## ОБЕКТНО-ОРИЕНТИРАНО ПРОГРАМИРАНЕ

Магдалина Тодорова

спец. Компютърни науки, І курс, І поток

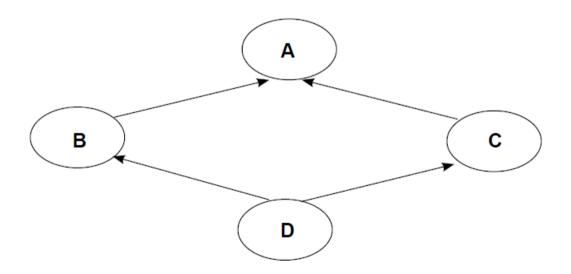
ФМИ, СУ "Св. Климент Охридски" 2017/2018

## Тема № 14

## ВИРТУАЛНИ КЛАСОВЕ

При реализиране на йерархии на класове с множествено наследяване е възможно един производен клас да наследи многократно даден базов клас.

#### Пример:



```
class A
class B: public A
class C: public A
class D: public B, public C
```

Класът D индиректно наследява класа A  $\partial вукратно$ .

На пръв поглед за член-функциите двойното наследяване не е от значение, тъй като за всяка член-функция се съхранява само едно копие.

Член-данните обаче се дублират и обект на класа D ще наследи двукратно всяка член-данна, декларирана в класа A. Обект на класа D в паметта ще има вида:

Клас D – старши собствени член-данни адреси

Клас С – собствени член-данни

Клас С – наследени член-данни от клас А

Клас B – собствени член-данни

Клас В – наследени член-данни от клас А

младши адреси

Този пример илюстрира един от недостатъците на многократното наследяване на клас – неефективността от поддържането на множество копия на наследени член-данни.

Ще покажем още недостатъци на многократното наследяване на класове, свързани с член-функциите.

```
class A
{ public:
    A(int a)
     \{ x = a; 
    int f() const;
    void print() const;
    int x;
};
int A::f() const
{ return x;
void A::print() const
{ cout << "A::x " << x << endl;
```

```
class B : public A
{ public:
    B(int a, int b) : A(a)
    \{ x = b; \}
    int f() const;
    void print() const;
    int x;
int B::f() const
{ return x;
void B::print() const
{ A::print();
 cout << "B::x " << x << endl;
```

```
class C : public A
{ public:
    C(int a, int c) : A(a)
     \{ x = c;
    int f() const;
     void print() const;
    int x;
int C::f() const
{ return x;
void C::print() const
{ A::print();
  cout << "C::x " << x << endl;
```

```
class D: public B, public C
{ public:
    D(int a, int b, int c, int d): B(a, b), C(c, d)
    void func() const;
    void print() const;
};
void D::print() const
{ B::print();
 C::print();
```

В резултат на дефиницията

D d(1, 2, 3, 4);

се получава нееднозначност: наследената двукратно член-данна x на класа A има две различни стойности 1 и 3. Този проблем частично може да се реши като конструкторът на класа D се дефинира по следния начин:

```
D(int a, int b, int c): B(a, b), C(a, c) {}
```

Друг проблем възниква при опит в член-функции на класа D да се използват двукратно наследените компоненти A::x, A::f() или A::print().

```
Пример. В резултат от компилирането на функцията void D::func() const { A::print(); } се получава грешката
```

... error C2385: 'D::A' is ambiguous

Причината е следната:

Аргументът на func е this, който е от тип const D\*.

Чрез него в тялото на func се активира член-функцията print на класа A. Указателят this сочи обект на класа D, който съдържа два обекта на базовия клас A. Кой от тях да се свърже с извиканата функция print?

Ако е необходим само достъп до "конфликтните" наследени компоненти на класа A (без да се променят стойностите), осъществяването му става чрез последователно прилагане на операцията за явно преобразуване на типове.

