

---

## PROYECTO 2 LABORATORIO – SISTEMA DE GUATERIEGOS 2.0

---

**201906795 – Javier Ricardo Yllescas Barrios**

### Resumen

El programa presentado propone el desarrollo de un sistema de procesamiento de archivos XML, utilizando la estructura a través de Tipos de Datos Abstractos (TDA), no está permitido el uso de estructuras de Python como list, dic, tuple.

Utilizando el framework Flask se creó una interfaz del usuario donde puede subir archivos XML con las instrucciones de riego, agua y fertilizante a usar por planta, una lista con plantas luego será procesado en el Back-end (archivos python) con clases para generar segmentación de archivos XML, un resumen en un archivo HTML el cual se puede visualizar en el navegador.

La segmentación toma un listado de instrucciones indicando el movimiento de los drones, moviéndolos atrás, adelante o esperar si llegó a su posición, deben seguir el orden de instrucciones y regar cuando se indique si los drones cada segundo reciben una nueva instrucción.

Los reportes HTML generados son estáticos y se muestran utilizando la interfaz generada en Flask.

La salida.xml muestra los movimientos del reporte HTML y los segmenta en el orden asignado mostrando cada segundo los movimientos del dron y el resumen del agua y fertilizante en el invernadero.

### Palabras clave

Proyecto2, listas con apuntadores, cola con apuntadores, USAC.

### Introducción

Este programa se centra en la gestión y análisis de datos provenientes de un archivo XML con las instrucciones para cada dron, a través de la lectura y el procesamiento de información registrada.

Muestra el total de agua y fertilizante utilizado en tablas y archivos html. Esta herramienta permite automatizar procesos complejos y apoyar la toma de decisiones de manera más eficiente y confiable.

A diferencia de las estructuras tradicionales de Python, como listas o arrays, este programa utiliza clases propias de listas y colas. Estas estructuras personalizadas facilitan un manejo más organizado de los datos y permiten realizar operaciones específicas para agrupar información y generar resultados claros.

El sistema comienza con la lectura de un archivo XML que contiene las instrucciones de los drones y fertilizante y agua a utilizar por movimiento. La información se segmenta y se almacena en nodos y listas adaptadas, lo que asegura un manejo ordenado y comprensible de los datos. Posteriormente, se construyen reportes, reflejando de manera estructurada el comportamiento de cada dron.

Uno de los objetivos principales del programa es agrupar es genera un reporte seleccionando un tiempo especifico para ver que posicion llego el dron y que instrucciones le hacen falta para terminar

### **Desarrollo del tema**

Para una mejor compresion del proyecto se aplicaron los siguientes archivos para desarrollarlo.

### **Estructura del Proyecto 1 [Archivos]**

—>Nodos

- Clases.py
- Cola.py
- Lista.py
- Nodo.py

—>SistemaArchivos

- SistemaArchivoSalidaHTML.py
- SistemaArchivosSalidaXML.py
- SistemaArchivoTDAs.py
- SistemaArchivoXML.py

—>SistemaRiegos

- SistemaRiegos.py

—>templates

- index.html

- salidaH.html

-1\_Grafica.dot

-entrada.xml

- salida.xml

- SistemaCentral.py

Donde:

### **Nodo/Clase.py**

Guarda todos los clases utilizados en el programa, en lugar de usar fila, tuplas o diccionarios.

### **Nodo/Cola.py**

la clase cola utilizada para guardar las clases.

### **Nodo/Lista.py**

La clase almacena la lista utilizada para guardar ciertas clases.

### **Nodo/Nodo.py**

Se creo el nodo que almacena los apuntadores con un valor y un apuntador siguiente utilizado en cola y fila

**SistemaArchivos/SistemaArchivoSalidaHTML.py:** Genera todo los HTML reporte

### **SistemaArchivos/SistemaArchivosSalidaXML.py**

Sistema genera todo lo relacionado con el archivo salida.xml

### **SistemaArchivos/SistemaArchivoXML.py**

Lee los archivos xml y los almacena en memoria temporal.

### **SistemaArchivos/SistemaArchivoTDAs.py**

Genera las graficas en graphviz.

### **SistemaRiegos/SistemaRiegos.py**

Es el sistema que procesa la instrucciones para cada dron generando las colas y listas para mostrar los resúmenes.

