

ОБЪЕКТНО- ОРИЕНТИРОВАННОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ



Лекция № I / II
16.04.2018 г.

ПРИНЦИП ОТДЕЛЕНИЯ ИНТЕРФЕЙСА

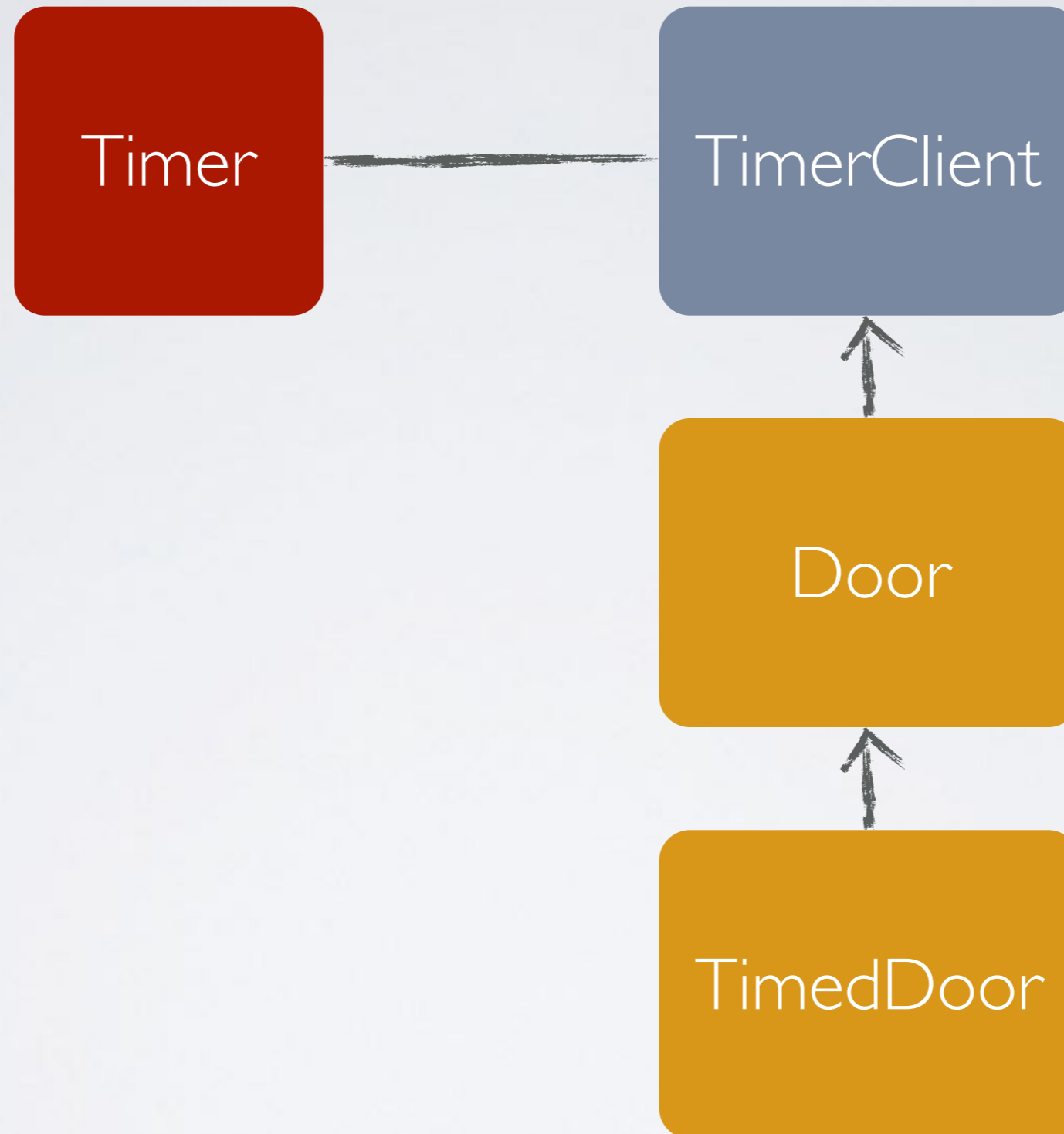
- **Interface Segregation Principle (ISP).**
- *Клиенты не должны попадать в зависимость от методов, которыми они не пользуются.*

```
class Door {
public:
    virtual void lock() = 0;
    virtual void unlock() = 0;
    virtual bool isOpen() = 0;
};
```

