

IPS – Escola Superior de Tecnologia de Setúbal

Programação Orientada para Objetos

2022/2023

# PROJETO

## Fase 2



Joana Silva **202100190**

Laura Costa **202100242**

Docente: **André Sanguinetti**

Licenciatura em Engenharia Informática

# ÍNDICE

<b>Classes .....</b>	<b>5</b>
Classe Product.....	5
Principais atributos: .....	5
Principais métodos: .....	5
Classe Bag.....	6
Principais atributos: .....	6
Principais métodos: .....	6
Classe Box.....	7
Principais atributos: .....	7
Principais métodos: .....	7
Classe CardBox .....	8
Principais atributos: .....	8
Principais métodos: .....	8
Classe Pallet .....	9
Principais atributos: .....	9
Principais métodos .....	9
Classe DistributionCenter.....	10
Principais atributos: .....	10
Principais métodos: .....	10
Classe Position .....	11
Principais atributos: .....	11
Principais métodos: .....	11
Classe ProductsCSV .....	12
Principais métodos: .....	12
Classe Shelf.....	13
Principais atributos: .....	13
Principais métodos: .....	13
Classe Vehicle .....	14
Principais atributos: .....	14
Principais métodos: .....	14
Classe AGC .....	15
Principais variáveis: .....	15
Principais métodos: .....	15

Classe DeliveryCart.....	16
Principais variáveis: .....	16
Principais métodos: .....	16
Classe TugVehicle .....	17
Principais variáveis: .....	17
Principais métodos: .....	17
Classe ULC .....	18
Principais variáveis: .....	18
Principais métodos: .....	18
Classe VehiclesCSV .....	19
Principais métodos: .....	19
Classe WarehouseCSV.....	20
Principais métodos: .....	20
Classe Camera .....	20
Principais métodos: .....	20
Classe Lidar .....	21
Principais métodos: .....	21
Classe Sensor.....	21
Principais métodos: .....	21
Classe UltrasonicSensor .....	22
Principais métodos: .....	22
<b>Interfaces.....</b>	<b>23</b>
Packaging .....	23
CSV .....	23
<b>Enumeradores.....</b>	<b>24</b>
PackagingType .....	24
Principais métodos: .....	24
ProductType.....	25

# DESCRIÇÃO DO PROGRAMA

O programa consiste na implementação de uma simulação de um centro de distribuição de produtos utilizando Java.

O centro de distribuição é um espaço retangular dividido em posições, com locais de armazenamento, veículos AGV e paredes. Os produtos são embalados e transportados para os locais de armazenamento, utilizando diferentes tipos de embalagens e veículos. A simulação ocorre com a definição do armazém, adição de veículos e locais de armazenamento, entrega e recolha de produtos. O programa enfatiza o uso correto dos conceitos de POO e visa uma modelagem bem pensada para facilitar o desenvolvimento e manutenção do sistema.

Na segunda fase, foi desenvolvida uma interface gráfica em JavaFX que permite visualizar o centro de distribuição com todos os elementos, incluindo as paredes, locais de entrega e recolha de produtos, prateleiras e veículos AGV. A interface gráfica mostra o armazém e permite ao utilizador movimentar os veículos clicando neles, é possível também guiar um veículo até a uma prateleira e descarregar a sua carga para a mesma. Também é exibido o número de produtos armazenados e o peso total dos produtos armazenados, com atualização dinâmica desses valores.

# MANUAL TÉCNICO

## Classes

### *Classe Product*

A classe **Product** representa um produto. Ela contém informações sobre o nome do produto, seu peso, tipo de produto e informações relacionadas ao empacotamento.

Principais atributos:

- **ID:** Um inteiro estático que representa o ID do produto.
- **name:** Uma string que representa o nome do produto.
- **weight:** Um valor decimal que indica o peso do produto em quilogramas.
- **productType:** Um objeto do tipo `ProductType` que representa o tipo de produto.
- **isPackaged:** Um booleano que indica se o produto está empacotado ou não.
- **packagingType:** Um objeto do tipo `PackagingType` que representa o tipo de embalagem do produto.