### templates/index.html

Muestra la interfaz de usuario para subir y procesar archivos xml.

### templates/salidaH.html

muestra el reporte con los movimientos de todo los invernaderos y todos los planes.

### 1\_Grafica.dot

Se genera temporalmente el archivo dot con la informacion a graficar.

### 1\_TDAs.png

Muestra imagen genera por el archivo dot y el sistema TDAs.

### entrada.xml

Este archivo cambia cada vez que se sube un nuevo archivo xml.

### salida.xml

Después de procesar toda la información se almacena un resumen en este archivo.

### SistemaCentral.py

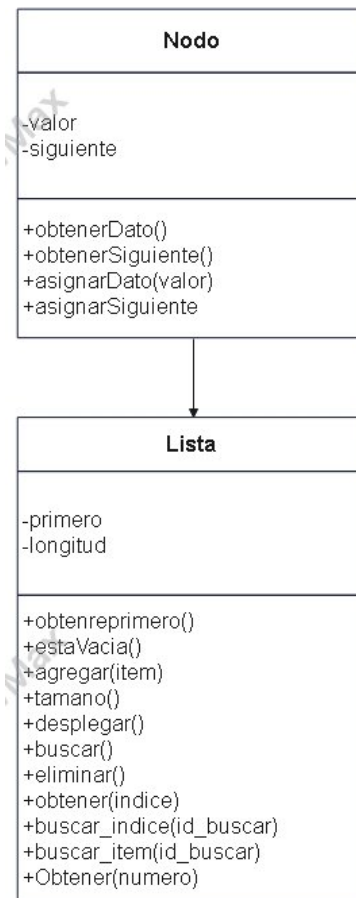
Reune todos los sistemas y define funciones sencillas para ser llamada por Flask

## Diagrama de Clases

### Listas

Al desarrollar la practicas se evitaron usar listas y arreglos de python por lo cual se crearon clases especiales para simular listas aplicando los conceptos aprendidos en clase como son los nodos, apuntadores, clases en python y herencia.

Se tuvo que implementar la siguiente estructura para las listas



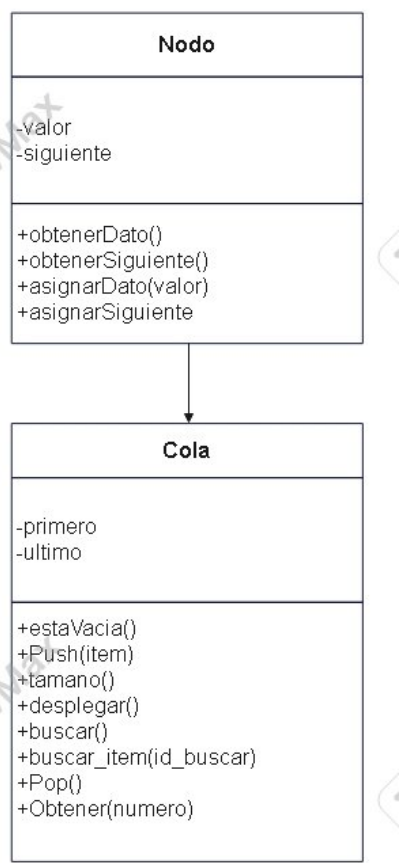
Donde:

**Nodo:** cada elemnto de la lista es un objeto Nodo, que guarda un valor y una referencia al siguiente Nodo.

**Lista:** es la estructura principal que administra los Nodos, almacenandolos en primero. Se va guiando atraves de los punteros de Nodo y las funciones de la misma.

Cola

Son similares a las listas pero su peculiaridad es que el primer objeto en entrar es el primero en salir facilitando la extracción de los elementos



SistemaArchivoXML

extraer informacion del archivo entrada XML



SistemaCentral

Tiene funciones para facilitar la obtencion de datos para Flask

SistemaArchivoHTML

Sistema para generar reportes HTML

| SistemaArchivoHTML  |
|---|
| -colainvernaderos<br>-ruta<br>-bxthtml<br>-idmovimientos<br>-idacordion   |
| +crearchivoHTML(ruta)<br>+guardarHTML()<br>+crearinvnadero(Inv,numero)<br>+HTMLListamovimientos(Inv,nume<br>ro)<br>+HTMLDronesResumen(Inv,numer<br>o)<br>+HTMLTitulosResumen(Inv,numer<br>o)<br>+HTMLencabezado<br>+HTMLpie |