Как сделать класс **TimedDoor**
с сигналом о незакрытии?

```
class Timer {
public:
    void register(int timeout, TimerClient *client);
};

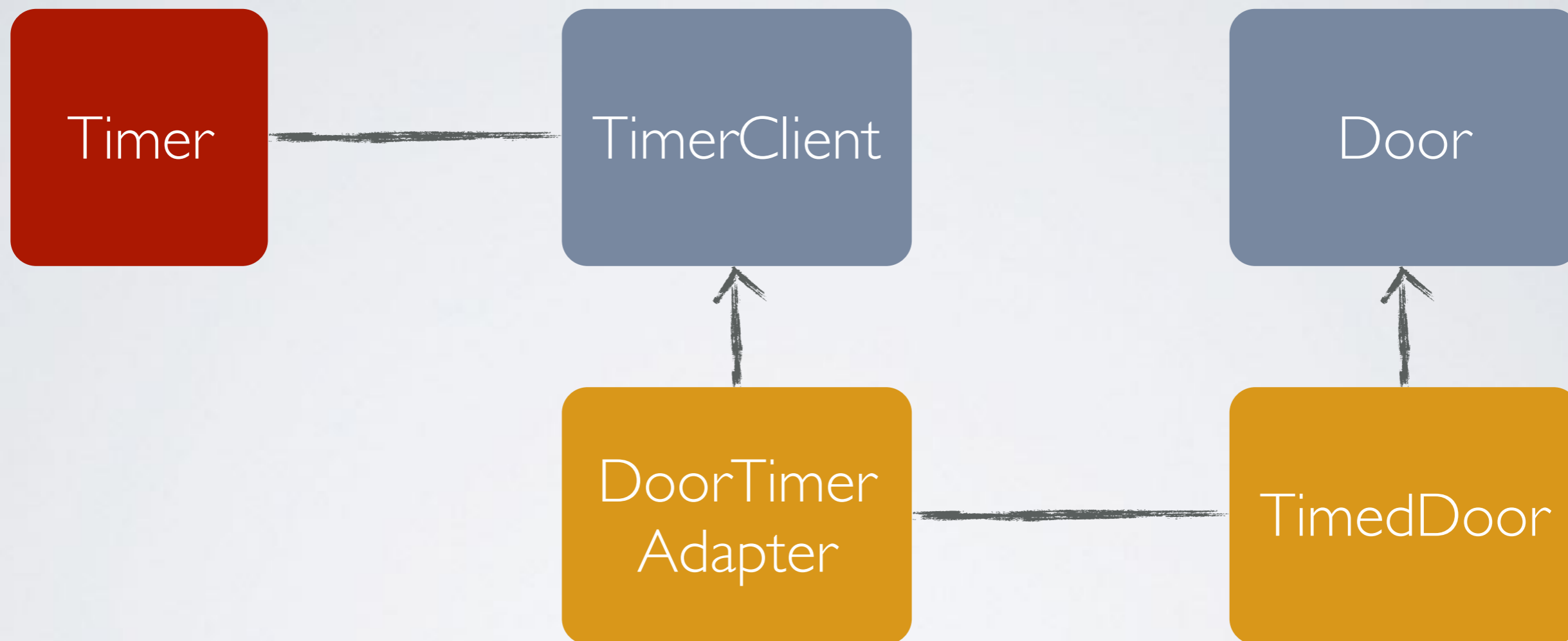
class TimerClient {
public:
    virtual void timeout() = 0;
};
```



