MovementFrame

En esta clase se crean los botones de movimiento para cada eje del Farmbot. Se definen el tamaño y posición de las flechas, en este caso se importan como imágenes, y se usan las mismas para cada eje de movimiento. Seguidamente, se crean los títulos para que el usuario pueda identificar que botón debe utilizar para mover el Farmbot en un eje en específico. Finalmente, se organizan los botones y los títulos; y se agregan a la interfaz.

LedsFrame

En esta clase se crean la representación de los Leds que se usaran en la interfaz para notificar al usuario el estado de configuración del Farmbot Simulator. Los Leds creados notifican al usuario si el Farmbot Simulator este encendido o apagado, si el configuramiento del Farmbot está en manual o automático, y si el Farmbot tiene la válvula de agua abierta. En esta clase se definen también los colores de los Leds y su tamaño, además del respectivo titulo indicativo de cada Led. Finalmente, se organizan los Leds y los títulos; y se agregan a la interfaz.

AutoManFrame

En esta clase se crean los botones para que el usuario seleccione si el Farmbot este en modo manual o automático. Finalmente, los botones se organizan y se agregan en la interfaz.

LogoFrame

En esta clase se configura el tamaño y la dirección en la carpeta de la imagen con el logo del Farmbot Simulator.

SubSensorFrame

Las clases SubSensorFrameX (donde X = 1, 2, 3 o 4) están designadas para crear la distribución de los cuatro sensores en la clase SensorFrame. En ella se organizan el indicativo del sensor y el valor de humedad que se lee del Farmbot.

Pot

Esta clase se crean las variables de interés para definir las materas. Estas son: la posición en el eje X respecto al Farmbot, la posición en el eje Y respecto al Farmbot, el valor de humedad actual y los límites de humedad para el funcionamiento del Farmbot en modo automático, y finalmente, dos valores distintivos para cada matera. Por otra parte, en esta clase se definen las funciones de actualizar el valor actual de humedad respecto a las lecturas de los sensores, y de verificación si la humedad de la matera se encuentra entre el rango establecido de humedad.