

# Основи на модерния дизайн на клас.

Принципи на дизайна. 5 от SOLID принципите. Разделна компилация. default/delete на специални функции (C++ 11). Статични член данни.

д-р Тодор Цонков  
[todort@uni-sofia.bg](mailto:todort@uni-sofia.bg)

# Инварианти на клас в детайли

Какво НЕ е инвариант?

✗ Локални променливи

✗ Временни състояния по време  
на функция

✗ Условия, които важат само за  
конкретен метод

Инвариантите важат за целия  
живот на обекта и се проверяват  
след конструкторите – всеки обект  
трябва да започне в валидно  
състояние.

и преди и след публични методи –  
за да се гарантира, че обектът  
остава валиден.

**Пример за нарушен инвариант:**

```
class Buffer {  
public:  
    char* data;  
    std::size_t size;  
    Buffer(std::size_t s) {  
        size = s;  
        data = new char[s];  
    }  
    ~Buffer() {  
        delete[] data;  
    }  
};
```

Никъде не се проверява, че  
 $size > 0$ , дали `data` е валиден и  
дали паметта е валидна.

# Какво е интерфейс на клас?

Интерфейсът на един клас е:  
Всичко, което е публично  
достъпно отвън. Тоест: public  
методи, типове, константи,  
конструктори.

## Принципи:

1) Да се излага възможно най-  
малко -

Колкото повече public методи има:  
= толкова повече начини за  
неправилна употреба,  
зависимости, по-труден refactoring

2) Методите трябва да казват  
какво, не как.

void update(double x); Какво?

По-добре void deposit(Money x);

3) Малки и ясни методи:  
void process();  
или void validate();  
void calculateInterest();  
void generateStatement();

Интерфейсът трябва да  
показва:

Кой притежава обекта?  
Кой го унищожава?  
Може ли да е null?

# SOLID принципи - SRP

SOLID е набор от 5 принципа за обектно-ориентиран дизайн, целящи: по-лесна поддръжка, разширяемост, по-малко грешки, по-добра архитектура.

Принципи:

S – Single Responsibility

O – Open / Closed

L – Liskov Substitution

I – Interface Segregation

D – Dependency Inversion

Single Responsibility principle

Един клас → една отговорност

→ една причина за промяна

✗ Лош пример:

```
class Student {  
public:  
    void calculateGrade();  
    void saveToFile();  
};
```

✓ Добър:

```
class Student { void calculateGrade();  
};  
class StudentRepository { void  
    save(const Student&);  
};
```

# Разделна компилация

Какво е разделна компилация?

.h → декларации

.cpp → имплементация

Предимства:

по-бърза компилация

по-чист дизайн

независими модули

// В C++ 20 се въвеждат модулите

// за да решат проблеми - като

multiple includes in headers и други

```
//Student.h
#pragma once
class Student {
    std::string name;
public:
    Student(const std::string& n);
    std::string getName() const;
};

//Student.cpp
#include "Student.h"
Student::Student(const std::string& n) : name(n) {}

std::string Student::getName() const {
    return name;
}
```

# Разделна компиляция добри практики

```
// Student.h
class Student {
public:
    void print() const;
};

// Student.cpp
void Student::print() { //  липсва
const
}

✓ .h = интерфейс
✓ .cpp = имплементация
✓ Минимални include-и
```

- ✓ Forward declarations
- ✓ Никакви .cpp includes
- ✓ Никакъв using namespace в header

```
// A.h
#include "B.h"
class B; // forward declaration
class A {
    B b;
};

// B.h
#include "A.h"
class B {
    A a;
};
```

# Какво са модулите в езика C++?

Модулите са нов механизъм за организация на кода, въведен в C++20. Целта им е да заместят класическите header файлове и #include директивите.

Основни предимства на модулите:

- 1)По-бързо компилиране (намаляват повторното обработване на хедъри).
- 2)Ясна изолация на интерфейси и имплементации.
- 3)Намаляване на проблеми с multiple inclusion (#pragma once или

```
export module MathLib; //име
export class Calculator {
public:
    Calculator() = default;
    // Методи
    int add(int a, int b) const;
    int multiply(int a, int b) const;
};

module MathLib; //
имплементационна единица на
модула
```

# Модули - продължение

```
module MathLib; //
```

имплементационна единица на  
модула

```
int Calculator::add(int a, int b) const {  
    return a + b;  
}
```

```
int Calculator::multiply(int a, int b)  
const {  
    return a * b;  
}
```

```
import MathLib; // import  
замества //#include
```

```
#include <iostream>  
int main() {  
    Calculator calc;  
    std::cout << "3 + 4 = " << calc.add(3,  
4) << "\n";  
    std::cout << "3 * 4 = " <<  
    calc.multiply(3, 4) << "\n";  
}
```