Вариант решения: наследуем Door от TimerClient

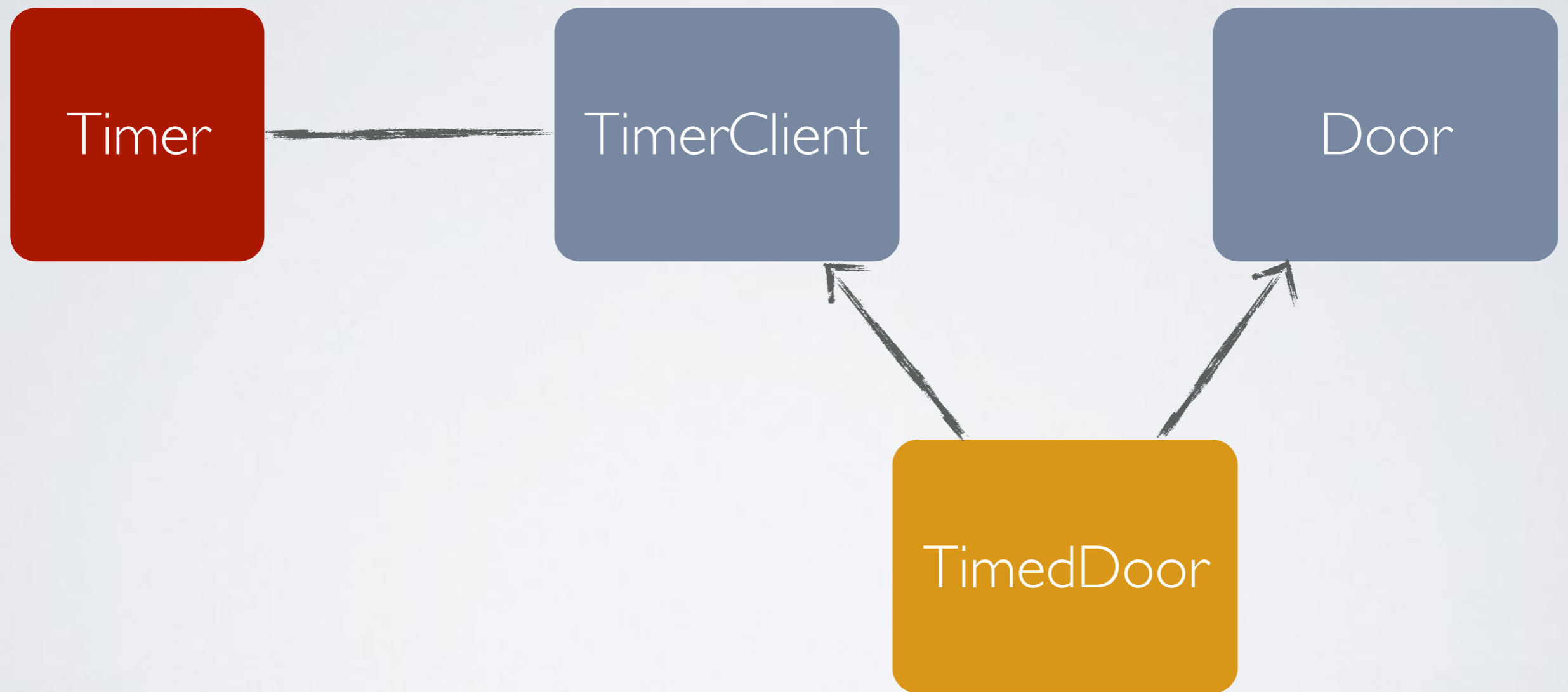
ПРОБЛЕМЫ

- **Door** не имеет никакого отношения к таймеру! (SRP)
- Все пользователи **Door** должны тащить за собой **TimerClient** (и зависеть от изменений в нём).
- Возможное нарушение принципа LSP.
- Если увлечься подобным подходом, базовый класс будет излишне тучным, а производные — недомерками.



