Exercice 1:

1)

Membre = a un et Héritage = est un.

Pour les accès :

```
-Héritage: la class mère (A:: a) fusionne avec la class fille (B:: a)
```

-Membre : encapsulée (A :: T x), accès avec x.a.

2)

Les champs et les chaines d'héritage construisent l'objet résultat dans l'ordre des déclarations. Pas de différence en termes de stockage. Exemple :

```
struct A {...};
struct B:A{x};
sizeof(B) = sizeof(C); // ou C est
struct C {
    A a;
    x y;
};
3)
```

La construction mémoire ce fait avec alignement à chaque fois (basé sur le plus grand sizeof(B)).

4)

On peut choisir l'ordre des champs, alors l'ordre d'héritage est imposer.

Exercice 2:

1)

```
class A1 {
private:
    int a1;
public:
    A1():a1(0){}
    A1(int v):a1(v){}
    A1 &operator = (const A1 &v){
        if(&v != this){
            a1 = v.a1;
        }
        return *this;
}

int get(){
        return a1;
}

void set(int v){
        a1 = v;
}
    ~A1() = default;
};
```

Une class A2 {} est identique.

```
class B : public A1 {
 rotected:
       3)
Constructeur par défaut (Cd) de B, lance le Cd de A1 puis Cd de A2.
       4)
Code équivalent : B():A1(), v(){}
```

5)

Constructeur par copie (Cc) de B, lance le Cc de A1 puis le Cc de A2.

6)

Code équivalent : B(const &b): A1(b), v(b.v){}

7)

Assignation par copie (Ac) de B, lance Ac de A1 puis Ac de A2.

8)

Code équivalent :

```
&operator = (const B &b) {
   if(&b != this) {
    return this;
      9)
```

Destructeur par défaut (Dd) de B, lance Dd de A2 puis Dd de A1.

10)

Pas d'écriture équivalente : mécanisme interne.

≈ v.~A2() suivi de a1.~A1(), plus libération de la mémoire sous-jacentes.

11)

Déplacement : par défaut fait des copies champs à champs.

Constructeur par déplacement : constructeur par copie, champ à champ.

Assignation par déplacement : assignation par copie, champ à champ.

```
Exercice 3:
1)
a)
```

```
class Stroke {
protected:
    Point2D start;
public:
    Stroke(const Point2D &c): start(c) {}
    Stroke() = default;
    Stroke(const Stroke &c) = default;
    ~Stroke() = default;
};
c)
```

Une class abstraite : il n'est pas possible de définir un objet de ce type.

Réponse naïve : non, car si l'objet est abstrait il ne sera jamais copié.

Réponse éclairée : oui, car sera utilisé pour copier la partie Stroke d'un objet concret qui le contient.

d)

```
class Circle : public Stroke {
protected:
    float radius;
public:
    Circle(const Point2D &c, const float r): Stroke(c), radius(r) {}
    Circle(const float r): Stroke(), radius(r) {}
    //Stroke(): inutile mais recommandé
    Circle(const Circle &c): Stroke(c.start), radius(c.radius) {}
    ~Circle() = default;
};
e)
```

```
class Segment : public Stroke {
protected:
    Point2D end;
public:
    Segment(const Segment &s): Stroke(s), end(s.end) {}
    //Ici upcasting de Segment to Stroke
    Segment(const Point2D &p1, const Point2D &p2) : Stroke(p1), end(p2) {}
    ~Segment() = default;
};
```

2)

a)

C'est une méthode virtuelle pure, donc impossible de calculer length() sans connaître l'objet concret. Elle transforme donc la class en une class abstraite.

b) Dans la class Stroke:

```
virtual float length() = 0;
c) Dans la class Circle :
```

```
virtual float length() {
    return 2.f * 3.14f * radius;
}
d)
```

Dans la class Segment :

```
virtual float length() {
    return dist(start, end);
}
```

Avant la class Segment :

```
inline float sqrf(float x) {
    return x*x;
}
inline float dist(const Point2D &p1, const Point2D &p2) {
    return sqrtf((sqrf(p1.x-p2.x))+sqrf(p1.y-p2.y));
}
3)
a)
```

Une interface contient que des virtuelle pures.

b)

Juste après la struct Point2D

```
using Vector = Point2D;

class iTransform{
public:
    virtual void Translate(const Vector &t) = 0;
    virtual void Rotate(const float th) = 0;
};

c)
```

On utilisera cette interface en l'héritant et donner les implémentations des méthodes virtuelles dans la class concrète.

d)

Ce n'est pas une bonne idée pour Point2D car :

- Une petite structure : la rendre virtuelle ajoute le pointeur vers la VTABLE, ce qui double la taille de la structure.
- C'est une structure de base, probablement utilisée lors des calculs intensifs (cela va ajouter des indirections).

e) Dans la structure Point2D:

```
void Translate(const Point2D &p) {
    x += p.x;
    y += p.y;
}
void Rotate(const float th) {
    set(x*cos(th)-y*sin(th),x*sin(th)+y*sin(th));
}
```

f) Dans la class Stroke:

```
class Stroke : public iTransform {
protected:
    Point2D start;
public:
    Stroke(const Point2D &c): start(c) {}
    Stroke() = default;
    Stroke(const Stroke &c) = default;
    virtual float length() = 0;
    void Translate(const Vector &t) {
        start.Translate(t);
    }
    ~Stroke() = default;
};
```

g) Dans la class Circle:

```
void Rotate(const float th) {
}
```

h) Dans la class Segment:

```
void Translate(const Vector &v) {
    start.Translate(v);
    end.Translate(v);
}
void Rotate(const float th) {
    start.Rotate(th);
    end.Rotate(th);
}
```

Parce-que operator << est une fonction externe aux class et non une méthode. Donc pas possible d'utiliser le RTTI pour appeler l'affichage sur le type sous-jacent de l'objet.

h

a)

La méthode virtuelle pure est le seul outil permettant de déterminer automatiquement le type sousjacent.

c)

En définissant une méthode virtuelle pure intermédiaire.

d) Dans la class Stroke:

```
friend ostream &operator<<(ostream &os, const Stroke *o) {
    return o->view(os);
}
```

e) Dans la class Circle:

```
virtual ostream &view(ostream &os)const{
    return os<<"Disk (center = "<<start<<", radius = "<<radius<<")";
}</pre>
```

f) Dans la class Segment :

```
virtual ostream &view(ostream &os)const {
    return os << "Segment [" << start << "," << end << "]"
}</pre>
```