

ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА №5

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

Студент Фаттахетдинов Сильвестр Динарович, группа М80-208Б-20
Преподаватель Дорохов Евгений Павлович

Цель работы

Целью лабораторной работы является:

Закрепление навыков работы с классами.

Знакомство с умными указателями.

Задание

Вариант задания: 21, ромб, дерево общего вида.

Необходимо спроектировать и запрограммировать на языке C++ класс-контейнер первого уровня, содержащий **все три** фигуры класса фигуры, согласно вариантам задания. Классы должны удовлетворять следующим правилам:

Требования к классу фигуры аналогичны требованиям из лабораторной работы 1.

Требования к классу контейнера аналогичны требованиям из лабораторной работы 2.

Класс-контейнер должен содержать объекты используя `std::shared_ptr<...>`.

Классы должны быть расположены в отдельных файлах: отдельно заголовки (.h), отдельно описание методов (.cpp).

Нельзя использовать:

Стандартные контейнеры `std`.

Шаблоны (template).

Объекты «по-значению»

Программа должна позволять:

Вводить произвольное количество фигур и добавлять их в контейнер.

Распечатывать содержимое контейнера.

Удалять фигуры из контейнера.

Дневник отладки

Во время выполнения лабораторной работы неисправностей почти не возникало, все было отлажено сразу же.

Недочёты

Недочётов не было обнаружено.

Выводы

Лабораторная работа №5 позволила мне приобрести навыки в использовании умных указателей в языке C++ и отточить навыки в работе с ними. Лабораторная прошла успешно.

Исходный код

figure.h

```
#ifndef FIGURE_H
#define FIGURE_H
#include <cstdint>
#include "point.h"
class Figure{
public:
    virtual size_t VertexesNumber() = 0;
    virtual double Area() = 0;
    virtual void Print(std::ostream &os) = 0;
    virtual ~Figure() {};
};

#endif // FIGURE_H
```

main.cpp

```
#include <iostream>
#include "rhombus.h"
#include "tnary_tree.h"
int main() {
    TNaryTree t(3);
    t.Update(Rhombus(Point(0,0),Point(0,1),Point(1,1),Point(1,0)),"");
    if (t.Empty()) std::cout << "Tree is empty\n";
    else std::cout << "Tree is not empty\n";
    t.Update(Rhombus(Point(0,0),Point(0,2),Point(2,2),Point(2,0)),"c");
```

```

t.Update(Rhombus(Point(0,0),Point(0,3),Point(3,3),Point(3,0)),"cb");
t.Update(Rhombus(Point(0,0),Point(0,7),Point(7,7),Point(7,0)),"cbb");
t.Update(Rhombus(Point(0,0),Point(0,5),Point(5,5),Point(5,0)),"cc");
t.Update(Rhombus(Point(0,0),Point(0,11),Point(11,11),Point(11,0)),"cbbc");
std::cout << t << "\n";
t.Update(Rhombus(Point(0,0),Point(0,6),Point(6,6),Point(6,0)),"");
t.Update(Rhombus(Point(0,0),Point(0,6),Point(6,6),Point(6,0)),"cc");
std::cout << t << "\n";
t.RemoveSubTree("cbb");
std::cout << t << "\n";
t.Update(Rhombus(Point(0,0),Point(0,8),Point(8,8),Point(8,0)),"cbb");
std::cout << t << "\n";
//std::cout << "Area of root is:" << t.Area("") << "\n";
Rhombus testrhombus;
testrhombus = t.GetItem("cbb");
testrhombus.Print(std::cout);
TNaryTree tcopy(t);
t.Update(Rhombus(Point(0,0),Point(0,10),Point(10,10),Point(10,0)),"cbb");
std::cout << "Copy:  " << tcopy << "\n";
std::cout << "Source: " << t << "\n";
TNaryTree tcommon;
tcommon.Update(Rhombus(Point(0,0), Point(0,12), Point(12,12), Point(12,0)),
"");
tcommon.Update(Rhombus(Point(0,0), Point(0,13), Point(13,13), Point(13,0)),
"c");
tcommon.Update(Rhombus(Point(0,0), Point(0,14), Point(14,14), Point(14,0)),
"cb");
std::cout << tcommon << "\n";
return 0;
}

```

rhombus.cpp

```

#include <cmath>

#include "rhombus.h"
Rhombus::Rhombus() : a(0.0, 0.0), b(0.0, 0.0), c(0.0, 0.0), d(0.0, 0.0) {
    //std::cout << "Default Rhombus created" << std::endl;
}
Rhombus::Rhombus(std::istream& is) {
    is >> a >> b >> c >> d;
}
Rhombus::Rhombus(Point _a, Point _b, Point _c, Point _d) {
    if (sqrt((_b.x() - _a.x()) * (_b.x() - _a.x()) +

