

IDŹ DO

PRZYKŁADOWY ROZDZIAŁ



SPIS TREŚCI

KATALOG KSIĄŻEK

KATALOG ONLINE

ZAMÓW DRUKOWANY KATALOG

TWÓJ KOSZYK

DODAJ DO KOSZYKA

CENNIK I INFORMACJE

ZAMÓW INFORMACJE
O NOWOŚCIACH

ZAMÓW CENNIK

CZYTELNIA

FRAGMENTY KSIĄŻEK ONLINE

Język C++. Koncepcje i techniki programowania

Autor: Andrew Koenig, Barbara Moo

Tłumaczenie: Jarosław Dobrzański

ISBN: 83-7361-702-7

Tytuł oryginału: [Ruminations on C++](#)

Format: B5, stron: 362



Język C++ to najpopularniejszy obecnie język programowania. Jego podstawowe zalety – przejrzysta składnia, niewielka ilość słów kluczowych i szeroki wachlarz możliwości – przysporzyły mu wielu zwolenników. Na rynku dostępnych jest wiele książek o programowaniu w C++, jednak większość z nich zawiera sposoby rozwiązywania konkretnych problemów i zadań programistycznych. Niewiele książek koncentruje się na założeniach, na których opiera się programowanie w języku C++.

W książce „Język C++. Koncepcje i techniki programowania” autorzy skoncentrowali się na kluczowych technikach programowania w C++. Jednak nie przedstawiają ich w formie odpowiedzi na pytania „jak to zrobić”, ale „dlaczego robimy to tak, a nie inaczej”. Opisują szeroki wachlarz idei i technik programowania w C++ począwszy od szczegółowych przykładów kodu, a skończywszy na zasadach i filozofii projektowania.

- Tworzenie klas
- Uchwyty klas
- Zasady projektowania obiektowego
- Szablony i iteratory
- Stosowanie bibliotek
- Projektowanie bibliotek
- Techniki programowania

Dzięki tej książce nauczysz się nie tylko przestrzegać reguł języka C++, ale także myśleć w tym języku podczas pracy nad programem.



Spis treści

Wstęp	11
Wprowadzenie	15
0.1. Podejście pierwsze.....	15
0.2. Jak to zrobić bez klas?	18
0.3. Dlaczego w C++ było łatwiej?.....	19
0.4. Bardziej rozbudowany przykład	20
0.5. Wnioski	20
Część I Motywacja	23
Rozdział 1. Dlaczego używam C++?	25
1.1. Problem	25
1.2. Historia i kontekst.....	26
1.3. Automatyczna dystrybucja oprogramowania.....	27
1.4. Czas na C++	30
1.5. Oprogramowanie z odzysku	34
1.6. Postscriptum	35
Rozdział 2. Dlaczego pracuję nad rozwojem C++?	37
2.1. Sukces małych projektów	37
2.2. Abstrakcja.....	39
2.3. Maszyny powinny pracować dla ludzi.....	42
Rozdział 3. Życie w prawdziwym świecie	43
Część II Klasy i dziedziczenie	49
Rozdział 4. Lista kontrolna dla autorów klas	51
Rozdział 5. Klasy surogatów	61
5.1. Problem	61
5.2. Rozwiązanie klasyczne	62
5.3. Wirtualne funkcje kopiujące	63
5.4. Definiowanie klasy surogatu	64
5.5. Podsumowanie	67
Rozdział 6. Uchwyty — część 1.	69
6.1. Problem	69
6.2. Prosta klasa	70
6.3. Przyłączanie uchwytu	72

