

Examen final de Programmation Objet : **Corrigé-type**

Année universitaire 2014-2015 2^e année licence informatique Programmation Objet

Jeudi 15 janvier 2015

Exercice 1: (3 pts) Question 1:		
	a) et d)	
Question 2:		
	b)	
Question 3:		
	c)	
Exercice 2 : (5 pts) 1) Oui :		
	1Rouge	ı
	1Vert	
	2Vert	
	1Vert	
	2Vert	
	2Vert	

2) Oui (pas d'erreur de compilation)

Mais à l'exécution, le programme affiche indéfiniment « **1Rouge** » jusqu'à ce qu'il y ait dépassement de pile (appels récursifs infinis)

(1,5 pt)

(2 pts)

3) Non, le compilateur refuse de compiler le programme car les instructions n++ ; des lignes 23 et 26 n'ont pas de sens. Quand n était statique, c'était une variable de classe, rattachée à la classe, et existant donc en dehors des objets. Maintenant n est une variable d'instance rattachée à un objet et n'existe donc pas pendant l'exécution d'une méthode statique. Il faudrait faire x.n++ ; par exemple pour accéder au champ n de l'objet x.

(1,5 pt)

1) (5 pts)

```
public class Robot
    private String nom;
    private int x;
    private int y;
    private String direction;
    public Robot(String nom)
        this.nom = nom;
        x = y = 0;
        direction = "Est";
    }
    public Robot(String nom, int x, int y, String direction)
        this(nom);
        this.x = x;
        this.y = y;
        }
     * avance d'un pas
    public void avance()
        if (direction.equals("Nord"))
        y++;
else if (direction.equals("Est"))
            X++;
        else if (direction.equals("Sud"))
            y--;
        else // (direction.equals("Ouest"))
    }
     * tourne à droite de 90°
    public void droite()
        if (direction.equals("Nord"))
            direction = "Est";
        else if (direction.equals("Est"))
            direction = "Sud";
        else if (direction.equals("Sud"))
            direction = "Ouest"
        else // (direction.equals("Ouest"))
            direction = "Nord";
    }
     * affiche l'état du robot
    public void afficher()
        System.out.println("nom : " + nom);
        System.out.println("position : (" + x + "," + y +")");
System.out.println("direction : " + direction);
    }
```

Remarque : L'énoncé ne précise pas si les attributs doivent être accessibles à travers des méthodes d'accès (getters/setters), mais il est correct de mettre de telles méthodes. Reste à décider des modificateurs d'accès à utiliser pour ces méthodes (public, protected, ou aucun... *cf. question 2) b)*

a)

```
public class RobotNG extends Robot
    public RobotNG(String nom)
        super(nom);
    }
    public RobotNG(String nom, int x, int y, String direction)
        super(nom, x, y, direction);
    }
     * avance de plusieurs pas
     * @param pas
                     le nombre de pas
    public void avance(int pas)
        for (int i = 0; i < pas; ++i) {
            avance();
    }
     * tourne à gauche de 90°
    public void gauche()
        droite();
        droite();
        droite();
      fait demi-tour
    public void demiTour()
        droite();
        droite();
```

b) Les attributs de la superclasse étant privés, pour changer l'état de l'objet il faut utiliser les méthodes d'accès en écriture (mutateurs ou setters) correspondantes (setX(), setY(), setDirection()). Il faut pour cela qu'elles aient été définies auparavant dans la superclasse Robot avec le modificateur public (pour être utilisées par n'importe quelle classe) ou protected (pour être utilisées uniquement par les sous-classes ou les classes du même paquetage). Sans modificateur d'accès, l'accès par défaut n'est autorisé que pour les classes du même paquetage.

Voici des exemples de getter et setter définis dans la classe Robot :

```
public class RobotNG extends Robot
    public RobotNG(String nom)
        super(nom);
    }
    public RobotNG(String nom, int x, int y, String direction)
        super(nom, x, y, direction);
    }
     * avance de plusieurs pas
     * @param pas
                      le nombre de pas
    public void avance(int pas)
        if (getDirection().equals("Nord"))
             setY(getY() + pas);
        else if (getDirection().equals("Est"))
            setX(getX() + pas);
        else if (getDirection().equals("Sud"))
        setY(getY() - pas);
else // "Ouest"
            setX(getX() - pas);
    }
     * tourne à gauche de 90°
    public void gauche()
        if (getDirection().equals("Nord"))
             setDirection("Ouest");
        else if (getDirection().equals("Est"))
        setDirection("Nord");
else if (getDirection().equals("Sud"))
            setDirection("Est");
        else // "Ouest"
             setDirection("Sud");
    }
     * fait demi-tour
    public void demiTour()
        if (getDirection().equals("Nord"))
            setDirection("Sud");
        else if (getDirection().equals("Sud"))
            setDirection("Nord");
        else if (getDirection().equals("Ouest"))
            setDirection("Est");
        else // "Est"
            setDirection("Ouest");
    }
```

```
3)
    a)
    Robot[] tableau ; // ou Robot tableau[] ;

b)
    for (Robot r : tableau) {
        if (r != null) {
            r.afficher();
        }
    }
}
```

```
public class RobotNG extends Robot
    private boolean turbo;
    public RobotNG(String nom)
        super(nom);
        turbo = false;
    public RobotNG(String nom, int x, int y, String direction)
        super(nom, x, y, direction);
        turbo = false;
    }
     * active/désactive le mode Turbo
     * @param activer
                         true pour activer, false pour désactiver
     */
    public void setTurbo(boolean activer)
        turbo = activer;
     * indique si le mode Turbo est activé
     * @return true si activé, false sinon
    public boolean hasTurbo()
    {
        return turbo;
    }
     * affiche l'état du robot
     * (redéfinie pour indiquer si le mode Turbo est activé)
    public void afficher()
        super.afficher();
        System.out.println("turbo : " + (turbo?"ON":"OFF"));
    }
     * Méthode avance() redéfinie.
     * Avance de 3 pas si le mode Turbo est actif
    public void avance()
        if(turbo) {
            avance(3);
        } else {
            super.avance(); // appel de la méthode avance() de Robot
    }
     * avance de plusieurs pas
     * @param pas
                     le nombre de pas (sera multiplié par 3 si le mode Turbo est actif)
    public void avance(int pas)
        if(turbo) {
            pas *= 3;
        }
```