

# ООП СПЕЦИФИКИ. КЛАСОВЕ.

доц. д-р Нора Ангелова

# ООП

**Обектно-ориентираното програмиране (ООП)** е парадигма в компютърното програмиране, при която една програмна система се моделира като набор от обекти, които взаимодействат помежду си.

# ООП

- ◎ Принципи на ООП
  - Абстракция - Abstraction
  - Капсулация - Encapsulation
  - Наследяване - Inheritance
  - Полиморфизъм - Polymorphism

# КЛАСОВЕ

В езика C++ има стандартен набор от типове данни като `int`, `double`, `float`, `char`, `string` и др. Този набор може да бъде разширен чрез дефинирането на класове.

Дефинирането на клас (по подобие на структурите) въвежда нов тип, който може да бъде интегриран в езика.

Класовете и структурите са в основата на ООП.

# КЛАСОВЕ

- Класовете са подобни на записите (структурите)
- Всички неща, които знаем за структури важат и за класовете
- Какво липсва
  - Класовете имат допълнителни ограничения по отношение на правата за достъп

# КЛАСОВЕ

- Защо искаме да използваме класове и структури
- Нива на абстракция и цел

# КЛАСОВЕ (НИВА НА АБСТРАКЦИЯ)



# КЛАСОВЕ

- ◉ Декларация на клас

```
class <име_на_клас>;
```

Пример:

```
class Point2D;
```



# КЛАСОВЕ

- Дефиниция на клас

```
class {<име_на_клас>}опц {  
    {<спецификатор_за_достъп>:}опц  
    <член_данни>; | {<член_данни>;}опц  
  
    {<спецификатор_за_достъп>:}опц  
    <член_функции>; | {<член_функции>;}опц  
} [опц<деф_на_обекти>];
```

Пример:

```
class Point2D {  
    // ...  
};
```

# КЛАСОВЕ

- Дефиниция на клас

```
class <име_на_клас> {  
    {<спецификатор_за_достъп>:} опц  
    <член_данни>; | {<член_данни>;} опц  
  
    {<спецификатор_за_достъп>:} опц  
    <член_функции>; | {<член_функции>;} опц  
};
```

- Спецификаторите за достъп мога да бъдат:

- public
- private
- protected

\* Спецификаторите за достъп могат да се използват и в структури.  
Разликата между класове и структури е в спецификатора *по подразбиране*

# КЛАСОВЕ

## ◎ Спецификатори за достъп

- Могат да бъдат пропускани.
- По подразбиране спецификаторът за достъп в запис (структурата) е `public`.
- По подразбиране спецификаторът за достъп в класовете е `private`.
- Областта на един спецификатор за достъп започва от спецификатора и продължава до следващия спецификатор или до края на декларацията на класа.

# КЛАСОВЕ

- Дефиниция на клас

```
class <име_на_клас> {  
    {<спецификатор_за_достъп>:} опц  
    <член_данни>; | {<член_данни>;} опц  
  
    {<спецификатор_за_достъп>:} опц  
    {<член_функции>; | {<член_функции>;} опц} опц  
};
```

Пример:

```
class Point2D {  
    private:  
    //...  
    public:  
    //...  
};
```

# КЛАСОВЕ

- Дефиниция на клас

```
class <име_на_клас> {  
    {<спецификатор_за_достъп>:} опц  
    <член_данни>; | {<член_данни>;} опц  
  
    {<спецификатор_за_достъп>:} опц  
    {<член_функции>; | {<член_функции>;} опц} опц  
};
```

- Член-данни

```
<член_данни> ::= <име_на_тип> <име>{, <име2>} опц;
```

# КЛАСОВЕ

- Дефиниция на клас

```
class <име_на_клас> {  
    {<спецификатор_за_достъп>:} опц  
    <член_данни>; | {<член_данни>;} опц  
  
    {<спецификатор_за_достъп>:} опц  
    {<член_функции>; | {<член_функции>;} опц} опц  
};
```

- Член-данни

Пример:

```
class Point2D {  
    private:  
        double x;  
        double y;  
    public:  
        // ...  
};
```

# КЛАСОВЕ

- Дефиниция на клас

```
class <име_на_клас> {  
    {<спецификатор_за_достъп>:} опц  
    <член_данни>; | {<член_данни>;} опц  
  
    {<спецификатор_за_достъп>:} опц  
    {<член_функции>; | {<член_функции>;} опц} опц  
};
```

- Член-функции

```
<декларация_член_функции> ::=  
    <име_на_тип> <име> ({<списък_формални_параметри>} опц);
```

# КЛАСОВЕ

## ○ Дефиниция на клас

```
class <име_на_клас> {  
    {<спецификатор_за_достъп>:} опц  
    <член_данни>; | {<член_данни>;} опц  
  
    {<спецификатор_за_достъп>:} опц  
    {<член_функции>; | {<член_функции>;} опц} опц  
};
```