6.4. Dostęp do obiektu.....	72
6.5. Prosta implementacja.....	73
6.6. Uchwyty z licznikami użycia.....	74
6.7. Kopiowanie przy zapisie.....	76
6.8. Omówienie	77
Rozdział 7. Uchwyty — część 2.	79
7.1. Przypomnienie.....	80
7.2. Separowanie licznika użycia.....	81
7.3. Abstrahowanie liczników użycia	82
7.4. Funkcje dostępowe i kopiowanie przy zapisie.....	84
7.5. Omówienie	85
Rozdział 8. Program obiektowy	87
8.1. Problem	87
8.2. Rozwiązanie obiektowe.....	88
8.3. Klasy uchwytów	91
8.4. Rozwinięcie 1. — nowe operacje	94
8.5. Rozwinięcie 2. — nowe typy węzłów	96
8.6. Refleksje.....	98
Rozdział 9. Analiza ćwiczenia praktycznego — część 1.	99
9.1. Problem	99
9.2. Projektowanie interfejsu	101
9.3. Kilka brakujących elementów	103
9.4. Testowanie interfejsu.....	104
9.5. Strategia.....	104
9.6. Taktyka.....	105
9.7. Łączenie obrazów	108
9.8. Wnioski	111
Rozdział 10. Analiza ćwiczenia praktycznego — część 2.	113
10.1. Strategia.....	113
10.2. Korzystanie z możliwości struktury	125
10.3. Wnioski	128
Rozdział 11. Kiedy nie używać funkcji wirtualnych?	131
11.1. Argumenty „za”.....	131
11.2. Argumenty „przeciw”.....	132
11.3. Szczególna rola destruktorów.....	137
11.4. Podsumowanie.....	139
Część III Szablony	141
Rozdział 12. Tworzenie klasy zasobnika	143
12.1. Co jest w środku?	143
12.2. Co oznacza kopiowanie zasobnika?	144
12.3. Jak dostać się do elementów w zasobniku?	147
12.4. Jak odróżnić odczyt od zapisu?	148
12.5. Jak poradzić sobie z rozrostem zasobnika?.....	150
12.6. Jakie operacje udostępnia zasobnik?	151
12.7. Jakie są założenia związane z typem elementu zasobnika?	152
12.8. Zasobniki i dziedziczenie	153
12.9. Projektowanie klasy „tablicopodobnej”.....	154

Rozdział 13. Dostęp do elementów zasobnika	161
13.1. Imitowanie wskaźnika	161
13.2. Dostęp do danych	163
13.3. Pozostałe problemy	165
13.4. Pointer wskazujący const Array	169
13.5. Użyteczne dodatki	170
Rozdział 14. Iteratory	175
14.1. Uzupełnianie klasy Pointer	175
14.2. Co to jest iterator?	178
14.3. Usuwanie elementu	179
14.4. Usuwanie zasobnika	180
14.5. Inne względy projektowe	181
14.6. Podsumowanie	182
Rozdział 15. Sekwencje	183
15.1. Dzieło sztuki	183
15.2. Stara, radykalna idea	185
15.3. Może jeszcze kilka dodatków	189
15.4. Przykład zastosowania	192
15.5. Może jeszcze coś	196
15.6. Do przemyślenia	198
Rozdział 16. Szablony jako interfejsy	199
16.1. Problem	199
16.2. Pierwszy przykład	200
16.3. Separowanie iteracji	200
16.4. Iterowanie poprzez dowolne typy	203
16.5. Dodawanie innych typów	204
16.6. Uogólnianie sposobu przechowywania	204
16.7. Dowód przydatności	207
16.8. Podsumowanie	208
Rozdział 17. Szablony a algorytmy ogólne	211
17.1. Konkretny przykład	212
17.2. Uogólnianie typu elementu	213
17.3. Przełożenie zliczania elementów na później	214
17.4. Niezależność od adresu	215
17.5. Wyszukiwanie w strukturach niebędących tablicami	217
17.6. Podsumowanie	218
Rozdział 18. Iteratory ogólne	221
18.1. Inny algorytm	221
18.2. Kategorie i wymogi	223
18.3. Iteratory wejściowe	224
18.4. Iteratory wyjściowe	224
18.5. Iteratory postępowe	225
18.6. Iteratory dwukierunkowe	226
18.7. Iteratory o dostępie swobodnym	226
18.8. Dziedziczenie?	227
18.9. Wydajność	228
18.10. Podsumowanie	228
Rozdział 19. Korzystanie z iteratorów ogólnych	231
19.1. Typy iteratorów	232
19.2. Wirtualne sekwencje	232