Principais métodos:

- **generateRandomNumber(double min, double max):** Gera um número aleatório no intervalo especificado.
- **isPackaged():** Retorna um indicador se o produto está embalado ou não.
- **setWeights():** gera pesos para cada produto com base no seu tipo.

---

## Classe Bag

---

A classe **Bag** representa uma sacola usada para empacotar produtos. Ela possui informações sobre o peso máximo que a sacola pode suportar, os produtos presentes na sacola, o peso atual da sacola e um código identificador.

Principais atributos:

- **maxWeight:** Um valor decimal que representa o peso máximo que a sacola pode suportar.
- **productsInTheBag:** Uma lista de objetos do tipo `Product` que representa os produtos presentes na sacola.
- **currentWeight:** Um valor decimal que indica o peso atual da sacola.
- **code:** Um número inteiro que serve como código identificador para a sacola.
- **Loaded:** Valor booleano que indica se a mala foi carregada em algum veículo.

Principais métodos:

- **isFull():** Verifica se a sacola está cheia.
- **pack(Product p):** Empacota um produto na sacola.

---

## Classe *Box*

---

A classe **Box** representa uma caixa usada para empacotar produtos. Ela possui informações sobre o peso máximo que a caixa pode suportar, o peso atual da caixa, a lista de produtos presentes na caixa e um código identificador.

Principais atributos:

- **maxWeight:** Um valor decimal que representa o peso máximo que a caixa pode suportar.
- **currentWeight:** Um valor decimal que indica o peso atual da caixa.
- **productsInTheBox:** Uma lista de objetos do tipo `Product` que representa os produtos presentes na caixa.
- **code:** Um número inteiro que serve como código identificador para a caixa.
- **Loaded:** Valor booleano que indica se a caixa foi carregada em algum veículo.

Principais métodos:

- **pack(Product p):** Empacota um produto na caixa.
- **isFull():** Verifica se a caixa está cheia.

---

## Classe CardBox

---

A classe **CardBox** representa uma caixa de cartão usada para empacotar produtos. Ela possui informações sobre o peso máximo que a caixa de cartão pode suportar, o peso atual da caixa, a lista de produtos presentes na caixa, o número máximo de produtos que a caixa pode conter, o número atual de produtos na caixa e um código identificador.

Principais atributos:

- **maxWeight:** Um valor decimal que representa o peso máximo que a caixa de cartão pode suportar.
- **currentWeight:** Um valor decimal que indica o peso atual da caixa de cartão.
- **productsInTheBox:** Uma lista de objetos do tipo `Product` que representa os produtos presentes na caixa de cartão.
- **maxProducts:** Um número inteiro que indica o número máximo de produtos que a caixa de cartão pode conter.
- **currentProducts:** Um número inteiro que indica o número atual de produtos na caixa de cartão.
- **code:** Um número inteiro que serve como código identificador para a caixa de cartão.
- **Loaded:** Valor booleano que indica se a caixa de cartão foi carregada em algum veículo.
- **putIntoPallet:** Valor booleano que indica se a caixa de cartão foi colocada em alguma pallet.

Principais métodos:

- **pack(Product p):** Empacota um produto na caixa de cartão.



---

## Classe Pallet

---

A classe **Pallet** representa um palete usado para embalar caixas de cartão. Possui as seguintes variáveis principais:

Principais atributos:

- **maxWeight:** Um double que representa o peso máximo do palete.
- **currentWeight:** Um double que representa o peso atual do palete.
- **maxBoxes:** Um int que representa o número máximo de caixas que o palete pode conter.
- **currentBoxes:** Uma lista de objetos CardBox que representa as caixas atualmente no palete.
- **code:** Um int que representa o código associado ao palete.
- **Loaded:** Valor booleano que indica se a pallet foi carregada em algum veículo.

Principais métodos

- **pack(Product p):** Um método que tenta embalar um produto no palete. Como essa classe representa um palete para embalar caixas de cartão, não é possível embalar produtos individualmente no palete. Portanto, esse método sempre retorna false.
- **pack(CardBox b):** Um método que tenta embalar uma caixa de cartão no palete. Ele verifica se o número de caixas atual no palete é menor que o número máximo permitido e se o peso atual mais o peso da caixa não excede o peso máximo permitido. Se as condições forem atendidas, a caixa é embalada no palete, o peso atual é atualizado e o método retorna true. Caso contrário, o método retorna false.

