Lösungen für das 7. Praktikum

```
1
#include <iostream>
using namespace std;
class Laserscanner {
    private:
        double mAbstand;
    public:
        Laserscanner() {
            mAbstand = 0.0;
        }
        double getAbstand() { return mAbstand; }
        void
                scan() {
            double zufall = rand()/double(RAND_MAX);
            mAbstand = zufall * 25.0;
};
class Roboter {
    protected:
        int
                mId;
        bool
                mFehler;
        double mPos;
    public:
        Roboter(int id) {
                 = id;
            mId
            mFehler = false;
            mPos
                   = 0.0;
        }
                getId()
                          { return mId; }
        double getPos()
                           { return mPos; }
                getFehler() { return mFehler; }
        bool
        void status() {
                    << "Roboter #" << mId << ": ";</pre>
            if( mFehler )
                cout << "Roboter angehalten!" << endl;</pre>
            else
                        << "Alles OK, Roboter arbeitet normal" << endl;
                cout
            cout << "Position: " << mPos << " m" << endl;</pre>
        }
};
class Husky : public Roboter {
    private:
        Laserscanner
                        mScanner;
    public:
        Husky(int id) : Roboter(id), scanner() {
        }
```

Prozedurale Programmierung

```
void
                 fahren(double strecke) {
            mScanner.scan();
             if( mScanner.getAbstand() < strecke )</pre>
                 mFehler = true;
             else
                 mPos += strecke;
        }
};
int main()
{
    Husky
            husky(12);
    srand(time(NULL));
    while( !husky.getFehler() )
        husky.fahren(0.5);
        husky.status();
    }
    return 0;
}
2
//helm.h
#pragma once
#include <iostream>
#include <string>
using namespace std;
class Helm
{
       string farbe;
       int festigkeit;
public:
       Helm(string _farbe, int _festigkeit) :
    farbe(_farbe), festigkeit(_festigkeit) {}
       string getFarbe() { return farbe; }
int getFestigkeit(){return festigkeit;}
};
//tiger.h
#pragma once
class Tiger
       int registriernummer;
       int schaedelfestigket;
public:
       Tiger(int _registriernummer, int _schaedelfestigket) :
              registriernummer(_registriernummer), schaedelfestigket(_schaedelfestigket)
{}
       int getSchaedelfestigket() { return schaedelfestigket; }
       void ausgabe();
};
//tiger.cpp
#include <iostream>
```

Prozedurale Programmierung

```
using namespace std;
#include "Tiger.h"
void Tiger::ausgabe(void)
      cout <<endl<< registriernummer << " " << schaedelfestigket << endl;</pre>
}
//helmtiger.h
#pragma once
#include "tiger.h"
#include "Helm.h"
class Helmtiger :
      public Tiger
{
      Helm* helm;
public:
      Helmtiger(int _registriernummer, int _schaedelfestigket, Helm* _helm);
      void ausgabe();
      void setHelm(Helm* _helm);
      int gesamtFestigkeit();
};
//helmtiger.cpp
#include "Helmtiger.h"
Helmtiger::Helmtiger(int _registriernummer, int _schaedelfestigket, Helm* _helm) :
       Tiger(_registriernummer, _schaedelfestigket), helm(NULL)
{
      setHelm(_helm);
void Helmtiger::setHelm(Helm* _helm) {
             helm = _helm;
void Helmtiger::ausgabe(void)
{
      Tiger::ausgabe();
      if (helm != NULL) cout << helm->getFarbe() << " "<< helm->getFestigkeit() <<</pre>
end1;
int Helmtiger::gesamtFestigkeit()
{
      if (helm != NULL)
             return Tiger::getSchaedelfestigket() + helm->getFestigkeit();
      else
             return Tiger::getSchaedelfestigket();
}
//main
#include "Helmtiger.h"
int main()
{
      Tiger *t= new Tiger(1, 5);
      t->ausgabe();
      Helm h1("lila", 3), h2("rosa", 3);
      Helmtiger* ht1 = new Helmtiger(2, 6, &h1);
      ht1->ausgabe();
      cout << ht1->gesamtFestigkeit();
```

Prozedurale Programmierung

```
Helmtiger* ht2 = new Helmtiger(3, 5, &h2);
ht2->ausgabe();
cout << ht2->gesamtFestigkeit();

delete t;
delete ht1;
delete ht2;
}
```