

        friend std::ostream& operator<<(std::ostream& os, const Rectangle& rect);

        Rectangle(const Rectangle&);
        Rectangle();
        double Area() override;
        Rectangle(std::istream&);
        bool operator==(const Rectangle& other) const;
};

#endif

```

```

.....

#include "tQueue.h"
#include <string>
#define sNode std::shared_ptr<QueueNode<T>>

template<class T>
TQueue<T>::TQueue()
{
    size = 0;
    head = QueueNode<T>();
    last = &head;
}

template<class T>
TQueue<T>::TQueue(const TQueue<T>& other): TQueue()
{
    sNode current = other.head.next;
    while (current != NULL)
    {
        this->Push(current->Data);
        current = current->next;
    }
}

template<class T>
void TQueue<T>::Push(const T& value)
{
    last->next = sNode(new QueueNode<T>(value));
    last = last->next.get();
    size++;
}

template<class T>
void TQueue<T>::Pop()
{
    if (size == 0)
    {
        throw;
    }
    auto nextNode = head.next->next;
    head.next = NULL;
    head.next = nextNode;
    size--;
}

template<class T>
const T& TQueue<T>::Top()
{
    if (size == 0)
    {

```

```

        throw;
    }
    return head.next->Data;
}

template<class T>
bool TQueue<T>::Empty()
{
    return size == 0;
}

template<class T>
size_t TQueue<T>::Length()
{
    return size;
}

template<class T>
void TQueue<T>::Print(std::ostream& os)
{
    sNode current = head.next;
    std::string output = "";
    while (current != NULL)
    {
        output = std::to_string(current->Data.Area()) + " " + output;
        current = current->next;
    }
    output = "=> " + output + "=>";
    os << output << std::endl;
}

template<class T>
void TQueue<T>::Clear()
{
    while (size != 0)
    {
        Pop();
    }
}

template<class T>
TQueue<T>::~~TQueue()
{
    Clear();
}

template<class T>
std::ostream& operator<<(std::ostream& os, TQueue<T>& queue)
{
    queue.Print(os);
    return os;
}

```

```

.....

// tQueue.h
#pragma once
#ifndef TQUEUE_H_INCLUDED
#define TQUEUE_H_INCLUDED

#include "rectangle.h"
#include "queueNode.h"

```



```

#define sNode std::shared_ptr<QueueNode<T>>

template<class T>
class TQueue {
private:
    size_t size;
    QueueNode<T> head;
    QueueNode<T>* last;
public:
    TQueue();
    TQueue(const TQueue& other);
    void Push(const Rectangle& rectangle);
    void Pop();
    const Rectangle& Top();
    bool Empty();
    size_t Length();
    friend std::ostream& operator<<(std::ostream& os, const TQueue& queue);
    void Clear();
    virtual ~TQueue();
};

```

```

#endif

```

```

// queueNode.h

```

```

#pragma once

```

```

#ifndef QUEUE_NODE_H_INCLUDED

```

```

#define QUEUE_NODE_H_INCLUDED

```

```

#include "rectangle.h"

```

```

#include <memory>

```

```

#define sNode std::shared_ptr<QueueNode<T>>

```

```

template<class T>

```

```

class QueueNode

```

```

{

```

```

public:

```

```

    QueueNode(const T&);

```

```

    QueueNode();

```

```

    T Data;

```

```

    sNode next;

```

```

};

```

```

#endif

```