

# README

## Práctica 02 - Pumalacticos

### Integrantes

- 321671958: Cisneros Álvarez Danjiro
- 422083399: Teniente Ornelas Oscar Manuel
- 422109167 : Tenorio Reyes Ihebel Luro

### Java y Compilación

Esta práctica fue hecha con Java 17 y se compila con los siguientes comandos (en Linux): - `javac -d . src/**/*.*.java` `java - pizzabot.Pizzabot`

### Patrones de Diseño

Se implementaron los patrones State, Template y Decorator de la siguiente forma: - **State**: Ya que el robot va haciendo cosas diferentes, cambia su estado interno, por lo tanto aquí implementamos State. - **Template**: Como las pizzas se hacen siguiendo mas o menos la misma forma, se pueden delegar dichos pasos en Template. - **Decorator**: Ya que los helados pueden tener distintos agregados según un helado base, decorator es la mejor opción para esto.