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

ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА №5

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

Студент: Сафонникова Анна Романовна, группа М8О-207Б-20

Преподаватель: Дорохов Евгений Павлович

Условие

Вариант 22: N-Дерево (пятиугольник).

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

- 1. Требования к классу фигуры аналогичны требованиям из лабораторной работы №3.
- 2. Требования к классу контейнера аналогичны требованиям из лабораторной работы №4;
- 3. Класс-контейнер должен содержать объекты используя std::shared_ptr<...>.

Нельзя использовать:

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

Программа должна позволять:

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

Описание программы

Исходный код лежит в следующих файлах:

- 1. таіп.срр: основная программа
- 2. figure.h: родительский класс-интерфейс для 5-угольника
- 3. point.h: описание класса точки
- 4. pentagon.h: описание класса 5-угольника, наследующегося от figure
- 5. TNaryTree.h: структура общего дерева
- 6. TNaryTree item.h: структура элемента дерева
- 7. point.cpp: реализация класса точки
- 8. pentagon.cpp: реализация класса 5-угольника, наследующегося от figure
- 9. TNaryTree.cpp: реализация общего дерева
- 10. TNaryTree item.cpp: реализация элемента дерева

Дневник отладки

Ошибок не было.

Недочёты

Недочётов не заметила.

Вывод

Благодаря данной лабораторной работе я познакомилась с умными указателями, применила их на практике, тем самым поняла для себя, когда их можно применять для своего удобства. По сути, в данной лабораторной работе я поменяла обычные указатели на умные, поэтому сильно менят код не пришлось, что облегчило работу.

