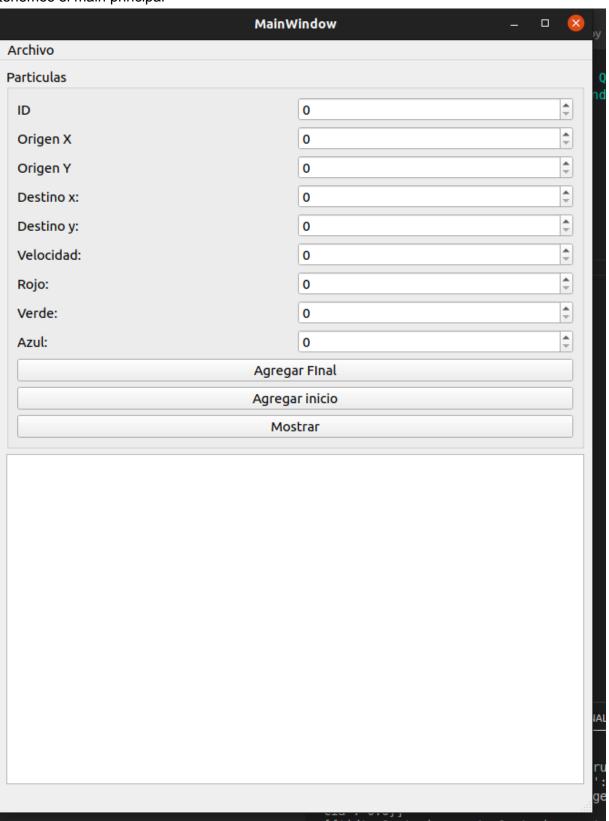
# **Actividad 07 QFileDialog**

## Ramirez Orduna Geovanni

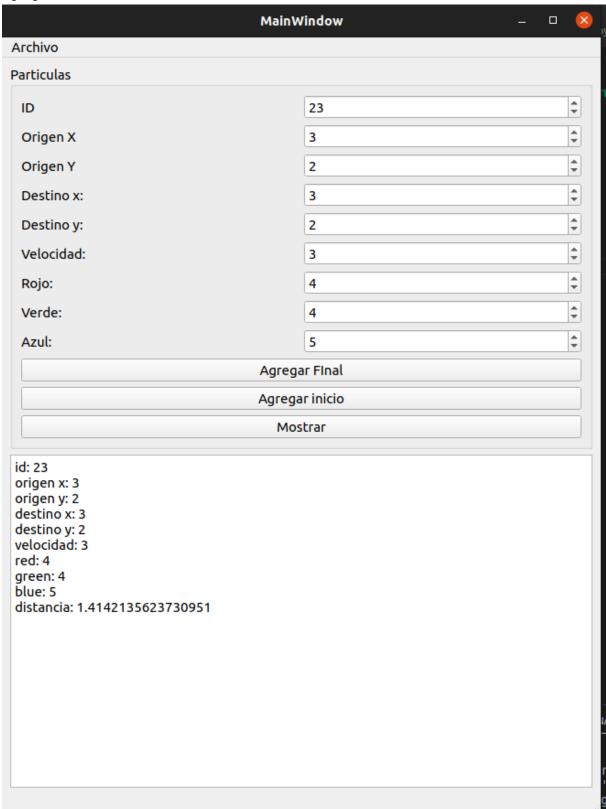
### Lineamientos de evaluación

- [] 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 las partículas con el método mostrar() previo a generar el respaldo.
- [] Se muestran capturas de pantallas de los pasos que se realizan en la interfaz para generar el respaldo.
- [] Se muestra el contenido del archivo .json.
- [] Se muestran capturas de pantallas de los pasos que se realizan en la interfaz para abrir el archivo de respaldo *.json*.
- [] Se muestra la captura de pantalla de las partículas con el método mostrar() después de abrir el respaldo.

