

FÁBRICA DE COMPANIONS

Alumno: Juan Ignacio Cabarcos

Curso: 2°C

El programa pretende simular una fábrica de companions. Éstos son robots diseñados para facilitar la realización de tareas domésticas.

Están organizados en una clase base abstracta, la clase **Companion**, que tiene por atributos: *nombre*, *listaTareas*, *precio* y *tareasRealizadas*.

De ésta derivan otras tres clases, que representan tres tipos distintos de companions:

- **Cook**: encargado de la cocina. Agrega el atributo *listaUtensilios*.
- **Housekeeper**: ayuda en los quehaceres domésticos.
- **Manager**: para administrar y organizar. Agrega el atributo *nivelDeAcceso*, que indica qué tantos datos tiene acerca de su dueño.

Por otro lado, la clase estática **Factory** toma el lugar de línea de producción de Companions. Su único atributo es *listaCompanions*.

Dispone de un **proyecto de consola** para probar cómo funcionan la clase Companion y sus clases derivadas junto con la clase Factory, además de dos **formularios**: uno que permite generar un nuevo Companion y otro que muestra los datos de todos los Companions en un RichTextBox.

Por último, tiene un **proyecto de Test Unitarios** para probar dos métodos.

Temas del punto 6/7:

- **Excepciones**: utilizado en el formulario FrmAgregarCompanion.
- **Unit Testing**: utilizado para los métodos *AgregarCompanion* y *EliminarCompanion* de la clase Factory.
- **Generics**: utilizado en el método *MostrarListado* de la clase Factory.
- **Interfaces**: Interfaz IOrdenable, implementada en las clases Cook, Housekeeper y Manager.
- **Archivos**: pendiente.