

**3. Indicar la salida por pantalla (2 puntos-20 minutos)**

```
#include <iostream.h>
class EUITIelemento;
class EUITIpila
{
int num;
    EUITIelemento *pila[10];
public:
    EUITIpila():num(0){};
    bool push(EUITIelemento *in){
        if(num>=10) return false;
        pila[num++]=in;
        return true;
    }
    EUITIelemento *pop(){
        cout<<"pop!"<<endl;
        if(num==0) return 0;
        return pila[--num];
    }
    int getNum(){return num;}
};
class EUITIelemento
{
protected:
    float valor;
public:
    virtual bool ejecuta(EUITIpila *)=0;
    float getValor(EUITIpila *p=0){
        ejecuta(p);
        return valor;
    }
};
class EUITIvalor:public EUITIelemento
{
public:
    bool ejecuta(EUITIpila *p){return true;}
    EUITIvalor(float v){valor=v;}
};

class EUITIsuma:public EUITIelemento
{
public:
    bool ejecuta(EUITIpila *p){
        EUITIelemento *aux1=p->pop();
        if(aux1==0) return false;
        float v1=aux1->getValor(p);
        EUITIelemento *aux2=p->pop();
        if(aux2==0) return false;
        float v2=aux2->getValor(p);
        valor=v1+v2;
        cout<<"suma de "
        <<v1<<"+ "<<v2<<"="<<(v1+v2)<<endl;
        delete aux1;
        delete aux2;
        return true;
    }
};

void main()
{
EUITIpila calculadora;
calculadora.push(new EUITIvalor(5));
calculadora.push(new EUITIvalor(4));
calculadora.push(new EUITIvalor(3));
calculadora.push(new EUITIsuma);
calculadora.push(new EUITIsuma);
calculadora.push(new EUITIvalor(2));
calculadora.push(new EUITIsuma);
calculadora.pop()->getValor(&calculadora);
}
```

<b>Línea</b>	<b>Impresión por pantalla</b>
<b>1</b>	
<b>2</b>	
<b>3</b>	
<b>4</b>	
<b>5</b>	
<b>6</b>	
<b>7</b>	
<b>8</b>	
<b>9</b>	
<b>10</b>	

#### 4. Ejercicio de programación (2,5 puntos-50 minutos)

Dadas las siguientes clases en C++:

```
class Instrumento
{
protected:
    int peso_;
    char* nombre_;
public:
    Instrumento(): peso_(0)
    {
        nombre_ = new char[8];
        strcpy(nombre_,"Ninguno");
    }
    ~Instrumento()
    {
        delete nombre_;
    }
    int peso() const
    {
        return peso_;
    }

    void peso(const int& peso)
    {
        peso_ = peso;
    }

    char* nombre() const
    {
        return nombre_;
    }

    void nombre(const char* nombre)
    {
        delete nombre_;
        if (0 == nombre)
        {
            nombre_ = 0;
        }
        else
    }

    {
        int len = strlen(nombre);
        nombre_ = new char[len + 1];
        strcpy(nombre_,nombre);
    }
}

void mostrar ()
{
    cout << "Mostrando Clase
Instrumento con nombre:" <<
nombre_ << endl;
}

virtual void tocar_nota()=0;
};

class Guitarra : public
Instrumento
{
private:
    int cuerdas_;
public:
    Guitarra() : Instrumento(),
cuerdas_(6) {};
    ~Guitarra() {};
    void mostrar()
    {
        cout << "Mostrando Clase
Guitarra con nombre:" << nombre_
<< endl;
    }

    void tocar_nota()
    {
        cout << "Tocando nota con
Guitarra:" << endl;
    };
};
```

Hacer un programa principal que realice lo siguiente:

- a) Crear un array de 6 punteros a Instrumento.
- b) Inicializar los punteros del array con objetos de la clase Guitarra.
- c) Aplicar a los seis elementos la función tocar\_nota() ¿Qué sale por pantalla?
- d) Aplicar a los seis elementos la función mostrar() ¿Qué sale por pantalla?
- e) ¿Podríamos crear un objeto de la clase Instrumento directamente? Razonar la respuesta.
- f) ¿Sería necesario crear un constructor copia para la clase Instrumento? Razonar la respuesta.

**5. Problema de Análisis y Diseño Orientado a Objetos** (2.5 puntos - 50 minutos)  
 Para el código adjuntado se pide:

- a. Ingeniería inversa: Diagrama de clases.
- b. Ingeniería inversa: Diagrama de secuencia.
- c. Resultado de su ejecución en la consola.
- d. Indicar los patrones GRASP empleados en este patrón.
- e. Diseñar e implementar el servicio **rotar()**, tal que