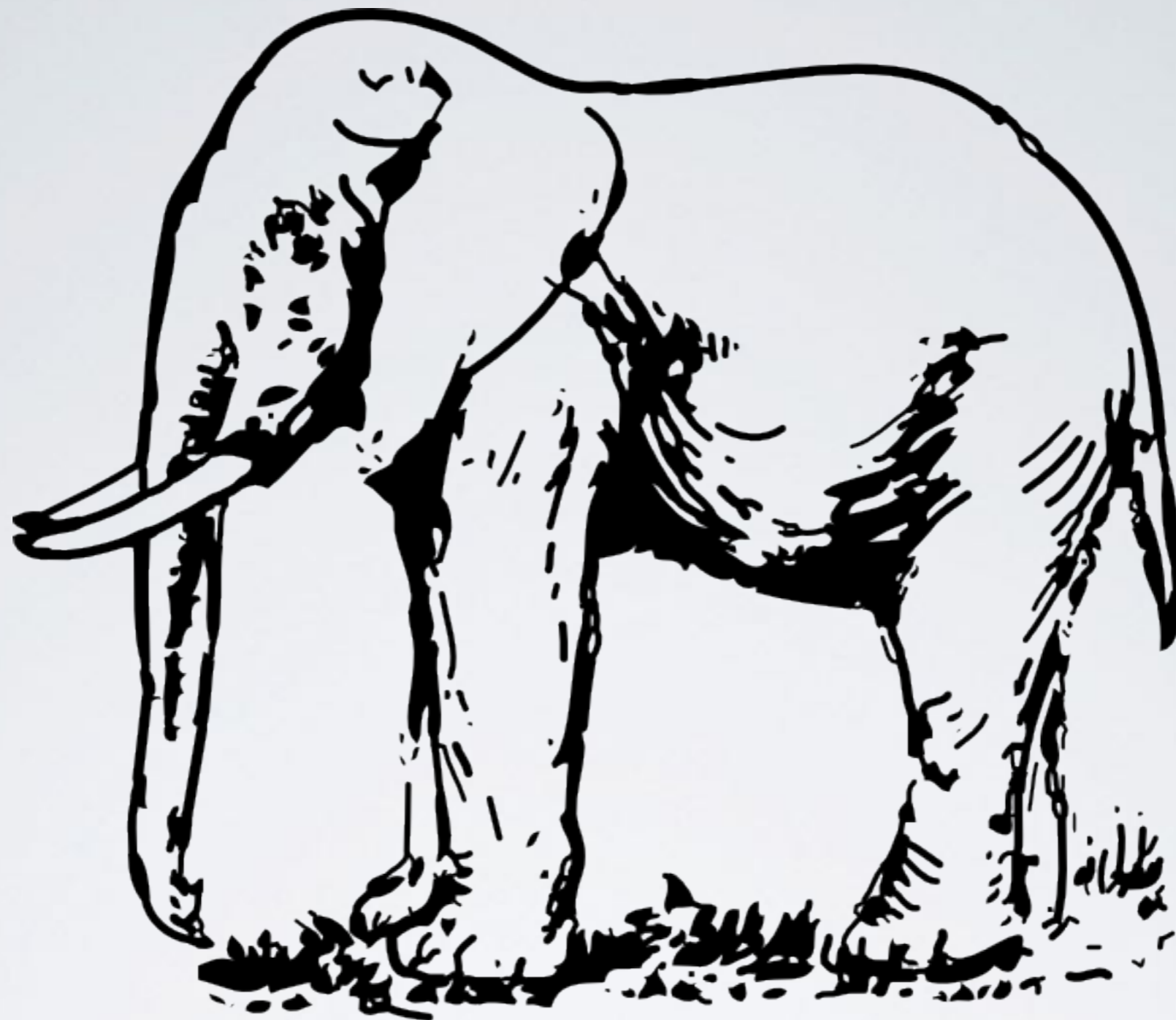
Вариант удачнее: посредством DoorTimeAdapter

Третий вариант: множественное наследование



Single **R**esponsibility **P**rinciple
Open-**C**losed **P**rinciple
Liskov **S**ubstitution **P**rinciple
Interface **S**egregation **P**rinciple
Dependency **I**nversion **P**rinciple

Solid – прочный, крепкий, надежный...



БОЛЬШОЕ ООП

Диаграммы классов, иерархии, взаимодействие



МАЛОЕ ООП

Проектирование интерфейса отдельно взятого класса

```
struct Base {};  
  
struct Point : Base {  
    double x, y;  
};  
  
struct Square : Base {  
    Point top_left;  
    double side;  
};  
  
struct Rectangle : Base {  
    Point top_left;  
    double height, width;  
};  
  
struct Circle : Base {  
    Point center;  
    double radius;  
};
```

Структуры данных (POD — Plain Old Data)

```

#include <typeinfo>
#include <exception>

using namespace std;

namespace Geometry {
    const double PI = 3.141592653589793;

    class UnknownShape : public exception {};

    inline double area(Base *object) {
        if (typeid(*object) == typeid(Square)) {
            Square *s = static_cast<Square *>(object);
            return s->side * s->side;
        } else if (typeid(*object) == typeid(Rectangle)) {
            Rectangle *r = static_cast<Rectangle *>(object);
            return r->height * r->width;
        } else if (typeid(*object) == typeid(Circle)) {
            Circle *c = static_cast<Circle *>(object);
            return PI * c->radius * c->radius;
        }

        throw UnknownShape();
    }
};

