1	2	3	4	5	6	7	8	9	10

<u>NB!</u> Во всех задачах, где это требуется, предполагается наличие необходимых включений и директивы using namespace std.

1. Для каждого имени из реализации функций B::g() и main() укажите (используя операцию "::") область видимости имён так, чтобы программа была верной. Подчеркните вставленные расширения имён, без которых программа ошибочна. Если вариантов расширения имён несколько, укажите все.

```
static int x;
namespace N1 { int f (int a, int b) { return  x = a + b; }
              class A { int x;
                  public: A (int n = 13) { x = n; }
                          int f() { return ::x = x; }
              };
              namespace N2 { class B: public A { float x;
                               public: int f (int a) { return ::x = x; }
                                        void g ();
                             };
              }
void
                           x = 20.13;
                                         f ();
           B::g() {
                                         f (13, 20132013);
                           f (2013);
                       B b; b.
                                 f (); b.
int main () {
                                                    f(13);
                                 f ('2', 013);
                       x =
                       return 0;
}
```

**2.** Есть ли ошибки в функции *main()* приведённого фрагмента на Cu++? Если есть, то **объясните**, в чём они заключаются. Если нужно, удалите ошибочные вызовы из функции *main()*. Что будет выдано в стандартный поток вывода при работе исправленной (если нужно) программы?

```
class A { public: virtual void f()
                                 { h (65); cout << "A::f"
                virtual void g(int x) \{ h(x); cout << "A::g," << x << endl; }
                                           cout << "A::h," << x << endl; }
                       void h(int x) {
};
class B: public A { public:
                       void g (int x) { h (x); cout << "B::g," << x << endl; }</pre>
                                             cout << "B::h," << x << endl; }
                virtual void h (int x) {
} ;
class C: public B { float f;
                public: void g () { h (67); cout << "C::g" << endl; }</pre>
               };
int main(){
    C c, * pc = & c; B * pb = & c; A * pa = & c;
                                 pa -> f (2013);
    pa -> f ();
                                 pb -> f ();
    pa -> g (13);
    pb -> g ();
                                 pb -> g (13);
    pb -> h (0);
                                pc -> f ();
    pc -> g ();
                                pc -> h ();
    pc -> h (0);
                                 return 1;
}
```

- **3**. Что такое функция преобразования в языке Cu++? Какие ограничения накладываются на использование функций преобразования при выборе одной из перегруженных функций? Привести пример использования функции преобразования в программах на Cu++.
- **4.** Используя описания классов A и B из задания **1**, определить, тела каких конструкторов и деструкторов (возможно явно не определённые) и в каком порядке будут исполнены при работе следующего фрагмента программы, расположенного в пространстве имён *N2* из задания **1**:

```
void h () { struct C { A a; B b; }; A a(2013); C c; }
```

- 5. Для класса рациональных дробей template<class T> class fraction { T n; T d; ... }; написать два варианта реализации вне класса операции "/", выполняющей деление одной рациональной дроби на другую, а именно методом класса и функцией-другом этого класса.
- **6**. Описать алгоритм определения возможности использования имён из базовых классов в производном классе в случае множественного наследования. Привести по одному примеру, демонстрирующему случаи обнаружения ошибки на каждом из шагов алгоритма.
- 7. Что будет выдано в стандартный канал вывода при работе следующей программы?

```
struct X; void f(X & x, int n);
struct X { X () { cout << "Xc";
                   f (*this, -1); cout << "Xf"; }</pre>
            X (X &) { cout << "Xk"; }</pre>
};
struct Y: X { Y () { try { cout << "Yt"; f (*this, 1);</pre>
                            cout << "Yp";
                      catch (Y) { cout << "Yy"; throw; }</pre>
                      catch (int) { cout << "Yi"; throw; }</pre>
               Y (Y &) { cout << "Yk"; }
void f (X & x, int n) { try { cout << "ft";</pre>
                                 if (n < 0)
                                                throw x;
                                 cout << "f0";
                                 if (n > 0)
                                                throw 1;
                                cout << "f1";
                                                                               }
                           catch (int) { cout << "fi";</pre>
                                                            throw; }
                           catch (X& a) { cout << "fc";</pre>
                                             f(x, 1);
                                             cout << "fr";
                                                                               }
                                             throw;
int main() { try { Y a; } catch (...){ cout << "mc"; return 0; }</pre>
             cout << "mr";
              return 0;
}
```

**8.** В приведённой программе возможно наличие синтаксических ошибок в определении класса *А.* Если ошибки есть, исправьте их заменой, исключением или добавлением нужных служебных слов языка Си++. Обоснуйте сделанные исправления.

**9**. Для приведённой ниже программы описать функцию  $B^* f(A^*)$ ; , которая, получая в качестве параметра указатель типа  $A^*$ , возвращает его значение, наиболее безопасным образом преобразованное к типу  $B^*$ , а в случае невозможности преобразования корректно завершает работу программы.

float Weight; }; // вес элемента вектора typedef list <Weight\_t> L;
Написать функцию g(), которая по заданному вектору типа V и соответствующему ему списку типа L

Написать функцию g(), которая по заданному вектору типа V и соответствующему ему списку типа L вычисляет средневзвешенное значение элементов вектора (средний результат умножения элементов на их веса), выдавая в выходной поток значения и веса элементов.