Исходный код

main.cpp

```
#include <iostream>
#include "pentagon.h"
#include "TNaryTree.h"
int main() {
 TNaryTree t(5);
 t.Update(std::shared_ptr<Pentagon>(new Pentagon(Point(0,0), Point(0,1), Point(1,2),
 Point(2,1), Point(2,0))), "");
 t.Update(std::shared_ptr<Pentagon>(new Pentagon(Point(0,0), Point(0,4), Point(4,5),
 Point(5,4), Point(5,0)), "b");
 t.Update(std::shared_ptr<Pentagon>(new Pentagon(Point(0,0), Point(0,4), Point(4,5),
 Point(5,4), Point(5,0))), "bb");
 t.Update(std::shared_ptr<Pentagon>(new Pentagon(Point(0,0), Point(0,4), Point(4,5),
 Point(5,4), Point(5,0))), "bbc");
 t.Update(std::shared_ptr<Pentagon>(new Pentagon(Point(0,0), Point(0,4), Point(4,5),
 Point(5,4), Point(5,0))), "c");
 std::cout << t.size() << "\n";
 std::cout << t.Area("") << "\n";
 std::cout << t.size() << "\n";
 t.GetItem("").Print(std::cout);
 TNaryTree q(t);
 std::cout << q.size() << " " << q.Area("") << "\n";
 std::cout << t << '\n' << q;
 t.RemoveSubTree("");
 std::cout << t.Area("") << "\n";
}
figure.h
#ifndef FIGURE_H
#define FIGURE_H
#include "point.h"
class Figure {
   public:
        virtual size_t VertexesNumber() = 0;
        virtual double Area() = 0;
        virtual void Print(std::ostream& os) = 0;
```

```
~Figure() {};
};
#endif
point.h
#ifndef POINT_H
#define POINT_H
#include <iostream>
class Point {
    public:
        Point();
        Point(std::istream &is);
        Point(double x, double y);
        double dist(Point& other);
        double X();
        double Y();
        friend std::istream& operator>>(std::istream& is, Point& p);
        friend std::ostream& operator<<(std::ostream& os, Point& p);</pre>
    private:
        double x_;
        double y_;
};
#endif // POINT_H
point.cpp
#include "point.h"
#include <cmath>
Point::Point() : x_(0.0), y_(0.0) {}
Point::Point(double x, double y) : x_(x), y_(y) {}
Point::Point(std::istream &is) {
  is >> x_ >> y_;
}
```

```
double Point::dist(Point& other) {
  double dx = (other.x_ - x_);
  double dy = (other.y_ - y_);
  return std::sqrt(dx*dx + dy*dy);
}
double Point::X(){
  return x_;
};
double Point::Y(){
  return 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;
pentagon.h
#include "point.h"
#include <cmath>
Point::Point() : x_{(0.0)}, y_{(0.0)} {}
Point::Point(double x, double y) : x_(x), y_(y) {}
Point::Point(std::istream &is) {
  is >> x_ >> y_;
}
double Point::dist(Point& other) {
  double dx = (other.x_ - x_);
  double dy = (other.y_ - y_);
  return std::sqrt(dx*dx + dy*dy);
}
```

```
double Point::X(){
  return x_;
};
double Point::Y(){
  return 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;
}
pentagon.cpp
#include "pentagon.h"
#include <iostream>
#include <cmath>
Pentagon::Pentagon()
    : t1(0, 0), t2(0, 0), t3(0, 0), t4(0, 0),
      t5(0, 0) {}
Pentagon::Pentagon(const Pentagon &pentagon) {
  this->t1 = pentagon.t1;
  this->t2 = pentagon.t2;
  this->t3 = pentagon.t3;
  this->t4 = pentagon.t4;
  this->t5 = pentagon.t5;
}
Pentagon::Pentagon(Point t1_,Point t2_,Point t3_,Point t4_,Point t5_):
t1(t1_), t2(t3_), t3(t3_), t4(t4_), t5(t5_){}
Pentagon::Pentagon(std::istream &is) {
  is >> t1 >> t2 >> t3 >> t4 >> t5;
```

```
}
size_t Pentagon::VertexesNumber() {
 return 5;
}
double Pentagon::Heron(Point A, Point B, Point C) {
 double AB = A.dist(B);
 double BC = B.dist(C);
 double AC = A.dist(C);
 double p = (AB + BC + AC) / 2;
 return sqrt(p * (p - AB) * (p - BC) * (p - AC));
}
double Pentagon::Area() {
 double area1 = Heron(t1, t2, t3);
 double area2 = Heron(t1, t4, t3);
 double area3 = Heron(t1, t4, t5);
 return area1 + area2 + area3;
}
void Pentagon::Print(std::ostream &os) {
 std::cout << "Pentagon: " << t1 << " " << t2 << " " << t3 << " " << t4
            << " " << t5 << " " << "\n";
}
TNaryTree.h
#ifndef TNARYTREE_H
#define TNARYTREE_H
#include <memory>
#include "TNaryTree_item.h"
#include "pentagon.h"
// std::shared_ptr<>
class TNaryTree {
   public:
