

UML: Diagramas de Interacción

Dpto. Lenguajes y Sistemas Informáticos
Universidad de Granada

Programación y Diseño Orientado a Objetos

(Curso 2023-2024)

Créditos

- Las siguientes imágenes e ilustraciones son libres y se han obtenido de:
 - ▶ Emojis, <https://pixabay.com/images/id-2074153/>
- El resto de imágenes e ilustraciones son de creación propia, al igual que los ejemplos de código

Objetivos

- Saber interpretar los diagramas de secuencia y comunicación
- Saber implementarlos

Contenidos

- 1 **Introducción**
- 2 **Diagramas de secuencia**
- 3 **Diagramas de comunicación**

Diagramas de interacción

- Su propósito es **mostrar** el comportamiento del sistema a través de **las interacciones entre los elementos del modelo**
- Hay dos tipos básicos:
 - ▶ **Diagramas de secuencia:** Enfatizan la **secuencia temporal de los mensajes** enviados entre objetos
 - ▶ **Diagramas de colaboración:** Enfatizan la **relación entre los objetos receptores y emisores de los mensajes**
- Elementos:
 - ▶ Participantes: Objetos y clases que forman parte de la interacción
 - ▶ Mensajes: El flujo y su secuencia entre los participantes

Diagramas de secuencia

- Los **participantes** se muestran en una caja

El nombre del objeto debe ir en minúscula y el de la clase en mayúscula. Presta atención a la localización de los dos puntos entre el nombre del objeto y el de la clase

wally : Robot

Objeto de la clase Robot llamado wally

wally

Objeto llamado wally

: Robot

Objeto anónimo de la clase Robot

Robot

La clase Robot

equipaje : Maleta

Colección de objetos de la clase Maleta llamada equipaje

: Maleta

Colección anónima de objetos de la clase Maleta

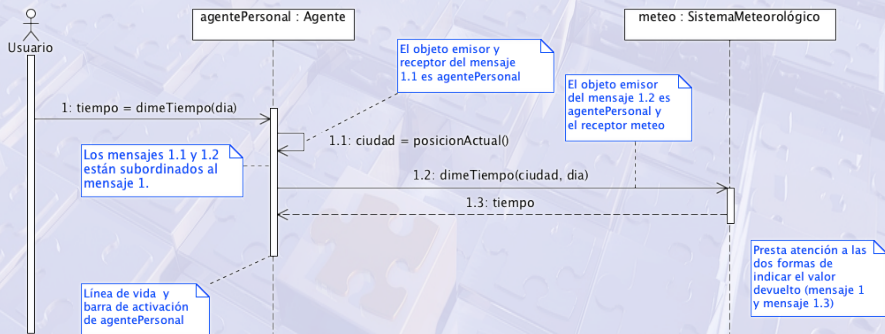
equipaje

Colección de objetos llamada equipaje, sin indicación de a qué clase pertenecen dichos objetos

Los **multiobjetos** o colecciones de objetos se representan con un doble fondo

Diagramas de secuencia

● Mensajes: Emisor y Receptor



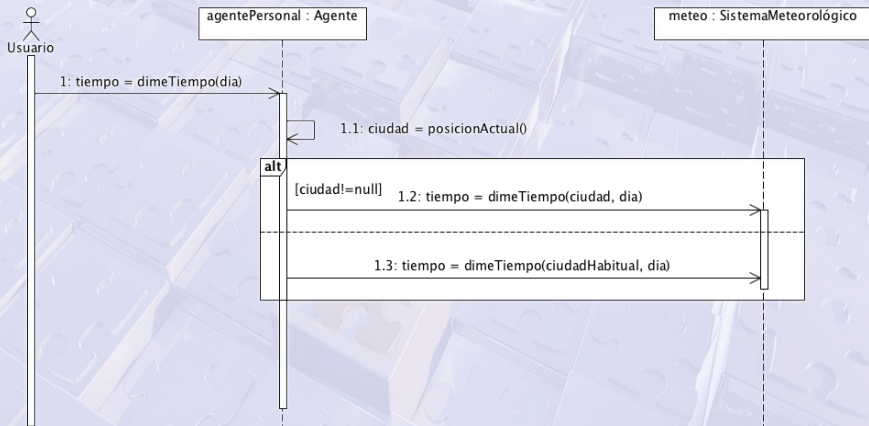
Diagramas de secuencia

Ruby: Implementación del diagrama anterior

```
1 class Agente
2
3   . . .
4
5   def dimeTiempo (día)
6     # No se indica receptor, es el propio objeto
7     ciudad = posicionActual
8
9     # ¿Cómo sabemos que meteo es un atributo?
10    @meteo.dimeTiempo (ciudad, día)
11
12    # Devuelve el resultado del último paso de mensaje
13  end
14
15   . . .
16
17 end
```

