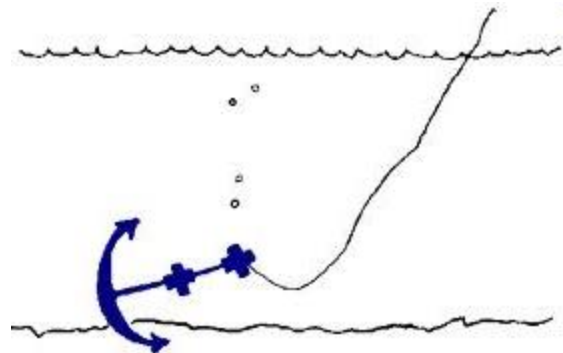


Карпов В.Э.

# Объектно-ориентированное программирование

C++. Лекция 6



# ОБЪЕКТЫ

*Структура в С++ является объектом, объединяя в описании данные и процедуры, реализуя механизм наследования и т.п.*

## **ИНКАПСУЛЯЦИЯ – НАСЛЕДОВАНИЕ – ПОЛИМОРФИЗМ**

**Инкапсуляция.** Возможность определения методов в теле структуры.

```
struct A
{   int x, y;
    void f(void);
};
void A::f(void)
{ printf(“%d %d”,x,y); }

void f(void)
{ printf(“I am ‘f’”); }

void main(void)
{
  A a;
  a.x = 1;
  a.y = 10;
  a.f();
}
```

### **Вопрос о размере объекта**

`sizeof(A) = ?`

Может,

$\text{sizeof}(A) = \text{sizeof}(x) + \text{sizeof}(y) + \text{sizeof}(f) =$   
 $\text{sizeof}(\text{int}) + \text{sizeof}(\text{int}) + \text{sizeof}(\text{void}^*) =$   
 $4 + 4 + 4?$

На самом деле:

$\text{sizeof}(A) = \text{sizeof}(x) + \text{sizeof}(y) = 4 + 4 = 8$

**«Поле» f не хранится в объекте**

Обращение `a.f()` – это лишь вызов функции.

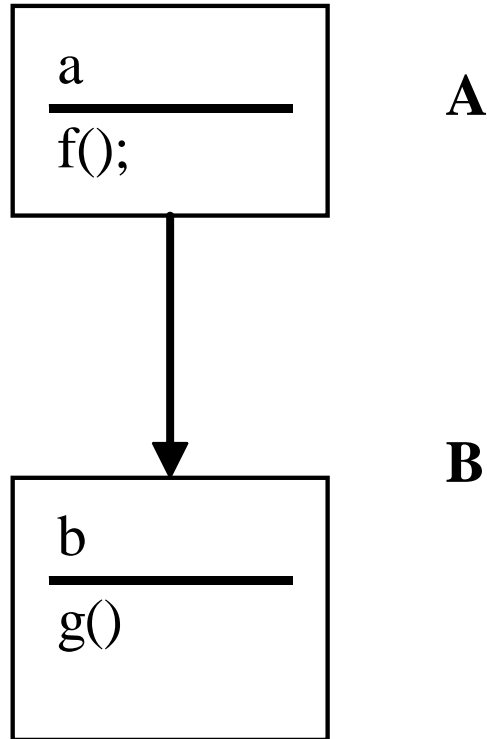
# Наследование

```
struct A
{
  int a;
  void f(void);
};
struct B:A
{
  int b;
  void g(void);
};

void A::f(void)
{ printf("a=%d",a); }

void B::g(void)
{
  f();
  printf("a=%d, b=%b", a, b);
}

void main(void)
{
  B x;
  x.f();
}
```



# Методы, как функции-подстановки

```
struct A
{
    int a;
    void g(void);
    void f(void) { printf("a=%d",a); }
};
void A::g(void) { ... }
```

Правила определения inline-функции – те же

# Обращение к суперклассу

В C++ нет псевдопеременной *super*, как в Сmolтоке. Вместо этого пользуются явным указанием имени родительского класса.

```
struct A
{
    int a;
    void f(void) { printf("a=%d",a); }
};
struct B:A
{
    int a;
    int b;
    void g(void)
    {
        f();
        A::f();
        printf("A::a=%d, a=%d, b=%b", A::a, a, b);
    }
}
```

