

קורס 0368-3058-01 - נושאים מתקדמים בתכנות: 09:00 11/07/2010 א' כ"ט תמוז תש"ע

ציון: 92

מס' מחברת 63

מדינה - רוסף הלחמי

משך המבחן - 3 שעות
אין להשתמש בחומר עזר

חלק א' - 8 שאלות אמריקאיות 5 נק' לשאלה, ס"ה 40 נקודות.

40

ד	ג	ב	א	
	X			שאלה 1
			X	שאלה 2
			X	שאלה 3
	X			שאלה 4
			X	שאלה 5
X				שאלה 6
		X		שאלה 7
X				שאלה 8

שאלה 1 מה קורה בתוכנית הבאה?

```
void func(int) { cout << "func(int)" << endl; }
template <class T> void func(T t) { cout << "func(T)" << endl; }
```

```
int main() {
    int i = 4;
    func(i);
}
```

אם הוסיף template

- א חוככית לא מתקמפלת - ambiguity.
 - ב אם מ T יש המרה ל INT אז פלט - "func(int)"
 - ג פלט - "func(int)"
 - ד פלט - "func(T)"
- אחרת : פלט - "func(T)"

שאלה 2 מה ההבדל בין מצביע (POINTER) וREFERENCE בC++?

- א) Reference הוא האובייקט כולו בעוד מצביע רק את הכתובת שלו.
- ב) משמעות זהה, וההבדל הוא רק התחביר (syntax) והשימוש.
- ג) התחביר המשמש לגישה האובייקט.
- ד) מצביע הוא הכתובת לאובייקט וReference משתמש בטבלה הווירטואלית.

שאלה 3 Exception Handler:

א) משמיד כל locally-declared אובייקטים שנוצרו בכל פונקציות שדרך Exception Handler עובר. נכון

- ב) משמיד כל האובייקטים דינמיים שנוצרו על הHEAP כל פונקציות שדרך Exception Handler עובר. נכון
- ג) תשובות א' וגם ב' נכונות
- ד) Exception Handler לא הורס האובייקטים שנוצרו כל בפונקציה שדרך הוא עובר. נכון

שאלה 4 מה המטרה לעשות "VIRTUAL" destructor?

- א) אין שום ערך. נכון
- ב) משתמשים בו לאיתור דליפת זיכרון. נכון
- ג) זה גורם לdestructor של המחלקה הנגזרת להקרא לפני ^{מכילה}אופרטור delete. נכון
- ד) destructor של מחלקה נגזרת נקרא תמיד, זה פשוט משנה את הסדר של קריאות של DTORs. נכון

שאלה 5 איזה תיאור של pure virtual function הוא נכון?

- א) היא מכריזה לרשת ממחלקת הבסיס המכילה פונקציה הזאת. - נכון, אם יש לה פונקציה
- ב) אין להן ישום (implementation). אין נכון, ישנן פונקציות pure virtual
- ג) תשובות א' וב' לא נכונות
- ד) תשובות א' וב' נכונות

שאלה 6 תבנית עיצוב "Singleton":

- א) יוצר רק אובייקט אחד מסוג מסוים. נכון
- ב) מחלקה היורשת היא לא Singleton. נכון
- ג) עדיף להשתמש תמיד במקום משתנים גלובליים. נכון
- ד) כל התשובות נכונות. נכון

שאלה 7 תבנית עיצוב "Factory Method":

- א) יוצר אובייקטים חדשים על ידי עתקה ושיבוט של אובייקט אב איפוס (cloning) ^{prototype as}
- ב) מגדיר ממשק ליצירת אובייקטים, אבל מחלקות יורשות מחליטות איזה אובייקט לבנות בפועל. נכון
- ג) הגדרת התלויות בין אובייקטים, כך שכאשר אובייקט אחד עובר שינויים, אז התלויים בו מקבלים הודעה על זה באופן אוטומטי. ^{observer as}
- ד) כל התשובות נכונות. נכון

שאלה 8 מהו המספר המינימלי של data-members שיכול להיות במחלקה?