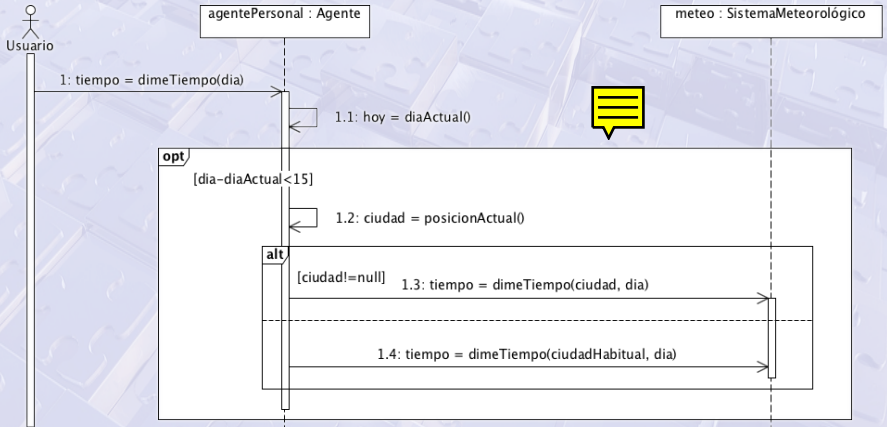

Diagramas de secuencia

● Fragmentos: Condicionales



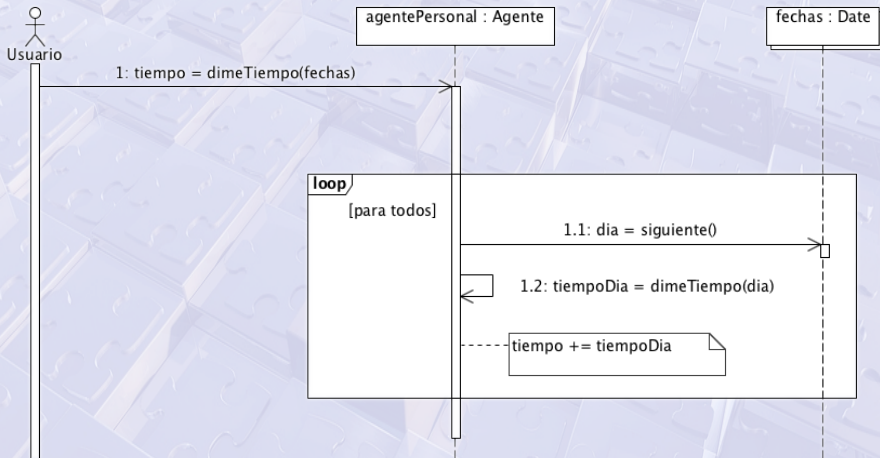
Diagramas de secuencia

● Fragmentos: Condicionales



Diagramas de secuencia

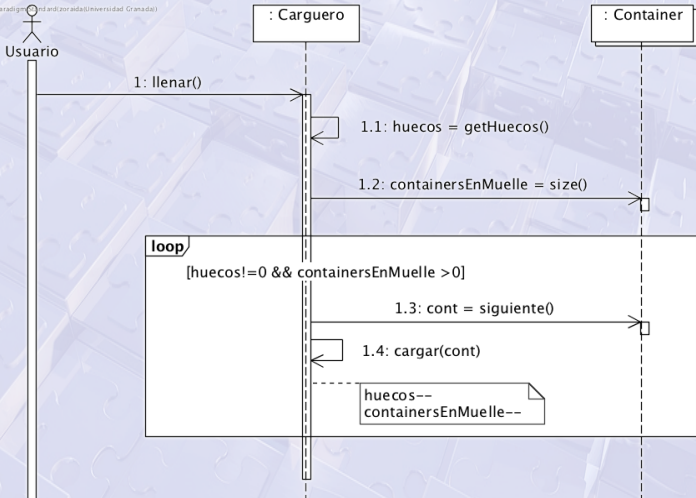
- Fragmentos: **Bucles**



Diagramas de secuencia

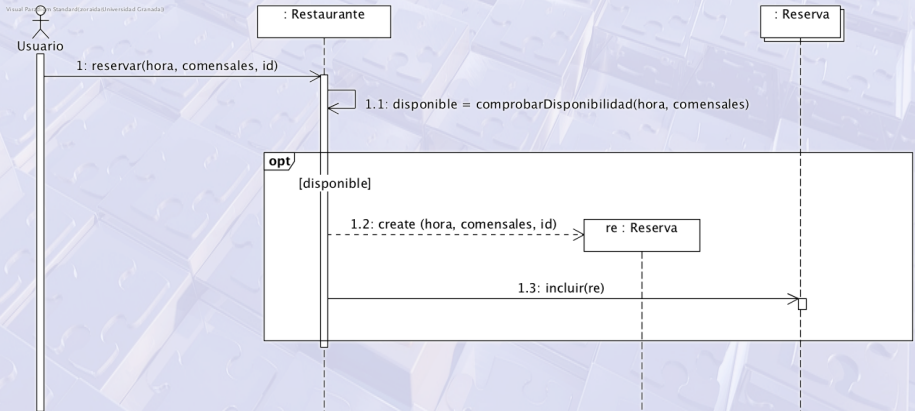
● Fragmentos: Bucles

Visual Paradigm (Standard)(Universidad Granada)



Diagramas de secuencia

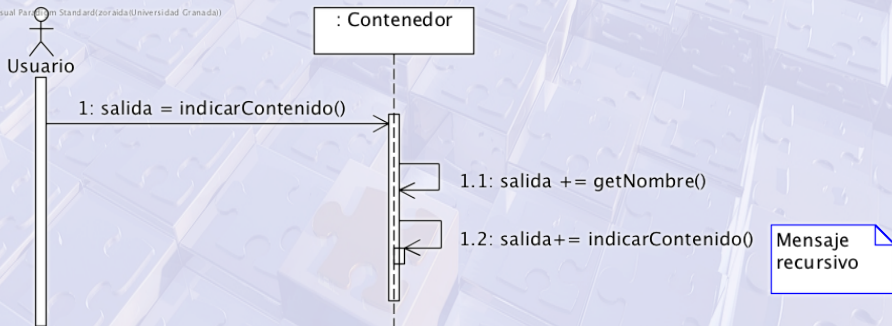
● Creación de instancias



Diagramas de secuencia

● Recursividad

Visual Programming Standard (zoraida@Universidad Granada)



Diagramas de comunicación

- Muestran de forma visual muy clara las vías de comunicación que deben darse entre los participantes para que pueda llevarse a cabo el envío de mensajes entre ellos
- Las vías de comunicación (enlaces) son el elemento principal y el orden temporal de los mensajes un elemento secundario

Diagramas de comunicación

- Las vías de comunicación se representan mediante líneas que unen a los participantes
- Tipos de enlaces:
 - ▶ **Global (G):** Uno de los participantes pertenece a un ámbito superior. Ej: un atributo de clase
 - ▶ **Asociación (A):** Entre los participantes existe una asociación
 - ▶ **Parámetro (P):** Uno de los objetos es pasado como parámetro a un método del otro participante
 - ▶ **Local (L):** Uno de los participantes es un objeto local a un método del otro participante
 - ▶ **Self (S):** Un objeto también puede enviarse mensajes a sí mismo

DC para los ejemplos siguientes

Controlador

+llevarDronA(punto : Lugar)
 +alturaDron(idDron : int) : float
 +incluirNuevoDron(dron : Dron, lugar : Lugar)
 +aterrizarDronesBajoAltura(alt : float)
 -dronMasCercano(punto : Lugar) : Dron
 -getDron(idDron : int) : Dron

1..*

aparatos

Dron

-id : int
 -altura : float
 +getId() : int
 +getAltura() : float
 +getPosicion() : Lugar
 +navegar(destino : Lugar)
 +aterrizar()
 +operation2()



