**PRÁCTICA: PRINCIPIO DE LISKOV**

**Maestra:** Diana C. Mex Álvarez

**Alumno:** Jasciel Adrian Cervantes Couoh

**Semestre:** Tercer semestre **Grupo:** “B”

**1. Principio de Sustitución de Liskov (LSP)**

El LSP establece que las subclases deben ser intercambiables con sus clases base sin afectar la funcionalidad del sistema. Esto asegura que el comportamiento esperado se mantenga.

**2. Problemas si una subclase no cumple con el LSP**

* **Inconsistencias**: La subclase puede no cumplir con las expectativas de la clase base, generando errores.
* **Complejidad**: Aumenta la dificultad de mantenimiento y comprensión del sistema.
* **Confusión**: Los usuarios pueden verse engañados por un comportamiento no anticipado.

**3. Ventajas de seguir el LSP en una jerarquía de vehículos**

* **Flexibilidad**: Permite utilizar diferentes tipos de vehículos sin modificar el código.
* **Confiabilidad**: Asegura un comportamiento predecible y consistente.
* **Simplicidad**: Facilita el mantenimiento y la extensión del sistema al seguir reglas claras.