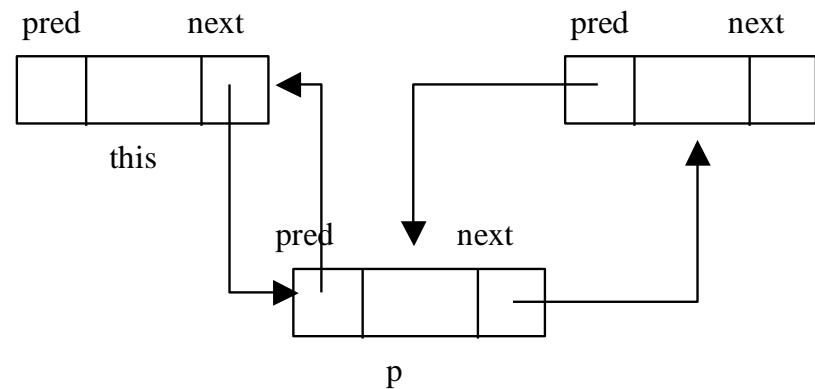
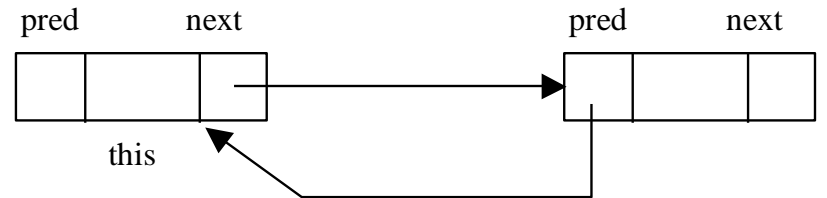
# Указатель на объект-адресат. Переменная *this*

Аналогом псевдопеременной *self* является указатель на объект-адресат – псевдопеременная *this*.

```
struct Tlink  
{  
    Tlink *pred; // предыдущий элемент  
    Tlink *next; // следующий элемент  
    void insert(Tlink*);  
}
```

```
void Tlink::insert(Tlink *p)  
{  
    p->next = next;  
    p->pred = this;  
    next->pred = p;  
    next = p;  
}
```

```
.....  
Tlink *lh, *a, *b;  
lh->insert(a);  
lh->insert(b);
```



# КЛАССЫ

## public и private – части

- При использовании декларации *struct* мы получаем объект, к переменным и методам которого имеется свободное обращение. Ограничить доступ к переменным и методам объекта можно введением специальных меток *public* и *private*.

```
struct C
{
  private:
    int x, y;
  public:
    void init(int, int);
};
...
C c;
c.init(10, 10);
c.x = 1; // Сообщение об ошибке
a = c.y; // Сообщение об ошибке
```

# Декларация *class*

- *struct* и *class* отличаются друг от друга исключительно действующими соглашениями по умолчанию.
- По умолчанию считается, что при определении типа *struct* мы получаем объект, у которого все составляющие **публичны** (определены как *public*).
- Декларация *class* подразумевает, что все составляющие определены по умолчанию как **приватные** (*private*).



# Struct и class

<pre> struct A {   int a; };  struct B: A {   int b; };  void main(void) {   B x;   x.b = 1;   x.a = 1;   x.A::a = 1; } </pre>	<pre> class A {   int a; };  class B: A {   int b; };  void main(void) {   B x; <del>x.b = 1;</del> <del>x.a = 1;</del>   x.A::a = 1; } </pre>	<pre> class A { <b>public:</b>   int a; };  class B: <b>public</b> A { <b>public:</b>   int b; };  void main(void) {   B x;   x.b = 1;   x.a = 1;   x.A::a = 1; } </pre>
<p>При объявлении <i>struct</i> все по умолчанию является публичным</p>	<p>При объявлении <i>class</i> все по умолчанию является защищенным. Доступ полностью запрещен.</p>	<p>Эквивалент определения через <i>struct</i></p>