posicion

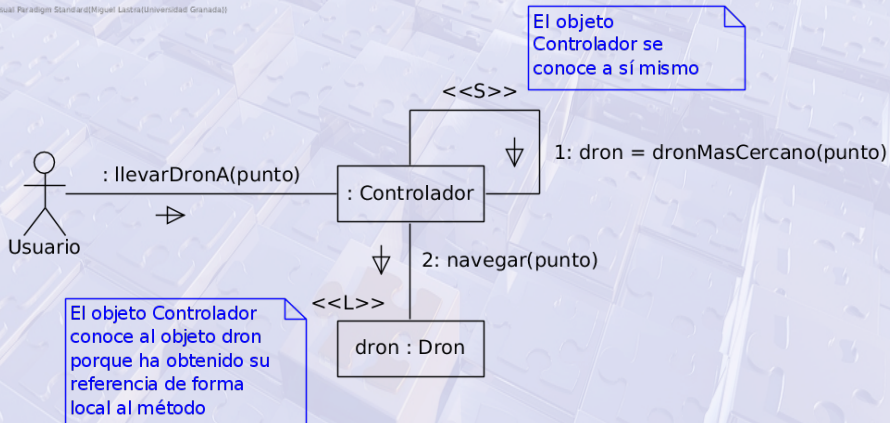


Lugar

-latitud : int
 -longitud : int
 +distancia(punto : Lugar) : float

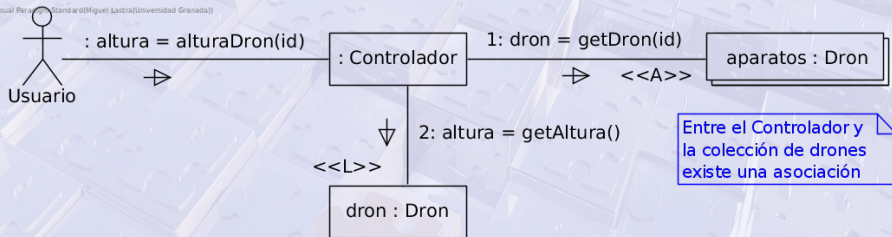
Ejemplo 1

Visual Paradigm Standard (Miguel Lastra (Universidad Granada))



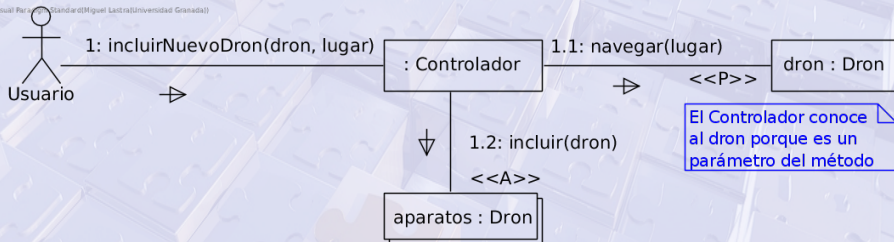
Ejemplo 2

Visual Paradigm Standard (Miguel Lastra (Universidad Granada))



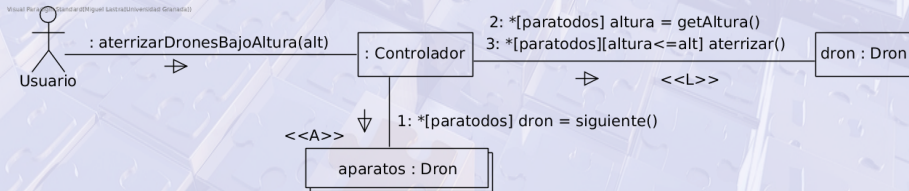
Ejemplo 3

Visual Paradigm Standard (Miguel Lastra (Universidad Granada))



Ejemplo 4

• Condicionales y bucles



Diagramas de interacción

→ **Diseño** ←

- Recordar que el objetivo de los diagramas UML son:
 - ▶ Especificar las características de un sistema antes de su construcción
 - ▶ Visualizar gráficamente un sistema software de forma que sea entendible
 - ▶ Documentar un sistema para facilitar su mantenimiento, revisión y modificación
- En definitiva, facilitar la tarea del equipo de desarrollo
- Si la especificación de un método (sobre todo los de comunicación) es una maraña de flechas donde es más fácil perderse que aclararse:
 - 1 Tal vez ese tipo de diagrama no sea el más adecuado para esa especificación
 - 2 Tal vez haya que subdividir un diagrama grande en varios pequeños
 - 3 Tal vez el método deba subdividirse en diversas tareas más pequeñas y más fáciles de especificar de una manera clara y fácilmente entendible (supondrá un desarrollo y mantenimiento más fácil)

UML: Diagramas de Interacción

Dpto. Lenguajes y Sistemas Informáticos
Universidad de Granada

Programación y Diseño Orientado a Objetos

(Curso 2023-2024)

Temporary page!

\LaTeX was unable to guess the total number of pages correctly. There was some unprocessed data that should have been added to the next page. This extra page has been added to receive it.

If you rerun the document (without altering it) this surplus page will be removed, because \LaTeX now knows how many pages to expect in the document.