```

```

        (_b.y() - _a.y()) * (_b.y() - _a.y())) ==
        sqrt((_c.x() - _b.x()) * (_c.x() - _b.x()) +
            (_c.y() - _b.y()) * (_c.y() - _b.y())) &&
        sqrt((_c.x() - _b.x()) * (_c.x() - _b.x()) +
            (_c.y() - _b.y()) * (_c.y() - _b.y())) ==
        sqrt((_d.x() - _c.x()) * (_d.x() - _c.x()) +
            (_d.y() - _c.y()) * (_d.y() - _c.y())) &&
        sqrt((_d.x() - _c.x()) * (_d.x() - _c.x()) +
            (_d.y() - _c.y()) * (_d.y() - _c.y())) ==
        sqrt((_a.x() - _d.x()) * (_a.x() - _d.x()) +
            (_a.y() - _d.y()) * (_a.y() - _d.y())) {
    a = _a;
    b = _b;
    c = _c;
    d = _d;
} else {
    std::cout << "Invalid arguments";
}
}

Rhombus::Rhombus(const Rhombus& other)
    : Rhombus(other.a, other.b, other.c, other.d) {}

void Rhombus::Print(std::ostream& os) {
    os << "Rhombus:";
    os << a << b << c << d << std::endl;
    // os << "(" << b << "." << b << ") ";
    // os << "(" << c << "." << c << ") ";
    // os << "(" << d << "." << d << ") ";
}

double Rhombus::Area() {
    double s =
        abs(a.x() * b.y() + b.x() * c.y() + c.x() * d.y() + d.x() * a.y() -
            b.x() * a.y() - c.x() * b.y() - d.x() * c.y() - a.x() * d.y()) /
        2;

    return s;
}

size_t Rhombus::VertexesNumber() {
    return 4;
}

Rhombus::~Rhombus() {
    //std::cout << "Rhombus deleted" << std::endl;
}

```

rhombus.h

```

#ifndef RHOMBUS_H
#define RHOMBUS_H

```

```

#include <iostream>

#include "figure.h"

class Rhombus : public Figure {
public:
    Rhombus();
    Rhombus(std::istream& is);
    Rhombus(Point a, Point b, Point c, Point d);
    Rhombus(const Rhombus& other);
    virtual ~Rhombus();
    size_t VertexesNumber();
    double Area();
    void Print(std::ostream& os);

private:
    Point a, b, c, d;
};

#endif // RHOMBUS_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::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;
}

```

Point.h

```
#ifndef POINT_H
#define POINT_H

#include <iostream>

class Point {
public:
    Point();
    Point(std::istream &is);
    Point(double x, double y);

    double x();
    double y();
    friend std::istream& operator>>(std::istream& is, Point& p);
    friend std::ostream& operator<<(std::ostream& os, Point& p);

private:
    double x_;
    double y_;
};

#endif // POINT_H
```

Tnary_tree.cpp

```
#include "tnary_tree.h"
TNaryTree::TNaryTree(){
    root = nullptr;
    N = 3;
}
TNaryTree::TNaryTree(int A){
    root = nullptr;
    N = A;
}
const Rhombus& TNaryTree::GetItem(const std::string&& tree_path=""){
    if (tree_path == ""){
        if (root == nullptr) throw std::invalid_argument("The node doesn't exist");
        else return root->rhombus;
    } else {
        std::shared_ptr<TNaryTreeItem> it = root;
```

```

int counter = 1;
for (int i = 0; i < tree_path.size() - 1; i++) {
    if (tree_path[i] == 'b') {
        ++counter;
        it = it->brother;
        if (it == nullptr) {
            throw std::invalid_argument("The node doesn't exist");
        }
    }
    if (tree_path[i] == 'c') {
        counter = 1;
        it = it->son;
        if (it == nullptr) {
            throw std::invalid_argument("The node doesn't exist");
        }
    }
}
if (tree_path[tree_path.size() - 1] == 'c') {
    if (it->son == nullptr) {
        throw std::invalid_argument("The node doesn't exist");
    } else return it->son->rhombus;
}
if (tree_path[tree_path.size() - 1] == 'b') {
    ++counter;
    if (counter > N) {
        throw std::out_of_range("The node doesn't exist");
    }
    if (it->brother == nullptr) {
        throw std::invalid_argument("The node doesn't exist");
    } else return it->brother->rhombus;
}
}
};

void TNaryTree::Update(Rhombus &&r, std::string &&tree_path=""){
    if (tree_path == ""){
        if (root == nullptr){
            std::shared_ptr<TNaryTreeItem> a(new TNaryTreeItem(r));
            root = a;
        }
        else root->rhombus = r;
    } else {
        std::shared_ptr<TNaryTreeItem> it = root;
        int counter = 1;
        for (int i = 0; i < tree_path.size() - 1; i++) {
            if (tree_path[i] == 'b') {
                ++counter;
                it = it->brother;
                if (it == nullptr) {
                    throw std::invalid_argument("The node doesn't exist");
                }
            }
        }
    }
}