```

Процедурный стиль, работающий с POD

```
class Shape {  
public:  
    virtual double area() const = 0;  
};
```

```
class Square : public Shape {  
    Point top_left;  
    double side;  
public:  
    double area() const override {  
        return side*side;  
    }  
};
```

// Аналогично Rectangle и Circle

OO стиль

Процедурный стиль

- Легко добавить новые функции.
Структуры данных не меняются.
- Сложно добавить новые структуры данных — придётся менять все функции.

ОО стиль

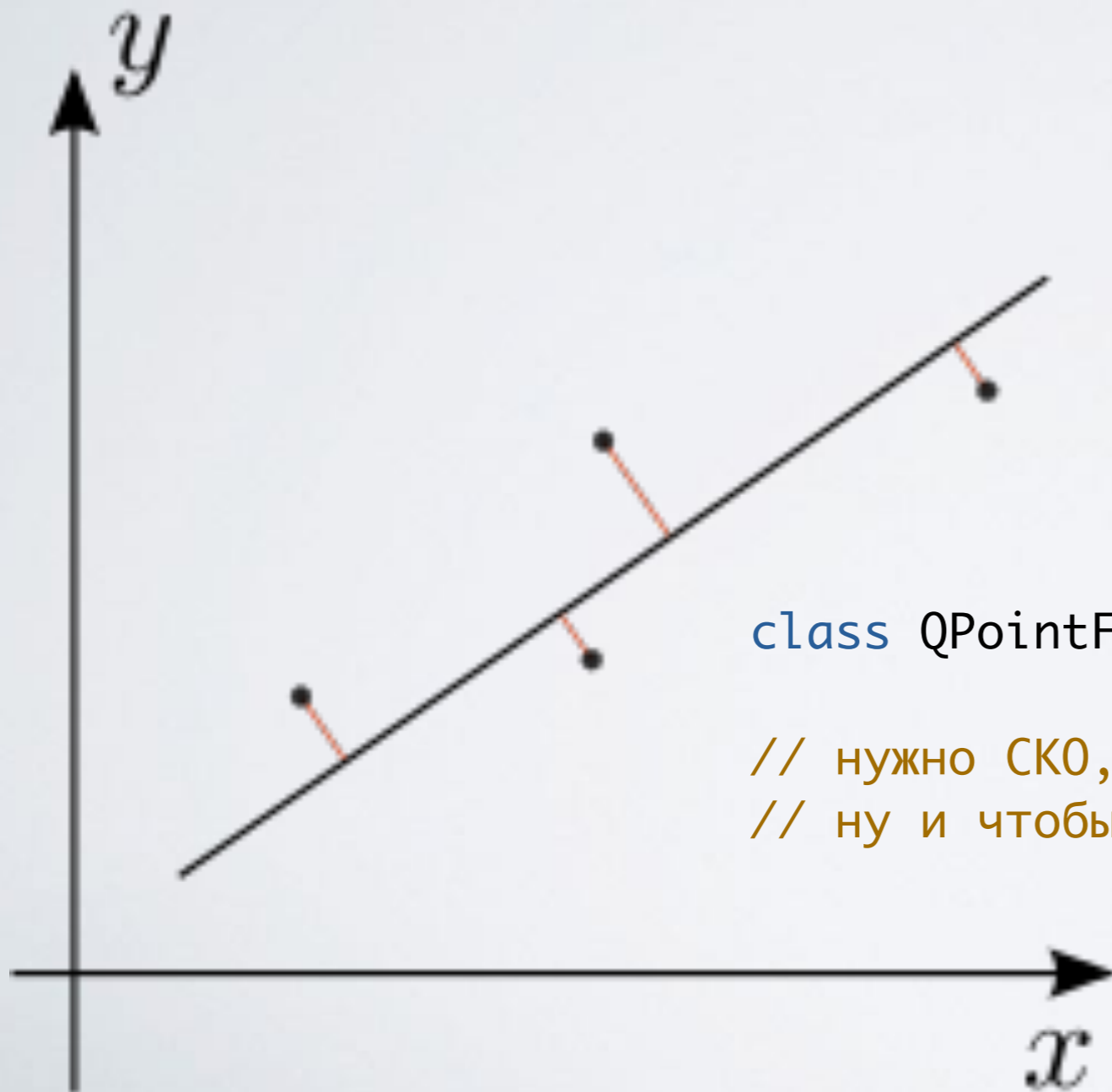
- Легко добавить новые классы.
Существующие функции не меняются.
- Сложно добавить новые функции — придётся менять все классы.