При атрибут за област *public*, обект на производен клас може да се преобразува в обект на основен клас с неявни преобразувания.

Поради двата клона в йерархията, обект от клас D не може да се преобразува директно в обект от клас A. За обекта d, дефиниран по-долу

са възможни следните последователни преобразувания:

(A)(B) d;

(A)(C) d;

```
Пример.
void D::func() const
{ cout << "Derived member x in a part A-B-D "
      <<((A)(B)*this).x<< endl
      << "Derived member x in a part A-C-D"
      <<((A)(C)*this).x<< endl
      << "Derived member-function f() in a part A-B-D "
      <<((A)(B)*this).f()<< endl
      << "Derived member-function f() in a part A-C-D "
      <<((A)(C)*this).f()<< endl
      << "Derived member-function f() in part C-D "
      <<((C)*this).f()<< endl
      << "Derived member-function f() in part B-D "
      << ((B)*this).f() << endl;
```

Още един недостатък на многократното наследяване.

Пример. Резултатът от изпълнението на фрагмента

D d(1, 2, 3, 4);

d.print();

e

A:: x 1

B:: x 2

A:: x 3

C:: x 4

A::print() се е изпълнила 2 пъти.

Преодоляването на голяма част от недостатъците на многократното наследяване на клас се осъществява чрез използване на т.н.

виртуални основни класове.

Чрез виртуалните основни класове се дава възможност да се "поделят" основни класове. Когато един клас е виртуален, се създава само едно негово копие. В нашия случай, ако класът A се определи като виртуален за класовете B и C, класът D ще съдържа само един "поделен" основен клас A.

Декларацията на основен клас като виртуален се осъществява като в декларацията на производния клас заедно с името и атрибута за област на основния клас се укаже и ключовата дума *virtual*.

```
Пример.
class A
{ public:
    A(int a)
     \{ x = a; \}
    int f() const;
    void print() const;
    int x;
int A::f() const
{ return x;
void A::print() const
{ cout << "A::x " << x << endl;
```

```
class B : virtual public A
{ public:
    B(int a, int b) : A(a)
     \{ x = b;
    int f() const;
    void print() const;
    int x;
int B::f() const
{ return x;
void B::print() const
{ A::print();
  cout << "B::x " << x << endl;
```

```
class C : virtual public A
{ public:
    C(int a, int c) : A(a)
     \{ x = c; \}
    int f() const;
    void print() const;
    int x;
int C::f() const
{ return x;
void C::print() const
{ A::print();
  cout << "C::x " << x << endl;
```

```
class D: public B, public C
{ public:
    D(int a, int b, int c, int d): A(a), B(a, b),
    void func() const;
    void print() const;
                            ЗАДЪЛЖИТЕЛНО
};
void D::print() const
{ B::print();
 C::print();
```

#### Особености на виртуалните класове

## 1) при дефинирането на конструкторите на наследените класове

Нека A е виртуален основен клас за класа B, класът B е основен за класа D, който пък е основен за класа E. Ако класът A има конструктор с параметри и няма подразбиращ се конструктор, конструкторът с параметри на A трябва да бъде извикан не само от конструктора на класа B, но и от конструкторите на класовете D и E.

#### Особености на виртуалните класове

Правило: Конструкторите с параметри на виртуални класове трябва да се извикват от конструкторите на всички класове, които са техни наследници, а не само от конструкторите на преките им наследници.

