

# 1 SUV

In dieser Aufgabe wird eine Klassen-Hierarchie bestehend aus den Klassen `Vehicle` und `Suv` aufgebaut. Hierbei soll das Überschreiben von Methoden und der Aufruf von Basis-Konstruktoren ausgenutzt werden.

## 1.1 Aufgabe

Implementieren Sie beide Klassen, damit beim Ausführen des Test-Programmes folgender Output ausgegeben wird:

```
1 Vehicle weighs 1200
2 its speed is 145
```

main.cpp

```
1 std::shared_ptr<Vehicle> vehicle = std::make_shared<Suv>(1200, 145);
2 std::cout << "Vehicle weighs " << vehicle->GetMass() << std::endl;
3 std::cout << "its speed is " << vehicle->GetSpeed() << std::endl;
```

vehicle.h

```
1 #pragma once
2
3 #include <cstddef>
4
5 class Vehicle {
6 public:
7     Vehicle(size_t mass);
8
9     size_t GetMass() const;
10    int GetSpeed() const { return 2; };
11
12 private:
13     size_t mass_;
14 };
```

suv.h

```
1 #pragma once
2
3 #include <cstddef>
4
5 #include "vehicle.h"
6
7 class Suv : public Vehicle {
```

```

8  public:
9      Suv(size_t mass, double speed);
10
11     double GetSpeed() const;
12
13     private:
14         double speed_;
15 };

```

## 1.2 Lösung

Beim Implementieren der Methoden müssen die folgenden Punkte beachtet werden:

- Die Methode `Vehicle::GetSpeed` muss `virtual` sein und den korrekten Return-Typ zurückgeben.
- Verwenden Sie `override` um dieses Problem einfacher zu erkennen.
- Verwenden Sie im Konstruktor von `Suv` den Basis-Konstruktor: `Vehicle::Vehicle(size_t mass)` um das private Attribut `mass_` zu initialisieren.

vehicle.h

```

1  #pragma once
2
3  #include <cstdint>
4
5  class Vehicle {
6  public:
7      explicit Vehicle(size_t mass);
8
9      size_t GetMass() const;
10     virtual double GetSpeed() const { return 2; }
11
12     private:
13         size_t mass_;
14 };

```

vehicle.cpp

```

1  #include "vehicle.h"
2
3  Vehicle::Vehicle(size_t mass)
4      : mass_(mass) {}
5
6  size_t Vehicle::GetMass() const {
7      return mass_;
8  }

```

suv.h

```

1  #pragma once
2
3  #include <cstdint>
4
5  #include "vehicle.h"
6
7  class Suv : public Vehicle {
8  public:
9      Suv(size_t mass, double speed);
10
11     double GetSpeed() const override;
12
13 private:
14     double speed_;
15 };

```

suv.cpp

```

1  #include "suv.h"
2
3  Suv::Suv(size_t mass, double speed)
4      : Vehicle(mass), speed_(speed) {}
5
6  double Suv::GetSpeed() const {
7      return speed_;
8  }

```

## 2 Virtueller Destruktor

In C++ gibt es kein separates Interface-Konzept wie in Java. Man kann Interfaces aber mit virtuellen Methoden erstellen. In dieser Aufgabe sollen Sie die Frage beantworten, weshalb ein virtueller Destruktor in Basis-Klassen eine wichtige Rolle spielt.

### 2.1 Aufgabe

Kompilieren Sie das gegebene Programm mit und ohne virtuellen Destruktor der Interface-Klasse `BarInterface`, analysieren Sie den Output des Compilers und des Test-Programms und beantworten Sie folgende Fragen:

- Was ist problematisch an der Zeile a)?
- Was ist problematisch an der Zeile b)?

## main.cpp

```

1  // lambda
2  auto descriptor = [](BarInterface* obj) {
3      obj->Describe();
4  };
5
6  std::cout << "BarTester Testing..." << std::endl;
7  BarTester* obj1 = new BarTester("Declared with BarTester");
8  descriptor(obj1);
9  delete obj1;
10 obj1 = nullptr;
11
12 std::cout << "BarInterface Testing..." << std::endl;
13 BarInterface* obj2 = new BarTester("Declared with BarInterface");
14 descriptor(obj2);
15 delete obj2;
16 obj2 = nullptr; // a)
17
18 std::cout << std::endl << "BarTester not defined..." << std::endl;
19 descriptor(new BarTester("Not defined")); // b)

```

## bar\_interface.h

```

1  #pragma once
2
3  class BarInterface {
4  public:
5      virtual ~BarInterface() = default;
6      virtual void Describe() = 0;
7  };

```

## bar\_tester.h

```

1  #pragma once
2
3  #include <string>
4
5  #include "bar_interface.h"
6
7  class BarTester : public BarInterface {
8  public:
9      explicit BarTester(const std::string& name);
10     ~BarTester();
11
12     void Describe();
13
14 private:
15     std::string private_name_;