- א) מינימום אחד - מוגדר על ידי המתכנת. נכון
- ב) מינימום אחד - מצביע על טבלה וירטואלית (מוגדר על ידי קומפיילר) - נכון, אם המחלקה לא תהיה
- ג) מינימום שני, הראשון המוגדר על ידי המתכנת, והשני הוא מצביע על טבלה וירטואלית. נכון
- ד) אפס

חלק ב' - 8 שאלות אמריקאיות 5 נק' לשאלה, ס"ה 40 נקודות.

```

1. #include <iostream>
2. using namespace std;

3. class Person { //...};

4. class Base {
5. public:
6.     virtual ~Base() { delete m_ptr; }
7.     Base() { m_ptr = new int(7); }
8.     Base(int k) : m_int(k), m_ptr(new int(k)) { foo(); }
9.     virtual void foo() = 0;
10.    virtual void bar() { cout << m_int << endl; }
11. protected:
12.     Base() { m_ptr = new int(7); }
13. private:
14.     int m_int;
15.     int* m_ptr;
16. };

17. void Base::foo() { cout << *(m_ptr) << endl; }
18.
19. class Drv : public Base {
20. public:
21.     Drv (int i, char c) : m_c1(c), m_c2(c), Base(i) { foo(); }
22.     void bar() {
23.         cout << "in Drv::bar() " << endl;
24.         Base::bar();
25.     };
26.     void foo() { cout << m_c1 << endl; }

27. private:
28.     char m_c1, m_c2;
29.
30.     friend class Person;
31. };

```

גורם →

base ל foo-foo

foo ממש base ל

base ל foo-foo

Drv ל foo-foo

```

32. int main() {
33.     Drv d1; → Drv d1(77, 'x');
34.     Drv d2(55, 'a');
35.     Base* b1 = &d1;
36.     Base* b2 = &d2;
37.     *b2 = *b1;
38.     b2->foo();
39.     b2->bar();
40.     return 0;
41. }

```

d1 ל Base ל foo 77
 d1 ל Drv ל foo x
 d2 ל Base ל foo 55
 d2 ל Drv ל foo a
 b2 → foo a
 in Drv::bar() 77

m_int : 77
 m_ptr : ל m_int ל m_int
 m_c1 : 'a'
 m_c2 : 'a'

d2 : m_int : 77

m_ptr : ל m_int ל m_int
 m_c1 : 'a'
 m_c2 : 'a'

שאלה 1:

בשורה 21 לאיזה פונקציה FOO פונה קומפילר?

```
Drv (int i, char c) : m_c2(c), Base(i), m_c1(c) {foo(); }
```

- (א) לפונקציה FOO של מחלקה Drv מפני ש FOO היא וירטואלית
- (ב) לפונקציה FOO של מחלקה Base מפני ש CTOR של Drv קודם פונה ל CTOR של Base
- (ג) קודם ל FOO של Base ואחר כך ל FOO של Drv
- (ד) קודם ל FOO של Drv ואחר כך ל FOO של Base
- (ה) אף תשובה אינה נכונה

שאלה 2:

שורה 17: מה יקרה אם נשים אותה בהארה?

```
// void Base::foo() { cout << *(m_ptr) << endl;};
```

- (א) שגיאת קומפילציה כי CTOR של BASE פונה אליה וחיבים לממש אותה
- (ב) שגיאת קומפילציה כי PURE VIRTUAL FUNCTION תמיד חייבת במימוש וגם מחייבת מימוש במחלקה יורשת
- (ג) אין שגיאת קומפילציה כי PURE VIRTUAL FUNCTION לא מחייבת מימוש
- (ד) אין שגיאת קומפילציה כי יש מימוש במחלקת Drv
- (ה) אף תשובה אינה נכונה

שאלה 3:

שורה 12 - protected CTOR

```
Base() { m_ptr = new int(7); }
```

- (א) אי אפשר לרשת ממחלקה Base כי בשביל זה CTOR של Base חייב להיות public
- (ב) תמיד אפשר לרשת ממחלקה Base אפילו אם CTOR של protected או private
- (ג) תמיד אפשר לרשת ממחלקה Base אם CTOR של protected או public
- (ד) אי אפשר לרשת ממחלקה אם אין בה DEFAULT CTOR
- (ה) אף תשובה אינה נכונה

שאלה 4:

האם שורה 33 מתקמפלת?

```
Drv d1;
```

- (א) מתקמפלת כי קומפילר מספק לכל מחלקה Default CTOR
- (ב) מתקמפלת כי מחלקה Drv יורשת Default CTOR ממחלקה Base
- (ג) לא מתקמפלת כי ברגע שהוגדר איזה שהוא CTOR קומפילר כבר לא מספק Default CTOR והיא אפשר לרשת CTOR
- (ד) מתקמפלת כי קומפילר יתן ערכים NULL לכל data-members ויפנה ל CTOR שמקבל פרמטרים
- (ה) אף תשובה אינה נכונה

63 מס' התמורה: 6/8 זמן

שאלה 8: בשנה שורה 33 ל: `Drv d1(77, 'x');` מה המלט של התוכנית?