Sistema Salida archivos XML

Sistema genera todo lo relacionado con el archivo  
salida.xml

| SistemaArchivoSalidaXML  |
|--|
| -ruta<br>-colainvernaderos<br>-doc<br>-root<br>-listainvernaderos<br>-listaplanes<br>-invnaderoactual<br>-nuevasinstruccionesinv   |
| +<br>asignarcolainvernadero(colainver)<br>+crear_archivo(contenido)<br>+creararchivoDOC()<br>+agregarinvnaderos()<br>+obtenerinvnaderoactual(numero<br>invnadero)<br>+obtenerinstrucciones()<br>+crear_plan(numeroinvnadero,<br>nombreplan, numeroplan)<br>+GuardarSalidaXML()<br>+segmentar_archivo_XML() |

Sistema Archivo TDA

Genera los graficos en graphviz

| SistemaArchivoTDAs  |
|---|
| -dot_text<br>-colainstrucciones   |
| +asignarcolainstrucciones()<br>+crearTDAs(tiempo)<br>+creararchivoDot() |

SistemaRiegos

| SistemaRiegos  |
|--|
| <div>-numeroinverndaerosel</div> <div>-numeroplanseleccionado</div> <div>-nombreplan</div> <div>-colainvernaderos</div> <div>-InvernaderoSel</div> <div>-PlanSel</div> <div>-ultimoriegotiempo</div> <div>#Datos invernadero evaluando</div> <div>-Invnombre</div> <div>-InvnumeroHilera</div> <div>-InvplantasXHilera</div> <div>-InvListaPlantas</div> <div>-InvListaDrones</div> <div>-InvInstrucciones</div> <div>-Tiempoactual</div> <div>-Tiempomax</div> <div>-DronRegando = Flase/True</div> <div>-Colamovimientos</div> <div>-banderainstruccioncompletada</div> <div>-ColaHilerasIndividual - Cola()</div> <div>-rutaSalida</div> <div>-sistema_archivo_salida</div> <div>-Colainstrucciones</div> |
| <div>+obtenercolainvernaderos</div> <div>+desplegar</div> <div>+ColasInvernaderos</div> <div>+ColasPlanes</div> <div>+ReiniciarValores</div> <div>+ReiniciarDrones</div> <div>+ReiniciarAguayFertilizante</div> <div>+Obtenerinformacio(numinv, numplna)</div> <div>+ManejraAguayFertilizante(hilera, p osicion, dron)</div> <div>+Dron_Valida_Riego()</div> <div>+Dron_Mover_primer_posicon()</div>   |

|  |
|--|
| <div>+Dron_Evaluar_movimiento(Rega ndo,instruccion)</div> <div>+Dron_Mover_adelante_esperar_a tras</div> <div>+Ejecutar_instruccion</div> <div>+nuevohistoricoDrones</div> <div>+Ejecutar_tiempo</div> <div>+obtenerColainstrucciones</div> <div>+Guardamhistorialmovimientos</div> <div>+AlmacentrContenidoXML</div> <div>+CrearListainvernaderoXML</div> <div>+CrearXML</div> <div>+GuardarSalidaXML</div> <div>+CrearArchivoXML</div> <div>+obtenercolainvernaderos</div> <div>+obtenerplanes</div> |
|--|

Clases.py

Son las clases para guardar todo el documento en lugar de listas, tuplas u otro forma.

| InfoNodo  |
|---|
|   |
| <div>+desplegar()</div> <div>+EsigualALLave()</div> |

Es el padre que herada las funciones desplegar() y EsigualALLave() a todas las demas clases

Almacena la informacion del dron

| CDron  |
|--|
| -id<br>-nombre<br>-hilera<br>-planta<br>-fertilizanteutilizado<br>-aguautilizada   |
| +asignaraguatutilizada(agua)<br>+asignarfertilizanteutilizado(fretiliz<br>ante)<br>+asignarPlanta(planta)<br>+asignarHilera(hilera)<br>+desplegar()<br>+EslgulALLave(id) |

