

GRASP概念

GRASP全称

General Responsibility Assignment Software Patterns.
通用职责分配软件模型

GRASP特征

对象职责分配的基本原则
主要应用在分析和建模上

GRASP核心思想的理解

自己干自己的事情(职责的分配)
自己干自己能干的事情(职责的分配)
自己只干自己的事情(职责的内聚)

GRASP基本原则

- 信息专家
 - 将职责分配给具有履行职责所需要的信息的类
- 创建者
 - 将创建一个类A的实例指派给类B的实例，如果满足以下条件：
 - B聚合了A对象
 - B包含了A对象
 - B记录了A对象的实例
 - B要经常使用A对象
 - A的实例被创建时，B具有要传递给A的初始化数据(也就是说B是创建A的实例这项任务的信息专家)
 - B是A对象的创建者
- 高内聚
 - 分配一个类职责的时候要保持类的高内聚度
- 低耦合
 - 在分配一个职责时要保持低耦合度
- 控制者
 - 要将处理系统事件消息的职责分派给代表下列事物的类：
 - 代表整个“系统”的类
 - 代表整个企业或组织的类
 - 代表真实世界中参与职责的主动对象类
 - 代表一个实际情况中所有事件的人工处理者类
- 多态
 - 当相关的可选择的方法或行为随着类型变化时，将行为的职责分配给那些行为变化的类型
- 纯虚构
 - 把那些非问题领域的职责分配给那些人工生成的或者此类职责的领域类
- 中介者
 - 将职责分配给一个中间对象以便在其他对象之间仲裁，这样这些对象没有被直接耦合。这个中间独享在其他对象间

创建一个中介者

- 变化预防

- 提倡在可预测的变化或不安定因素的周围，用稳定的接口来承担职责。

如何把现实世界中的业务抽象成对象，如何决定一个系统由多少对象，每个对象都包括什么职责，**GRASP**模式给出了最基本的指导原则。

Copyright© by 寒江雪1719

Date:2017.6.14