# Какво е препроцесор?

Работи преди компилация

Основни директиви:

#include

#define

#ifdef / #ifndef

Условна компилация:

#ifdef DEBUG

std::cout << "Debug mode\n";

#endif

// полезна за дебъгване

```
#ifndef STUDENT_H  
#define STUDENT_H  
// код  
#endif  
};
```

```
#define PI 3.14      //лоша  
практика  
constexpr double PI = 3.14; // добра  
практика - ще го разгледаме по-  
късно в лекцията
```

Макросите се считат за лоша практика, защото нямат типова проверка, енкапсулация, не могат да се дебъгват

# Разделна компиляция

Една C++ програма може да бъде разделена на множество изходни файлове (.cpp), които се компилират независимо един от друг — това се нарича разделна компиляция.

Преди същинската компиляция всеки изходен файл се обработва от препроцесора, който изпълнява всички директиви, започващи със символа #.

Например, при всяка среща на директивата `#include` препроцесорът я заменя със съдържанието на съответния хедър файл, който обикновено съдържа декларации.

В резултат на компиляцията на всеки .cpp файл се получава отделен обектен файл (с разширение .obj), съдържащ машинен код.

# Разделна компиляция

Изпълнимият файл на програмата (с разширение .exe под Windows) се създава на следващ етап — свързване (linking) — при което линкерът обединява всички обектни файлове.

Линкерът свързва всички референции към имена (променливи, функции, класове и др.) от даден обектен файл със съответните им дефиниции, които могат да се намират в други обектни файлове.

Възможно е дадена дефиниция да липсва във всички обектни файлове. В такъв случай линкерът я търси в стандартната C++ библиотека, стандартната С библиотека, както и във всички допълнително указанi от програмиста библиотеки. Ако дефиницията не бъде открита никъде, линкерът генерира грешка.

# Какво е CMake?

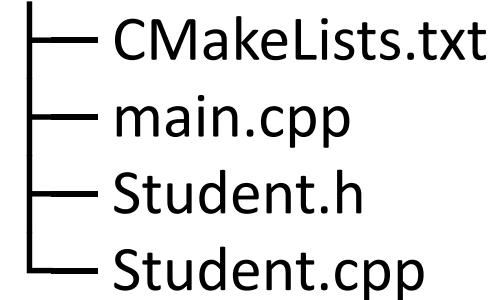
CMake е инструмент, който генерира build файлове.  
(Makefile, Visual Studio, Ninja и др.) от билд конфигурация.

**?** Защо не компилираме директно с g++ или clang?

- 1) проектът има много .cpp файлове
  - 2) различни платформи (Linux / Windows / macOS)
  - 3) различни компилатори
- CMake е “Правилният” начин да билднете проект.

- Описваме проекта веднъж (CMakeLists.txt)
- CMake генерира подходящ build
- компилаторът върши останалото

Примерна структура:  
project/



# Сравнение между CMake/Maven/MSBuild

CMake – генератор на build системи за C/C++/Objective-C, ръчно управление на зависимости чрез `find_package` или `FetchContent`, конфигурация чрез скриптове `CMakeLists.txt`, отлична cross-platform поддръжка, интеграция с IDE като Visual Studio, Xcode, Make/Ninja.

Maven – build и project management за Java/JVM, автоматично управление на зависимости чрез

Maven Central, декларативна конфигурация чрез `pom.xml`, кросплатформен (JVM), интеграция с IntelliJ, Eclipse, NetBeans.

MSBuild – native build system за C#/C++.NET, управление на зависимости чрез NuGet, декларативни XML проекти (`.csproj`), основно Windows (с .NET Core – cross-platform), интеграция с Visual Studio и VS Code.

# Какво е ключова дума =delete?

=delete е добра идея винаги, когато трябва изрично да забраним определена операция, защото тя няма смисъл, е опасна или нарушава дизайна на класа.

**Пример:**

Класът не трябва да се копира (owning ресурс) - най-честият и правилен случай или притежава уникален ресурс: файл, сокет, mutex, GPU ресурс и т.н.

Копиране би довело до double free / undefined behavior.

```
#include <cstdio>

class File {
    std::FILE* handle;

public:
    explicit File(const char* name)
        : handle(std::fopen(name, "r")) {}

    ~File() {
        if (handle)
            std::fclose(handle);
    }

    // ✗ Prevent copying
    File(const File&) = delete;
    File& operator=(const File&) = delete;
};
```

# Още примери за =delete?

```
class Student {  
public:  
    Student(int id);  
    Student(double) = delete; //  
забраняваме неясни конверсии  
};
```

## Пример за функции:

```
void log(int) = delete;  
void log(double) = delete;
```

```
void log(const std::string& msg) {  
    std::cout << msg;  
}
```

Когато искаме класът да няма смисъл без дефолтни данни:

```
class Student {  
    std::string name_;  
public:  
    Student() = delete;  
    explicit Student(std::string name) :  
        name_(name) {}  
};
```

```
Student s; // ✗ compile error  
Student s("Ivan"); // ✓ valid
```

По-този начин налагаме задължително условието (инвариантна) на класа, че Студент трябва да има име.