        TNaryTree(int n);
        TNaryTree(const TNaryTree& other);
        void Update(std::shared_ptr<Pentagon> polygon, std::string &&tree_path = "");
        void RemoveSubTree(std::string &&tree_path = "");
```

```
bool Empty();
        double Area(std::string &&tree_path);
        int size();
        Pentagon GetItem(const std::string&& tree_path="");
        friend std::ostream& operator<<(std::ostream& os, const TNaryTree& tree);</pre>
        virtual ~TNaryTree();
    private:
        int curr_number;
        int max_number;
        std::shared_ptr<Item> root;
};
#endif
TNaryTree.cpp
#include "TNaryTree.h"
#include <string>
#include <stdexcept>
TNaryTree::TNaryTree(int n) {
  max_number = n;
  curr_number = 0;
  root = nullptr;
};
bool TNaryTree::Empty() {
  return !curr_number;
}
void TNaryTree::Update(std::shared_ptr<Pentagon> polygon, std::string &&tree_path) {
  if (tree_path != "" && curr_number == 0) {
    throw std::invalid_argument("Error, there is not a root value\n");
    return;
  } else if (tree_path == "" && curr_number == 0) {
    std::shared_ptr<Item> q(new Item(polygon));
    root = q;
    curr_number++;
  } else if (curr_number + 1 > max_number) {
    throw std::out_of_range("Current number of elements equals maximal number of element
    return;
  } else {
    std::shared_ptr<Item> tmp = root;
```

```
for (int i = 0; i < tree_path.length() - 1; i++) {</pre>
      if (tree_path[i] == 'b') {
        std::shared_ptr<Item> q = tmp->Get_bro();
        if (q == nullptr) {
          throw std::invalid_argument("Path does not exist\n");
          return;
        }
        tmp = q;
      } else if (tree_path[i] == 'c') {
        std::shared_ptr<Item> q = tmp->Get_son();
        if (q == nullptr) {
          throw std::invalid_argument("Path does not exist\n");
          return;
        }
        tmp = q;
      } else {
        throw std::invalid_argument("Error in path\n");
        return;
      }
    std::shared_ptr<Item> item(new Item(polygon));
    if (tree_path.back() == 'b') {
      tmp->Set_bro(item);
      curr_number++;
    } else if (tree_path.back() == 'c') {
      tmp->Set_son(item);
      curr_number++;
    } else {
      throw std::invalid_argument("Error in path\n");
      return;
    }
 }
}
std::shared_ptr<Item> copy(std::shared_ptr<Item> root) {
  if (!root) {
    return nullptr;
  }
  std::shared_ptr<Item> root_copy(new Item(root));
  root_copy->Set_bro(copy(root->Get_bro()));
  root_copy->Set_son(copy(root->Get_son()));
  return root_copy;
```

```
}
TNaryTree::TNaryTree(const TNaryTree &other) {
  curr_number = 0;
  max_number = other.max_number;
  root = copy(other.root);
  curr_number = other.curr_number;;
}
int TNaryTree::size() {
  return curr_number;
}
int clear(std::shared_ptr<Item> node) {
  if (!node) {
    return 0;
  }
  int temp_res = clear(node->Get_bro()) + clear(node->Get_son()) + 1;
  return temp_res;
}
Pentagon TNaryTree::GetItem(const std::string &&tree_path) {
  std::shared_ptr<Item> tmp = root;
  for (int i = 0; i < tree_path.length(); i++) {</pre>
    if (tree_path[i] == 'b') {
      std::shared_ptr<Item> q = tmp->Get_bro();
      if (q == nullptr) {
        throw std::invalid_argument("Path does not exist\n");
        return Pentagon();
      }
      tmp = q;
    } else if (tree_path[i] == 'c') {
      std::shared_ptr<Item> q = tmp->Get_son();
      if (q == nullptr) {
        throw std::invalid_argument("Path does not exist\n");
        return Pentagon();
      }
      tmp = q;
    } else {
      throw std::invalid_argument("Error in path\n");
      return Pentagon();
    }
```

```
}
  return tmp->Get_data();
}
void TNaryTree::RemoveSubTree(std::string &&tree_path) {
  std::shared_ptr<Item> prev_tmp = nullptr;
  std::shared_ptr<Item> tmp = root;
  if (tree_path.empty()) {
    clear(root);
    curr_number = 0;
    root = nullptr;
    return;
  }
  for (int i = 0; i < tree_path.length(); i++) {</pre>
