Статичні методи, перевантаження операторів та методів

Мета

Навчитись доречно використовувати статичні методи, а також використовувати перевантаження методів та операторів.

1. Індивідуальне завдання

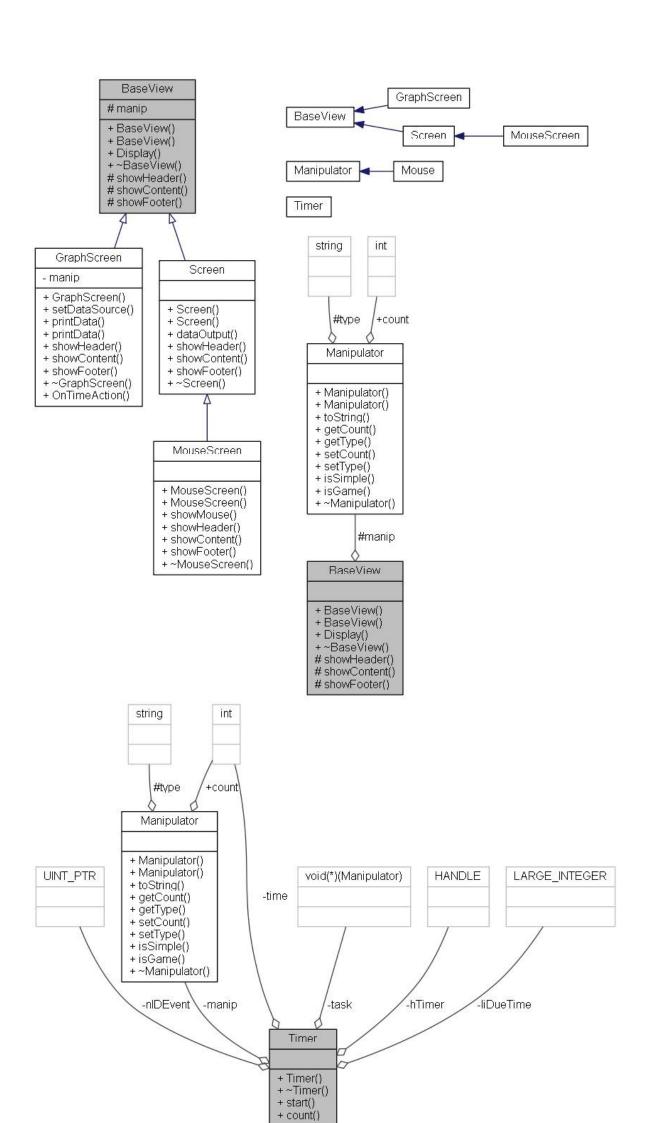
Необхідно визначити у класі GraphScreen статичний метод OnTimerAction(). Цей метод відображатиме на екрані заданий нащадок Manipulator. Обрати для Win32-таймера власний інтервал повторних викликів. Встановити реалізований метод GraphScreen::OnTimerAction() на виклик у таймері.

Таймер повинен спрацювати лише 4 рази. Метод повинен виводити на екран дані про поточний асоційований об'єкт даних.

2. Розробка програми

2.1 Засоби ООП

- В ході розробки програми були використані так засоби ООП:
- Абсракція кожен об'єкт описує свою сутність, яка визначається його полями.
- Спадкування механізм утворення нових класів на основі використання вже існуючих
- Інкапсуляція поля об'єктів закриті для користувача, натомість ми даємо доступ до даних за допомогою геттерів та сеттерів, так користувач має можливість отримати готові дані, а не обробляти їх, для подпльшого вікористання.
- Поліморфізм властивість, яка дозволяє одне і те саме ім'я використовувати для вирішення декількох технічно різних задач, тобто основною метою поліморфізму є використання одного імені для задання загальних класу дій.
- 2.2 Іерархія та структура класів На рис 2.1 дивись іерархію класів.



Опис програми На рис. 2.2 дивись структуру проекту.