$$\begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix}$$

Empléese sobre el punto *p2*.

```
#include <iostream>
#include <string>
#include <cmath>
using namespace std;

class Punto {
public:
    double x, y;
    Punto(double xi, double yi) : x(xi), y(yi) {}
    Punto(const Punto& p) : x(p.x), y(p.y) {}
    Punto& operator=(const Punto& rhs) {
        x = rhs.x;
        y = rhs.y;
        return *this;
    }
    friend ostream&
    operator<<(ostream& os, const Punto& p) {
        return os << "x=" << p.x << " y=" << p.y;
    }
};

class Vector {
public:
    double magnitud, direccion;
    Vector(double m, double d) : magnitud(m), direccion(d) {}
};

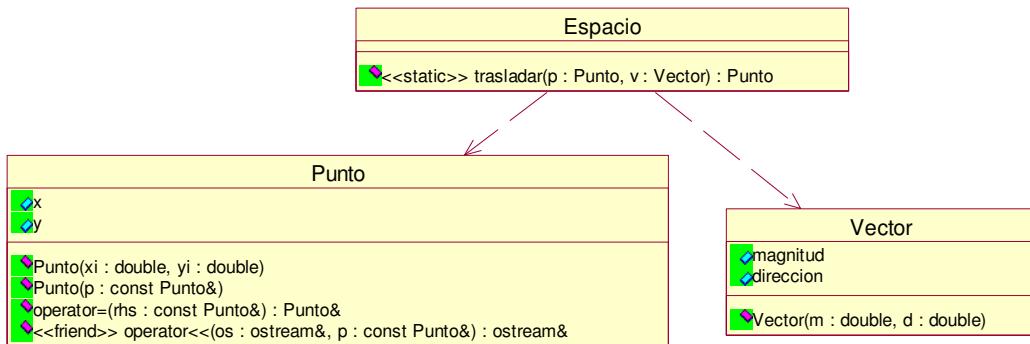
class Espacio {
public:
    static Punto trasladar(Punto p, Vector v) {
        p.x += (v.magnitud * cos(v.direccion));
        p.y += (v.magnitud * sin(v.direccion));
        return p;
    }
};

int main() {
    Punto p1(1, 2);
    Punto p2 = Espacio::trasladar(p1, Vector(3, 3.1416/3));
    cout << "p1: " << p1 << " p2: " << p2 << endl;

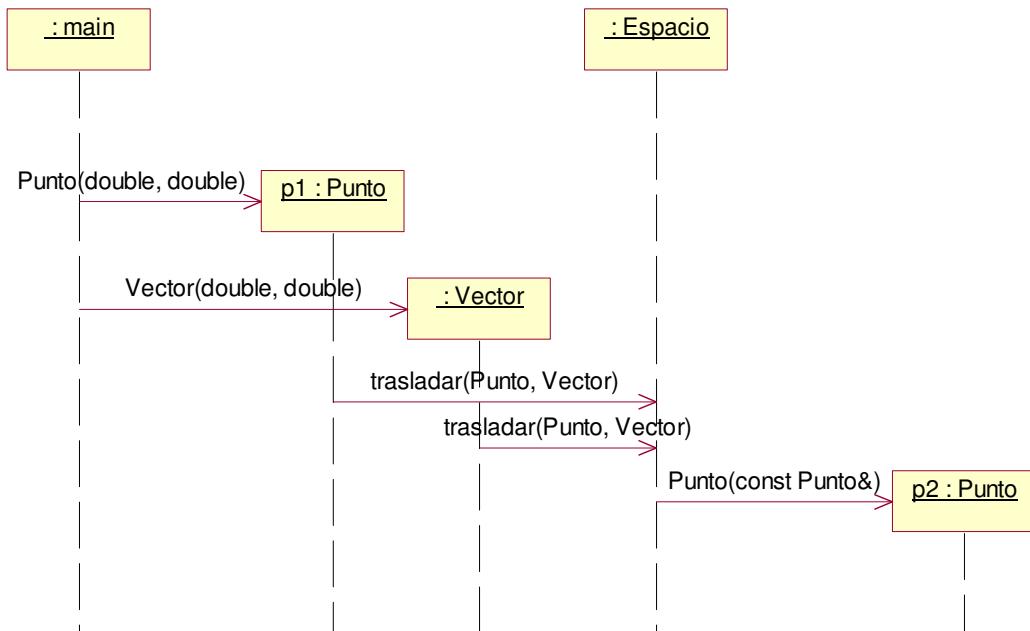
    return 0;
}
```

## Resolución

a)



b)



c) p1: x=1 y=2 p2: x=2.5 y=4.6

d) Se ha aplicado Experto de Información en la clase Punto y Vector. Para evitar el acoplamiento entre ambas clases se ha aplicado el patrón Indirección y por tanto una Fabricación Pura con la clase Espacio.

e)

```
class Espacio {
public:
    static Punto trasladar(Punto p, Vector v) {
        p.x += (v.magnitud * cos(v.direccion));
        p.y += (v.magnitud * sin(v.direccion));
        return p;
    }
    static Punto rotar(Punto p, double theta) {
        Punto res(0,0);
        res.x = (p.x * cos(theta)) - (p.y *sin(theta));
        res.y = (p.x * sin(theta)) + (p.y *cos(theta));
        return res;
    }
};

int main() {
    Punto p1(1, 2);
    Punto p2 = Espacio::trasladar(p1, Vector(3, 3.1416/3));
    Punto p3 = Espacio::rotar(p2,3.1416/6);

    cout << "p1: " << p1 << " p2: " << p2 << " p3: " << p3 << endl;

    return 0;
}
```