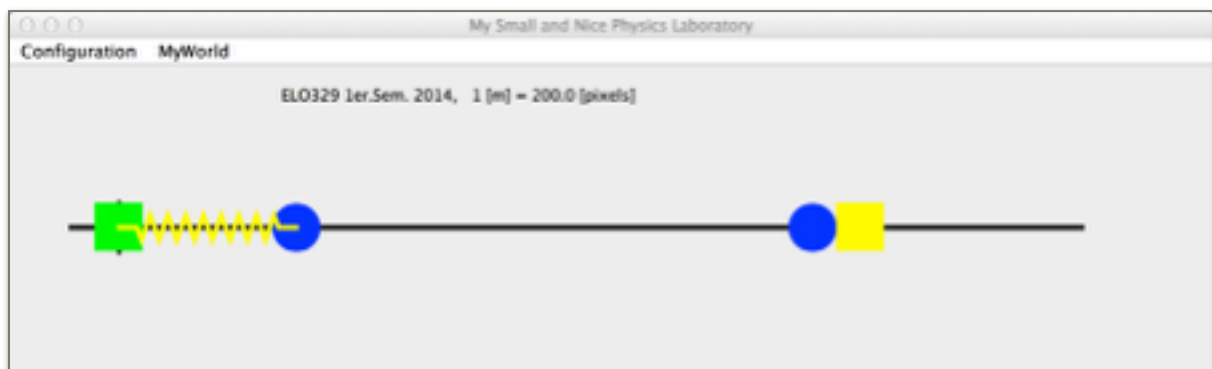


Tarea N°2 de Programación Orientada a Objetos



Introducción

Segunda tarea correspondiente al ramo "Diseño y Programación Orientada a Objetos" ELO329. Este programa realizado en Java simula un laboratorio de física que comprende cuatro objetos: puntos fijos (FixedHook), bolas (Ball), bloques con roce cinético (Block) y resortes (Spring), y simula la interacción entre ellos. Los resultados de estas simulaciones se muestran a través de una interfaz gráfica en donde también se pueden ajustar los distintos parámetros de simulación. El objetivo de esta tarea fue familiarizarse con los entornos gráficos y como implementar el uso de un mouse, es decir una extensión de la primera tarea en donde se simulaban las mismas situaciones pero sin un entorno gráfico.

Dificultades Encontradas

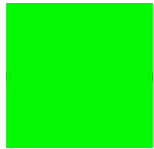
- Al desarrollar la interfaz gráfica en donde al arrastrar el resorte después de haber estado conectado a objetos, este seguía conectado a ellos a pesar de ya encontrarse en otra posición. Este *bug* persistió por un tiempo, pero fue eliminado para la versión final.
- Otra dificultad fue el tener que generalizar el código para agregar un nuevo elemento capaz de colisionar, el bloque con roce, ya que el código original solo contemplaba choques entre bolas. Esto se logró generalizando los métodos de colisión para todo objeto simulable (que implemente *Simulateable*).

Objetos simulables



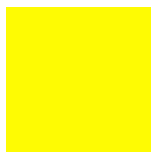
Bola (*Ball*)

Es colisionable, transfiere momento y no posee roce. Permite enganchar resortes



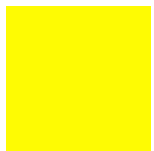
Punto Fijo (*Fixed Hook*)

No es colisionable. Permite enganchar resortes



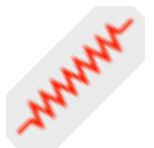
Bloque (*Block*)

Es colisionable, transfiere momento y posee roce cinético. Permite enganchar resortes



Resorte (*Spring*)

No es colisionable, permite unir dos objetos permitiéndoles oscilar.



Resorte (*Spring*)

No es colisionable, permite unir dos objetos permitiéndoles oscilar.

