Siano A, B, C, D, E e F classi polimorfe con definizioni visibili al seguente frammento di codice.

```
template<class T, class Y>
Y* transform(T* p) {
   return dynamic_cast<Y*>(p);
}
int main() {
   A a; B b; C c; D d; E e; F f;
   // Prima parte
if (transform<A,B>(new C()) == nullptr) -> CAB AAB CSA
BEA
   // Seconda parte
   if (transform < B, C > (new D()) == nullptr) \rightarrow D \not\in C
       cout << "Structures";</pre>
   // Terza parte
   cout << " and ";
                                                                    5 EA
   // Quarta parte
 // Quarta parte

B* pb = transform<A,B>(new F());

if (pb) && dynamic_cast<E*>(pb) == nullptr)

= 65
       cout << "Algorithms";</pre>
   return 0;
}
```

Si supponga che:

- 1. Il precedente main() compili correttamente ed esegua senza provocare errori a runtime.
- 2. L'esecuzione del main() provochi su cout la stampa di: "Data Structures and Algorithms".

Determinare per ognuna delle relazioni di sottotipo X≤Y nella tabella seguente se è VERO, FALSO o POSSIBILE:

Relazione	Valore
A≤B	
A≤C	

Relazione	Valore
A≤D	
A≤E	
A≤F	
B≤A	
B≤C	
B≤D	
B≤E	
B≤F	
C≤A	
C≤B	
C≤D	
C≤E	
C≤F	
D≤A	
D≤B	
D≤C	
D≤E	
D≤F	
E≤A	
E≤B	
E≤C	
E≤D	
E≤F	
F≤A	
F≤B	
F≤C	
F≤D	
F≤E	

Disegnare nello spazio sottostante un diagramma di una possibile gerarchia di classi (utilizzando frecce per indicare le relazioni di ereditarietà) che sia compatibile con le condizioni determinate sopra.