```

```
16 };
```

bar\_tester.cpp

```
1 #include "bar_tester.h"
2
3 #include <iostream>
4
5 BarTester::BarTester(const std::string& name) : private_name_(name) {
6     std::cout << "BarTester constructor" << std::endl;
7 }
8
9 BarTester::~~BarTester() {
10     std::cout << "BarTester destructor" << std::endl;
11 }
12
13 void BarTester::Describe() {
14     std::cout << "I'm BarTester [" << private_name_ << "]" << std::endl;
15 }
```

## 2.2 Lösung

Der virtuelle Destruktor (in Interfaces typischerweise mittels = **default**; implementiert), stellt sicher, dass der Destruktor der abgeleiteten Klasse aufgerufen wird, auch wenn die Instanz über einen Pointer mit Interface-Typ gelöscht wird.

Folgend die Antworten auf die spezifischen Fragen der Aufgabenstellung.

- Ohne virtuellen Destruktor wird der Destruktor von `BarTester` nicht aufgerufen, da hier *static Binding* stattfindet.
- Anonymes Objekt auf dem Heap, welches nicht freigegeben wird.

## 3 Interfaces und Smart-Pointer

Vererbung und im Speziellen auch Interfaces funktionieren nur mit dynamischem Binding wie gewünscht. Das heisst, es müssen immer Pointer- oder Referenz-Typen für die Funktionsaufrufe verwendet werden. Die Smart-Pointer-Klassen ab C++11 sind ebenfalls darauf ausgelegt und unterstützen dementsprechend implizite Up-Casts und dynamisches Binding.

### 3.1 Aufgabe

- Schreiben Sie ein Interface `SocketInterface`, welches folgende Methoden definiert:

```
1 bool Send(const std::string& message)
2 bool Receive(std::string* message)
```

- b) Erstellen Sie zwei Implementationen dieses Interface: `DummySocket` und `LoopbackSocket`. Der Dummy soll immer senden und auch empfangen können. Er empfängt immer denselben Payload. Der Loopback soll das gesendete in einer `std::deque` speichern und über `Receive` zurückgeben, solange die Queue nicht leer ist.
- c) Schreiben Sie einen Unit-Test, welcher einen `std::unique_ptr` vom Typ `SocketInterface` erstellt und diesen mit einer `DummySocket` Instanz füllt. Testen Sie nun die Funktionalität. Danach weisen Sie dem Pointer eine neue Instanz vom Typ `LoopbackSocket` zu und testen dessen Funktionalität.

### 3.2 Lösung

- a) Interface

socket\_interface.h

```
1 #pragma once
2
3 #include <string>
4
5 class SocketInterface {
6 public:
7     virtual ~SocketInterface() = default;
8
9     virtual bool Send(const std::string& message) = 0;
10    virtual bool Receive(std::string* message) = 0;
11 };
```

- b) Implementationen

dummy\_socket.h

```
1 #pragma once
2
3 #include "socket_interface.h"
4
5 class DummySocket : public SocketInterface {
6 public:
7     bool Send(const std::string& message) override;
8     bool Receive(std::string* message) override;
9 };
```

## dummy\_socket.cpp

```

1  #include "dummy_socket.h"
2
3  bool DummySocket::Send(const std::string& message) {
4      return true;
5  }
6
7  bool DummySocket::Receive(std::string* message) {
8      *message = "dummy";
9      return true;
10 }

```

## loopback\_socket.h

```

1  #pragma once
2
3  #include <deque>
4
5  #include "socket_interface.h"
6
7  class LoopbackSocket : public SocketInterface {
8  public:
9      bool Send(const std::string& message) override;
10     bool Receive(std::string* message) override;
11
12 private:
13     std::deque<std::string> fifo_;
14 };

```

## loopback\_socket.cpp

```

1  #include "loopback_socket.h"
2
3  bool LoopbackSocket::Send(const std::string& message) {
4      fifo_.push_back(message);
5      return true;
6  }
7
8  bool LoopbackSocket::Receive(std::string* message) {
9      if (fifo_.empty()) {
10         return false;
11     }
12     *message = fifo_.front();
13     fifo_.pop_front();
14     return true;
15 }