Diseño de clases y diagrama

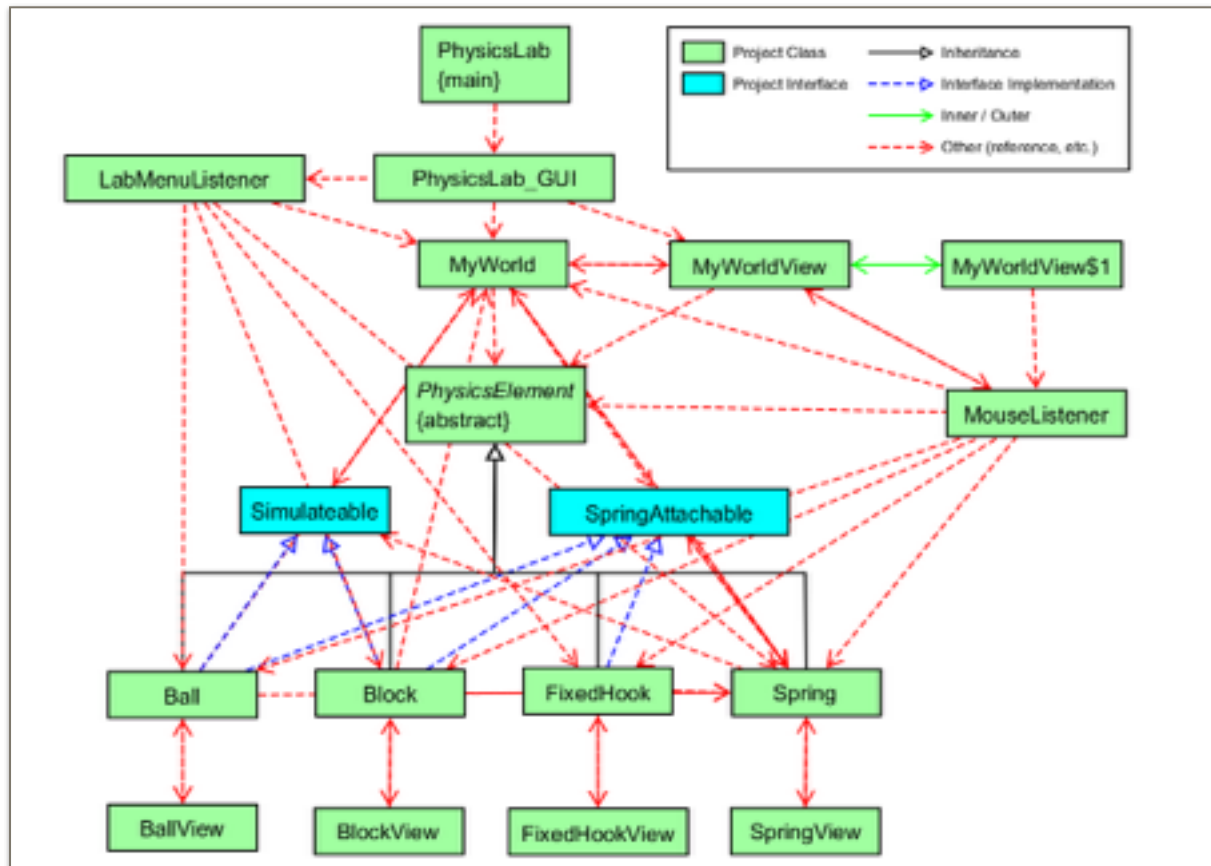


Figura 1: Diagrama de interacción de clases generado por jGrasp

En el **README** adjunto a nuestra tarea se da una explicación breve de cada clase. En esta parte intentaremos fundamentar la interacción general en la aplicación.

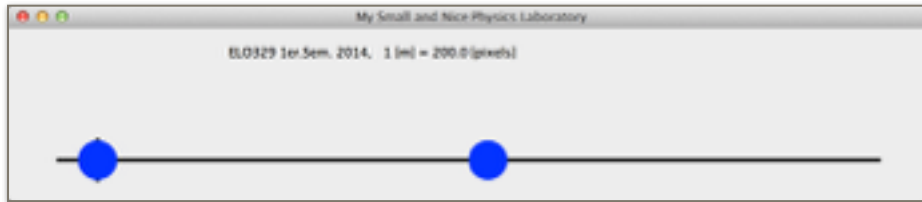
El núcleo de nuestro programa se encuentra en las clases **MyWorld** y **MyWorldView**, cuales se encargan de procesar el estado de todos los elementos y mantenerlos coordinados durante la simulación. Entre ellas, y entre todos los elementos simulables, existe una relación de forma *Modelo-Vista-Controlador*.