---

## *Classe DistributionCenter*

---

A classe **DistributionCenter** representa um centro de distribuição. Ela possui vários atributos e funções relacionadas ao gerenciamento do centro de distribuição, como criação do layout, embalagem de produtos, posicionamento de veículos, carga de veículos, entre outros.

Principais atributos:

- **positionsList**: Uma lista de posições no centro de distribuição.
- **vehicles**: Uma lista de veículos presentes no centro de distribuição.
- **products**: Uma lista de produtos presentes no centro de distribuição.
- **shelves**: Uma lista de prateleiras presentes no centro de distribuição.

Principais métodos:

- **packProducts(List<Product> products)**: Recebe uma lista de produtos e realiza a embalagem dos produtos de acordo com suas características. Retorna uma lista de itens embalados.
- **createDistributionCenter()**: Cria o layout do centro de distribuição, preenchendo a matriz de posições com as diferentes áreas (paredes, prateleiras, etc.).
- **positionMatrixToList(Position position[][])**: Converte a matriz de posições em uma lista de posições.
- **printStorageMatrix(Position[][] matrix)**: Imprime o layout do centro de distribuição na forma de uma matriz.
- **setVehiclesStartingPositions(List<Vehicle> vehiclesList, List<Position> positionsList)**: Define as posições iniciais dos veículos no centro de distribuição. (Cada posição "Collect" do centro de distribuição pode ter no máximo 2 veículos).
- **findVehicles(List<Vehicle> vehicles, String vehicleType)**: Devolve uma lista de veículos que correspondem ao tipo de veículo procurado.
- **loadVehicles(List packedItems, List<Vehicle> vehicles)**: Coloca os objetos embalados nos veículos disponíveis.

- **addToCardBoxes(List<Object> packedItems, Product p):** Adiciona um objeto Product a uma CardBox existente na lista ou cria uma nova CardBox para embalar o objeto Product, atualizando a lista de itens embalados.
- **addCardBoxesToPallets(List<Object> packedItems):** Organiza as CardBoxes em paletes, criando paletes conforme necessário e movendo as CardBoxes para os paletes disponíveis, atualizando a lista de itens embalados.

---

### *Classe Position*

---

A classe **Position** representa uma posição dentro de um centro de distribuição. Ela possui atributos como as coordenadas x e y, o nome da posição, a capacidade máxima de veículos que podem ocupar a posição e uma lista de veículos atualmente presentes nessa posição.

Principais atributos:

- **MAX\_VEHICLES:** A capacidade máxima de veículos que podem ocupar a posição.
- **vehicleInPosition:** Guarda o objeto Veículo que se encontra na posição.

Principais métodos:

- **addToPosition(Vehicle vehicle):** Adiciona um veículo à posição.

---

## *Classe ProductsCSV*

---

A classe **ProductsCSV** implementa a interface CSV e é responsável por criar um arquivo CSV contendo informações de produtos, bem como realizar a leitura desse arquivo e retornar uma lista de objetos Product.

Principais métodos:

- **createCSV():** Implementação do método da interface CSV. Cria um arquivo CSV chamado "produtos.csv" e escreve nele informações sobre produtos. Gera aleatoriamente um tipo de produto para cada item e escreve o nome do item e o tipo no arquivo CSV.
- **readFromCSV():** Lê o arquivo CSV "produtos.csv" e retorna uma lista de objetos Product com base nas informações contidas no arquivo. Ele conta o número de linhas e colunas do arquivo, cria uma matriz para armazenar os dados, lê as linhas do arquivo CSV, extrai as informações de nome do produto e tipo de produto, cria objetos Product com essas informações e os adiciona à lista de produtos.

---

## Classe Shelf

---

A classe **Shelf** permite gerenciar a posição e os produtos de uma prateleira. É possível adicionar produtos à prateleira desde que estejam embalados e verificar se a prateleira está vazia. A lista de produtos pode ser obtida para fins de visualização ou processamento adicional.

Principais atributos:

- **position**: Uma instância da classe `Position` que representa a posição da prateleira.
- **products**: Uma lista de objetos que representa os produtos armazenados na prateleira.

