

Kap 3, Klasser och objekt

↓	↓
datatyp	variabel
float	x;
STUDENT	a;

⊗ Ex Klassen VENTIL i projektet kylsim

// Specifikation -- Ventil.h

```
class VENTIL
```

```
{ private;
```

```
float vp; // ventilkägla's position 0.0 - 1.0
```

```
float adm; // ventilens genomsnittlighet (admittans)
```

```
public:
```

```
void init(float aktvp, float aktadm);
```

```
void open();
```

```
void close();
```

```
};
```

OBS! Man bör sätta in villkorlig

kompilering i alla h-filer annars

får man kompileringsfel, double declaration

```
#ifndef VENTILH
```

```
#define VENTILH
```

```
class VENTIL
```

```
{
```

```
};
```

```
#endif
```

OBS!

Första gången

klassen kompileras

definieras VENTILH

vilket gör att

nästa kompilering

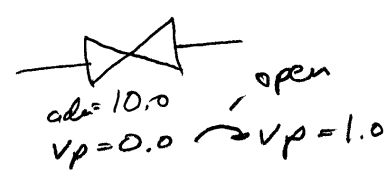
hoppas över klassen

①

```
// Implementation -- Ventil.cpp
#include "Ventil.h"
void VENTIL::init(float aktvp, float aktadm)
{
    vp = aktvp;
    adm = aktadm;
}
void VENTIL::open()
{
    vp = 1.0;
}
void VENTIL::close()
{
    vp = 0.0;
}
```

```
// Hauptprogramm -- Ventmain.cpp
#include "Ventil.h"
void main()
{
```

```
    VENTIL v;
    v.init(0.0, 10.0)
    v.open();
v.vp = 0; Fel! vp ist private!
```



Konstruktor och destruktör

(Ex) Initiering i klassen VENTIL kan göras med en separatfunktion som ovan. Bättre än dock att använda en konstruktor.

//specifikation -- Ventil.h

```
class VENTIL
```

```
{
```

```
    private:
```

```
        float vp;
```

```
        float adm;
```

```
    public:
```

```
        VENTIL(float aktvp, float aktadm); //Konstruktor
```

```
        ~VENTIL(); //Destruktor
```

```
        void open();
```

```
        void close();
```

```
        ;
```

```
};
```

// Implementation -- Ventil.cpp

```
VENTIL::VENTIL(float aktvp, float aktadm)
```

```
{
```

```
    vp = aktvp;
```

```
    adm = aktadm;
```

```
}
```

```
VENTIL::~~VENTIL()
```

```
{
```

```
}
```

```
||  
||  
||
```

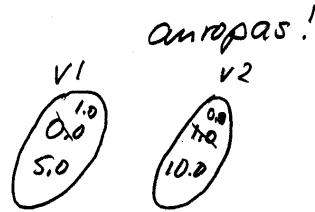
(3)

```

// Huvudprogram -- Ventmain.cpp
#include "Ventil.h"

void main()
{
    VENTIL v1(0.0, 5.0), v2(1.0, 10.0); // Konstruktorn
    v1.open();
    v2.close();
    ;
} // Här anropas destruktorn!

```



Alternativt main-programm!

```

void main()
{
    VENTIL *ventilpekare;
    ventilpekare = new VENTIL(0.0, 15.0); ①
    ventilpekare->open();
    delete ventilpekare; ②
    ;
}

```



OBS! ① Konstruktorn körs!
 ② Destruktorn körs!

En konstruktor körs alltid då ett objekt skapas
 Destruktorn körs alltid då objektet förstörs

Har du ej definierat en egen konstruktor körs
 en default konstruktor som inte gör någonting.
 Detta gäller även destruktorn!

(Ex) VENTIL-klassen

```
VENTIL v1(0.0, 5.0), v2(1.0, 10.0), v3;
```

v3 ger fel vid kompileringen, konstruktor saknas!

Åtgärd ① Skriv en egen konstruktor utan parameter.

Åtgärd ② Skriv en egen konstruktor med defaultvärden på alla parameter.

thispekaren

Ett objekt vet sin egen adress - this

(Ex)

```
VENTIL v(1.0, 5.0);
```

```
v.close(); // skickar this
```

för v till close-funktionen så att close vet vilket objekt den ska stänga!



thispekarens värde!

