

# ABSTRACCION: GENERALIZACION

## MECANISMOS PARA LA ABSTRACCION:

- POR ESPECIFICACION
- POR GENERALIZACION

• A partir de varios objetos, extraer características comunes que definen una generalización más fácil de manejar

Un ejemplo de ambos tipos es la abstracción funcional:

- Se crea una especificación para obviar los detalles de implementación de una función
- Los parámetros de una función constituyen una generalización en la que se integran todas las posibles ejecuciones sobre los distintos valores de los parámetros

## \* GENERALIZACION: ABSTRACCION POR PARAMETRIZACION

### Funciones patrón:

```
void intercambiar (int & a, int & b) { int aux = a; a = b; b = aux; }  
void intercambiar (float & a, float & b) { float aux = a; a = b; b = aux; }  
void intercambiar (string & a, string & b) { string aux = a; a = b; b = aux; }  
void intercambiar (T & a, T & b) { T aux = a; a = b; b = aux; }
```

¿Cómo se hace esto en C++?



con los templates (plantillas) que no son

mas que un mecanismo de abstracción por parametrización.

```
template < class T >
```

```
void intercambiar (T & a, T & b) { T aux = a; a = b; b = aux; }
```

Otro ejemplo: ordenación de un vector

```
template < class T >
```

```
void ordenar_seleccion (T * vector, int n)
```

```
{
```

```
    int i, minimo;
```

```
    for (i = 0; i < n - 1; i++) {
```

```
        minimo = i;
```

```
        for (j = i + 1; j < n; j++)
```

```
            if (vector[j] < vector[minimo])
```

```
                minimo = j;
```

```
        intercambiar (vector[i], vector[minimo]);
```

```
    }
```

```
}
```

## Clases patrón

Establecemos para las clases el mismo mecanismo de generalización que para las funciones.

```
template <class T>
```

```
class Vector_Dinamico{
```

```
private:
```

```
    T * datos;
```

```
    int elementos;
```

```
public:
```

```
    Vector_Dinamico<T>(int n=0);
```

```
    Vector_Dinamico<T>(const Vector_Dinamico<T>  
                        & original);
```

```
    ~Vector_Dinamico<T>();
```

```
    int size() const;
```

```
    T & operator[] (int i);
```

```
    const T & operator[] (int i) const;
```

```
    void resize (int n);
```

```
    Vector_Dinamico<T> & operator = (const Vector_Dinamico<T>  
                                     & original);
```

```
}
```

```
Vector_Dinamico<int> valores;
```

```
Vector_Dinamico<string> nombres;
```

```
Vector_Dinamico<Polinomio> polinomios;
```



## Definición de los métodos

template <Class T>

Vector\_Dinamico<T>::Vector\_Dinamico<T> (int n)

```
{  
    assert (n >= 0)  
    if (n > 0)  
        datos = new T [n];  
    elementos = n;  
}
```

## Plantillas y compilación separada

Incluir el .cpp en el .h

Otras soluciones:

Incluir TODAS las posibles instanciaciones que se deseen al final del .cpp

## Compatibilidad del tipo base en la instanciación

No todas las instanciaciones son posibles

Ejemplo:

Llamar a ordenar\_selección con  $T \equiv \text{Polinomio}$   $\rightarrow$  no se sabe comparar polinomios: ¿cómo definir operator< en la clase polinomio?

## Abstracción por parametrización(1/3).

<i>Funciones Patrón</i>	<i>Clases Patrón</i>
<p><i>Funciones idénticas excepto en el tipo de dato</i></p> <pre> <b>void</b> intercambiar (<b>int</b>&amp; a, <b>int</b>&amp; b) { <b>int</b> aux= a; a= b; b= aux; } <b>void</b> intercambiar (<b>float</b>&amp; a, <b>float</b>&amp; b) { <b>float</b> aux= a; a= b; b= aux; } <b>void</b> intercambiar (<b>string</b>&amp; a, <b>string</b>&amp; b) { <b>string</b> aux= a; a= b; b= aux; } </pre> <p><i>Parametrizamos el tipo de dato mediante una Plantilla</i></p> <pre> <b>template</b> &lt;<b>class</b> T&gt; <b>void</b> intercambiar (T&amp; a, T&amp; b) { T aux= a; a= b; b= aux; } </pre> <p><i>Uso de la plantilla desde otra función genérica</i></p> <pre> <b>template</b> &lt;<b>class</b> T&gt; <b>void</b> ordenar_seleccion (T *vector, <b>int</b> n) {     <b>int</b> i,minimo;      <b>for</b> (i=0;i&lt;n-1;i++) {         minimo= i;         <b>for</b> (j=i+1;j&lt;n;j++)             <b>if</b> (vector[j]&lt;vector[minimo])                 minimo= j;         intercambiar(vector[i],vector[minimo]);     } } </pre>	<p><i>Parametrización del tipo base de una clase</i></p> <pre> <b>template</b> &lt;<b>class</b> T&gt; <b>class</b> Vector_Dinamico { <b>private</b>:     T * datos;     <b>int</b> nelementos; <b>public</b>:     Vector_Dinamico&lt;T&gt;(<b>int</b> n);     Vector_Dinamico&lt;T&gt;(<b>const</b> Vector_Dinamico&lt;T&gt;&amp; original);     ~Vector_Dinamico&lt;T&gt;();     <b>int</b> size() <b>const</b>;     T&amp; operator[] (<b>int</b> i);     <b>const</b> T&amp; operator[] (<b>int</b> i) <b>const</b>;     <b>void</b> resize(<b>int</b> n);     Vector_Dinamico&lt;T&gt;&amp; operator=         (<b>const</b> Vector_Dinamico&lt;T&gt;&amp; original); }; </pre> <p><i>Instanciación de un tipo concreto con la declaración</i></p> <pre> Vector_Dinamico&lt;<b>int</b>&gt; valores; Vector_Dinamico&lt;<b>string</b>&gt; nombres; Vector_Dinamico&lt;Polinomio&gt; polinomios; </pre>

