Esercizio Cosa Stampa

```
class B {
public:
  B() {cout << " B() ";}
                                                                      class C: virtual public B {
  virtual ~B() {cout<< " ~B() ";}</pre>
                                                                      public:
  virtual void g() const {cout <<" B::g ";}</pre>
                                                                         C() {cout<< " C() ";}
  virtual const B* j() {cout<<" B::j "; n(); return this;}
virtual void k() {cout <<" B::k "; j(); m(); }</pre>
                                                                         ~C() {cout<< " ~C() ";}
                                                                        void g() const {cout <<" C::g ";}</pre>
  void m() {cout <<" B::m "; g(); j();}</pre>
                                                                        void k() override {cout <<" C::k "; B::n();}</pre>
  virtual B& n() {cout <<" B::n "; return *this;}</pre>
                                                                         virtual void m() {cout << " C::m "; g(); j();}</pre>
};
                                                                        B& n() override {cout << " C::n "; return *this;}
                                                                      };
class D: virtual public B {
                                                                      class E: public C, public D {
public:
                                                                      public:
  D() {cout<< " D() ";}
                                                                         E() {cout<< " E() ";}
  ~D() {cout<< " ~D() ";}
                                                                         ~E() {cout<< " ~E() ";}
  virtual void g() {cout <<" D::g ";}</pre>
                                                                        virtual void g() const {cout <<" E::g ";}</pre>
  const B* j() {cout <<" D::j "; return this;}</pre>
                                                                        const E* j() {cout <<" E::j "; return this;}</pre>
  void k() const {cout <<" D::k "; k();}</pre>
                                                                        void m() {cout <<" E::m "; g(); j();}</pre>
  void m() {cout <<" D::m "; g(); j();}</pre>
                                                                        D& n() final {cout << " E::n "; return *this;}
1:
                                                                      1:
class F: virtual public E {
public:
  F() {cout<< " F() ";}
  ~F() {cout<< " ~F() ";}
  F(const F& x): B(x) {cout<< " Fc ";}
  void k() {cout <<" F::k "; g();}</pre>
                                                               B* p1 = new E(); B* p2 = new C(); B* p3 = new D();
  void m() {cout <<" F::m "; j();}</pre>
                                                               C* p4 = new E(); const B* p5 = new E(); const B* p6 = new F();
```

Queste definizioni compilano correttamente (con opportuni #include e using). Per ognuno dei seguenti statement scrivere nell'apposito spazio:

- NON COMPILA se la compilazione dello statement provoca un errore;
- UNDEFINED se lo statement compila correttamente ma la sua esecuzione provoca un undefined behaviour o un errore run-time;
- se lo statement compila ed esegue correttamente (senza undefined behaviour o errori run-time) allora si scriva la stampa che l'esecuzione produce in output su cout; se non provoca alcuna stampa allora si scriva NESSUNA STAMPA.

```
(p4->n()).m();
p3->k();
(p3->n()).m();
p2->m();
(p2->j())->g();
C* p = new F(F());
(p1->j())->k();
(dynamic_cast<const F*>(p1->j()))->g();
(dynamic_cast<E*>(p5))->j();
(dynamic_cast<C*>(const_cast<B*>(p6)))->k();
```