(א) a
x
in Drv::bar()
77

(ב) 77
x
55
a
a
in Drv::bar()
77

(ג) 55
x
77
in Drv::bar()
55

(ד) 77
55
x
in Drv::bar()
77

~~30~~ 32

(ה) אף תשובה אינה נכונה

ה	ד	ג	ב	א	
		X			שאלה 1
⊙				X	שאלה 2
		X			שאלה 3
		X			שאלה 4
		X			שאלה 5
		X			שאלה 6
		⊙			שאלה 7
			X		שאלה 8

2+ ~~X~~ נק' 31

הסברים לתשובות לשאלות אמריקאיות:

• חובה לספק הסבר במידה ובבחרה תשובה ה' (אף תשובה לא נכונה).

שאלה 1: מילה נקרא ה-Ctor Base אנו -foo א Base א ווי

הכניסה לfoo ה-Ctor א Dev נקרא foo א Dev

שאלה 2: אם יש הפרדה שניה 15, זהיה שאנו קומפולציה יי הכנייה Dev

נקרא ה-Ctor א Base אנו -foo - וואו ציג יי foo א אנו

שאלה 3: כ"י

שאלה 4: כ"י

שאלה 5: כ"י

שאלה 6: אם Dev היה ונכנסת-ל, וכו"ל אלו היו יחלם ליתר א-b2, וכו"ל ואיין

א-b ו-b2, וכו"ל אנו שניה 15 או חייב אקזיסט.

שאלה 7: א' או נכח כי לא נכח אחר סגן א-reference לוי כרטיים אחרת.

א' או נכח כי יאחרו א Ref לא-אחרת שנקרא by value ונכח בסוף ה-Ctor

רק א-Ref יהיה reference לויכיתו הוס. א' או נכח כי אן אחר const in Ref א-Ref וואו אחר וליהם אחרת הדינה תהיה חסונה ולי נכח. א' או נכח.

שאלה 8: -

} H2

חלק ג' - תכנות 20 נקודות

:TEMPLATES - STL

Building_t - template class. ID of buiding can be of ANY type :

Example:

IDs can be integers (1,3,5,7 2,4...) or even strings "A10" , "17Bet"...

Functionality of class: **setBuidingID** and **getBuildingID**

Street_t - template class; is a container of buildings.

Example:

ID of street can be of ANY type : strings "Herzl", or even integers as in New York - 42, 20..

Functionality of class:

setStreetID , **getStreetID** , **addBuilding2Street** , **getBuilding**

City_t - template class; is container of streets

Example:

ID of City can be of ANY type : strings "Herzl", or any another type

Functionality of class:

setCityID , **getCityID** , **addStreet** , **getStreet**

1. נא לספק תכנון של המחלקות

2. אין צורך לממש פונקציות

3. יש להשתמש ב-STL קונטיינרים כ data-members ופרמטרים של הפונקציות

```
template <class T> class Building_t {
public:
```

```
virtual void setBuildingID(const T& pi-id);
virtual T getBuildingID() const;
```

} by ref לקבל מתייחס
 זה מסוק (TOR) וצי
 ולהתגני by value
 כמו אבי ישי התח
 יאל המענה הסנימי
 להשתקף



הערה (נוספה): כיון שביטולק street_t ופרמטר Building_t הן STL container

נצטרך לטפל אצור Building_t הן הן: default CTOR (כדי לטפל ב-STL), copy CTOR, operator=, operator<, operator== (כיון שהם אובייקט של CTOR מקבל id יחידה - ו-DTOR יבנה ויגדלו בליקן נתון אובייקט זה data member אצור ה building id מהיה protected

```
T m-building-id;
```

לא היות כגורם שביקו לטפל ב-++ זה עדינה בשאלה, אם לא

כמובן הפתרון לא יאזן, ולא גרע לזיון של זה. הנה פתרון חלקי


```
template <class S, class T> class Street+ {
public:
```

```
    virtual void setStreetID (const S& pi-id);
    virtual S getStreetID () const;
```

(const S& pi-id get -> const pointer to S) ...

```
    virtual void addBuilding2Street (Building+<T>& pi-building);
    virtual Building+<T>& getBuilding (const T& pi-building.id) const;
```

+

```
Street+ < STL container (vector) City+ + string pi-city-id + string pi-street-id
+ string pi-city-id + string pi-street-id + vector<Building+<T>> m-buildings;
S m-street-id;
```

```
template <class Q, class S, class T> class City+ {
```

```
    virtual void setCityID (const Q& pi-id);
    virtual Q getCityID () const;
```

```
    virtual void addStreet (Street+<S, T>& pi-street);
    virtual Street+<S, T>& getStreet (const S& pi-street.id) const;
```

+

... default (TOR) ... operators ...

```
Street+<S, T> m-streets;
Q m-city-id;
```

... #include ...

20