```
10/20
                                                            PILOT.cpp
                                                                                                                   Page 1/5
/********
 #pragma once
#include <math.h>
#include "Point2D.h"
#include "Figure.h"
#define PI 3.14159265358979323846
class Point2D;
class Figure;
class Cercle : public Figure
private :
                                                                                                                       1 point
         double rayon;
         Point2D centre;
public:
         Cercle(Point2D leCentre, double leRayon);
         double getPerimetre();
         double getSurface();
};
/********
Commande.h
********
#pragma once
#include <vector>
#include <string>
#include "Figure.h"
using namespace std;
class Figure;
class Commande
private:
         bool commandeTerminee;
         double prixMetreDecoupe , prixMetreCarreMatiere ;
string idCommande;
public:
         \label{lem:commande} \mbox{Commande(string identifiantCommande , } \mbox{double lePrixMetreDecoupe , } \mbox{double lePrixMetreCarreMatiere); } \\ \mbox{string getIdCommande() } \mbox{ \{ return idCommande; \} } \\ \mbox{} \mbox{}
         void ajouterNouvelleFigure(.....);
         void cloturerCommande();
         double getPrix();
};
Figure.h ****************/
#pragma once
#include "cercle.h"
#include "Point2D.h"
class Figure
                                                                                                                            0,5 point
public:
         virtual double getPerimetre()=0;
         virtual double getSurface()=0;
/*******
Point2D.h
// Cette classe n'est pas à modifier
#pragma once
class Point2D
private:
         double x , y ;
         Point2D(double x=0 , double y=0);
```

double getX();

```
PILOT.cpp
  06 déc. 21 17:29
                                                                                                          Page 2/5
        double getY();
        void setX(double newX);
        void setY(double newY);
};
 /**********
#pragma once
#include <vector>
#include "Figure.h"
#include "Point2D.h"
using namespace std;
class Point2D;
class Figure;
#define abs(x) ( (x) >=0 ? (x) : -(x) )
class Polygone : public Figure
protected:
        vector<Point2D *> lesSommets;
                                                                                                            1 point
        bool estFerme;
public:
        Polygone(void);
        static double distance(Point2D p1, Point2D p2);
void insereUnNouveauSommet(Point2D* leSommet, int position = -1);
        void fermeLePolygone();
        double getPerimetre();
        double getSurface();
};
Cercle.cpp
********/
#include "Cercle.h"
Cercle::Cercle(Point2D leCentre, double leRayon)
        centre = leCentre;
rayon = leRayon;
                                                                                                               0,75 point
double Cercle::getPerimetre()
        return (2 * PI)* rayon;
double Cercle::getSurface()
        return (2 * PI)* (rayon * rayon);
/*******
Commande.cpp
#include "Commande.h"
Commande::Commande(string identifiantCommande , double lePrixMetreDecoupe , double lePrixMetreCarreMatiere)
void Commande::ajouterNouvelleFigure(.....)
        . . . . . . . . . . . .
void Commande::cloturerCommande()
```

```
06 déc. 21 17:29
                                                           PILOT.cpp
                                                                                                                 Page 3/5
double Commande::getPrix()
         . . . . . . . . . . . .
Figure.cpp
/*******
main.cpp
#include <iostream>
#include <conio.h>
#include "Polygone.h"
#include "Cercle.h"
//#include "Commande.h"
#include <math.h>
using namespace std ;
                                                      // espace de nommage standard
int main()
         // Testez la classe Cercle
                                                                                                         Test de la classe
         Cercle* test;
                                                                                                         Cercle: 0,5 point
         test = new Cercle(Point2D{ 5,1 }, 2.7);
         cout << "Le perimetre est de " << test->getPerimetre() << " et la surface est de " << test->getSurface();
         double \ Coordonnees[6][2]=\{ \ \{ \ 1 \ , \ 1 \ \} \ , \ \{ \ 3 \ , \ 5 \ , \ 7 \ \} \ , \ \{ \ 5 \ , \ 1 \ \} \ , \ \{ \ 3 \ , \ 3 \ \} \ , \ \{ \ 3 \ , \ 1 \ \} \ \};
         Polygone* test2;
         test2 = new Polygone;
         test2->insereUnNouveauSommet(new Point2D(1, 1));
         cout << test2->getPerimetre() << endl;</pre>
         cout << test2->getSurface() << endl;</pre>
         // Sapin de Noel et boules
         double CoordonneesSapin[15][2]={ { 2 , 2 } , { 5 , 4 } , { 3 , 4} , { 5 , 6 } , { 4 , 6 } , { 6 , 8 },
{8,6},{7,6},
                                                                                 { 9 , 4 } , { 7 , 4} , { 10 , 2 } , { 6
.5 , 2 } , { 6.5 , 1 }, { 5.5 , 1 } , { 5.5 , 2 }};
         double\ \textit{CoordonneesCentreCercles[6][2]=\{\ \{\ 2.5\ ,\ 3.5\ \}\ ,\ \{\ 4.5\ ,\ 7.5\ \}\ ,\ \{\ 7.5\ \ ,\ 7.5\ \}\ \}
, { 8.5 , 5.5 } , { 9.5 , 3.5 } };
         int i;
         // Création du polygone sapin
         cout <<"superficie du sapin = " << .... << "
         cout <<"Perimetre du sapin = " << .... << endl;</pre>
         // Création des 6 cercles
                 cout <<"superficie du cercle " << i <<" = " <<... << " cout <<"Perimetre du cercle " << i <<" = " << ... << endl;
         // Création de la commande du Père Noel
         // Ajout des figures (le sapin et les 6 cercles) à la commande
         // Affichage du prix de cette commande
         cout <<"\nCout de la commande : " << ... <<" = " << ... <<" euros" << endl;
*/
                          // on attend l'appui sur une touche
// fin du programme
         getch();
         return 0 ;
```

```
PILOT.cpp
  06 déc. 21 17:29
                                                                                                    Page 4/5
/*******
Point2D.cpp
*******/
// Cette classe n'est pas à modifier #include "Point2D.h"
Point2D::Point2D(double x , double y)
        this->x = x;
        this->y = y;
double Point2D:: getX()
{ return x ;}
double Point2D::getY()
        return y;
void Point2D::setX(double newX)
        x = newX;
void Point2D::setY(double newY)
       y = newY;
/*******
Polygone.cpp
*******/
#include <math.h>
#include "Polygone.h"
bool test;
Polygone::Polygone(void)
        test = false;
double Polygone::distance(Point2D p1,Point2D p2)
        return sqrt(((p1.getX() - p2.getX())) * ((p1.getX() - p2.getX())) + (p1.getY() - p2.getY()) * (p1.getY()
 - p2.getY());
void Polygone::insereUnNouveauSommet(Point2D* leSommet,int position)
                                                                                                       1,5 points
        if (position == -1)
                this->lesSommets.push_back(leSommet );
        else
        {
                this->lesSommets.insert(lesSommets.begin(),0);
void Polygone::fermeLePolygone()
        test = false;
double Polygone::getPerimetre()
        int i;
        double perimetre;
        double compteur;
        for (i = 0; i <= this->lesSommets.size(); i++)
                compteur = distance(i, i+1) + compteur;
double Polygone::getSurface()
```