

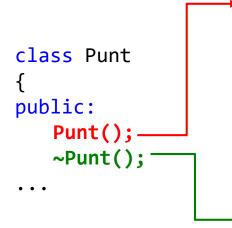
MP 20-21 Tema 1 Constructors i destructors Sessió 7: Programació Orientada a Objectes

Inicialització/destrucció objectes: constructors/destructors U 🔼 📑

```
Punt p1;
p1.setX(0.0);
p1.setY(0.0);
```

- Quin valor té p1 just després de la declaració?
- És important inicialitzar correctament totes les variables (per tant, també els objectes) abans d'utilitzar-los
- Podem inicialitzar p1 sense necessitat de cridar explícitament als setters de la classe?

Constructors i destructors



Constructor:

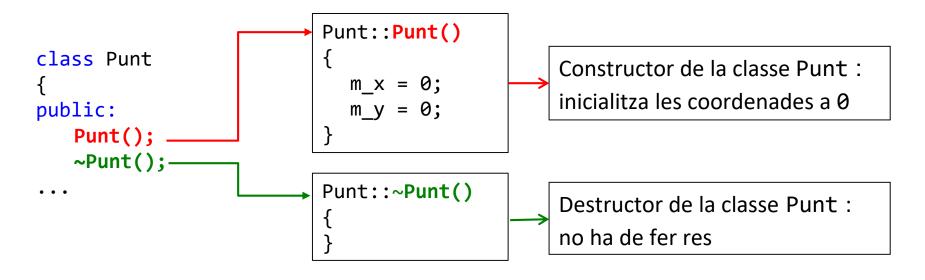
- Mètode que existeix sempre per defecte a qualsevol classe
- Es defineix sense valor de retorn
- Es crida per defecte sempre que es crea un objecte (variable) de la classe
- Es pot utilitzar per inicialitzar la classe (valors dels atributs),
 per crear memòria dinàmica quan calgui (tema 2), ...

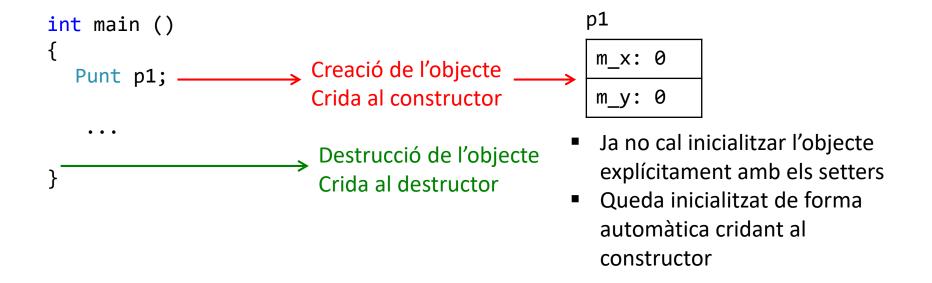
Destructor:

- Mètode que existeix sempre per defecte a qualsevol classe
- Es defineix sense valor de retorn
- Es crida per defecte sempre que es destrueix un objecte (variable) de la classe
- Serveix per fer qualsevol tractament final de l'objecte, per alliberar memòria dinàmica quan calgui (tema 2), ...

Inicialització/destrucció objectes: constructors/destructors U 🔼 🖪







Alternatives per implementar constructors i destructors

Declaració al fitxer .h i implementació al fitxer .cpp

```
class Punt
{
public:
    Punt();
    ~Punt();
```

```
Punt::Punt()
{
    m_x = 0;
    m_y = 0;
}
```

```
Punt::~Punt()
{
}
```

2. Implementació inline

```
class Punt
{
public:
    Punt() { m_x = 0; m_y = 0; }
    ~Punt() { }
```

3. Inicialització directa dels atributs

```
class Punt
{
public:
    Punt(): m_x(0), m_y(0) { }
    ~Punt() { }
```

Sobrecàrrega constructors: constructors amb paràmetres U 🖪 B



```
Punt p1;
p1.setX(2.0);
p1.setY(3.0);
```

Crida al constructor per defecte. Inicialització sempre amb els mateixos valors

Podem inicialitzar p1 a un valor diferent sense necessitat de cridar als setters?