## ○ Член-функции

- Извикват се с обект на класа (имат неявен параметър this)
- Работят с член-данните на класа за този обект



# КЛАСОВЕ

## ○ Дефиниция на клас

```
class <име_на_клас> {  
    {<спецификатор_за_достъп>:} опц  
    <член_данни>; | {<член_данни>;} опц  
  
    {<спецификатор_за_достъп>:} опц  
    {<член_функции>; | {<член_функции>;} опц} опц  
};
```

## ○ Член-функции

Пример:

```
class Point2D {  
    private:  
        double x;  
        double y;  
    public:  
        void print() const;  
};
```

# КЛАСОВЕ

## ● Дефиниция на клас

```
class <име_на_клас> {  
    {<спецификатор_за_достъп>:} опц  
    <член_данни>; | {<член_данни>;} опц  
  
    {<спецификатор_за_достъп>:} опц  
    {<член_функции>; | {<член_функции>;} опц} опц  
};
```

## ● Член-функции

```
<дефиниция_член_функции> ::=  
<име_на_тип> <име_на_клас>::<име>({<списък_формални_параметри>} опц) {  
    <тяло>  
}
```

# КЛАСОВЕ

## ⦿ Дефиниция на клас

```
class <име_на_клас> {  
    {<спецификатор_за_достъп>:} опц  
    <член_данни>; | {<член_данни>;} опц  
  
    {<спецификатор_за_достъп>:} опц  
    {<член_функции>; | {<член_функции>;} опц} опц  
};
```

## ⦿ Член-функции

Пример:

```
class Point2D {  
    private:  
        double x;  
        double y;  
    public:  
        void print() const;  
};  
void Point2D::print() const {  
    std::cout << x << " " << y;  
}
```

# КЛАСОВЕ

## ○ Дефиниция на клас

```
class <име_на_клас> {  
    {<спецификатор_за_достъп>:} опц  
    <член_данни>; | {<член_данни>;} опц  
  
    {<спецификатор_за_достъп>:} опц  
    {<член_функции>; | {<член_функции>;} опц} опц  
};
```

## ○ Константни член-функции

- Имат същото поведение като в структурите
- Не позволяват промяна на член-данните на класа
- Това се указва чрез записването на запазената дума **const** в декларацията и в края на заглавието в дефиницията им
- Извикват само **const** функции

# КЛАСОВЕ

- Обекти - екземпляри на класа/структурата.

```
<дефиниция_на_обект_на_клас> ::=  
<име_на_клас> <обект>{, <обект2>};  
<обект>, <обект2> ::= <идентификатор>
```

Пример:

```
class Point2D {  
    private:  
        double x;  
        double y;  
    public:  
        void print() const;  
};
```

```
Point2D p1;
```

```
Point2D p2, p3;
```

# КЛАСОВЕ

## ◎ Обекти

Пример:

```
class Point2D {  
    private:  
        double x;  
        double y;  
    public:  
        void print() const;  
};
```

```
Point2D p1;
```

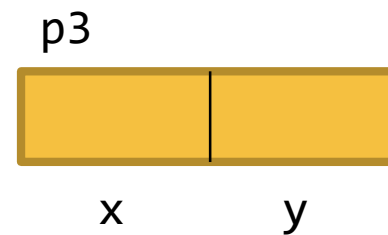
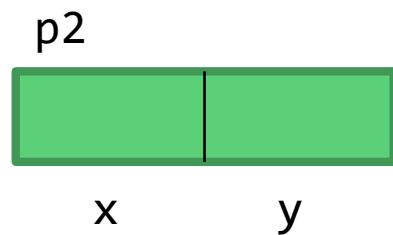
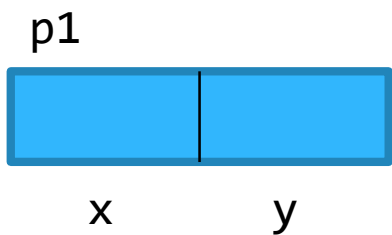
```
Point2D p2, p3;
```

Какво сме постигнали?

# КЛАСОВЕ

## ◎ Памет (аналогично на структурите)

- Памет за член-данните на класа се заделя при създаването на **обект**
- Всеки обект разполага със **собствени** член-данни
- Кодът на методите на класа **НЕ** се копира във всеки обект, а се намира само на едно място в паметта
- Работят с указател `this`



# КЛАСОВЕ

## Достъп до компонентите на клас

- ⦿ Вътрешен достъп - достъп на компонентите на класа до други компоненти на същия клас.

Член-функциите на клас имат пряк достъп до всички компоненти на класа без значение на секцията (спецификатор на достъп), в която се намират компонентите.



