

# Actividad 06 - QPlainTextEdit

**Arturo Sánchez Sánchez**

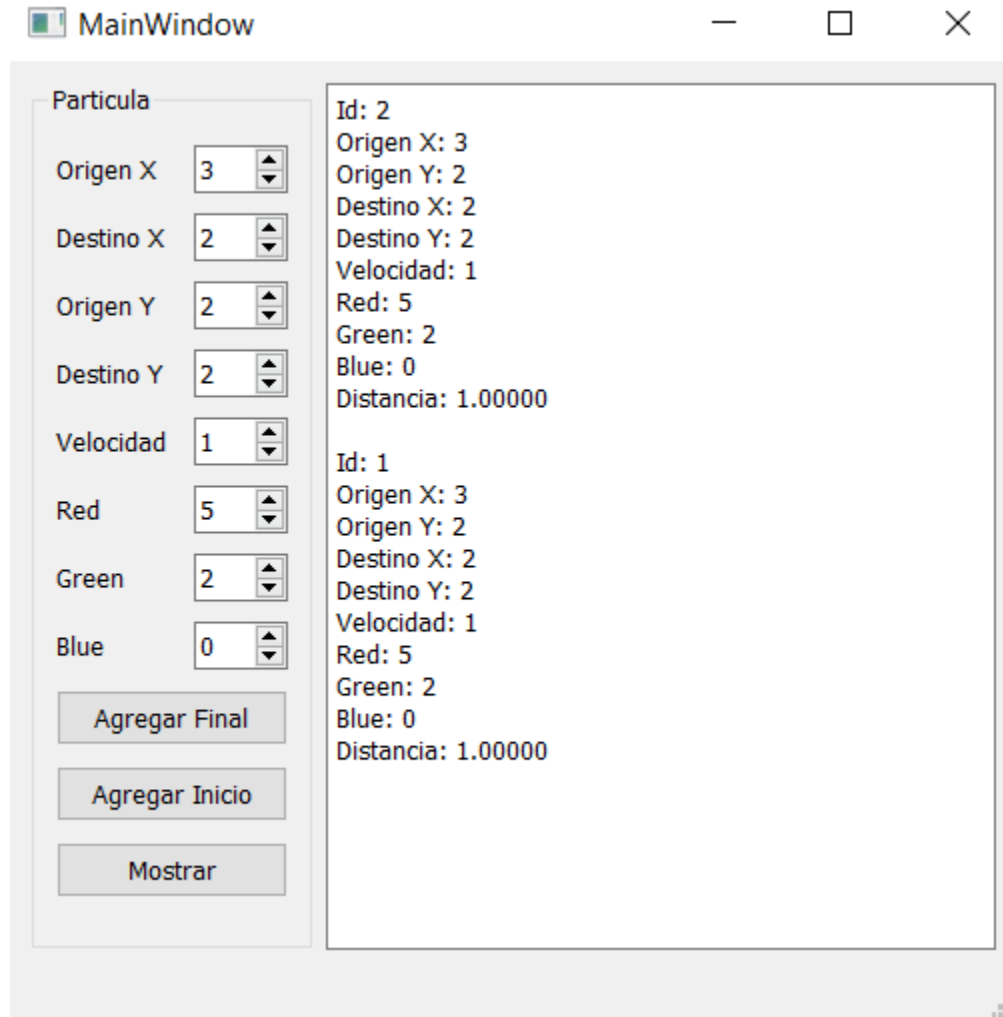
**Seminario de Algoritmia**

## Lineamientos de evaluación

- El reporte está en formato Google Docs o PDF.
- El reporte sigue las pautas del [Formato de Actividades](#) .
- El reporte tiene desarrollada todas las pautas del [Formato de Actividades](#).
- Se muestra la captura de pantalla de los datos antes de usar el botón para agregar\_inicio() y la captura de pantalla del mostrar partículas en el QPlainTextEdit después de haber agregado la Particula.
- Se muestra la captura de pantalla de los datos antes de usar el botón para agregar\_final() y la captura de pantalla del mostrar partículas en el QPlainTextEdit después de haber agregado la Particula.

# Desarrollo

Primero creé la clase de partícula con sus atributos y los métodos requeridos, con el diseñador de interfaces después lo transformé a un archivo de python, por consiguiente creé un archivo para obtener los datos de cada botón y trabajar con ellos.