Principais métodos:

- **addToShelf(List products)**: Adiciona um produto embalado à prateleira.
- **isEmpty()**: Verifica se a prateleira está vazia. Retorna `true` se a lista de produtos estiver vazia e `false` caso contrário.
- **getProducts()**: Retorna a lista de produtos da prateleira.
- **getWeight()**: Retorna o peso atual que se encontra na prateleira.

---

## Classe *Vehicle*

---

A classe **Vehicle** é a superclasse para todos os outros veículos. Ela representa um veículo genérico com funcionalidades básicas, como movimentação, carga e descarga. Os veículos específicos herdam dessa classe para adicionar comportamentos adicionais. A classe possui métodos para obter a quantidade de carga, verificar a disponibilidade, mover-se em diferentes direções e gerenciar posições.

Principais atributos:

- **currentPosition:** Variável que armazena a posição atual em que se encontra o veículo.
- **destination:** Variável que armazena a posição para a qual o veículo terá de se deslocar.
- **available:** Um booleano que indica se o veículo está disponível ou não.

Principais métodos:

- **moveUpwards(List<Position> positions)** Recebe uma lista de posições como parâmetro e verifica se a posição atual do veículo e a lista de posições são nulas. Em seguida, percorre a lista de posições em busca de uma posição acima da posição atual. Realiza várias verificações para determinar se o movimento é válido ou se há obstáculos, como prateleiras ou outros veículos. Se o movimento for possível, atualiza a posição do veículo e retorna a nova posição. Caso contrário, retorna null.
- **moveDownwards(List<Position> positions)** Verifica se a posição atual do veículo e a lista de posições são nulas e percorre a lista de posições em busca de uma posição abaixo da posição atual. Realiza as mesmas verificações de validade do movimento e obstáculos. Se o movimento for válido, atualiza a posição do veículo e retorna a nova posição. Caso contrário, retorna null.
- **loadShelf(Shelf shelf)** Adiciona a carga atual do veículo à prateleira, define o conteúdo do veículo como nulo e redefine o peso do veículo como zero. Atualiza o estado do veículo e da prateleira após o carregamento.

- **moveRight(List<Position> positions):** Verifica se a posição atual do veículo e a lista de posições são nulas. Em seguida, percorre as posições e verifica se há uma posição à direita da posição atual. Se a posição for válida e não houver obstáculos, o método atualiza a posição do veículo e retorna a nova posição. Caso contrário, retorna null.
- **moveLeft(List<Position> positions):** Verifica se a posição atual do veículo e a lista de posições são nulas. Em seguida, percorre as posições e verifica se há uma posição à esquerda da posição atual. Se a posição for válida e não houver obstáculos, o método atualiza a posição do veículo e retorna a nova posição. Caso contrário, retorna null.
- **isAvailable():** Verifica se o veículo está disponível.
- **int getWeight():** Retorna o peso atual do veículo.

---

## Classe AGC

---

A classe **AGC** representa um Carrinho Guiado Automaticamente (AGC, na sigla em inglês). Ela é responsável por gerir a posição atual, local de recolha e local de entrega do AGC, bem como o transporte de carga.

Principais variáveis:

- **MAX\_WEIGHT:** Constante que define o peso máximo que o AGC pode transportar.
- **currentWeight:** Variável que armazena o peso atual da carga do AGC.
- **currentCargo:** Lista que armazena a carga atual do AGC.

Principais métodos:

- **addBag(Bag bag):** Adiciona uma bolsa à carga do AGC. Verifica se o peso da bolsa somado ao peso atual do AGC não excede o limite máximo de peso. Retorna true se a bolsa for adicionada com sucesso e false caso contrário.
- **addBox(Box box):** Adiciona uma caixa à carga do AGC. Verifica se o peso da caixa somado ao peso atual do AGC não excede o limite máximo de peso. Retorna true se a caixa for adicionada com sucesso e false caso contrário.

---

## *Classe DeliveryCart*

---

A classe **DeliveryCart** representa um carrinho de entrega. Ela é responsável por gerir a posição atual, o peso e a carga do carrinho.

