### Universität Dortmund



Wintersemester 2006/07

# Einführung in die Informatik für Naturwissenschaftler und Ingenieure (alias Einführung in die Programmierung) (Vorlesung)

Prof. Dr. Günter Rudolph
Fachbereich Informatik
Lehrstuhl für Algorithm Engineering



# Kapitel 10: Klassen

### Ziele von Klassen

- Kapselung von Attributen (wie struct in Programmiersprache C)
- Kapselung von klassenspezifischen Funktionen / Methoden
- Effiziente Wiederverwendbarkeit
  - Vererbung
  - Virtuelle Methoden
- Grundlage für Designkonzept für Software

# Kapitel 10: Klassen

### Inhalt

- Einführung
- Konstruktoren / Destruktoren

Rudolph: EINI (WS 2006/07) . Kap. 10: Klassen

# Kapitel 10: Klassen

## Schlüsselwort: class

Datentypdefinition / Klassendefinition analog zu struct

```
struct Punkt {
  double x, y;
};

class Punkt {
  double x, y;
};
```

Unterschied:

Zugriff gesperrt!

Rudolph: EINI (WS 2006/07) • Kap. 10: Klassen

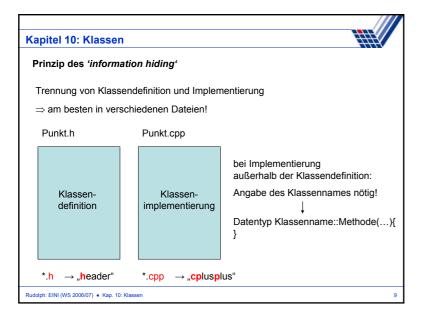
Rudolph: EINI (WS 2006/07) • Kap. 10: Klassen

# Kapitel 10: Klassen Schlüsselwort: class • Datentypdefinition / Klassendefinition analog zu struct struct Punkt { double x, y; }; Komponenten sind öffentlich! (public) ⇒ Kontrolle über Zugriffsmöglichkeit sollte steuerbar sein! ⇒ Man benötigt Mechanismus, um auf Komponenten zugreifen zu können!

```
Kapitel 10: Klassen
 struct Punkt {
                       void Verschiebe (Punkt &p.
                                        double dx, double dy);
 double x, y;
                      bool Gleich (Punkt &a, Punkt& b);
                       double Norm(Punkt &a);
 class Punkt {
 private:
   double x, y;
 public:
   void SetzeX(double w);
   void SetzeY(double w);
   double LeseX();
   double LeseY();
   void Verschiebe(double dx, double dy);
   bool Gleich(Punkt &p);
   double Norm();
Rudolph: EINI (WS 2006/07) . Kap. 10: Klassen
```

```
Kapitel 10: Klassen
 prozedural
                                           obiekt-orientiert
 struct Punkt {
                                           class Punkt {
   double x, y;
                                              double x, y;
                                           public:
 void SetzeX(Punkt &p, double w);
                                             void SetzeX(double w);
 void SetzeY(Punkt &p, double w);
                                              void SetzeY(double w);
 double LeseX(Punkt &p);
                                              double LeseX();
 double LeseY(Punkt &p);
                                             double LeseY();
 ⇒ Schlüsselwort public : alles Nachfolgende ist öffentlich zugänglich!
Rudolph: EINI (WS 2006/07) . Kap. 10: Klassen
```

```
Kapitel 10: Klassen
 class Punkt {
 private:
                                                  Implementierung:
   double x, y;
                                                    direkt in der
 public:
                                                  Klassendefinition
   void SetzeX(double w) { x = w; }
   void SetzeY(double w) { y = w; }*
   double LeseX() { return x; } __
   double LeseY() { return y; } 
   void Verschiebe(double dx, double dy);
   bool Gleich(Punkt &p);
   double Norm();
 void Punkt::Verschiebe(double dx, double dy)
                                                     Implementierung
   x += dx:
                                                      außerhalb der
   y += dy;
                                                     Klassendefinition.
Rudolph: EINI (WS 2006/07) . Kap. 10: Klassen
```



# Kapitel 10: Klassen Datei: Punkt.cpp #include <math.h> #include "Punkt.h" void Punkt::SetzeX(double w) { x = w; } void Punkt::SetzeY(double w) { y = w; } double Punkt::LeseX() { return x; } double Punkt::LeseY() { return y; } void Punkt::Verschiebe(double dx, double dy) { x += dx: y += dy;bool Punkt::Gleich(Punkt &p) { return x == p.LeseX() && y == p.LeseY() ? true : false; double Punkt::Norm() { return sqrt(x \* x + y \* y);Rudolph: EINI (WS 2006/07) . Kap. 10: Klasser

### Kapitel 10: Klassen

```
Datei: Punkt.h

class Punkt {
  private:
    double x, y;
  public:

    void SetzeX(double w);
    void SetzeY(double w);
    double LeseX();
    double LeseY();
    void Verschiebe(double dx, double dy);
    bool Gleich(Punkt &p);
    double Norm();
};
```

Die Klassendefinition wird nach außen (d.h. öffentlich) bekannt gemacht!