Captura de pantalla antes de usar el botón agregar inicio

MainWindow

Particula

Origen X: 0

Destino X: 5

Origen Y: 6

Destino Y: 3

Velocidad: 0

Red: 8

Green: 4

Blue: 3

Agregar Final

Agregar Inicio

Mostrar

Id: 3  
Origen X: 0  
Origen Y: 6  
Destino X: 5  
Destino Y: 3  
Velocidad: 0  
Red: 8  
Green: 4  
Blue: 3  
Distancia: 5.83095

Id: 2  
Origen X: 3  
Origen Y: 2  
Destino X: 2  
Destino Y: 2  
Velocidad: 1  
Red: 5  
Green: 2  
Blue: 0  
Distancia: 1.00000

Id: 1  
Origen X: 3  
Origen Y: 2  
Destino X: 2  
Destino Y: 2  
Velocidad: 1  
Red: 5  
Green: 2  
Blue: 0  
Distancia: 1.00000

Captura de pantalla después de usar el botón agregar inicio

MainWindow

Particula

Origen X: 1

Destino X: 2

Origen Y: 1

Destino Y: 5

Velocidad: 3

Red: 3

Green: 1

Blue: 1

Agregar Final

Agregar Inicio

Mostrar

Id: 1

Origen X: 1

Origen Y: 1

Destino X: 2

Destino Y: 5

Velocidad: 3

Red: 3

Green: 1

Blue: 1

Distancia: 4.12311

Id: 2

Origen X: 1

Origen Y: 1

Destino X: 2

Destino Y: 5

Velocidad: 3

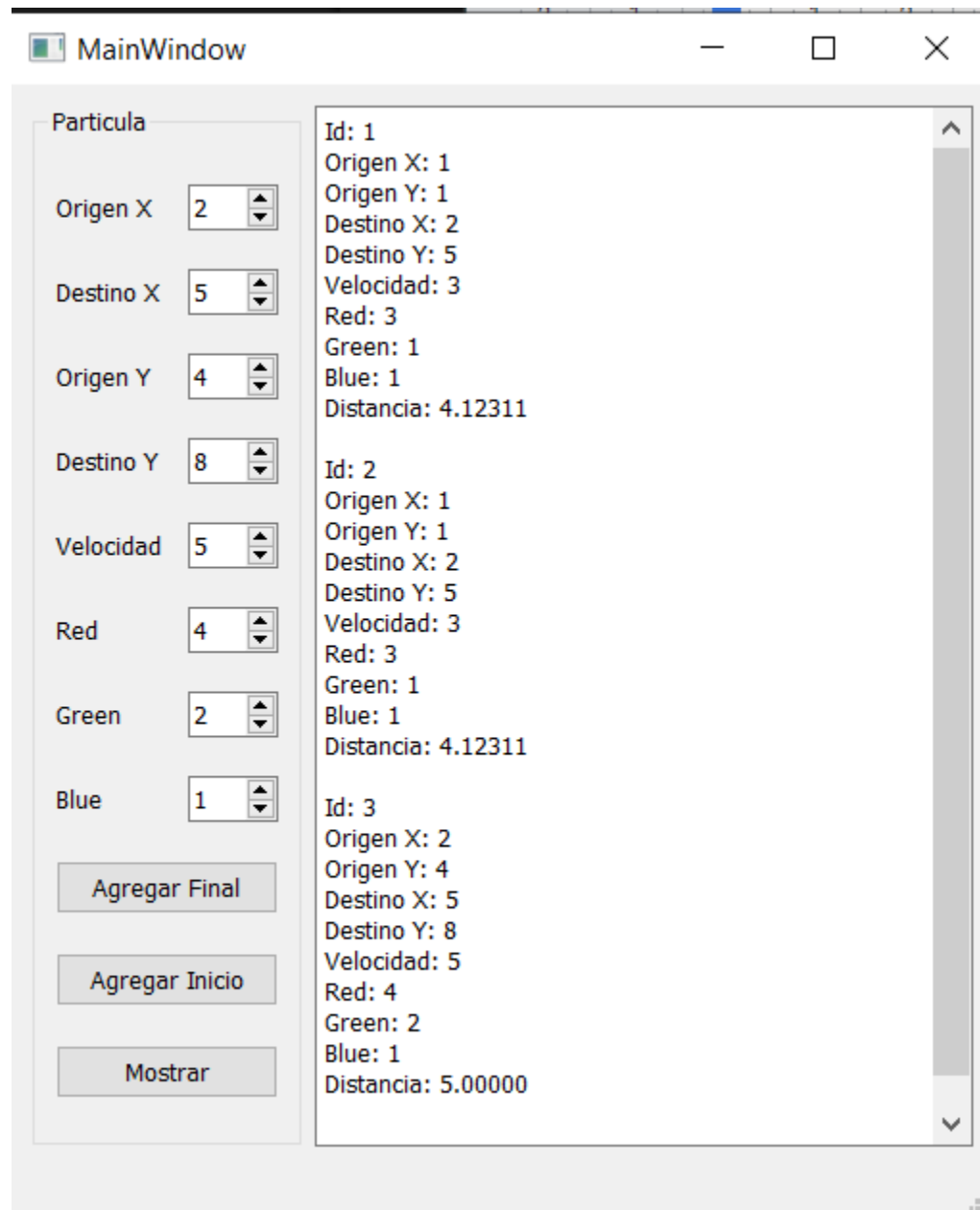
Red: 3

Green: 1

Blue: 1

Distancia: 4.12311

Captura de pantalla antes de usar el el botón agregar final



Captura de pantalla despues de usar el botón agregar final

## Conclusiones

Una actividad muy interesante en su totalidad, me gustó el uso de una interfaz y como

poco a poco va creciendo el nivel de las cosas que estamos haciendo, nos adentramos a un mundo de posibilidades una vez que sabemos usar las herramientas que nos da python para el uso de la programación orientada a objetos, espero que en un futuro podamos seguir trabajando con esto, creando cada vez más cosas teniendo como límite únicamente nuestra imaginación.