19.3. Iterator strumienia wyjściowego.....	234
19.4. Iterator strumienia wejściowego.....	236
19.5. Omówienie	239
Rozdział 20. Adaptery dla iteratorów.....	241
20.1. Przykład.....	241
20.2. Asymetria kierunkowa.....	243
20.3. Konsekwencja a asymetria	244
20.4. Automatyczne odwracanie	245
20.5. Omówienie	247
Rozdział 21. Obiekty funkcji	249
21.1. Przykład.....	249
21.2. Wskaźniki funkcji.....	252
21.3. Obiekty funkcji.....	254
21.4. Szablony obiektów funkcji	255
21.5. Ukrywanie typów pośrednich.....	256
21.6. Jeden typ zawiera kilka.....	257
21.7. Implementacja	258
21.8. Omówienie	260
Rozdział 22. Adaptery funkcji	261
22.1. Dlaczego obiekty funkcji?.....	261
22.2. Obiekty funkcji dla operatorów wbudowanych	262
22.3. Funkcje wiążące	263
22.4. Spojrzenie z bliska.....	264
22.5. Dziedziczenie interfejsu	265
22.6. Używanie klas	266
22.7. Omówienie	267
Część IV Biblioteki	269
Rozdział 23. Biblioteki w bieżącym zastosowaniu	271
23.1. Problem	271
23.2. Istota problemu — część 1.	273
23.3. Implementacja — część 1.	273
23.4. Istota problemu — część 2.	276
23.5. Implementacja — część 2.	276
23.6. Omówienie	278
Rozdział 24. Obiektowa lekcja projektowania interfejsu biblioteki.....	281
24.1. Komplikacje	282
24.2. Poprawianie interfejsu	283
24.3. Szczegółowe rozważania.....	285
24.4. Pisanie kodu	286
24.5. Wnioski	288
Rozdział 25. Projektowanie bibliotek jako budowanie języka.....	289
25.1. Ciągi znakowe	289
25.2. Wyczerpanie dostępnej pamięci	290
25.3. Kopiowanie	293
25.4. Ukrywanie implementacji.....	296
25.5. Konstruktor domyślny	298
25.6. Inne operacje	299
25.7. Podciągi.....	301
25.8. Wnioski	302

Rozdział 26. Projektowanie języka jako budowanie bibliotek.....	303
26.1. Abstrakcyjne typy danych	303
26.2. Biblioteki i abstrakcyjne typy danych.....	305
26.3. Rezerwacja pamięci.....	308
26.4. Przyporządkowywanie i inicjalizacja składowych klas	309
26.5. Obsługa wyjątków.....	311
26.6. Podsumowanie.....	312
Część V Techniki.....	313
Rozdział 27. Klasy, które się śledzą	315
27.1. Projektowanie klasy śledzącej	315
27.2. Tworzenie martwego kodu	318
27.3. Generowanie wyników inspekcji dla obiektów	319
27.4. Weryfikowanie zachowania zasobnika.....	321
27.5. Podsumowanie.....	325
Rozdział 28. Grupowy przydział pamięci dla obiektów	327
28.1. Problem	327
28.2. Projektowanie rozwiązania.....	327
28.3. Implementacja	330
28.4. Dziedziczenie	332
28.5. Podsumowanie.....	333
Rozdział 29. Aplikatory, manipulatory i obiekty funkcji	335
29.1. Problem	336
29.2. Rozwiązanie	338
29.3. Inne rozwiązanie.....	338
29.4. Dodatkowe argumenty.....	340
29.5. Przykład.....	341
29.6. Formy skrócone.....	343
29.7. Przemyslenia	344
29.8. Uwagi historyczne, źródła i podziękowania	345
Rozdział 30. Uniezależnianie bibliotek aplikacji od wejść i wyjść.....	347
30.1. Problem	347
30.2. Rozwiązanie 1. — spryt i metoda siłowa.....	348
30.3. Rozwiązanie 2. — abstrakcyjne wyjście	349
30.4. Rozwiązanie 3. — spryt bez metody siłowej.....	351
30.5. Uwagi	354
Część VI Podsumowanie	355
Rozdział 31. Przez złożoność do prostoty.....	357
31.1. Świat jest złożony.....	357
31.2. Złożoność staje się ukryta.....	358
31.3. Komputery mają to samo.....	359
31.4. Komputery rozwiązują prawdziwe problemy	361
31.5. Biblioteki klas i semantyka języka	362
31.6. Ułatwianie jest trudne.....	364
31.7. Abstrakcja a interfejs.....	365
31.8. Konserwacja złożoności	366