(Ex) Med this kan man skilja på parameter och medlemsdata som har samma namn.

```
VENTIL::VENTIL(float vp, float adm)
```

```
{ this->vp = vp;
```

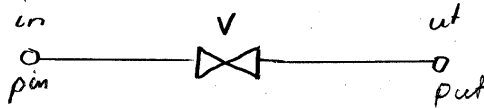
```
  this->adm = adm;
```

```
}
```

⑤

Relationer

(Ex) En ventil känner till sina noder
ny relation association



// Specifikation -- Nod.h Ventilens fysik!

class NOD

{ private:

bool reglerbar;

float p; // tryck

float summaflode;

public:

NOD(float tryck, bool reglerbar);

float get-tryck();

void add-summaflode(float flode);

void dynamik(); // reglera

};

// Implementation -- Nod.cpp

NOD::NOD(float p, bool reglerbar)

{

this->p = p;

this->reglerbar = reglerbar;

summaflode = 0.0;

}

float NOD::get-tryck()

{ return p;

}

(6)

Om $p_{in} \geq p_{ut}$

$$flode = v_p \cdot adm \cdot \sqrt{p_{in} - p_{ut}}$$

eller om $p_{in} < p_{ut}$

$$flode = v_p \cdot adm \cdot \sqrt{p_{ut} - p_{in}}$$

```

void NOD::addsummaflood(float flood)
{
    if (reglerbar)
    {
        addsummaflood += flood;
    }
}

```

```

void NOD::dynamik()
{
    if (reglerbar)
    {
        if (summaflood > 0)
        {
            p += 0.1;
        }
        else if (summaflood < 0)
        {
            p -= 0.1;
        }
        summaflood = 0.0;
    }
}

```

//Specification -- Ventil.h

```
#include "Nod.h"
```

```
class VENTIL
```

```

{
    private:
        float vp, adm, flood;
        NOD *in, *ut; //Känner till relation
    public:
        VENTIL(float vp, float adm, NOD *in, NOD *ut);
        void dynamik();
}

```

(7)

// Implementation -- Ventil.cpp

#include "Ventil.h"

```
VENTIL::VENTIL(float vp, float adm, NOO *in, NOO *ut)
{
    this->vp = vp;
    this->adm = adm;
    this->in = in;
    this->ut = ut;
    flode = 0.0;
}
```

```
void VENTIL::dynamik()
```

```
{
    float dp = in->get-tryck() - ut->get-tryck();
```

```
    if (dp >= 0.0)
```

```
    {
        flode = vp * adm * sqrt(dp);
```

```
    }
    else OBS!
```

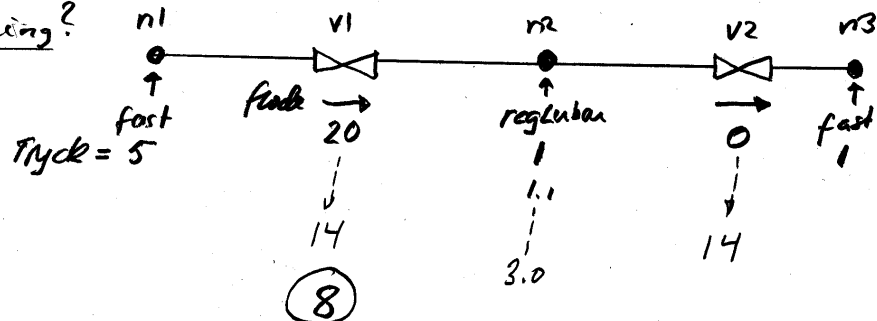
```
    {
        flode =  $\sqrt{-dp}$  * vp * adm * sqrt(-dp); OBS!
```

```
    }
    in->add-summaflode(-flode); // OBS! } tecken!
```

```
    ut->add-summaflode(flode); // OBS!
```

```
}
```

Reglering?



(Ex) En bil har en motor och en ägare.

Består av relation
eller aggregat. Motor
skapas då bilen skapas.

Känner till relation eller
association. Ägaren
finns redan då bilen
skapas

```
//Spec -- Motor.h
```

```
class MOTOR
```

```
{  
private:
```

```
float effekt;
```

```
int antal_cyl;
```

```
public:
```

```
MOTOR(float effekt, int antal_cyl);
```

```
void skriv();
```

```
};
```

```
//Impl -- Motor.cpp
```

```
#include "Motor.h"
```

```
#include <iostream>
```

```
using namespace std;
```

```
MOTOR::MOTOR(float effekt, int antal_cyl)
```

```
{  
this->effekt = effekt;
```

```
this->antal_cyl = antal_cyl;
```

```
}
```

```
void MOTOR::skriv()
```

```
{  
cout << "Effekt : " << effekt << endl;
```

```
cout << "Antal cylindrar : " << antal_cyl << endl;
```

```
}
```

(9)

```

// Spec -- Agare.h
class AGARE
{
private:
    char nam[30];
    char pnr[12];
public:
    AGARE(char *nam, char *pnr);
    void skiv();
};

// Impt -- Agare.cpp
#include "Agare.h"
#include <iostream>
using namespace std;
#include <string>

AGARE::AGARE(char *nam, char *pnr)
{
    strcpy(this->nam, nam);
    strcpy(this->pnr, pnr);
}

void AGARE::skiv()
{
    cout << "Name: " << nam << endl;
    cout << "Personr: " << pnr << endl;
}

```

```

// spec -- Bil.h
#include "Motor.h"
#include "Agare.h"

class BIL
{
private:
    char regnr[7];
    MOTOR m; // Inve objekt LS'er aggregat
    AGARE *ap; // Pekar lora association
public:
    BIL(char *regnr, float effekt, int antal-lyl, AGARE *ap);
    void skriv();
};