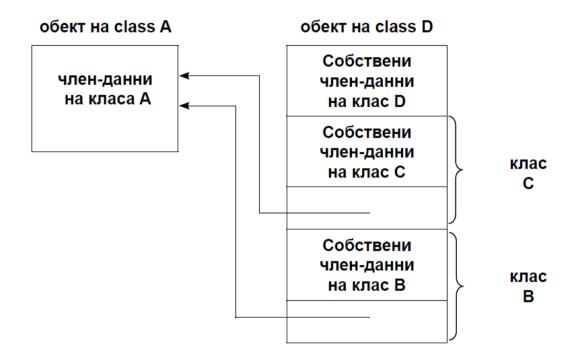
- 2) промяната на реда на инициализиране при изпълнение на конструкторите
- ✓ Инициализирането на виртуалните основни класове предхожда инициализирането на другите основни класове в декларацията на производния клас. Ако производен клас наследява невиртуален и виртуален клас, конструкторът на виртуалния клас се изпълнява преди конструктора на невиртуалния клас.
- ✓При наличие на няколко виртуални класа извикването на конструкторите става съгласно реда им в декларацията на производния клас.

3) Изпълнението на обръщението към конструктора на виртуалния основен клас е еднократно.

```
Пример. D d(1,2,3,4);
```

- A(1)
- B(1, 2) A(1) не се изпълнява
- C(3, 4) A(3) не се изпълнява

Как използването на виртуални основни класове преодолява недостатъците на многократното наследяване?



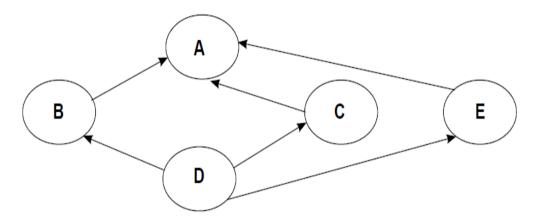
Примери. Допустими са

void D::func() const
{ cout << A::x << endl;
}

void D::func() const
{ A::print();
}</pre>

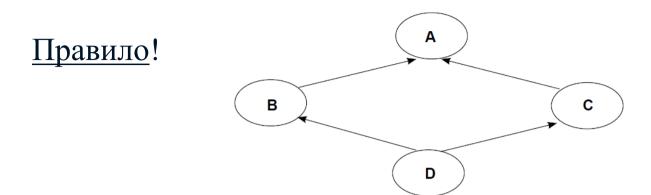
Характеристиките на виртуалните класове могат да се комбинират с тези на невиртуалните.

Например, в йерархията



класът A е виртуален за класовете B и C и не е виртуален за класа E. Има НЕЕДНОЗНАЧНОСТ!!!

Преодолява се с преобразувания.

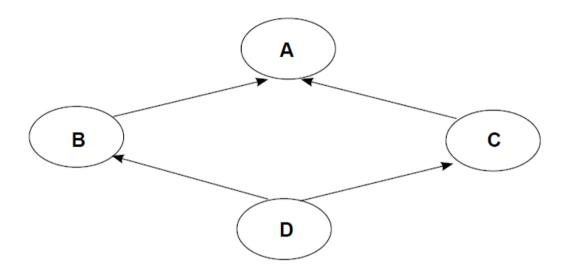


класът A е виртуален за класовете B и C, но атрибутът му за област е public за класа B и private за класа C. Правило:

ако в някоя декларация виртуалният клас е обявен като public се счита, че той е с атрибут public във всички други негови декларации като виртуален основен клас.