Todo elemento llevado al mundo virtual para ser simulado deriva de la clase abstracta **PhysicsElement**, y también posee una contraparte ***View** que dibuja la vista sobre el modelo descrito en su lógica. Además existen las interfaces **Simulateable** para definir cuales clases podrán simularse (no permanecerán estáticas) y **SpringAttachable** para cuales podrán ser enganchadas con un resorte.

Finalmente se usan tres clases de Listeners: **LabMenuListener**, asociada a eventos de menú; **MouseListener**, dedicada a eventos de mouse y una clase anónima (marcada en el diagrama como **MyWorldView\$1**) para los eventos de teclado.

Etapas realizadas

Cada una de estas etapas cuenta con un *release* en **GitHub**.



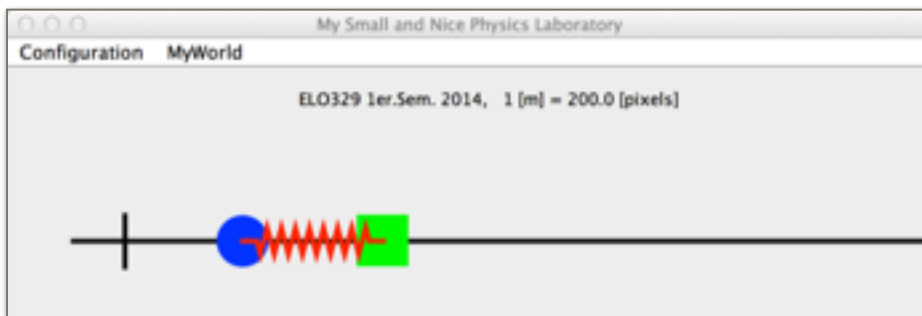
Etapas 1

Dibujando las
bolas



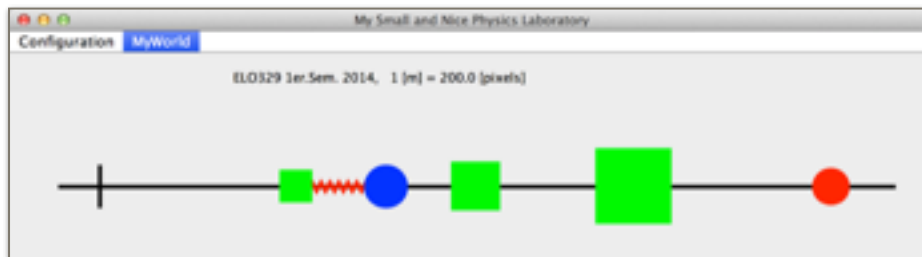
Etapas 2

Habilitamos la
simulación



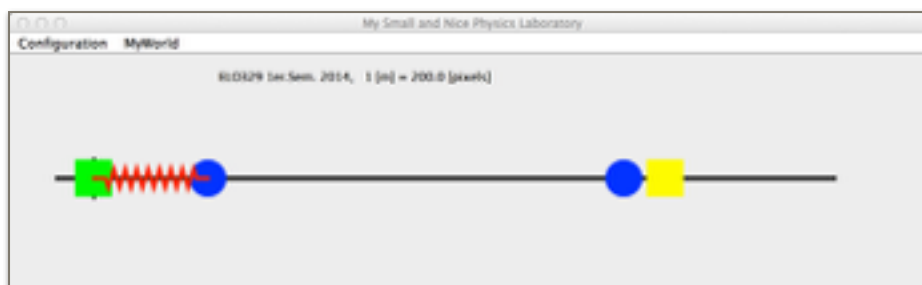
Etapas 3

Habilitamos
resortes y puntos
fijo, además de un
escenario básico



Etapas 4

Habilitamos la
generación de
objetos con masa
y tamaños
distintos
(aleatorios)



Etapas 4 + 1

Incorporamos
bloques con roce
estático