Actividad 05 - Clases y objetos

Ramirez Orduna Geovanni

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 método agregar_inicio() y la captura de pantalla del método mostrar() después de haber utilizado el método agregar_inicio().
- [] Se muestra la captura de pantalla de los datos antes de usar el método agregar_final() y la captura de pantalla del método mostrar() después de haber utilizado el método agregar_final().

Desarrollo

antes

```
id: 1
origen x: 10
origen y: 23
destino x: 10
destino y: 1
velocidad: 20
red: Rojo
green: Verde
blue: azul
distancia: 15.811388300841896
id: 2
origen x: 3
origen y: 4
destino x: 5
destino y: 6
velocidad: 7
red: color
green: color
blue: color
distancia: 1.4142135623730951
```

después

```
id: 2
origen x: 3
origen y: 4
destino x: 5
destino y: 6
velocidad: 7
red: color
green: color
blue: color
distancia: 1.4142135623730951
id: 1
origen x: 10
origen y: 23
destino x: 10
destino y: 1
velocidad: 20
red: Rojo
green: Verde
blue: azul
distancia: 15.811388300841896
```

```
id: 1
origen x: 10
origen y: 23
destino x: 10
destino y: 1
velocidad: 20
red: Rojo
green: Verde
blue: azul
distancia: 15.811388300841896
id: 2
origen x: 3
origen y: 4
destino x: 5
destino y: 6
velocidad: 7
red: color
green: color
blue: color
distancia: 1.4142135623730951
id: 1
origen x: 10
origen y: 23
destino x: 10
destino y: 1
velocidad: 20
red: Rojo
green: Verde
blue: azul
distancia: 15.811388300841896
```

Conclusión:

Durante esta actividad se pudo aprender a realizar clases en python así como objetos para poder ingresar los datos e hicimos funciones de agregar al inicio y agregar al final para así ir colocando datos en una lista. además de realizar una función que mida la distancia.

Referencias:

https://docs.python.org/3/tutorial/classes.html

Particula

```
from algoritmos import distacia euclidiana
class Particula:
  def init (self, id=0, origen x=0, origen y=0, destino x=0,
destino y=0, velocidad=0, red="", green="", blue="",distancia=0):
      self. id=id
      self.__origen_x=origen_x
      self. __origen_y=origen_y
      self. destino y=destino y
      self. __green=green
      self. blue=blue
      self.
 distancia=distacia euclidiana(origen x,origen y,destino x,destino y)
          'id: '+ str (self. id) + '\n'+
           'origen x: '+ str (self. origen x) + \n'+
           'origen y: '+ str( self.__origen_y )+ '\n'+
           'destino y: '+ str(self. destino y) + '\n'+
           'velocidad: '+str(self.__velocidad) + '\n'+
           'red: '+self. red + '\n'+
           'green: '+self.__green+ '\n'+
           'blue: '+self. blue + '\n'+
          'distancia: '+str(self. distancia) + '\n'
#crear objeto
#p01=Particula(id=1,origen x=10,
```

```
#p02=Particula(2,3,4,5,6,7,"color", "color","color",
distacia_euclidiana)
#print(p02)
```

Algoritmos

```
mport math

def distacia_euclidiana(x_1,x_2,y_1,y_2):
    distancia=math.sqrt(pow(x_1-x_2,2)+pow(y_1-y_2,2))

return distancia
```

Admin

```
from algoritmos import distacia euclidiana
  def init (self):
      self. almacen=[]
  def agregar final(self, particula:Particula):
      self. almacen.append(particula)
  def agregar inicio(self, particula:Particula):
       self. almacen.insert(0, particula)
  def mostrar(self):
       for particula in self.__almacen:
          print(particula)
p01=Particula(id=1,origen x=10,
origen y=23,destino x=10,destino y=1,velocidad=20,red="Rojo",green="Ver
de", blue="azul",distancia=distacia euclidiana)
p02=Particula(2,3,4,5,6,7,"color", "color","color",
distacia euclidiana)
particula=Admin()
particula.agregar final(p01)
```

```
particula.agregar_inicio(p02)
particula.agregar_inicio(p01)
particula.mostrar()
```