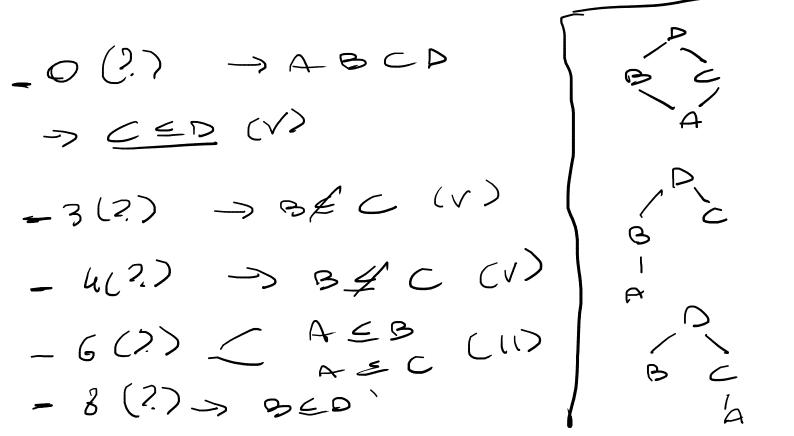


Si assuma che A, B, C, D siano quattro classi polimorfe. Si consideri il seguente main ().

```
main() {
    A a; B b; C c; D d;
    cout << (dynamic_cast<D*>(&c) ? "0 " : "1 ");
    cout << (dynamic_cast<B*>(&c) ? "2 " : "3 ");
    cout << (!(dynamic_cast<C*>(&b)) ? "4 " : "5 ");
    cout << (dynamic_cast<B*>(&a) || dynamic_cast<C*>(&a) ? "6 " : "7 ");
    cout << (dynamic_cast<D*>(&b) ? "8 " : "9 ");
}
```

Si supponga che tale main () compili ed esegua correttamente. Disegnare i diagrammi di tutte le possibili gerarchie per le classi A, B, C, D tali che l'esecuzione del main () provochi la stampa: 0 3 4 6 8.



## Esercizio Tipi

Siano A, B, C e D classi polimorfe distinte. Si considerino le seguenti definizioni.

## Si supponga che:

- 1. il main () compili correttamente ed esegua senza provocare undefined behaviour;
- 2. l'esecuzione del main () provochi in output su cout la stampa Bjarne Stroustrup.

In tali ipotesi, per ognuna delle relazioni di sottotipo T1≤T2 nelle seguenti tabelle segnare con una croce l'entrata

- (a) "Vero" per indicare che T1 sicuramente è sottotipo di T2;
- (b) "Falso" per indicare che T1 sicuramente non è sottotipo di T2;
- (c) "Possibile" altrimenti, ovvero se non valgono né (a) né (b).

ACB JF BEDJPOSS. CEBJV DEBJ ACC JF BEDJPOSS. CEBJV DEBJ ACB JF CEBJV DEBJ BECGE

Si considerino le seguenti definizioni.

```
class B {
                                   class C: virtual public B {};
private:
 list<double>* ptr;
 virtual void m() = 0;
                                        COPIA (STANDARD)
class D: virtual public B {
                                         > 5 ( CONST 5 026) : 9
private:
 int x;
} ;
                                              C(5) D(E), V(5.1)
class E: public C, public D {
private:
 vector<int*> v;
public:
 void m() {}
 // ridefinizione del costruttore di copia di E
```

Ridefinire il costruttore di copia di E in modo tale che il suo comportamento coincida con quello del costruttore di copia standard di E.

1.00 AQU.

WT ARRAT;

INT K;

FOR CI: K) Y

COPY × CZ V(L)

BROTE C;

FALCO

```
class Z {
 public: Z(int x) {}
};
                                                                                                                                                            class A {
                                                                                                                                                              class A {
public:
void f(int) {cout << "A::f(int) "; f(true);}
virtual void f(bool) {cout << "A::f(bool) ";}
virtual A* f(Z) {cout << "A::f(Z) "; f(Z); return this;}
A() {cout << "A() "; }</pre>
                                                                                                                                                           class C: virtual public A {
class B: virtual public A {
  class B: virtual public A {
public:
  void f(const bools) {cout<< "B::f(const bools) ";}
  void f(const ints) {cout<< "B::f(const ints) ";}
  virtual B* f(Z) {cout << "B::f(Z) "; return this;}
  virtual "B() {cout << "B ";}
  B() {cout << "B() ";}
}.</pre>
                                                                                                                                                             public:
    C* f(Z){cout <<"C::f(Z) "; return this;}
    C() {cout <<"C() "; )</pre>
                                                                                                                                                           class E: public C {
  public:
    C* f(Z) {cout <<"E::f(Z) "; return this;}
    E() {cout <<"E ";}
    E() {cout <<"E() ";}
</pre>
 class D: virtual public A {
public:
    virtual void f(bool) const {cout <<"D::f(bool) ";}
    A* f(Z) {cout << "D::f(Z) "; return this;}
    D() {cout <<"D ";}
    D() {cout <<"D() ";}
}</pre>
class F: public B, public E, public D {
  public:
                                                                                                                                                            B* pb=new B; C* pc = new C; D* pd = new D; E* pe = new E;
F* pf = new F; B *pbl= new F;
A *pal=pb, *pa2=pc, *pa3=pd, *pa4=pe, *pa5=pf;
                                                                                                                                   A
     public:
  void f(bool) {cout << "F::f(bool) ";}
  F* f(Z) {cout << "F::f(Z) "; return this;}
  F() {cout << "F() "; }
  F() {cout << "F() "; }
</pre>
                                                                                                                                                            D
                                                                                                   В
```