Rozdział 32. „Witaj świecie” i co dalej?.....	367
32.1. Znajdź w pobliżu eksperta.....	367
32.2. Wybierz narzędzie i opanuj je	368
32.3. Niektóre elementy C są ważne.....	368
32.4. ...inne niekoniecznie.....	370
32.5. Wyznacz sobie szereg problemów do rozwiązania.....	371
32.6. Konkluzja	374
Dodatki	377
Skorowidz.....	379

Rozdział 5.

Klasy surogatów

Jak zaprojektować zasobnik C++, który potencjalnie może zawierać obiekty różnych, ale powiązanych ze sobą typów? Już samo przechowywanie obiektów w zasobniku jest trudne, ponieważ zasobniki generalnie przechowują obiekty jednego typu. Przechowywanie wskaźników obiektów, mimo że pozwala na obsługę różnych typów z pomocą dziedziczenia, wiąże się z koniecznością przydziału dodatkowej pamięci.

Przyjrzymy się tutaj jednemu ze sposobów rozwiązania tego problemu, polegającemu na zdefiniowaniu obiektów zwanych *surogatami*, które zachowują się niemal tak, jak obiekty, które reprezentują, ale pozwalają na sprowadzenie całej hierarchii typów do jednego tylko typu. Surogaty to najprostsza postać *klas uchwytów*, opisanych we wstępie do tej części książki. W kolejnych rozdziałach rozwinięte zostaną przedstawione tu ogólnie zagadnienia.

5.1. Problem

Przypuśćmy, że mamy hierarchię klas, która reprezentuje różne rodzaje środków transportu:

```
class Vehicle {
public:
    virtual double weight() const = 0;
    virtual void start() = 0;
    // ...
};
class RoadVehicle: public Vehicle { /* ... */ };
class Automobile: public RoadVehicle { /* ... */ };
class Aircraft: public Vehicle { /* ... */ };
class Helicopter: public Aircraft { /* ... */ };
```

i tak dalej. Wszystkie środki transportu (*Vehicle*) mają pewne wspólne właściwości, które opisują składowe klasy *Vehicle*. Jednak niektóre z nich mają właściwości, których nie posiadają inne. Na przykład, tylko samolot (*Aircraft*) może latać, a tylko helikopter (*Helicopter*) może wykonywać lot wiszący.

Załóżmy teraz, że chcemy śledzić zbiór różnego rodzaju środków transportu (`Vehicle`). W praktyce zastosowalibyśmy zapewne pewien rodzaj klasy zasobnika. Jednak, dla uproszczenia przykładu, zadowolimy się tablicą. Spróbujmy więc:

```
Vehicle parking_lot[1000];
```

Nie udało się. Dlaczego?

Na pozór powodem jest to, że `Vehicle` jest abstrakcyjną klasą bazową — w końcu jej funkcje składowe `weight` i `start` to *funkcje czysto abstrakcyjne*. Poprzez dopisanie `=0` w deklaracjach, funkcje te pozostały jawnie niezdefiniowane. Wynika z tego, że nie mogą istnieć obiekty klasy `Vehicle`, a jedynie obiekty klas potomnych klasie `Vehicle`. Jeżeli nie mogą istnieć obiekty `Vehicle`, niemożliwe jest również stworzenie tablicy takich obiektów.

Istnieje też głębsza przyczyna naszego niepowodzenia, którą można odkryć zadając sobie pytanie: co stałoby się, gdyby istnienie obiektów klasy `Vehicle` było mimo wszystko *możliwe*. Powiedzmy, że pozbyliśmy się wszystkich czysto wirtualnych funkcji z klasy `Vehicle` i napisaliśmy:

```
Automobile x = /* ... */;
parking_lot[num_vehicles++] = x;
```

Przyporządkowanie `x` elementowi tablicy `parking_lot` spowoduje konwersję `x` na typ `Vehicle` drogą odrzucenia wszystkich składowych, które nie stanowią części samej klasy `Vehicle`. Dopiero potem operacja przyporządkowania skopiuje ten (okrojony) obiekt do tablicy `parking_lot`.