# Инициализация. Конструкторы

```
class S
{ private:      int x, y;
  public:
    void sput(char *s) { puts(s); }
    S(int newx, int newy)
      { x = newx; y = newy; }
    S(void) { }
};
```

Варианты вызова конструктора:

*S* x;

*S* x(1,2);

*S* \*ptr;

ptr = new *S*;

ptr = new *S*(1,2);

## Продолжение примера

```
class V  
{ private: int val[2];  
public:  
    V(int a = 0) { cout << "\nV-constructor:" << a << "\n";  
                val[0] = val[1] = a; };  
};  
  
.....  
V x = 10; // вызов конструктора с параметрами.  
        // Аналогично V x(10)  
x = 9;   // вызов конструктора с параметром a=9
```

# Деструкторы

- Деструктор – это некоторая специальная функция (метод).
- Деструктор выполняется **автоматически** при выходе из области действия объекта.
- Обозначается как имя класса с добавленным символом '~' в начале имени.
- Деструктор не должен иметь аргументов.

```
struct Sampl
{
    int x, y;
    void say() {printf("[%d %d]",x,y);}
    Sampl(int newx, int newy) { x = newx; y = newy; }
    Sampl(void) { }
    ~Sampl(void) { x = 0; y = 0; }
};

void main(void)
{
    Sampl s(10,8);
    Sampl a;
    Sampl b = s;
    Sampl *p;
    s.say();
    a.say(); // будет выведено то же самое
    b.say();
    p = new Sampl(123,456);
    p->say();
    delete p; //Здесь будет выполнен деструктор
} // И здесь тоже будет выполнен деструктор
```

# Деструкторы

Деструктор выполняется

- при вызове *delete*
- при выходе за пределы области действия переменной.

```
void f()
```

```
{ Sampl *p, z;
```

```
  p = new Sampl();
```

```
  ...
```

```
  delete p;
```

```
} //Здесь будет выполнен деструктор для объекта z
```

# Примеры

```
class C
{ private:
    float re,im;
public:
    C(float r, float i) {re = r; im = i;}
    C(float a) {re = im = a;}
    C() {re = im = 0;}
    ~C() {}
};

void main(void)
{ C c;
  C c1(10,20);
  C c2 = 2.1;
  C c3[2] = {1.0,2.0};
  C *c5[2] = {new C(1), new C(9,10)};
}
```

# Массивы объектов

- Для их инициализации необходим конструктор без аргументов ().  
*C \*clist = new C[10];*  
*// Объявление массива из*  
*// 10 элементов*
- При удалении требуется указать размерность уничтожаемого массива.  
*delete [10] clist;*
- Если использовать просто *delete clist,*  
то функция-деструктор будет вызвана только для первого элемента.

```
class TA1
{ int a, b; };
class TA2
{
  int a, b;
public:
  TA2(_a) {a=_a;}
  TA2() {a=b=0;}
};
class TA3
{
  int a, b;
public:
  TA3(_a) {a=_a;}
};
void main(void)
{
  TA1 *n1 = new TA1[10];
  TA2 *n2 = new TA2[10];
  TA3 *n3 = new TA3[10]; // Здесь компилятор выдаст ошибку
}
```

# Последовательный вызов конструкторов

```
class A { A(int);... };  
class B:A { B(int);... };  
class C:B { C(int, int);... };
```

```
C::C(int a, int b): A(a), B(b) { ...};
```

- Запись

```
B::B(int n):(n)
```

эквивалентна

```
B::B(int n):A(n)
```

Но лучше этим не злоупотреблять (хуже читается).