## Abstracción por parametrización(2/3).

<i>Definición de los métodos</i>	<i>Ejemplo de uso</i>
<pre> <b>template</b>&lt;class T&gt; Vector_Dinamico&lt;T&gt;::Vector_Dinamico&lt;T&gt;(int n) {     assert(n&gt;=0);     <b>if</b> (n&gt;0)         datos= new T[n];     nelementos= n; }  <b>template</b>&lt;class T&gt; Vector_Dinamico&lt;T&gt;&amp;     Vector_Dinamico&lt;T&gt;::operator=         (const Vector_Dinamico&lt;T&gt;&amp; original) {     <b>if</b> (this!= &amp;original) {         <b>if</b> (nelementos&gt;0) delete[] datos;         nelementos= original.nelementos;         datos= new T[nelementos];         <b>for</b> (int i=0; i&lt;nelementos;++i)             datos[i]= original.datos[i];     }     <b>return</b> *this; } </pre>	<pre> <b>template</b> &lt;class T&gt; <b>void</b> ordenar_seleccion (Vector_Dinamico&lt;T&gt;&amp; vector) {     <b>int</b> i,minimo;      <b>for</b> (i=0;i&lt;vector.size()-1;i++) {         minimo= i;         <b>for</b> (j=i+1;j&lt;vector.size();j++)             <b>if</b> (vector[j]&lt;vector[minimo])                 minimo= j;         intercambiar(vector[i],vector[minimo]);     } } </pre>



## Abstracción por parametrización(3/3).

<i>Clase Par</i>	<i>Ejemplo de uso</i>
<pre> #ifndef _utilidades_h #define _utilidades_h  template &lt;class T1, class T2&gt; struct Par {     T1 primero;     T2 segundo;     /* ----- Operaciones ----- */     Par(): primero(T1()),segundo(T2()) {}     Par(const T1&amp; p, const T2&amp; s): primero(p),segundo(s) {}     Par(const Par&amp; p): primero(p.primer),segundo(p.segundo) {}     template &lt;class U1, class U2&gt;         Par(const Par&lt;U1,U2&gt;&amp; p):     primero(p.primer),segundo(p.segundo) {}     ~Par() {}     Par&amp; operator= (const Par&amp; v)         {primero=v.primer;segundo=v.segundo; return *this; }     bool operator==(const Par&amp; s) const         {return primero==s.primer &amp;&amp; segundo==s.segundo;}     bool operator!= (const Par&amp; s) const         {return primero! =s.primer    segundo! =s.segundo;} };  #endif /* _utilidades.h */ </pre>	<pre> #include &lt;iostream&gt; #include &lt;par.h&gt; using namespace std;  template&lt;class T&gt; void intercambiar (T&amp; a, T&amp; b) { T aux= a; a= b; b= aux; }  template &lt;class T&gt; void ordenar(Par&lt;int,T&gt;&amp; a, Par&lt;int,T&gt;&amp; b) {     if (a.primer&gt;b.primer)         intercambiar(a,b); }  int main() {     Par&lt;int,float&gt; v1,v2;      v1.primer=1; v1.segundo=2.0;     v2.primer=0; v2.segundo=5.0;     ordenar(v1,v2);     cout &lt;&lt; "El primer es     (''&lt;&lt;v1.primer&lt;&lt;' ','&lt;&lt;v1.segundo&lt;&lt;'('')&lt;&lt;endl;     return 0; } </pre>