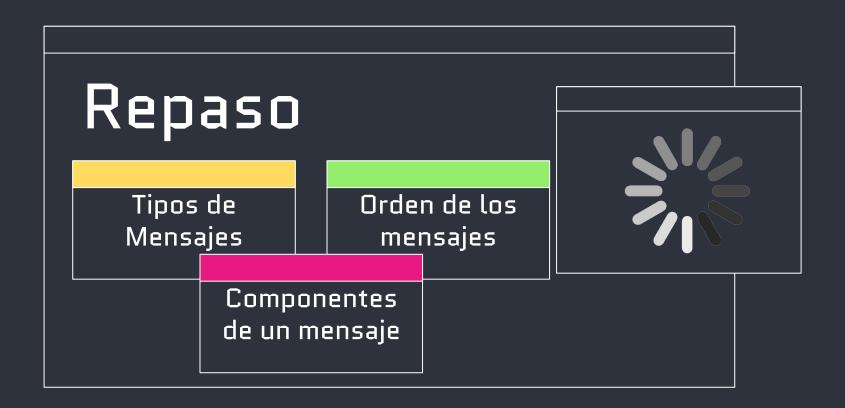


</ Clase 3 - POO

- Mensajes más comunes.
- Especificación de clase simple.
- Desarrollo de una aplicación utilizando la especificación de una clase.
- Implementación de clase simple.
- Desarrollar Aplicación en Dolphin.
- Ejercicios para resolver.





</Clase Transcript



</Clase MessageBox

notify

Note ×

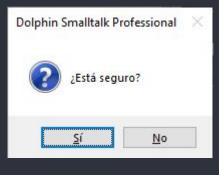
Notificación

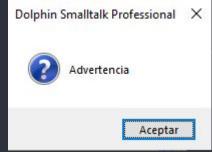
Aceptar

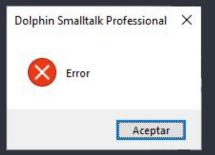
confirm (retorna bool)

warning

errorMsg

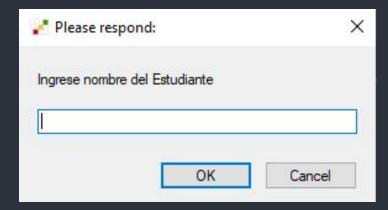






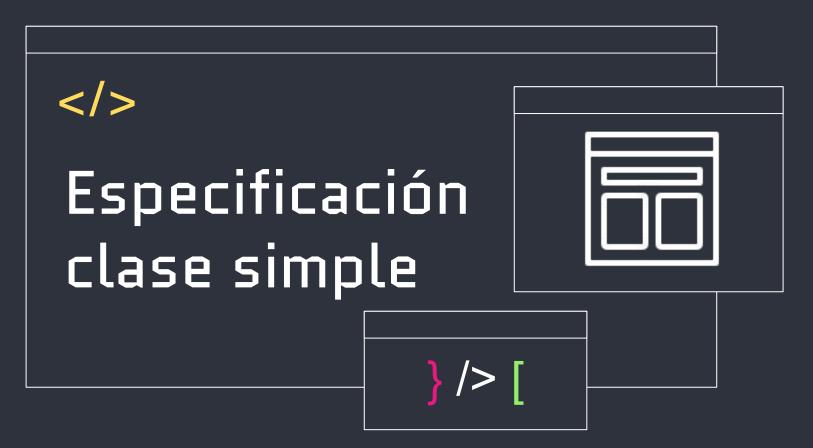
</Clase Prompter

Prompt: permite que el usuario ingrese información por teclado:



</Otros mensajes

Muestra información detallada ------{Inspect} del objeto a debuguear **Size** Devuelve el tamaño de un arreglo Retorna un valor Retorna la super clase de un objeto



</Especificación clase Remedio

Definición:

Object subclass: #Remedio

instanceVariableNames: 'nombre precio stock laborat'

classVariableNames:"

PoolDictionaries:"

Métodos de clase

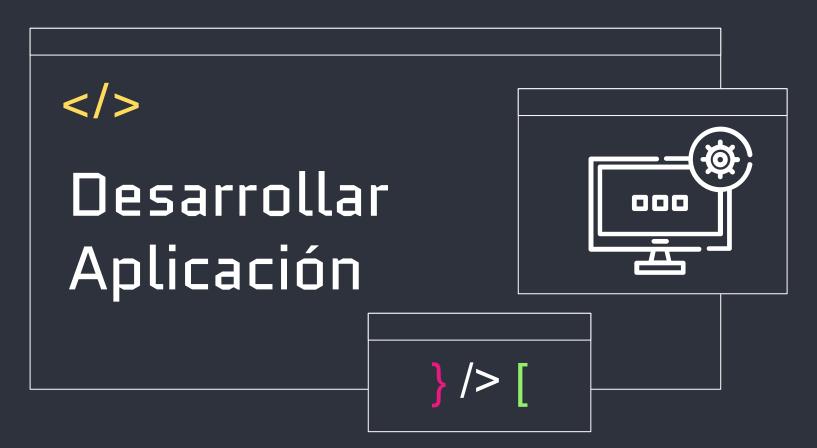
crear:nom con:unPre con:unSt con:unLab

"Crea una instancia de la clase Remedio y la inicializa con sus datos"