# Ключова дума =default

```
struct A {  
    A() = default;  
}; //По този начин се генерира  
стандартна имплементация на  
функцията.  
  
default могат да бъдат всички  
специални функции на клас, които  
ще разгледаме по-нататък.  
  
Пише се default, когато няма  
специална логика.  
  
Също така се осигурява контрол  
върху достъпа по експлицитен  
начин.
```

```
class Student {  
    std::string name_;  
public:  
    Student() = default;  
    Student(const Student&) = default;      //  
    копиране  
};
```

Когато създадем конструктор с параметри  
НЕ се генерира дефолтния конструктор.

Ползва се за  
Яснота в дизайна, модерна C++ практика,  
възстановяване на автоматично генерирана  
функция или да се възстанови автоматично  
генерирана функция.

# Статични член данни

Член-променлива, споделена между всички инстанции на класа.

Декларира се в клас; дефинира се (и, при нужда, инициализира) извън него – с изключение на `inline static` (C++17+).

Статичните член-данни имат живот, различен от обектите: инициализират се преди `main()` или при първия използван translation unit (implementation-defined ordering).

```
#include <iostream>
class Math {
public:
    static int add(int a, int b) {
        return a + b;
    }
    static int count;
};

int Math::count = 0; // дефиниция извън класа

int main() {
    int result = Math::add(3, 4); // извикване без обект
    std::cout << result << std::endl;
}
```

# Проблеми при статичните член данни

Редът на инициализация на статични обекти в различни translation units е неопределен.

Това води до бъгове, когато един статичен обект използва друг статичен обект от друг .cpp файл.

```
extern int valueB;  
int valueA = valueB + 1; // може да е  
неинициализирана  
// B.cpp  
int valueB = 42;
```

```
int& safeValue() {  
    static int value = 42; // lazy + thread-safe  
    return value;  
}  
//Scott Meyers - пример за Singleton
```

## Практически съвети

Избягвайте глобални и статични обекти със сложна логика.

Предпочитайте constexpr, inline static или function-local static.

Ако редът има значение — контролирайте го чрез функции.

# Ключова дума `constexpr` в езика C++

`constexpr` е ключова дума в C++, която казва, че нещо може да се изчисли по време на компиляция, а не чак при изпълнение.

Когато я приложим към клас, това означава, че можем да създаваме обекти на класа, които са константи по време на компиляция.

За да може класът да бъде `constexpr`, конструкторите му трябва да са `constexpr`, а всички член-функции, които искаме да използваме по време на компиляция, също трябва да са `constexpr`.

Конструкторът и функциите не трябва да правят runtime операции, като: динамично разпределяне на памет (`new`) като в C++ 20 това вече е позволено.

# Пример за constexpr в езика C++

```
class Point {  
    double x_;  
    double y_;  
public:  
    // constexpr конструктор  
    constexpr Point(double x, double y)  
        : x_(x), y_(y) {}  
    // constexpr getter-и  
    constexpr double x() const { return x_; }  
    constexpr double y() const { return y_; }  
}
```

```
// constexpr метод за транслация  
constexpr Point translate(double dx,  
    double dy) const {  
    return Point(x_ + dx, y_ + dy);  
}  
constexpr Point p1(2.0, 3.0);  
constexpr Point p2 = p1.translate(1.0,  
    -1.0);
```

**consteval (C++20)** функция е функция, която задължително се изчислява по време на компилация, а по време на runtime, компилаторът ще даде грешка.

```
#pragma once
#include <string>
#include <vector>
#include <iostream>

class Student {
public:
    static constexpr double maxGPA = 4.0;

    // Конструктор с параметри
    Student(const std::string& name, int age)
        : name_(name), age_(age)
    {
        ++studentCount_;
    }

    Student() = delete;
    ~Student() = default;

    // Getter-и
    const std::string& getName() const { return name_; }
    int getAge() const { return age_; }

    // Setter-и
    void setAge(int age) { age_ = age; }
    static int getStudentCount() { return studentCount_; }

private:
    std::string name_;
    int age_;
    static int studentCount_;
};
```

# Въпроси?

## Благодаря за вниманието!

Допълнителни материали: [learncpp.com](https://learncpp.com) глава 21 + chapter F