W efekcie zdefiniowaliśmy `parking_lot` jako zbiór obiektów `Vehicle`, a nie zbiór obiektów klas potomnych klasie `Vehicle`.

5.2. Rozwiązanie klasyczne

Normalnym sposobem na osiągnięcie elastyczności w tego typu sytuacjach jest wprowadzenie pośredniości. Najprostsza, możliwa tu do zastosowania forma pośredniości sprowadza się do przechowywania wskaźników, zamiast samych obiektów:

```
Vehicle* parking_lot[1000]; // tablica wskaźników
```

Potem możemy napisać:

```
Automobile x = /* ... */;
parking_lot[num_vehicles++] = &x;
```

Tym sposobem pozbywamy się bezpośredniego problemu, ale pojawiają się dwa inne.

Po pierwsze, to co zachowaliśmy w `parking_lot`, to wskaźnik do `x`, który w tym przykładzie jest zmienną lokalną. Wobec tego, gdy tylko zmienna `x` przestanie być widoczna (dostępna), `parking_lot` przestanie cokolwiek wskazywać.

Nowo powstały problem można by rozwiązać, przechowując w `parking_lot` wskaźniki nie do oryginalnych obiektów, ale do ich kopii. Wówczas wypadałoby również przyjąć konwencję, że uwalniając `parking_lot` uwalniamy również obiekty, na które tablica ta wskazuje. Poprzedni przykład przybiera więc następującą postać:

```
Automobile x = /* ... */;
parking_lot[num_vehicles++] = new Automobile(x);
```

Co prawda w efekcie takiej zmiany tablica nie przechowuje już wskaźników do lokalnych obiektów, ale w zamian służy na nas ciężar dynamicznego zarządzania pamięcią. Co więcej, technika ta działa tylko wtedy, gdy znany jest statyczny typ obiektów, jakie mają być umieszczone w `parking_lot`. A co, jeżeli nie znamy tych typów? Powiedzmy na przykład, że chcemy sprawić, by element `parking_lot[p]` wskazywał na nowo utworzony `parking_lot[q]`? Nie możemy napisać:

```
if (p != q) {
    delete parking_lot[p];
    parking_lot[p] = parking_lot[q];
}
```

ponieważ elementy `parking_lot[p]` i `parking_lot[q]` wskazywały by wówczas ten sam obiekt. Nie możemy też napisać:

```
if (p != q) {
    delete parking_lot[p];
    parking_lot[p] = new Vehicle(parking_lot[q]);
}
```

ponieważ ponownie stanęlibyśmy przed obliczem wcześniejszego problemu — obiekty typu `Vehicle` przecież nie mogą istnieć, a nawet gdyby mogły, to są niepożądane!

5.3. Wirtualne funkcje kopiujące

Spróbujmy znaleźć sposób na tworzenie kopii obiektów, których typ nie jest znany w chwili kompilacji. Wiadomo, że aby zrobić cokolwiek z obiektami nieokreślonego typu w C++ należy posłużyć się funkcją wirtualną. Narzucająca się nazwa dla takiej funkcji to `copy` lub `clone`.

Jako że najprawdopodobniej zależy nam na możliwości kopiowania dowolnego typu obiektów `Vehicle`, powinniśmy rozbudować klasę `Vehicle` o stosowną, czysto wirtualną funkcję:

```
class Vehicle {
public:
    virtual double weight() const = 0;
    virtual void start() = 0;
    virtual Vehicle* copy() const = 0;
    // ...
};
```

Następnie zdefiniujemy kopię funkcji składowej w każdej klasie potomnej `Vehicle`. Idea polega na tym, że jeżeli `vp` wskazuje na obiekt pewnej nieustalonej klasy, potomnej

wobec klasy `Vehicle`, to `vp->copy()` da wskaźnik do nowo utworzonej kopii obiektu. Jeżeli, na przykład, klasa `Truck` jest potomkiem (bezpośrednim lub pośrednim) klasy `Vehicle`, to jej funkcja `copy` wygląda tak:

```
Vehicle* Truck::copy() const
{
    return new Truck(*this);
}
```