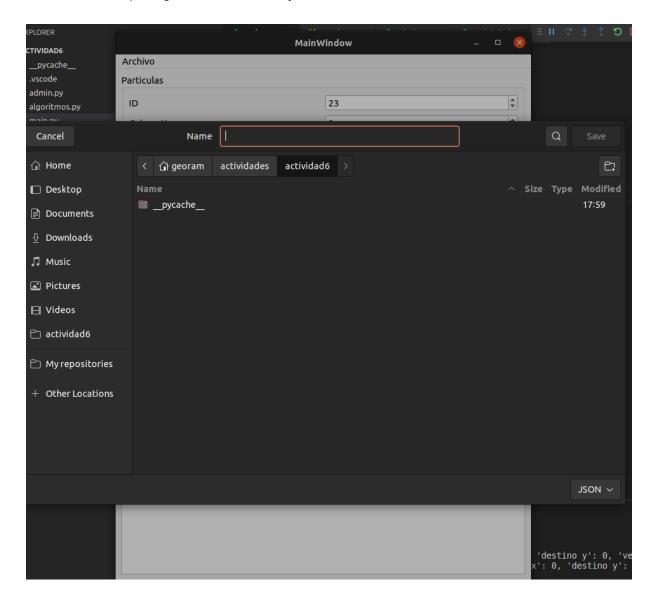
tenemos el main principal



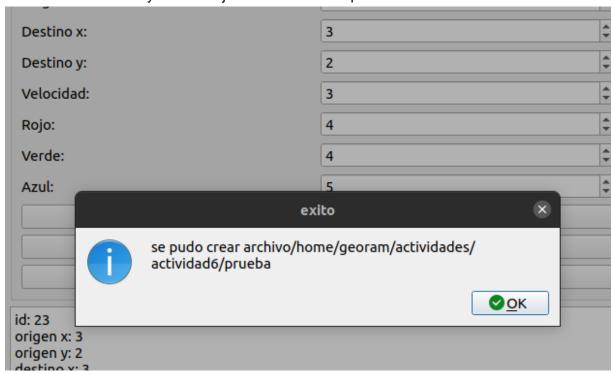
## Agregamos datos



## tenemos la ruta para guardar un archivo json



creamos el archivo hay un mensaje de confirmación que se creó



tenemos nuestro archivo con los datos que se capturaron

```
{} prueba
                                             mainWindo
                         X
{} prueba > ...
  1
                 "id": 23,
                 "origen x ": 3,
                 "origen y ": 2,
                 "destono x": 3,
                 "destino y": 2,
                 "velocidad": 3,
                 "red ": 4,
                 "green": 4,
                 "blue": 5,
 11
                 "distancia": 1.4142135623730951
 12
 13
```

## Conclusión

en esta actividad puede crear un respaldo de los datos capturados de mi interfaz gráfica con la extensión de json. esto puede ser muy práctico ya que tienes donde ir guardando los datos

## Referencias:

https://www.youtube.com/watch?v=HRY8QvXmcDM&t=2668s

```
from simplejson import JSONEncoderForHTML
from particula import Particula
from algoritmos import distacia euclidiana
      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)
      return "".join(
           str(admin) + "\n" for admin in self. almacen )
  def save(self, ubicacion):
          with open(ubicacion, 'w') as archivo:
              lista= [Particula.to dict() for Particula in
self. almacen]
              print(lista)
               json.dump(lista, archivo, indent=5)
  def open(self, ubicacion):
          with open(ubicacion, "r") as archivo:
               lista=json.load(archivo)
lista ]
```

return 1
except:
return 0

#### mainWindow

```
import PySide2
from PySide2.QtWidgets import QMainWindow, QFileDialog, QMessageBox
from PySide2.QtCore import Slot
from ui mainwindow import Ui MainWindow
from particula import Particula
from algoritmos import distacia euclidiana
class MainWIndow(QMainWindow):
  def init (self):
      self.admin=Admin()
      self.ui=Ui MainWindow()
      self.ui.setupUi(self) ##mete la intrerfaz
      self.ui.Agre Final buttom.clicked.connect(self.click agregar)
self.ui.Agre Inicio Buttom.clicked.connect(self.click agregar inicio)
      self.ui.Mostrar buttom.clicked.connect(self.click mostrar)
      self.ui.actionAbrir.triggered.connect(self.action abrir archivo)
      self.ui.actionGuardar.triggered.connect(self.action guardar)
  @Slot()
  def action abrir archivo(self):
      ubicacion=QFileDialog.getOpenFileName(
          self,
       if self.admin.open(ubicacion):
           QMessageBox.information(
               self,
```

```
else:
            self,
@Slot()
def action guardar(self):
   ubicacion= QFileDialog.getSaveFileName(
   print( ubicacion)
   self.admin.save(ubicacion)
   if self.admin.save(ubicacion):
        QMessageBox.information(
            self,
        QMessageBox.critical(
            self,
def click agregar(self):
        id=self.ui.Id spinBox.value()
        OrigenX=self.ui.OrigenX spinBox.value()
        OrigenY=self.ui.OrigenY spinBox.value()
        DestinoX=self.ui.DestinoX spinBox.value()
        DestinoY=self.ui.DestinoY 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()
           distancia=distacia euclidiana
particula=Particula(id,OrigenX,OrigenY,DestinoX,DestinoY,Velocidad,
Red, Green, Blue, distancia)
           self.admin.agregar final(particula)
  @Slot()
  def click agregar inicio(self):
           id=self.ui.Id spinBox.value()
           OrigenX=self.ui.OrigenX spinBox.value()
           OrigenY=self.ui.OrigenY spinBox.value()
           DestinoX=self.ui.DestinoX spinBox.value()
           DestinoY=self.ui.DestinoY 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()
           distancia=distacia euclidiana
particula=Particula(id,OrigenX,OrigenY,DestinoX,DestinoY,Velocidad,
Red, Green, Blue, distancia)
           self.admin.agregar inicio(particula)
  @Slot()
  def click mostrar(self):
           self.ui.salida.clear()
           self.ui.salida.insertPlainText(str(self.admin))
```