Principais variáveis:

- **MAX\_WEIGHT:** Constante que define o peso máximo que o carrinho de entrega pode transportar.
- **currentWeight:** Variável que armazena o peso atual da carga do carrinho.
- **isTugged:** Um booleano que indica se o carrinho está atrelado.
- **currentCargo:** Lista que armazena a carga atual do carrinho.

Principais métodos:

- **addBag(Bag bag):** Adiciona uma bolsa à carga do carrinho de entrega. Verifica se o peso da bolsa somado ao peso atual do carrinho não excede o limite máximo de peso. Retorna true se a bolsa for adicionada com sucesso e false caso contrário.
- **addBox(Box box):** Adiciona uma caixa à carga do carrinho de entrega. Verifica se o peso da caixa somado ao peso atual do carrinho não excede o limite máximo de peso. Retorna true se a caixa for adicionada com sucesso e false caso contrário.



---

## *Classe TugVehicle*

---

A classe **TugVehicle** representa um veículo de reboque. Ela é responsável por gerir os carrinhos de entrega rebocados.

Principais variáveis:

- **towedAGC:** Variável que armazena o carrinho de entrega que se encontra atrelado ao veículo.

Principais métodos:

- **putDCIntoTugVehicle(List<Vehicle> vehicles):** Recebe uma lista de veículos e coloca os carrinhos de entrega nessa lista no veículo de reboque. Verifica se o veículo é um carrinho de entrega e se está disponível. Se houver carrinhos de entrega com carga e o veículo de reboque não estiver a rebocar nenhum carrinho no momento, o carrinho de entrega é “atrelado” ao veículo.

---

## Classe ULC

---

A classe **ULC** representa um Unidade de Transporte de Carga (ULC). Ela é responsável por gerir o caminho, a carga atual e a posição atual da ULC.

Principais variáveis:

- **path**: Lista que armazena o caminho da ULC, representado por uma lista de posições.
- **currentWeight**: Variável que armazena o peso atual no veículo.
- **currentCargo**: Lista que armazena a carga atual da ULC, representada por uma lista de paletes.
- **MAX\_PALLETS**: Constante que define o número máximo de paletes que a ULC pode transportar.
- **currentPosition**: Variável que armazena a posição atual da ULC.

Principais métodos:

- **addPallet(Pallet p)**: Adiciona um paleta à carga atual da ULC. Verifica se a quantidade de paletes na carga atual é menor que o máximo permitido. Se for, o paleta é adicionado à carga e o método retorna verdadeiro; caso contrário, o método retorna falso.

---

## *Classe VehiclesCSV*

---

A classe **VehiclesCSV** implementa a interface CSV e é responsável por criar um arquivo CSV de veículos e também realizar a leitura desse arquivo.

Principais métodos:

- **createCSV():** Implementa o método da interface CSV para criar o arquivo CSV de veículos. Ele gera um arquivo "veiculos.csv" e escreve os cabeçalhos e informações dos veículos aleatórios no arquivo. Os tipos de veículos são definidos em um array `vehicleType`, e cada veículo é gerado com um nome aleatório e um tipo aleatório a partir desse array.
- **readFromCSV():** Implementa o método da interface CSV para ler o arquivo CSV de veículos. Ele lê o arquivo "veiculos.csv", conta o número de linhas e colunas, cria uma matriz `data` com as dimensões adequadas e, em seguida, itera sobre os dados lidos para criar os objetos `Vehicle` correspondentes aos tipos de veículos encontrados. Os veículos são adicionados a uma lista `vehicles` que é retornada no final.

---

## *Classe WarehouseCSV*

---

A classe **WarehouseCSV** implementa a interface CSV e é responsável por criar um arquivo CSV para armazenar informações sobre o armazém, bem como realizar a leitura desse arquivo

Principais métodos:

- **createCSV():** Implementa o método da interface CSV para criar o arquivo CSV do armazém. Ele gera um arquivo chamado "armazem.csv" e escreve as dimensões do armazém no arquivo. As dimensões do armazém, como comprimento e largura, são definidas e escritas no arquivo.
- **readFromCSV():** Implementa o método da interface CSV para ler o arquivo CSV do armazém. Ele lê o arquivo "armazem.csv" e extrai as dimensões do armazém. Essas dimensões são armazenadas em um array size e são retornadas no final. O método utiliza a classe Scanner para ler o arquivo linha por linha e obter as informações necessárias.