Oczywiście kiedy obiekt przestaje być potrzebny, będziemy chcieli się go pozbyć. Trzeba więc dopisać do klasy `Vehicle` wirtualny destruktor:

```
class Vehicle {
public:
    virtual double weight() const = 0;
    virtual void start() = 0;
    virtual Vehicle* copy() const = 0;
    virtual ~Vehicle() { }
    // ...
};
```

5.4. Definiowanie klasy surogatu

Wiemy już, w jaki sposób można dowolnie kopiować obiekty. Zajmijmy się teraz przydziałem pamięci. Czy można w jakiś sposób uniknąć konieczności jawnego zajmowania się przydziałem pamięci, zachowując jednocześnie możliwości klasy `Vehicle` w zakresie tworzenia dynamicznych powiązań?

W C++ często okazuje się, że kluczem do rozwiązania jest *zastosowanie klas do reprezentowania pojęć*. Często korci mnie, by właśnie to spostrzeżenie uznać za fundamentalną zasadę projektowania programów w C++.

W kontekście kopiowania obiektów, zastosowanie tej reguły oznacza zdefiniowanie czegoś, co zachowuje się jak obiekt `Vehicle`, ale potencjalnie reprezentuje obiekt każdej klasy potomnej wobec klasy `Vehicle`. Obiekt takiej klasy można właśnie nazwać *surogatem*.

Każdy surogat klasy `Vehicle` będzie reprezentował obiekt jakiejś klasy, potomnej wobec klasy `Vehicle`. Obiekt ten będzie istniał tak długo, jak długo surogat pozostanie z nim skojarzony. Dlatego skopiowanie surogatu spowoduje skopiowanie odpowiadającego mu obiektu, a przypisanie surogatowi nowej wartości będzie polegać na usunięciu starego obiektu, przed skopiowaniem na jego miejsce nowego.¹ Na szczęście wyposażyliśmy już klasę `Vehicle` w wirtualną funkcję `copy`, która pozwala na tworzenie takich kopii. Wobec tego surogat można zdefiniować następująco:

¹ Jak zauważył Dag Bruck, zachowanie to subtelnie różni się od zwykle spodziewanego zachowania operatora przyporządkowania, ponieważ zmienia typ obiektu, z którym skojarzony jest surogat występujący po lewej stronie operatora.

```

class VehicleSurrogate {
public:
    VehicleSurrogate();
    VehicleSurrogate(const Vehicle&);
    ~VehicleSurrogate();
    VehicleSurrogate(const VehicleSurrogate&);
    VehicleSurrogate& operator=(const VehicleSurrogate&);
private:
    Vehicle* vp;
};

```

Surogat ma konstruktor, który pobiera argument `const Vehicle&`, co umożliwia tworzenie surogatu każdego obiektu klasy potomnej wobec klasy `Vehicle`. Klasa posiada również konstruktor domyślny, który umożliwia tworzenie tablic obiektów `VehicleSurrogate`.

Konstruktor domyślny stwarza jednak pewien problem. Skoro `Vehicle` to abstrakcyjna klasa bazowa, to jakie domyślne zachowanie powinniśmy zdefiniować dla `VehicleSurrogate`? Jaki jest typ obiektu, na który wskazuje? Nie może to być typ `Vehicle`, bo nie mogą istnieć obiekty `Vehicle`.

Dla lepszego zrozumienia, wprowadzimy pojęcie *surogatu pustego*, który zachowuje się podobnie jak wskaźnik zerowy. Możliwe będzie tworzenie, likwidacja i kopiowanie takich surogatów, ale każda inna operacja będzie traktowana jako błąd.