Guarda la informacion de la planta

| CPlanta  |
|--|
| -hilera<br>-posicion<br>-litrosAgua<br>-gramosFerilizante<br>-nombre |
| +desplegar()<br>+EslguaALLave()                                      |

Guardar informacion plan

| CAsignacionPlan  |
|--|
| -hilera<br>-planta   |
| +asignarhilera(hilera)<br>+asignarplanta(planta)<br>+desplegar<br>+EslgualALLave(hilera) |

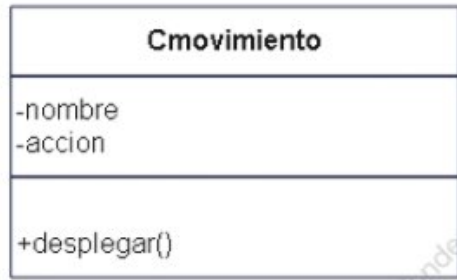
Guarda toda la informacion del invernadero

| CInvernadero  |
|---|
| -nombre<br>-numeroHilera<br>-plantaXHilera<br>-ListaPlantas<br>-ListaPlanes<br>-ListaDrones<br>-colainstrucciones<br>-tiempoOptimo<br>-aguaRequerida<br>-fertilizanteRequerido<br>-historialmovimientos<br>-historiatiepooptimo<br>-historiaagua<br>-historiafertilizante<br>-historialdrones |
| +asignarcolainstrucciones(cola)<br>+asignarhistorialmovimientos(cola)<br>+asignarhistorialmovmientos(cola)<br>+asignartiempoOptimo(tiempoO)<br>+asignarAguaRequerida(agua)<br>+asignarFertilizanteRequerido(ferti<br>lizante)<br>+EslgualALLave(nombre)<br>+desplegar()                       |

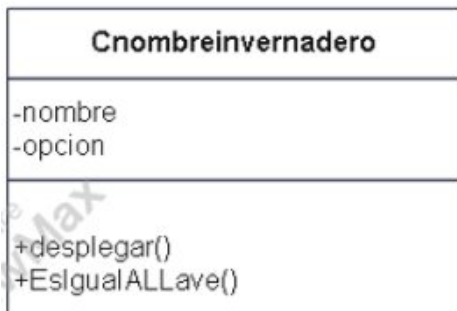
Guarda informacion plan riego

| CPlanRiego           |
|----------------------|
| -nombre<br>-colaplan |
| +desplegar()         |

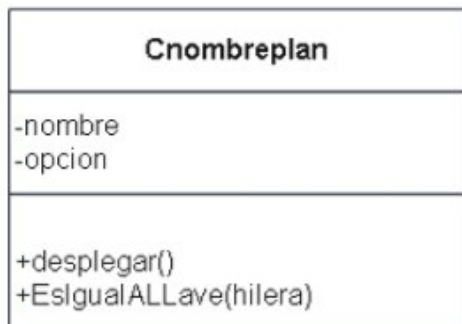
Guarda la informacion movimiento



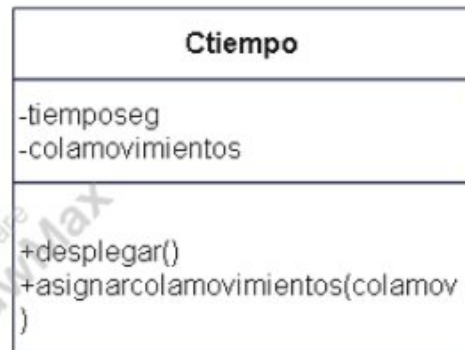
Clase temporal para guardar el nombre del  
invernadero para mostrar solo el nombre