    if (tree_path[i] == 'b') {
      std::shared_ptr<Item> q = tmp->Get_bro();
      if (q == nullptr) {
        throw std::invalid_argument("Path does not exist\n");
        return;
      }
      prev_tmp = tmp;
      tmp = q;
    } else if (tree_path[i] == 'c') {
      std::shared_ptr<Item> q = tmp->Get_son();
      if (q == nullptr) {
        throw std::invalid_argument("Path does not exist\n");
        return;
      }
      prev_tmp = tmp;
      tmp = q;
    } else {
      throw std::invalid_argument("Error in path\n");
      return;
    }
  }
  if (tmp == prev_tmp->Get_son()) {
    prev_tmp->Set_son(nullptr);
  } else {
    prev_tmp->Set_bro(nullptr);
  curr_number -= clear(tmp);
}
```

```
double area(std::shared_ptr<Item> node) {
  if (!node) {
    return 0;
  return node->Area() + area(node->Get_bro()) + area(node->Get_son());
}
double TNaryTree::Area(std::string &&tree_path) {
  std::shared_ptr<Item> tmp = root;
  for (int i = 0; i < tree_path.length(); i++) {</pre>
    if (tree_path[i] == 'b') {
      std::shared_ptr<Item> q = tmp->Get_bro();
      if (q == nullptr) {
        throw std::invalid_argument("Path does not exist\n");
        return -1;
      }
      tmp = q;
    } else if (tree_path[i] == 'c') {
      std::shared_ptr<Item> q = tmp->Get_son();
      if (q == nullptr) {
        throw std::invalid_argument("Path does not exist\n");
        return -1;
      }
      tmp = q;
    } else {
      throw std::invalid_argument("Error in path\n");
      return -1;
    }
  }
  return area(tmp);
}
// Вывод дерева в формате вложенных списков, где каждый вложенный список является:
// "S0: [S1: [S3, S4: [S5, S6]], S2]", где Si - площадь фигуры
void print(std::ostream &os, std::shared_ptr<Item> node) {
  if (!node) {
    return;
  if (node->Get_son()) {
    //os << <<node->pentagon.GetArea() << : ]" <<
    os << node->Area() << ": [";
```

```
print(os, node->Get_son());
    if (node->Get_bro()) {
      if (node->Get_bro()) {
        os << ", ";
        print(os, node->Get_bro());
      }
    }
    os << "]";
  } else if (node->Get_bro()) {
    os << node->Area() << ": [";
    print(os, node->Get_bro());
    if (node->Get_son()) {
      if (node->Get_son()) {
        os << ", ";
        print(os, node->Get_son());
      }
    }
    os << "]";
  } else {
    os << node->Area();
  }
}
std::ostream &operator<<(std::ostream &os, const TNaryTree &tree) {</pre>
  print(os, tree.root);
  os \ll "\n";
  return os;
}
TNaryTree::~TNaryTree() {
  RemoveSubTree();
};
TNaryTree_item.h
#ifndef TNARYTREE_ITEM_H
#define TNARYTREE_ITEM_H
#include <memory>
#include "pentagon.h"
class Item {
 public:
```

```
Item(Point t1, Point t2, Point t3, Point t4, Point t5);
  Item(std::shared_ptr<Pentagon> a);
  Item(std::shared_ptr<Item> a);
  Item();
  void Print(std::ostream &os);
  std::shared_ptr<Item> Get_bro();
  std::shared_ptr<Item> Get_son();
  Pentagon Get_data();
  void Set_bro(std::shared_ptr<Item> a);
  void Set_son(std::shared_ptr<Item> a);
  double Area();
  ~Item();
 private:
  std::shared_ptr<Item> bro = nullptr;
  std::shared_ptr<Item> son = nullptr;
  std::shared_ptr<Pentagon> data;
};
#endif
TNaryTree item.cpp
#include "TNaryTree_item.h"
Item::Item(Point t1, Point t2, Point t3, Point t4, Point t5){
    *data = Pentagon(t1,t2,t3,t4,t5);
}
Item::Item(){
    *data = Pentagon();
}
Item::Item(std::shared_ptr<Pentagon> a){
    data = a;
}
Item::Item(std::shared_ptr<Item> a){
    bro = a->bro;
    son = a->son;
    data = a -> data;
}
```

```
std::shared_ptr<Item> Item::Get_bro(){
    return bro;
}
Pentagon Item::Get_data(){
  return *data;
}
std::shared_ptr<Item> Item::Get_son(){
    return son;
}
void Item::Set_bro(std::shared_ptr<Item> a){
    bro = a;
}
void Item::Set_son(std::shared_ptr<Item> a){
    son = a;
}
void Item::Print(std::ostream &os){
    os << data->Area();
}
double Item::Area(){
    return data->Area();
}
Item::~Item(){};
```