Jak dotąd, nie mamy jeszcze innych operacji — brak ten ułatwia uzupełnienie definicji funkcji składowych:

```

VehicleSurrogate::VehicleSurrogate(): vp(0) { }
VehicleSurrogate::VehicleSurrogate(const Vehicle& v): vp(v.copy()) { }
VehicleSurrogate::~VehicleSurrogate()
{
    delete vp;
}
VehicleSurrogate::VehicleSurrogate(const VehicleSurrogate& v): vp(v.vp? v.vp->copy(): 0) { }
VehicleSurrogate&
VehicleSurrogate::operator=(const VehicleSurrogate& v)
{
    if (this != &v) {
        delete vp;
        vp = (v.vp ? v.vp->copy() : 0);
    }
    return *this;
}

```

Zastosowano tu trzy triki, które warto zapamiętać.

Po pierwsze, jak widać, każde wywołanie `copy` jest wywołaniem wirtualnym. Wywołania te nie mogą być inne, ponieważ obiekty klasy `Vehicle` nie istnieją. Nawet wywołanie `v.copy` w konstruktorze, które pobiera `const Vehicle&` jest wirtualne, ponieważ `v` to wskaźnik, a nie sam obiekt.

Po drugie, w konstruktorze kopii i operatorze przyporządkowania występuje test, sprawdzający, czy `v.vp` jest niezerowe. Jest to konieczne, ponieważ w innym wypadku wywołanie `v.vp->copy` zakończyłoby się błędem.

Po trzecie, w operatorze przyporządkowania następuje sprawdzenie, czy surogat nie jest przyporządkowywany sobie samemu.

Aby zakończyć tworzenie klasy surogatu, wystarczy jeszcze uzupełnić ją o obsługę innych operacji obsługiwanych przez klasę `Vehicle`. We wcześniejszym przykładzie były to funkcje `weight` i `start`, dodajmy je więc do klasy `VehicleSurrogate`:

```
class VehicleSurrogate {
public:
    VehicleSurrogate();
    VehicleSurrogate(const Vehicle&);
    ~VehicleSurrogate();
    VehicleSurrogate(const VehicleSurrogate&);
    VehicleSurrogate& operator=(const VehicleSurrogate&);
    // operacje z klasy Vehicle
    double weight() const;
    void start();
    // ...
private:
    Vehicle* vp;
};
```

Jak widać, dodane funkcje nie są wirtualne — jedyne obiekty, jakich tutaj używamy, są klasy `VehicleSurrogate`. Nie ma tu obiektów jakiegokolwiek klasy potomnej `VehicleSurrogate`. Oczywiście same funkcje wywołują wirtualne funkcje w odpowiadającym im obiekcie `Vehicle`. Funkcje te również powinny sprawdzać, czy `vp` jest niezerowe:

```
double VehicleSurrogate::weight() const
{
    if (vp == 0)
        throw "empty VehicleSurrogate.weight()";
    return vp->weight();
}
void VehicleSurrogate::start()
{
    if (vp == 0)
        throw "empty VehicleSurrogate.start()";
    vp->start();
}
```

Po wykonaniu całej tej pracy, zdefiniowanie parkingu (`parking_lot`) jest już proste:

```
VehicleSurrogate parking_lot[1000];
Automobile x;
parking_lot[num_vehicles++] = x;
```

Ostatnia instrukcja jest tożsama:

```
parking_lot[num_vehicles++] = VehicleSurrogate(x);
```

co powoduje stworzenie kopii obiektu `x`, wiąże obiekt `VehicleSurrogate` z tą kopią, a następnie przyporządkowuje ten obiekt do elementu tablicy `parking_lot`. Z chwilą usunięcia tablicy `parking_lot` wszystkie te kopie również zostaną usunięte.

5.5. Podsumowanie

Połączenie dziedziczenia z zasobnikami zmusza do zajęcia się dwoma kwestiami: kontrolowaniem przydziału pamięci oraz umieszczaniem obiektów różnych typów w jednym zasobniku. Obydwie te kwestie można rozwiązać posługując się fundamentalną techniką w C++ polegającą na reprezentowaniu pojęć za pomocą klas. W ten sposób otrzymamy pojedynczą klasę zwaną surogatem, której każdy obiekt reprezentuje jeden inny obiekt o klasie dowolnej spośród całej hierarchii. Problem rozwiązujemy umieszczając w miejsce obiektów w naszym zasobniku reprezentujące je surogaty.