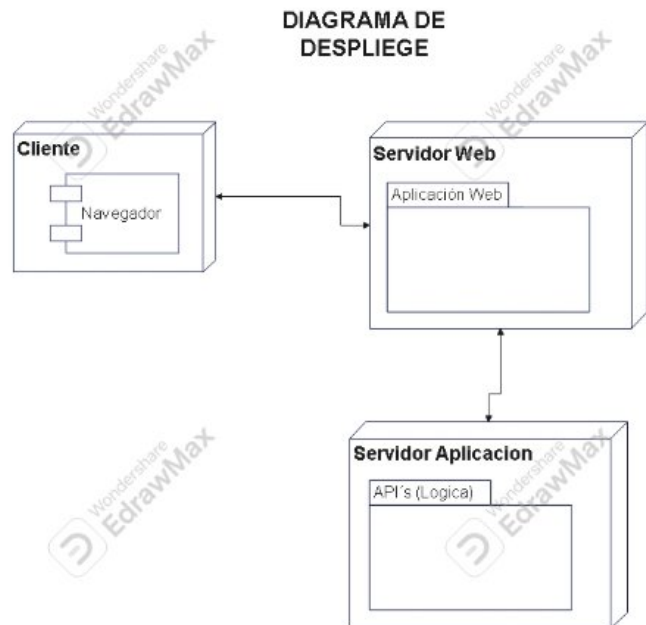
Clase temporal para guardar solo el nombre del plan  
para poderlo listar mas facilmente



Clase que almacena los movimientos



**Diagrama de Despliegue aplicación.**



**Como ejecutar el Proyecto 1.**

Para ejecutar el proyecto necesitas tener python instalado y saber usar CMD

Paso 1: Busca la carpeta donde este el documento app.py

Paso 2: Ejecuta CMD apartir de esa ruta del sistema



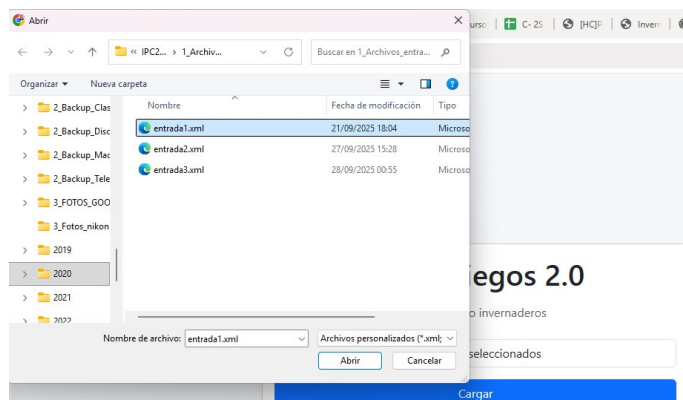
Paso 3: Colocar en las lineas de comando el siguiente comando “**python app.py**” luego presiona Enter.

Paso 4: Accede a tu navegador preferido e ingresa al siguiente link <http://127.0.0.1:4000/>  
Aparecera la siguiente ventan



Paso 5: Cargar un archivo XML

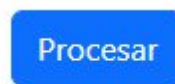
Click en seleccionar archivo y sube el archivo



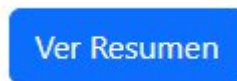
Paso 6: Preciona el boton cargar



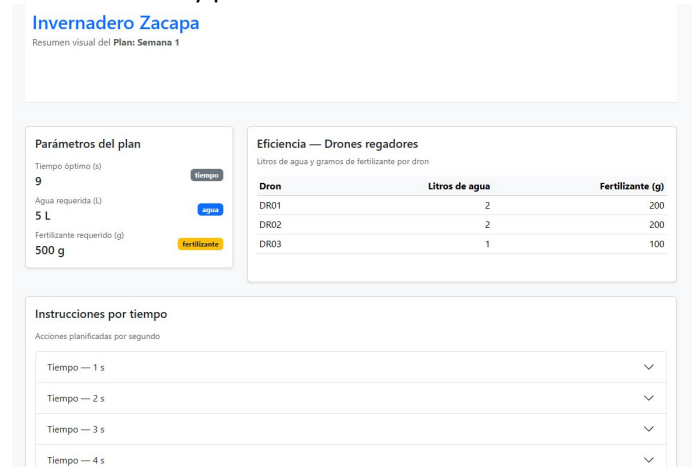
Paso 7: Luego click en procesar



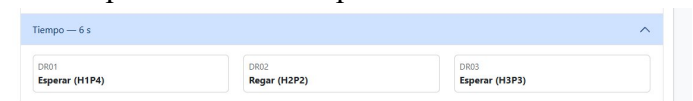
Paso 8: Para ver resumen del archivo click en ver resumen



Rediccionara a la siguiente ventana con la informacion del invernader y plan de todo el documento XML



