Scrivere un programma consistente di esattamente tre classi A, B e C e della sola funzione main () che soddisfi le seguenti condizioni:

```
class A{
       1. la classe A è definita come:
                                                                                          public:
                                                                                          virtual ~A(){};
         class A { public: virtual ~A(){} };
                                                                                 };
                                                                                 class B: public A{};
                                                                                 class C: public A{};
       2. le classi B e C devono essere definite per ereditarietà e non contengono alcun membro
                                                                                 int main(){
       3. la funzione main () definisce le tre variabili:
                                                                                          A* pa = new A;
                                                                                          B* pb = new B;
         A* pa = new A; B* pb = new B; C* pc = new C;
                                                                                          C* pc = new C;
         e nessuna altra variabile (di alcun tipo)
                                                                                 }
       4. la funzione main () può utilizzare solamente espressioni di tipo A*, B* e C*, non può sollevare eccezioni mediante una
         throw e non può invocare l'operatore new
                                                                                   // ERRORE RUNTIME
       5. il programma deve compilare correttamente
                                                                                   auto c1 = dynamic_cast<C&>(pb);
       6. l'esecuzione di main () deve provocare un errore run-time.
                                                                                   auto b1 = dynamic_cast<b&>(pc);
                 STATIC_CAST (B) (P3->N()) ->TO,
                           AX NOW CO.
                                                                                                      wo CKYS
class B: public A {};
                                                              Soluzione
class C: public A {};
int main() {/* ...*/ dynamic_cast<C&>(*pb);}
```

Dereferencing a NULL pointer is undefined behavior.

In fact the standard calls this exact situation out in a note (8.3.2/4 "References"):

Note: in particular, a <u>null</u> reference cannot exist in a well-defined program, because the only way to create such a reference would be to bind it to the "object" obtained by dereferencing a null pointer, which causes undefined behavior.

```
class Z {
public:
                                     = INTO OPERATED +4 ().
                                    (esmoar, Ties)
template <class T1, class T2=Z>
class C {
public:
 T1 x;
 T2* p;
                      T2 PUD SGSONS Z
template<class T1,class T2>
void fun(C<T1, T2>* q)
 ++(q->p);
 if(true == false) cout << ++(q->x);
 else cout << q->p;
 (q->x)++;
if(*(q->p) == q->x) *(q->p) = q->x;
                                                       POR DISTURS OF POSTERS CO
                                  - INFOR OPERATED (LINT).
 T2 t2 = q->x;
                              BOOL DESPATOR = Z
           , T2 (a);
main(){
 C<Z> c1; fun(&c1); C<int> c2; fun(&c2);
```

Si considerino le precedenti definizioni. Fornire una dichiarazione (non è richiesta la definizione) dei membri pubblici della classe z nel **minor numero possibile** in modo tale che la compilazione del precedente main () non produca errori. **Attenzione:** ogni dichiarazione in z non necessaria per la corretta compilazione del main () sarà penalizzata.