# Обсуждение предыдущего

```
#include <iostream>
using namespace std;
class A
{
public:
    A(int n) { cout << "A: " << n << "\n"; }
};
class B:A
{
public:
    B(int n) { cout << "B: " << n << "\n"; }
};
class C:B
{
public:
    C(int a, int b): A(a+1), B(b+1) { cout << "C: a="
<< a << " b=" << b << "\n"; };
};
main(void)
{
    C c(1,2);
}
```

```
1.cpp: In constructor 'B::B(int)':
1.cpp:16:12: error: no matching function for call to
'A::A()'
    B(int n) { cout << "B: " << n << "\n"; }
                ^
1.cpp:16:12: note: candidates are:
1.cpp:10:3: note: A::A(int)
    A(int n) { cout << "A: " << n << "\n"; }
        ^
1.cpp:10:3: note: candidate expects 1 argument, 0
provided
1.cpp:7:7: note: A::A(const A&)
    class A
        ^
1.cpp:7:7: note: candidate expects 1 argument, 0
provided
1.cpp: In constructor 'C::C(int, int)':
1.cpp:8:1: error: 'class A A::A' is inaccessible
    {
        ^
1.cpp:23:20: error: within this context
    C(int a, int b): A(a+1), B(b+1) { cout << "C: a=" << a
<< " b=" << b << "\n"; };
                ^
1.cpp:23:20: error: type 'A' is not a direct base of 'C'
```

# Обсуждение предыдущего - 2

```
class A
{
public:
  A(int n) { cout << "A: " << n << "\n"; }
  A() { cout << "A: noarg constructor ()\n"; }
};

class B:A
{
public:
  B(int n) { cout << "B: " << n << "\n"; }
};

class C:B
{
public:
  C(int a, int b): A(a+1), B(b+1) { cout << "C: a="
<< a << " b=" << b << "\n"; };
};

main(void)
{
  C c(1,2);
}
```

```
1.cpp: In constructor 'C::C(int, int)':
1.cpp:61:1: error: 'class A A::A' is inaccessible
  {
  ^
1.cpp:77:20: error: within this context
   C(int a, int b): A(a+1), B(b+1) { cout << "C: a=" << a
<< " b=" << b << "\n"; };
                   ^
1.cpp:77:20: error: type 'A' is not a direct base of 'C'
```

# Обсуждение предыдущего - 3

```
class A
{
public:
  A(int n) { cout << "A: " << n << "\n"; }
  A() { cout << "A: noarg constructor ()\n"; }
};
class B:A
{
public:
  B(int n) { cout << "B: " << n << "\n"; }
};
class C: A, B
{
public:
  C(int a, int b): A(a+1), B(b+1) { cout << "C: a="
<< a << " b=" << b << "\n"; };
};

main(void)
{
  C c(1,2);
}
```

```
1.cpp:114:7: warning: direct base 'A'
inaccessible in 'C' due to ambiguity [enabled by
default]
```

```
class C:A,B
      ^
```

## OUTPUT:

**A: 2**

**A: noarg constructor ()**

**B: 3**

**C: a=1 b=2**

# Обсуждение предыдущего - 4

```
class A
{
public:
  A(int n) { cout << "A: " << n << "\n"; }
  A() { cout << "A: noarg constructor ()\n"; }
};
class B: virtual A
{
public:
  B(int n) { cout << "B: " << n << "\n"; }
};
class C: virtual A, B
{
public:
  C(int a, int b): A(a+1), B(b+1) { cout << "C: a=" << a <<
" b=" << b << "\n"; };
};
main(void)
{
  C c(1,2);
}
```

**OUTPUT:**

**A: 2**

**B: 3**

**C: a=1 b=2**

# Статические переменные

- Основное назначение - уменьшить необходимость в **глобальных** переменных. Статический член не связан с отдельным экземпляром (и не копируется в каждом объекте). Он существует вне зависимости от того, существуют ли объекты этого класса
- Обратиться к нему можно явно:  
**имя\_класса::статич\_член = значение**).
- Это чем-то напоминает *переменные класса* языка Смолток.

```
class Sampl
{
public:
    static int common;
    static const int C;
    void say() { printf("\ncommon
        %d",common); }
    Sampl(void) {}
};
// инициализация в ГЛОБАЛЬНОЙ
// области
int Sampl::common = 10;
const int Sampl::C = 20;

void main(void)
{
    Sampl a,b;
    a.say();
    Sampl::common = -1;
    b.say();
}
```