# Виртуални класове Задача.

Да се дефинира йерархията



като класовете A, B, C и D имат член-данна x от тип символен низ, която е реализирана в динамичната памет. За всеки от класовете да се дефинира каноничното представяне.

```
#include <iostream> // Има недостатък
#include <cstring>
#include <cassert>
using namespace std;
class A
{ public:
    A(char* = "");
    \sim A();
    A(const A&);
    A& operator=(const A &);
    void print() const
    { print_own();
 protected:
    void print_own() const;
  private:
    char* x;
```

```
A::A(char* s)
{ x = \text{new char}[\text{strlen}(s)+1];
  assert(x != NULL);
  strcpy(x, s);
A::\sim A()
{ cout << "\simA()\n";
  delete [] x;
A::A(const A\& p)
{ x = new char[strlen(p.x)+1];
  assert(x != NULL);
  strcpy(x, p.x);
```

```
A& A::operator=(const A& p)
{ if (this != &p)
  { delete [] x;
   x = new char[strlen(p.x)+1];
   assert(x != NULL);
   strcpy(x, p.x);
 return *this;
void A::print_own() const
{ cout << "A::x " << x << endl;
```

```
class B: virtual public A
{ public:
    B(char* = "", char* = "");
    ~B();
    B(const B&);
    B& operator=(const B&);
    void print() const
    { A::print_own();
      print_own();
 protected:
    void print_own() const;
 private:
    char* x;
```

```
B::B(char* a, char* b) : A(a)
{ x = \text{new char}[\text{strlen}(b)+1];
  assert(x != NULL);
  strcpy(x, b);
B::~B()
{ cout << "\simB()\n";
  delete [] x;
B::B(const B\& p):A(p)
{ x = \text{new char}[\text{strlen}(p.x)+1];
  assert(x != NULL);
  strcpy(x, p.x);
```

```
B& B::operator=(const B& p)
{ if (this != &p)
  { A::operator=(p);
   delete []x;
    x = new char[strlen(p.x)+1];
    assert(x != NULL);
    strcpy(x, p.x);
 return *this;
void B::print_own() const
{ cout << "B::x " << x << endl;
```

```
class C: virtual public A
{ public:
    C(char^* = "", char^* = "");
    ~C();
    C(const C&);
    C& operator=(const C&);
    void print() const
    { A::print_own();
      print_own();
 protected:
    void print_own() const;
 private:
    char* x;
```

```
C::C(char* a, char* b) : A(a)
{ x = new char[strlen(b)+1];
  assert(x != NULL);
  strcpy(x, b);
C::~C()
{ cout \ll "\simC()\n";
  delete [] x;
C::C(const C\& p) : A(p)
{ x = \text{new char}[\text{strlen}(p.x)+1];
  assert(x != NULL);
  strcpy(x, p.x);
```

```
C& C::operator=(const C& p)
{ if (this != &p)
  { A::operator=(p);
   delete ∏ x;
   x = new char[strlen(p.x)+1];
   assert(x != NULL);
   strcpy(x, p.x);
 return *this;
void C::print_own() const
{ cout << "C::x " << x << endl;
```

```
class D: public B, public C
{ public:
    D(char^* = "", char^* = "", char^* = "",
      char* = "");
    ~D();
    D(const D&);
    D& operator=(const D&);
    void print() const
    { A::print_own(); B::print_own(); C::print_own();
      print_own();
 protected:
    void print_own() const;
 private:
    char* x;
};
```

```
D::D(char* a, char* b, char* c, char* d) : A(a),
                                       B(a, b), C(a, c)
{ x = \text{new char}[\text{strlen}(d)+1];
  assert(x != NULL);
  strcpy(x, d);
D::\sim D()
\{ \text{ cout } << "\sim D() \setminus n"; 
  delete [] x;
D::D(const D& p) : A(p), B(p), C(p)
{ x = \text{new char}[\text{strlen}(p.x)+1];
  assert(x != NULL);
  strcpy(x, p.x);
```

```
D& D::operator=(const D& p)
{ if (this!=&p)
  { B::operator=(p);
   C::operator=(p);
    delete ∏ x;
    x = new char[strlen(p.x)+1];
    assert(x != NULL);
    strcpy(x, p.x);
 return *this;
void D::print_own() const
{ cout << "D::x " << x << endl;
```

```
int main()
{ D d("AAAA", "BBBB", "CCCC", "DDDD");
 d.print();
 D d1, d2;
 d2 = d1 = d;
                       В резултат три пъти се извежда
 d1.print();
                       A::x AAAA
 d2.print();
                       B::x BBBB
 return 0;
                       C::x CCCC
                       D::x DDDD
                       три пъти се извежда:
                       ~D()
                       ~C()
                       ~B()
                       \sim A()
```