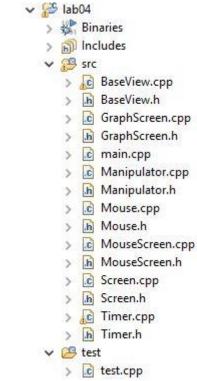


Рисунок 2.2 - Структура проекту

На рис. 2.3 дивись призначення класів.

Класи, структури, об'єднання та інтерфейси з коротким описом.

BaseView	Базовий клас для Manipulator & Mouse
Graph Screen	Клас для відображення псевдографіки
Manipulator	Клас опису маніпулятору
Mouse	Клас опису мишки
MouseScreen	Клас для відображення данних мишки
Screen	Класс для відображення даних
C Timer	Клас таймер

Рисунок 2.3 - Призначення класів

Класс Timer описує Win32 timer. Метод GraphScreen::OnTimerAction() відображає 4 рази інформацію про Manipulator.

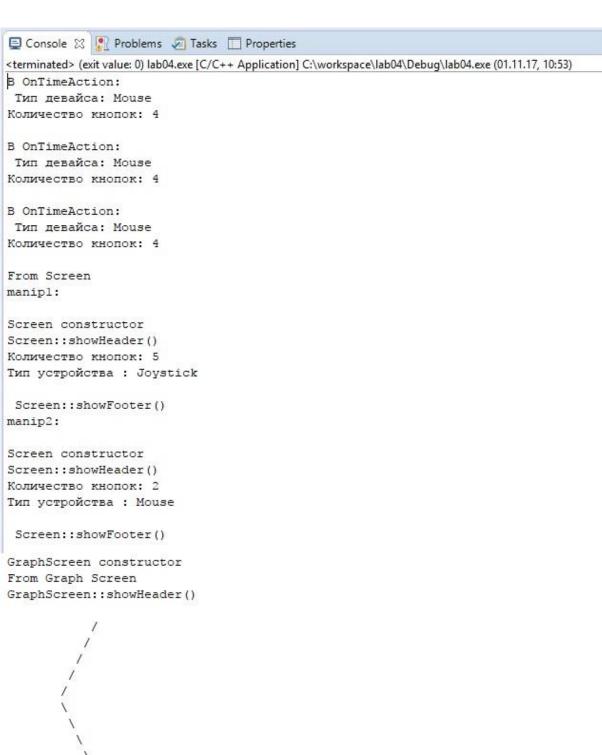
2.4 Важливі фрагменті програми

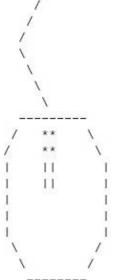
У программі слід зауважити увагу на таких моментах:

Клас `Timer.cpp`:

```
pTimer::Timer(void (*task) (Manipulator), Manipulator manip) :
```

```
task(task), manip(manip) {
     this->time = 3;
     this->liDueTime.QuadPart = -10000000LL;
     this->hTimer = NULL;
}
void Timer::start() {
     hTimer = CreateWaitableTimer(NULL, TRUE, "Time");
           if(hTimer == NULL) {
                 printf("Create timer is faled (%d)\n", GetLastError());
           }
           for (int i = 0; i < Timer::time; i++) {
                 count();
           }
}
void Timer::count(){
     if(!SetWaitableTimer(hTimer, &liDueTime, 0, NULL, NULL, 0)){
           printf("SetTimer failed (%d)\n", GetLastError());
      }
     if (WaitForSingleObject(hTimer, INFINITE) != WAIT OBJECT 0)
                 printf("WaitForSingleObject failed (%d)\n",
GetLastError());
           else
                 task(manip);
}
      OnTimerAction():
void GraphScreen::OnTimeAction(Manipulator manip) {
     cout << "B OnTimeAction:";</pre>
     cout << "\n Тип девайса: " << manip.getType() << endl;
     cout << "Количество кнопок: " << manip.getCount() << endl;
     cout << "" << endl;</pre>
}
3. Результати роботи
Результати роботи показано на рис.3.1
```





Тип девайса: Joystick Количество кнопок: 5

GraphScreen::showFooter()

Screen constructor

Рисунок 3.1 - Результати роботи

Висновки

Отримав основні навики перевантаження операторів, методів та ознайомився зі статичними методами