---

## *Classe Camera*

---

A classe **Camera** representa um sensor de câmera. Ela é uma subclasse da classe Sensor e possui os seguintes atributos:

- **range:** Representa a faixa de alcance da câmera.
- **angle:** Representa o ângulo de visão da câmera.

Principais métodos:

- **getRange():** Retorna a faixa de alcance da câmera.
- **setRange(int range):** Define a faixa de alcance da câmera.
- **getAngle():** Retorna o ângulo de visão da câmera.
- **setAngle(int angle):** Define o ângulo de visão da câmera.

---

### *Classe Lidar*

---

A classe **Lidar** representa um sensor Lidar. Ela é uma subclasse da classe **Sensor** e possui os seguintes atributos:

- **range:** Representa a faixa de alcance do sensor Lidar.
- **angle:** Representa o ângulo de visão do sensor Lidar.

Principais métodos:

- **getRange():** Retorna a faixa de alcance do sensor Lidar.
- **setRange(int range):** Define a faixa de alcance do sensor Lidar.
- **getAngle():** Retorna o ângulo de visão do sensor Lidar.
- **setAngle(int angle):** Define o ângulo de visão do sensor Lidar.

---

### *Classe Sensor*

---

A classe **Sensor** representa um sensor genérico. Ela possui os seguintes atributos:

- **type:** Representa o tipo do sensor.

Principais métodos:

- **Sensor(String type):** Construtor da classe **Sensor** que inicializa o sensor com o tipo especificado.
- **getType():** Retorna o tipo do sensor.
- **setType(String type):** Define o tipo do sensor.

---

## *Classe UltrasonicSensor*

---

A classe `UltrasonicSensor` representa um sensor ultrassônico. Ela estende a classe `Sensor` e possui os seguintes atributos adicionais:

- **range:** Representa o alcance do sensor ultrassônico.
- **angle:** Representa o ângulo do sensor ultrassônico.

Principais métodos:

- **getRange():** Retorna o alcance do sensor ultrassônico.
- **setRange(int range):** Define o alcance do sensor ultrassônico.
- **getAngle():** Retorna o ângulo do sensor ultrassônico.
- **setAngle(int angle):** Define o ângulo do sensor ultrassônico.

## Interfaces

---

### *Packaging*

---

A interface **Packaging** representa uma interface de embalagem. Ela define um único método:

- **boolean pack(Product p):** Um método que empacota um produto na embalagem. Ele recebe um objeto Product como parâmetro e retorna true se o produto for empacotado com sucesso na embalagem, caso contrário, retorna false.

---

### *CSV*

---

A interface **CSV** define o contrato para a criação de um arquivo CSV. Ela possui um único método:

- **void createCSV():** Um método que cria um arquivo CSV. Esse método não possui parâmetros e não retorna nenhum valor.

## Enumeradores

### *PackagingType*

A enumeração **PackagingType** representa os tipos de embalagens disponíveis. Ela possui os seguintes valores:

- **BAG:** Saco
- **BOX:** Caixa
- **CARD\_BOX:** Caixa de papelão
- **PALLET:** Pallet

#### Principais métodos:

- **int getCode():** Retorna o código associado ao tipo de embalagem. Esse método utiliza uma estrutura switch para retornar o código correspondente a cada tipo de embalagem. Os códigos são os seguintes:
  - **BAG:** 1001
  - **BOX:** 2002
  - **CARD\_BOX:** 3003
  - **PALLET:** 4004



---

## *ProductType*

---

A enumeração **ProductType** representa os tipos de produtos disponíveis. Ela possui os seguintes valores:

- **CLOTHING:** Vestuário
- **ACCESSORY:** Acessório
- **SMALL\_TOY:** Brinquedo pequeno
- **LARGE\_TOY:** Brinquedo grande
- **SMALL\_ELECTRONIC\_EQUIPMENT:** Equipamento eletrônico pequeno
- **LARGE\_ELECTRONIC\_EQUIPMENT:** Equipamento eletrônico grande
- **BOOK:** Livro