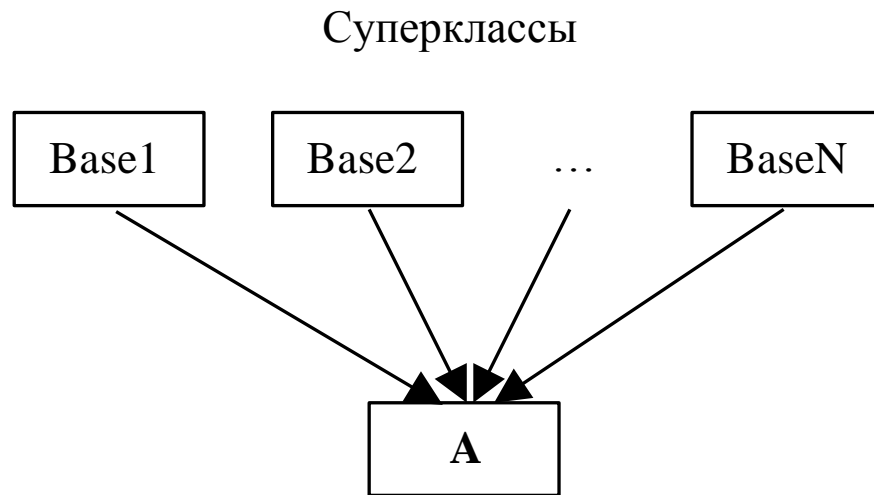
# Постоянные члены класса

```
class C  
{  
  public:  
    const double rp;  
    const double ip;  
    C(double a, double b): rp(a), ip(b) {...}  
}
```

Иного способа проинициализировать константу нет. Поэтому приходится пользоваться записью, похожей на вызов последовательности конструкторов.

# Наследование

- Наследование в языке C++ *множественное*. Это означает, что класс может иметь более чем одного предка (в отличие от языков Smalltalk и ObjectPascal).
- В C++ суперкласс обычно называется базовым классом. Объявление суперкласса выглядит так:  
*class A:[public | private] Base1, [public | private] Base2..*



# Наследование

*class A: public B*

*{ .... }*

*class A: private B* или *class A: protected B*

*{ .... }*

По умолчанию наследуемый класс имеет тип ***private***.

Т.е. объявление

*class A: B*

эквивалентно

*class A: private B*



# Защищенные (protected) члены класса

- Защищенные (*protected*) члены класса - то же, что и `private`-члены. Разница лишь в том, что *к ним возможен доступ из производных классов*.
- Внешне же `private`-члены являются недоступными.

## Пример 1

```
class A
{
    public:    void pub() {puts("tA.pub()");}
    private: void priv() {puts("tA.priv()");}
    protected: void prot() {puts("tA.prot()");}
};
class B:public A
{
    public:    void pub() { puts("B.pub()"); A::pub(); A::prot(); }
    private:  void priv() { puts("B.priv()"); }
    protected: void prot() { puts("B.prot()"); }
};

...
A a;
B b;
a.pub();
a.priv(); // ошибка: этот метод недоступен
a.prot(); // ошибка: этот метод недоступен
b.pub();
b.A::pub(); // Если объявить B:A (вместо B:public A), то этот метод станет недоступным
...
```

## Пример 2

```
class A
{ public:
    void fpub() { printf("A.fpub()\n"); }
  protected:
    void fprot() { printf("A.fprot()\n"); }
  private:
    void fpriv() { printf("A.fpriv()\n"); }
};

class B:public A
{ public:
    void fpub()
    { printf("B.fpub()\n"); A::fprot(); }
  protected:
    void fprot() { printf("B.fprot()\n"); }
  private:
    void fpriv() { printf("B.fpriv()\n"); }
};
```

```
class C:B //По умолчанию - C:private B
{
  public:
    void fpub() {
        printf("C.fpub()\n");
        A::fpub();
        A::fprot(); //если объявить класс
                    // class B:A, то этот вызов будет
                    // недоступным
    }
  protected: void fprot() {printf("C.fprot()\n");}
  private: void fpriv() {printf("C.fpriv()\n");}
};
```

```
B b;
C c;
b.fprot(); // Ошибка - нет доступа
b.fpriv(); // Ошибка - нет доступа
b.fpub();
b.A::fpub(); // Если объявить B:A, то этот вызов будет недоступным
c.fpub();
c.A::fpub(); // Ошибка - нет доступа. Надо было бы объявить так: C:public B
```