1. Иногда процедурный код адекватен.
2. При необходимости процедурный код можно переделать в объектно-ориентированный.

ЗАДАЧА

Проектирование класса для линейной аппроксимации набора точек методом наименьших квадратов.



```
class QPointF;
```

```
// нужно СК0, дисперсия, коэффициенты A и B ( $y=Ax+B$ )  
// ну и чтобы можно было удобно отрисовывать линию
```


- **Частый случай: инкапсулирование какой-либо операции (вычисления).**
- Входные данные — параметры конструктора (*во всех вариантах, чтобы было удобно*).
- Выходные данные — публичные методы интерфейса (*во всех возможных вариантах, чтобы было удобно*).
- «Бедный» интерфейс — предоставляет минимум данных (результат вычислений) одним способом (обычно совпадающим со способом хранения).
- «Богатый» интерфейс — идёт на шаг дальше и ориентирован на решение микрозадач с результатами.

```
class LinearRegression {
public:
    LinearRegression(const QVector<QPointF> &_points);

    // y=Ax+B
    double a();
    double b();

    double mse();
    double std();

protected:
    // ...
};
```

Минимум интерфейса

```

class LinearRegression {
public:
    LinearRegression(const QPointF *_points, int _size);
    LinearRegression(const QVector<QPointF> &_points);

    // y=Ax+B
    double a();
    double b();

    double y(double x)      { return a() * x + b(); }
    double x(double y)      { return (y - b()) / a(); }
    QPointF point(double x) { return QPointF(x, y(x)); }

    double mse();
    double std();

protected:
    // ...
};

```

Стало побогаче!

ГДЕ ВЫЧИСЛЯТЬ?

- Сразу в конструкторе («энергичный» подход).
- В отдельном методе (`run()`, `calculate()` и т.п.)
- При первом вызове метода интерфейса («ленивый» подход).

```

class LinearRegression {
public:
    // ...
    double a();
    // ...

protected:
    void calculate();
    /***/
    const QPointF *points;
    int size;
    bool ready;
    double _a, _b;
};

double LinearRegression::a() {
    if (!ready) {
        calculate();
    }
    return _a;
}

void LinearRegression::calculate() {
    // ...
    _a = ...;
    _b = ...;
    ready = true;
}

```

Реализация ЛЕНИВОГО ПОДХОДА

ЗАДАЧА'

Проектирование класса
для ~~линейной~~ экспоненциальной аппроксимации
набора точек.

```
class BaseRegression {
public:
    BaseRegression(const QPointF *_points, int _size);
    BaseRegression(const QVector<QPointF> &_points);

    virtual double y(double x)=0;

    QPointF point(double x) {
        return QPointF(x, y(x));
    }

    double mse();
    double std();

protected:
    /***/
    const QPointF *_points;
    int size;
};
```

```
class ExponentialRegression : public BaseRegression {
public:
    ExponentialRegression(const QVector<QPointF> &points);

    //  $y=A*\exp(B*x)$ 
    double a();
    double b();

    double y(double x) { return a()*exp(b()*x); }

protected:
    void calculate();
    /***/
    bool ready;
    double _a, _b;
};
```



```
void ExponentialRegression::calculate()
{
    QVector<QPointF> logpoints(size);

    for (int i = 0; i < size; ++i)
        logpoints[i] = QPointF(points[i].x(),
                                log(fabs(points[i].y())));

    LinearRegression lr(logpoints);

    _b = lr.a();
    _a = exp(lr.b());

    if (size > 0 && points[0].y() < 0)
        _a *= -1;

    ready = true;
}
```

КОНЕЦ ОДИННАДЦАТОЙ ЛЕКЦИИ