# КЛАСОВЕ

## Достъп до компонентите на клас

- ◉ Вътрешен достъп - достъп на компонентите на класа до други компоненти на същия клас.

Член-функциите на клас имат пряк достъп до всички компоненти на класа без значение на секцията, в която се намират компонентите.

Пример:

```
class Point2D {
    private:
        double x;
        double y;
    public:
        void print() const;
};
// Член-функция
void Point2D::print() const {
    std::cout << x << " " << y; // Има пряк достъп до x, y и т.н.
}
```

# КЛАСОВЕ

## Достъп до компонентите на клас

- ⦿ Външен достъп - достъп до компоненти на клас чрез обекти на класа, дефинирани във външни за класа функции.

Външен достъп е възможен единствено до `public` компонентите на класа.

# КЛАСОВЕ

## Достъп до компонентите на клас

- Външен достъп - достъп до компоненти на клас чрез обекти на класа, дефинирани във външни за класа функции.

Външен достъп е възможен единствено до `public` компонентите на класа.

Пример:

```
class Point2D {
    private:
        double x;
        double y;
    public:
        void print() const;
};
// Член-функция
void Point2D::print() const {
    std::cout << x << " " << y;
}
// ...
Point2D p1;
p1.print();           // Има пряк достъп до print (public секция)
std::cout << p1.x;   // Няма пряк достъп до x (private секция)
```

# КЛАСОВЕ

## ○ Дефиниция на клас

```
class <име_на_клас> {  
    {<спецификатор_за_достъп>:} опц  
    <член_данни>; | {<член_данни>;} опц  
  
    {<спецификатор_за_достъп>:} опц  
    <член_функции>; | {<член_функции>;} опц  
};
```

## ○ Спецификатор за достъп

- **public** – позволява външен достъп
- **private** – забранява външен достъп
- **protected** – забранява външен достъп

# КЛАСОВЕ

- Капсулиране на информация

Процесът на скриване на информация се нарича капсулиране на информация.

# ОБЛАСТ НА КЛАС

- ◉ Деклариран глобално - започва от декларацията и продължава до края на програмата.
- ◉ Деклариран локално (вътре във функция или в тялото на клас)

*\* Не е възможно функциите да се дефинират в тялото на функцията или класа.*

*Ще се получат функции, дефинирани във функция, което не е възможно.*

*Решение: Всички негови член-функции трябва да са вградени (inline).*

# РАЗДЕЛНА КОМПИЛАЦИЯ

## ○ Класове и функции

- Често реализацията на класовете (някои функции) се разделя в два файла - .cpp && .h
- Хедърните файлове съдържат дефиницията на даден клас
- Реализацията на класа попада в отделен cpp файл.
- Този механизъм се нарича разделна компилация и предоставя възможност да се компилират само класовете, които са били променени.
- Това не е възможно ако дефиницията и декларацията на класа се намират в един файл.

Допълнителна литература:

<http://www.math.uaa.alaska.edu/~afkjm/csce211/handouts/SeparateCompilation.pdf>

# РАЗДЕЛНА КОМПИЛАЦИЯ

- Възможно ли е двойно включване на хедърни и файлови директиви - guards



# РАЗДЕЛНА КОМПИЛАЦИЯ

- **#define** - предпроцесорна директива, която позволява да се дефинира макрос в изходния код.  
Позволява да се зададе име на константа преди програмата да се компилира.

Пример:

```
#define identifier replacement
```

# РАЗДЕЛНА КОМПИЛАЦИЯ

- **#ifndef** - проверява дали вече съществува подобна дефиниция в същия или във включен файл.  
Ако дефиницията не съществува, кодът между **#ifndef** и **#else** или **#endif** се добавя.

```
// header.h
#ifndef HEADER_H_
#define HEADER_H_
// Code placed here is included only once
#endif
```

# РАЗДЕЛНА КОМПИЛАЦИЯ

- **#pragma once** - нестандартизирана предпроцесорна директива, която се използва, за да се забрани многократното включване на един и същи файл.

Пример:

```
// header.h
#pragma once
// Code placed here is included only once
```

Екв.

```
// header.h
#ifndef HEADER_H_
#define HEADER_H_
// Code placed here is included only once
#endif
```

# РАЗДЕЛНА КОМПИЛАЦИЯ

- **#pragma once** - нестандартизирана предпроцесорна директива, която се използва, за да се забрани многократното включване на един и същи файл.

## Недостатъци

- Не може да работи със сложни пътища
  - Компиляторът може да не различи два пътя с едно и също име на файл
  - Възможно е да не различи, че два пътя се отнасят до един и същ файл
- Няма защитните механизми на `#ifndef`.
- Нестандартизиран - компилатори и поведение

ВРЕМЕ ЗА ВАШИТЕ  
ВЪПРОСИ