Constructors amb parametres

```
class Punt
public:
  Punt(): m_x(0), m_y(0) {
  Punt(float x, float y) : m_x(x), m_y(y) {}
```

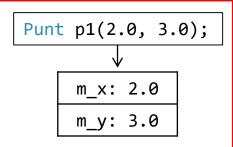
Constructor per defecte:

Inicialització sempre igual a valors per defecte

```
Punt p1;
 m_x: 0
 m_y: 0
```

Constructor amb parametres:

- Inicialització amb els valors indicats com a paràmetres quan es crea l'objecte
- Sobrecàrrega del constructor
 - Sobrecàrrega: redefinició de la mateixa funció canviant els paràmetres i/o el valor de retorn
 - Sabem quina versió de la funció s'ha d'utilitzar pels paràmetres indicats en el moment de fer la crida



Ja no cal cridar

als setters

Exercici voluntari pujar nota



Afegiu a la classe Recta els constructors següents:

- Un constructor per defecte que inicialitzi els paràmetres a la recta amb equació x=0.
- Un constructor per inicialitzar els paràmetres de la recta amb els valors que es passen com a paràmetre:

```
Recta(float a, float b, float c);
```

 Un constructor per inicialitzar els paràmetres de la recta de forma que passi pels dos punts que es passen com a paràmetre:

```
Recta(Punt& pt1, Punt& pt2);
```

Suposant que (x_1, y_1) i (x_2, y_2) són els dos punts que es passen com a paràmetres, la recta (si no és vertical) queda definida per aquestes expressions:

$$A = \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1}$$

$$B = -1.0$$

$$C = -Ax_1 + y_1$$

Si la recta és vertical A=1.0, B=0 i $C=-x_1$.

Exercici voluntari pujar nota



Utilitzeu la classe Recta per implementar les funcions següents:

• Una funció que permeti calcular totes les distàncies d'una recta a un conjunt de punts, amb la capçalera següent:

Primer de tot la funció ha de crear la recta que passa pels dos primers punts que es passen com a paràmetres. Després ha de calcular la distància de tots els punts de l'array llistaPunts a la recta que s'acaba de crear i guardar totes les distàncies a l'array distancies que es passa com a paràmetre. nPunts és el nº de punts total de l'array llistaPunts.

Exercici voluntari pujar nota



Una funció que permeti calcular la intersecció d'una recta a un conjunt de rectes,
 amb la capçalera següent:

```
void interseccio(Recta& r, Punt llistaPunts1[], Punt llistaPunts2[],
    int nPunts, bool interseccio[], Punt ptInterseccio[]);
```

La funció ha de trobar el punt d'intersecció entre la recta que es passa com a paràmetre i totes les rectes definides pels punts que es passen als arrays llistaPunts1 i llistaPunts2. Cada recta està definida per un punt de llistaPunts1 i el punt corresponent de llistaPunts2. nPunts és el nº de punts total de l'array llistaPunts. A l'array interseccio s'ha de retornar si existeix o no intersecció per cadascuna de les rectes. A l'array ptInterseccio s'ha de retornar el punt d'intersecció per cadascuna de les rectes, si existeix, i un valor indefinit si no existeix.

Exercici: solució



```
class Recta
public:
  Recta() { m_a = 1; m_b = 0; m c = 0; }
  Recta(float a, float b, float c): m a(a), m b(b), m c(c) {}
Recta::Recta(const Punt& pt1, const Punt& pt2)
  if (pt2.getX() != pt1.getX())
     m_a = (pt2.getY() - pt1.getY()) / (pt2.getX() - pt1.getX());
     m b = -1.0;
     m c = -m a * pt1.getX() + pt1.getY();
  else
     m a = 1.0;
     m b = 0.0;
     m c = -pt1.getX();
```

Exercici: solució



```
void distancia(Punt& pt1, Punt& pt2, Punt llistaPunts[], int nPunts,
                   float distancies[])
  Recta r(pt1, pt2);
  for (int i = 0; i < nPunts; i++)</pre>
     distancies[i] = r.distancia(llistaPunts[i]);
}
void interseccio(Recta& r, Punt llistaPunts1[], Punt llistaPunts2[], int nPunts,
                   bool interseccio[], Punt ptInterseccio[])
  for (int i = 0; i < nPunts; i++)
     Recta r2(llistaPunts1[i], llistaPunts2[i]);
     interseccio[i] = r.interseccio(r2, ptInterseccio[i]);
   }
```