```



```

    }
    }
    if (tree_path[i] == 'c'){
        counter = 1;
        it = it->son;
        if (it == nullptr) {
            throw std::invalid_argument("The node doesn't exist");
        }
    }
}

if (tree_path[tree_path.size() - 1] == 'c') {
    if (it->son == nullptr) {
        std::shared_ptr<TnaryTreeItem> it1(new TnaryTreeItem(r));
        it->son = it1;
    } else it->son->rhombus = r;
}
if (tree_path[tree_path.size() - 1] == 'b') {
    ++counter;
    if (counter > N) {
        throw std::out_of_range("Node cannot be added due to overflow");
    }
    if (it->brother == nullptr) {
        std::shared_ptr<TnaryTreeItem> it1(new TnaryTreeItem(r));
        it->brother = it1;
    } else it->brother->rhombus = r;
}
}
}
}

bool TNaryTree::Empty() {
    return root == nullptr;
}

void TNaryTree::RemoveSubTree(std::string &tree_path){
    std::shared_ptr<TnaryTreeItem> it;
    if (tree_path == "") {
        Clearh(root);
    } else {
        it = root;
        for (int i = 0; i < tree_path.size() - 1; ++i) {
            if (tree_path[i] == 'b') {
                it = it->brother;
            }
            if (tree_path[i] == 'c') {
                it = it->son;
            }
        }
        if (tree_path[tree_path.size() - 1] == 'c') {
            std::shared_ptr<TnaryTreeItem> it_d = it->son;
            it->son = nullptr;
        }
    }
}

```

```

        Clearh(it_d);
    }
    if (tree_path[tree_path.size() - 1] == 'b') {
        std::shared_ptr<TnaryTreeItem> it_d = it->brother;
        it->brother = nullptr;
        Clearh(it_d);
    }
}

void TNaryTree::Clearh(std::shared_ptr<TnaryTreeItem> it){
    if (it->brother != nullptr){
        std::shared_ptr<TnaryTreeItem> it_d1 = it->brother;
        it->brother = nullptr;
        Clearh(it_d1);
    }
    if (it->son != nullptr){
        std::shared_ptr<TnaryTreeItem> it_d2 = it->son;
        it->son = nullptr;
        Clearh(it_d2);
    }
    //delete it;
    return;
}

std::ostream& operator<<(std::ostream& os, const TNaryTree& tree){
    os << "TREE: ";
    std::shared_ptr<TnaryTreeItem> it = tree.root;
    tree.Printh(it, os);
    return os;
}

void TNaryTree::Printh(std::shared_ptr<TnaryTreeItem> it, std::ostream& os) const{
    os << it->rhombus.Area();
    if (it->son != nullptr) {
        os << ": [";
        Printh(it->son, os);
        os << "];"
    }
    if (it->brother != nullptr) {
        os << ", ";
        Printh(it->brother, os);
        //os << "];"
    }
}

TNaryTree::~TNaryTree() {
    Clearh(root);
    std::cout << "Tree deleted.";
}

```

```
}
```

tnary_tree.h

```
#include "tnary_tree_item.h"
#include <memory>
class TNaryTree {
public:
    TNaryTree(); //+
    TNaryTree(int n); //+
    void Update(Rhombus&& rhombus, std::string&& tree_path); //+
    void RemoveSubTree(std::string&& tree_path); //+
    const Rhombus& GetItem(const std::string&& tree_path);
    bool Empty(); //+
    friend std::ostream& operator<<(std::ostream& os, const TNaryTree& tree); //
    virtual ~TNaryTree(); //

private:
    void Clearh(std::shared_ptr<TnaryTreeItem> it); //helper
    void Printh(std::shared_ptr<TnaryTreeItem> it, std::ostream& os) const; //
    helper
    int N;
    std::shared_ptr<TnaryTreeItem> root;
};
```

tnary_tree_item.cpp

```
#include "tnary_tree_item.h"
#include "rhombus.h"
#include <iostream>

TnaryTreeItem::TnaryTreeItem(Rhombus& r) {
    this->rhombus = r;
    this->son = nullptr;
    this->brother = nullptr;
    std::cout << "Ntree item: created" << std::endl;
}
```

tnary_tree_item.h

```
#ifndef TNARY_TREE_ITEM_H
#define TNARY_TREE_ITEM_H
#include "rhombus.h"
#include <memory>
class TnaryTreeItem {
public:
public:
    TnaryTreeItem();
    TnaryTreeItem(Rhombus& rhombus);
    std::shared_ptr<TnaryTreeItem> son;
    std::shared_ptr<TnaryTreeItem> brother;
    Rhombus rhombus;
};

#endif // TNARY_TREE_ITEM_H
```