## Referencias

undefined [MICHEL DAVALOS BOITES]. (2020, October 7). PySide2 - Introducción (Qt for Python)(I) [Video]. YouTube. Retrieved September 29, 2022, from <https://www.youtube.com/watch?v=T0qJdF1fMqo&t=424s>

# Código

mainwindow.py

```
import imp
import re

from PySide2.QtWidgets import QMainWindow
from PySide2.QtCore import Slot
from ui_mainwindow import Ui_MainWindow
from particulasact.particula import Particula
from particulasact.index import Nodo, Lista_ligada

class MainWindow(QMainWindow):
    def __init__(self):
        super(MainWindow, self).__init__()

        self.lista_ligada = Lista_ligada()

        self.ui = Ui_MainWindow()
        self.ui.setupUi(self)

        self.ui.agregarFinal_pushButton.clicked.connect(
            self.click_agregarFinal)

        self.ui.agregarInicio_pushButton.clicked.connect(
            self.click_agregarInicio)

        self.ui.mostrar_pushButton.clicked.connect(self.click_mostrar)

    def creadorDeParticulas(self):
        destinoX = self.ui.destinoX_spinBox.value()
        origenX = self.ui.origenX_spinBox.value()
        destinoY = self.ui.destinoY_spinBox.value()
```

```

        origenY = self.ui.origenY_spinBox.value()

        velocidad = self.ui.velocidad_spinBox.value()

        red = self.ui.red_spinBox.value()

        green = self.ui.green_spinBox.value()

        blue = self.ui.blue_spinBox.value()

        return Particula(self.lista_ligada.no_elements+1, origenX, origenY,
                           destinoX, destinoY, velocidad, red, green, blue)

    @Slot()

    def click_mostrar(self):

        self.ui.salida.clear()

        self.ui.salida.insertPlainText(str(self.lista_ligada))

    @Slot()

    def click_agregarFinal(self):

        particula = self.creadorDeParticulas()

        nodo = Nodo(particula)

        self.lista_ligada.agregar_final(nodo)

        self.ui.salida.clear()

        self.ui.salida.insertPlainText("Agregado al Final")

        """ self.ui.salida.insertPlainText(

            f"ID:{particula.id}\nOrigen X:{particula.origen_x}\nDestino X:
{particula.destino_x}\nOrigen Y:{particula.origen_y}\nDestino Y:
{particula.destino_y}\nVelocidad:
{particula.velocidad}\nDistancia:{particula.distancia}\nRed:
{particula.red}\nGreen: {particula.green}\nBlue: {particula.blue}")

        """

    @Slot()

    def click_agregarInicio(self):

```



```
particula = self.creadorDeParticulas()

nodo = Nodo(particula)

self.lista_ligada.agregar_inicio(nodo)

self.ui.salida.clear()

self.ui.salida.insertPlainText("Agregado al Inicio")
```

index.py

```
from array import array

import string

from particulasact.particula import Particula


class Nodo():

    dato = None

    siguiente = None

    anterior = None

    def __init__(self, dato):

        self.dato = dato

        self.siguiente = None


class Lista_ligada():

    nodo_inicial = None

    nodo_final = None

    no_elements = 0
```

```
def __init__(self):  
    self.nodo_inicial = None  
    self.nodo_final = None  
  
def agregar_inicio(self, nodo):  
    if(self.no_elements == 0):  
        self.nodo_inicial = nodo  
        self.nodo_final = nodo  
        self.no_elements = self.no_elements + 1  
    else:  
        temporal = self.nodo_inicial  
        temporal.anterior = nodo  
        nodo.siguiente = temporal  
        self.nodo_inicial = nodo  
        self.no_elements = self.no_elements + 1  
  
def agregar_final(self, nodo):  
    if(self.no_elements == 0):  
        self.nodo_inicial = nodo  
        self.nodo_final = nodo  
        self.no_elements = self.no_elements + 1  
    else:  
        temporal = self.nodo_final  
        temporal.siguiente = nodo  
        nodo.anterior = temporal  
        self.nodo_final = nodo  
        self.no_elements = self.no_elements+1
```

```
def mostrar(self):  
    temp = self.nodo_inicial  
    while(temp):  
        print(temp.dato)  
        temp = temp.siguiente  
  
def __str__(self):  
    temp = self.nodo_inicial  
    array = []  
    while(temp):  
        array.append(str(temp.dato))  
        temp = temp.siguiente  
  
    return "".join(array)
```