Donde podrás ver el tiempo exacto cada movimiento



En la carpeta del proyecto se puede ver salida.xml

```
<?xml version="1.0" encoding="UTF-8"?>
<datoSalida>
  <listaInvernaderos>
    <invernadero nombre="Invernadero Zacapa">
      <listaPlanes>
        <plan nombre="Semana 1">
          <tiempoOptimoSegundos>9</tiempoOptimoSegundos>
          <aguaRequeridaLitros>5</aguaRequeridaLitros>
          <fertilizanteRequeridoGramos>500</fertilizanteRequeridoGramos>
          <eficienciaDronesRegadores>
            <dron nombre="DR01" litrosAgua="2" gramosFertilizante="200"/>
            <dron nombre="DR02" litrosAgua="2" gramosFertilizante="200"/>
            <dron nombre="DR03" litrosAgua="1" gramosFertilizante="100"/>
          </eficienciaDronesRegadores>
          <instrucciones>
            <tiempo segundos="1">
              <dron nombre="DR01" accion="Adelante (H1P1)"/>
              <dron nombre="DR02" accion="Adelante (H2P1)"/>
              <dron nombre="DR03" accion="Adelante (H3P1)"/>
            </tiempo>
            <tiempo segundos="2">
              <dron nombre="DR01" accion="Adelante (H1P2)"/>
              <dron nombre="DR02" accion="Esperar (H2P1)"/>
              <dron nombre="DR03" accion="Adelante (H3P2)"/>
            </tiempo>
            <tiempo segundos="3">
              <dron nombre="DR01" accion="Regar (H1P2)"/>
              <dron nombre="DR02" accion="Esperar (H2P1)"/>
              <dron nombre="DR03" accion="Adelante (H3P3)"/>
            </tiempo>
            <tiempo segundos="4">
              <dron nombre="DR01" accion="Adelante (H1P3)"/>
              <dron nombre="DR02" accion="Regar (H2P1)"/>
              <dron nombre="DR03" accion="Esperar (H3P3)"/>
            </tiempo>
          </instrucciones>
        </plan>
      </listaPlanes>
    </invernadero>
  </listaInvernaderos>
</datoSalida>
```

## Conclusiones

Las listas y colas son una alternativa a los arrays, list, diccionarios o tuplas, con mucha mas flexibilidad y un manejo de la informacion mas personalizado con un seguimiento constante de la ubicacion de los datos.

Al crear clase nodos se pueden almacenar y procesar los datos de una manera mas eficiente en memoria ya que el mismo archivo apuntando a un elemento en memoria va optimizando el proyecto si va creciendo

Flask al ser de un framework basado en python es muy sencillo para ejecutar toda nuestra logica de back-end

## Comentarios:

La aplicacion de los conceptos de listas, colas y nodos resultado muy enriquecedor, pero su nivel de complejidad va aumentando a la hora de almacenar muchos nodos dentro de ellas, el manejo de la informacion parece un poco repetitivo y no se pueden crear funciones para todo porque se termina formando duplicados de las mismas y la modificaciones se generan imposibles si no se usa bien los try exception para identificar donde ocurrieron los errores.

## Referencias bibliográficas

Universidad de San Carlos de Guatemala. (s.f.).

Enunciado proyecto 1.

[https://uedi.ingenieria.usac.edu.gt/campus/pluginfile.php/265700/mod\\_resource/content/1/%5BIPC2%5DProyecto2\\_202502\\_v2.pdf](https://uedi.ingenieria.usac.edu.gt/campus/pluginfile.php/265700/mod_resource/content/1/%5BIPC2%5DProyecto2_202502_v2.pdf)

Argueta, Hesban. (s.f.). *Clases laboratorio IPC2* [Repositorio en GitHub]. GitHub. <https://github.com/Hes-007/IPC2-2S2025/tree/main>.

Ruiz Juarez, J. M. (s.f.). Contenido Unidad 2 y 3.

<https://uedi.ingenieria.usac.edu.gt/campus/course/view.php?id=2547>

Flask (s.f) Documentacion para uso framework Flask

<https://flask.palletsprojects.com/en/stable/tutorial/>

Graphviz. (s.f.). Documentacion para crear graficas.

<https://graphviz.org/documentation>