Die Implementierung der Methoden wird nach außen hin verborgen!

Rudolph: EINI (WS 2006/07) . Kap. 10: Klassen

10

### Kapitel 10: Klassen

### Überladen von Methoden

```
class Punkt {
private:
    double x, y;
public:
    bool Gleich(Punkt &p);
    bool Gleich(double ax, double ay) {
        return (x == ax && y == ay) ? true : false;
};

mehrere Methoden mit gleichem Namen
wie unterscheidbar? → durch ihre verschiedenen Signaturen / Argumentlisten!

Punkt p1, p2;
// ...
if (p1.Gleich(p2) || p1.Gleich(1.0, 2.0)) return;
```

Rudolph: EINI (WS 2006/07) • Kap. 10: Klassen

1

```
Kapitel 10: Klassen
 Umständlich:
                                            wie bei struct Punkt?
 Punkt p;
 p.SetzeX(1.3);
 p.SetzeY(2.9);
                                            Punkt p = { 1.3, 2.9 };
  ⇒ Konstruktoren
                                                       identisch zu:
 class Punkt {
                                                       Punkt p1(0,0);
 private:
   double x, y;
                                            Punkt p1;
 public:
   Punkt() { x = y = 0.0; }
                                            Punkt p2(1.3, 2.9);
   Punkt(double ax, double ay) {
     x = ax; y = ay;
 };
Rudolph: EINI (WS 2006/07) . Kap. 10: Klassen
```

### Kapitel 10: Klassen

### Merke:

- Konstruktoren heißen exakt wie die Klasse, zu der sie gehören!
- Da nur Instanz angelegt wird (Speicherallokation und Initialisierung) wird kein Wert zurückgegeben
- kein Rückgabewert (auch nicht void)
- Konstruktoren können überladen werden
- bei mehreren Konstruktoren wird der ausgewählt, der am besten zur Signatur / Argumentliste passt → eindeutig!

Rudolph; EINI (WS 2006/07) • Kap. 10; Klassen

### Kapitel 10: Klassen

### Aufgaben eines Konstruktors:

- Saubere Initialisierung eines Objekts
   → man kann erzwingen, dass nur initialisierte Instanzen erzeugt werden
- ggf. Bereitstellung von dynamischen Speicherplatz
- ggf. Benachrichtigung eines anderen Objekts über Erzeugung (Registrierung)
- durch Überladen: bequeme Möglichkeiten zur Initialisierung
  Bsp: Default-Werte
  Punkt();
   z.B. wie Punkt(0.0, 0.0)
   Punkt(double x);
   z.B. wie Punkt(x, 0.0);
   Punkt(double x, double y);
- was immer gerade nötig ist ...

Rudolph: EINI (WS 2006/07) . Kap. 10: Klassen

4.4

### Kapitel 10: Klassen

Instanzen von Klassen können auch dynamisch erzeugt werden:

```
Punkt *p1 = new Punkt(2.1, 3.3);
Punkt *p2 = new Punkt();
Punkt *p3 = new Punkt;
gleichwertig!
```

### Achtung!

Das Löschen nicht vergessen! Speicherplatzfreigabe!

```
delete p1;
```

etc.

Rudolph: EINI (WS 2006/07) • Kap. 10: Klassen

16

# Kapitel 10: Klassen



### Destruktoren

- dual zu Konstruktoren
- automatischer Aufruf, wenn Instanz Gültigkeitsbereich verlässt
- heißen exakt wie die Name der Klasse, zu der sie gehören Unterscheidung von Konstruktoren bzw. Kennzeichnung als Destruktor durch vorangestellte Tilde ~ Bsp: ~Punkt();
- Destruktoren haben **niemals** Parameter
- Zweck: Aufräumarbeiten
  - z.B. Schließen von Dateien
  - z.B. Abmeldung bei anderen Objekten (Deregistrierung)
  - z.B. Freigabe von dynamischen Speicher, falls vorher angefordert
  - ... und was immer gerade nötig ist

Rudolph: EINI (WS 2006/07) . Kap. 10: Klassen

47

# Kapitel 10: Klassen

### Illustration:

```
Punkt::Punkt(double ax, double ay) {
  x = ax; y = ay;
  cout << "Konstruktor aufgerufen!" << endl;
}
Punkt::~Punkt() {
  cout << "Destruktor aufgerufen!" << endl;
}</pre>
```

```
int main() {
  cout << "Start" << endl;
  {
    Punkt p(1.0, 2.0);
  }
  cout << "Ende" << endl;
}</pre>
```

Ausgabe:
Start
Konstruktor aufgerufen!
Destruktor aufgerufen!

Ende

Rudolph: EINI (WS 2006/07) • Kap. 10: Klassen

10