```

```

// Impl -- Bil.cpp
#include "Bil.h"
#include <string>
#include <iostream>
using namespace std;

BIL::BIL(char *regnr, float effekt, int antal-lyl, AGARE *ap)
    : m(effekt, antal-lyl) // Initiengslista, m skapas
{
    strcpy(this->regnr, regnr);
    this->ap = ap;
}

void BIL::skriv()
{
    cout << "Regnr: " << regnr << endl;
    m.skriv();
    ap->skriv();
}

```

Alternativt måste motor och regnr allokeras dynamiskt om man exempelvis använder gc-klarer i managed extension i Visual.

```
class BIL
{
    private:
        char *regnr;
        MOTOR *mp;
        AGARE *ap;
    public:
        BIL(char *regnr, float effekt, int antal-cyl, AGARE *ap);
        void skriv();
};
```

```
BIL::BIL(char *regnr, float effekt, int antal-cyl, AGARE *ap)
{
    this->regnr = new char[7];
    strcpy(this->regnr, regnr);
    mp = new MOTOR(effekt, antal-cyl); // Motor skapas
    this->ap = ap;                       förförande
                                         här!
```

```
void BIL::skriv()
{
    cout << "Regnr: " << regnr << endl;
    mp->skriv();
    ap->skriv();
}
```

(12)

```
//Header - Bilmain.cpp
```

```
#include "Bil.h"
```

```
void main()
```

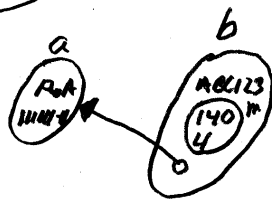
```
{  
    AGARE a("A.A", "11111-1111");
```

```
    BIL b("ABC123", 140, 4, &a);
```

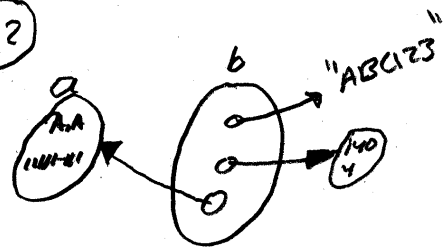
```
    b.skiv();  
}
```

Fungerar för båda alternativen!!

ALT 1



ALT 2



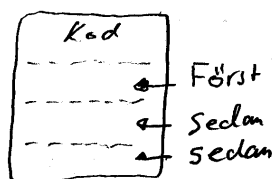
Övningsuppgift:

Rita ett UML-diagram som visar
klassdiagram för programmet
Bilmain ovan.

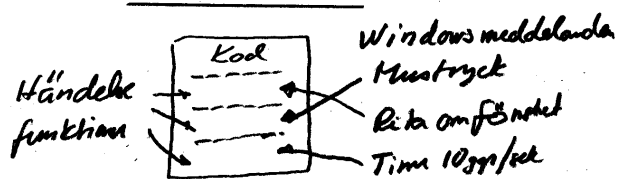
Windowsprogram

Program som körs i Windows är händelsestyrd till skillnad från program som körs i console som är programstyrd.

Programstyrd



Händelsestyrd



(Ex) Kylsim - Teststycken består av 3 noder och 2 ventiler

```
// spec - Form1.h
```

```
-- gc class Form1: public Form
```

```
{ private:
```

```
    NOD *n1p, *n2p, *n3p;
```

```
    VENTIL *v1p, *v2p, *v3p;
```

```
    Graphics *canvas; // Ritytta
```

```
public:
```

```
    Form1()
```

```
{ canvas = CreateGraphics();
```

```
    n1p = new NOD(canvas, 5.0, false, "N1", 100, 400);
```

```
    n2p = new NOD(canvas, 1.0, true, "N2", 200, 400);
```

```
    n3p = new NOD(canvas, 1.0, false, "N3", 300, 400);
```

```
    v1p = new VENTIL(canvas, 1.0, 10, 150, 400, "v1", n1p, n2p);
```

```
    v2p = new VENTIL(canvas, 1.0, 10, 250, 400, "v2", n2p, n3p);
```

```
}
```

(14)

Mycket fäs färdigt när man använder
de moderna verktygen för Windows-programmering.

Det som man måste stava själv är händelse-
funktionerna som ska ta hand om Windows-
meddelanden.

// Händelsefunktion för meddelandet att kylsystemet
// ska ritas om

void Form1-Paint (Objekt *sender, EventArgs *e)

```
{  
    n1p → rita();  
    n2p → rita();  
    n3p → rita();  
    v1p → rita();  
    v2p → rita();  
}
```

// Händelsefunktion för timermeddelanden

void Form1-Clock-Tick (Objekt *sender, EventArgs *e)

```
{  
    n1p → dynamik(); n1p → display();  
    n2p → dynamik(); n2p → display();  
    n3p → dynamik(); n3p → display();  
    v1p → dynamik(); v1p → display();  
    v2p → dynamik(); v2p → display();  
}
```