```

## c) Tests

## socket\_test.cpp

```

1  #include <catch2/catch.hpp>
2
3  #include "dummy_socket.h"
4  #include "loopback_socket.h"
5
6  TEST_CASE("Socket Test", "[SocketInterface, DummySocket, LoopbackSocket]") {
7      std::unique_ptr<SocketInterface> socket;
8      std::string payload;
9
10     SECTION("DummySocket") {
11         socket = std::make_unique<DummySocket>();
12         REQUIRE(socket->Send("test"));
13         REQUIRE(socket->Receive(&payload));
14         REQUIRE(payload == "dummy");
15         REQUIRE(socket->Receive(&payload));
16         REQUIRE(payload == "dummy");
17     }
18
19     SECTION("LoopbackSocket") {
20         socket = std::make_unique<LoopbackSocket>();
21         REQUIRE(socket->Send("test"));
22         REQUIRE(socket->Receive(&payload));
23         REQUIRE(payload == "test");
24         REQUIRE(socket->Receive(&payload) == false);
25     }
26 }

```

## 4 Mehrfachvererbung

Generell sollte Mehrfachvererbung vermieden werden, um dadurch erzeugte Probleme zu verhindern. In gewissen Situationen kann sie aber trotzdem hilfreich sein. Z.B. wollen Sie eine `BaseImplementation` erstellen, welche gewisse Basis-Funktionen zur Verfügung stellt. Diese soll auch über ein Interface ansprechbar sein, weshalb Sie ein Interface `BaseInterface` definieren und davon ableiten. Dadurch können Sie nun unterschiedliche Implementationen von `BaseInterface` definieren.

Im weiteren Verlauf, wollen Sie eine erweiterbare Variante dieses Interface definieren, welche aber auch alle Basis-Funktionen anbietet. Sie leiten also `ExtendedInterface` von `BaseInterface` ab. Natürlich wollen Sie Implementationen zu diesem Interface erstellen, welche sinnvollerweise die Basis-Funktionalität nicht nochmals implementieren, sondern von der Basis erben. Dementsprechend implementieren Sie `ExtendedImplementation` welche von `BaseImplementation` ableitet. Nun haben Sie folgende Klassen-Hierarchie:



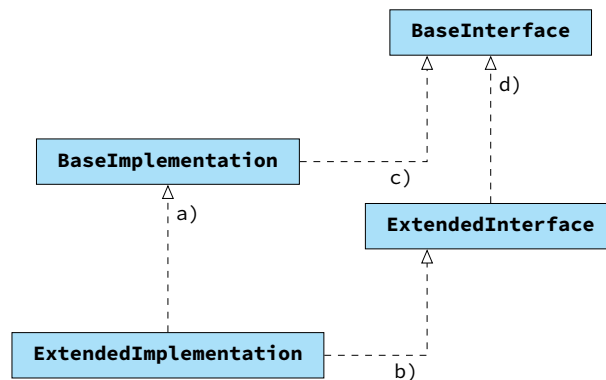


Abbildung 1: Klassen-Hierarchie

## 4.1 Aufgabe

- Erstellen Sie alle beschriebenen Klassen mit den entsprechenden Vererbungs-Beziehungen. Als Interface Methode verwenden Sie z.B. `int BaseMethode()` bzw. `int ExtendedMethode()`.
- Verwenden Sie die Klasse `ExtendedImplementation` über das Interface `ExtendedInterface`. Welche Vererbungs-Beziehungen müssen Sie nun durch *Virtual Inheritance* ersetzen, damit das Program kompiliert?

## 4.2 Lösung

Sie sollten jede Beziehung zu den Interfaces als `virtual` markieren. Also Beziehung b), c) und d). Beziehung b) ist momentan nicht zwingend. Sollte ihre Klassen-Hierarchie weiter wachsen, wird auch hier *virtual Inheritance* notwendig.

main.cpp

```

1  std::shared_ptr<ExtendedInterface> impl = std::make_shared<
    ExtendedImplementation>();
2  std::cout << "Base: " << impl->BaseMethode() << std::endl;
3  std::cout << "Extended: " << impl->ExtendedMethode() << std::endl;
  
```

base\_interface.h

```

1  #pragma once
2
3  class BaseInterface {
4  public:
5      virtual ~BaseInterface() = default;
6  }
  
```

```
7  virtual int BaseMethode() = 0;
8  };
```

#### base\_implementation.h

```
1  #pragma once
2
3  #include "base_interface.h"
4
5  class BaseImplementation : public virtual BaseInterface {
6  public:
7      int BaseMethode() override {
8          return 1;
9      }
10 };
```

#### extended\_interface.h

```
1  #pragma once
2
3  #include "base_interface.h"
4
5  class ExtendedInterface : public virtual BaseInterface {
6  public:
7      virtual ~ExtendedInterface() = default;
8
9      virtual int ExtendedMethode() = 0;
10 };
```

#### extended\_implementation.h

```
1  #pragma once
2
3  #include "extended_interface.h"
4  #include "base_implementation.h"
5
6  class ExtendedImplementation
7      : public virtual ExtendedInterface, public BaseImplementation {
8  public:
9      int ExtendedMethode() override {
10         return 2 + BaseMethode();
11     }
12 };
```