</Especificación clase Remedio

Métodos de Instancia:

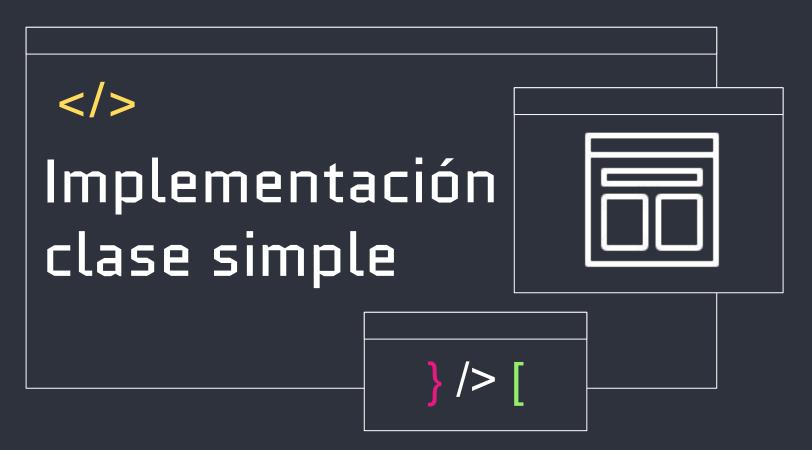
- >>iniciar: unNom pre:unPre stock:unStock laborat:unLab
- "Inicializa el remedio con sus datos"
- >>verNombre "Retorna el nombre del remedio"
- >>verStock "Retorna el stock del remedio"
- >>verPrecio "Retorna el precio del remedio"
- >>verLab "Retorna el laboratorio del remedio"
- >>modNombre: otroNom "Modifica el nombre del remedio"
- >>modStock: otroSt "Modifica el stock del remedio"
- >>modPrecio: otroPre "Modifica el precio del remedio"
- >>modLab: otroLab "Modifica el laboratorio del remedio"



</Enunciado

Teniendo en cuenta la especificación de la clase remedio, escribir una aplicación que permita crear y cargar dos instancias de la clase. Luego:

- + Retornar el nombre y el stock del remedio más económico.
- + Realizar un incremento del 20% al remedio con menor stock. Mostrar dicho cambio en el Transcript.



 $. \hspace{0.1in} 0 \hspace{0.1in} 1 \hspace{0.1in} 1 \hspace{0.1in} 0 \hspace{0.1in} 1 \hspace{0.1in$

Implementación clase Remedio

Definición:

Object subclass: #Remedio

instanceVariableNames: 'nombre precio stock laborat'

classVariableNames:"

PoolDictionaries:"

Métodos de clase

crear:nom con:unPre con:unSt con:unLab

"Crea una instancia de la clase Remedio y la inicializa con sus datos"

^self new iniciar: unNom pre: unPre stock: unStock laborat: unLab

/Implementación clase Remedio

Métodos de Instancia: Inicializar

```
>>iniciar: unNom pre:unPre stock:unStock laborat:unLab
"Inicializa el remedio con sus datos"
nombre:=unNom.
precio:=unPre.
stock:=unStock.
laborat:=unLab.
```

/Implementación clase Remedio

Métodos de Instancia: ver atributos

```
>>verNombre "Retorna el nombre del remedio"
  ^nombre
>>verStock "Retorna el stock del remedio"
  ^precio
>>verPrecio "Retorna el precio del remedio"
  ^stock
>>verLab "Retorna el laboratorio del remedio"
  ^laborat
```

Implementación clase Remedio

Métodos de Instancia: modificar atributos

- >>modNombre: otroNom "Modifica el nombre del remedio" nombre:=otroNom.
- >>modStock: otroSt "Modifica el stock del remedio" precio:=otroPre.
- >>modPrecio: otroPre "Modifica el precio del remedio" stock:=otroStock.
- >>modLab: otroLab "Modifica el laboratorio del remedio" laborat:otroLab.

</> Ejercicios para resolver

</Enunciado

Teniendo en cuenta la especificación de la clase Robot (siguiente filmina), desarrolle la siguiente aplicación:

Suponer que se tiene una grilla que representa una ciudad de 50*50 cuadras. Desarrollar una aplicación que permita crear un robot llamado 'Rolo', posicionarlo en la esquina (20,30) y hacer que recorra un rectángulo de 5 cuadras de altura por 10 cuadras de ancho.

</Especificación clase Robot

Método(s) de clase:

- >>crearRobot: unNombre
- "Retorna al robot posicionado en la esquina (1,1), con orientación hacia el norte, con el nombre 'unNombre'"
- >>mover "Posiciona al robot en la esquina siguiente sin modificar su orientación"
- >>derecha "rota 90° a la derecha al robot"
- >>izquierda "rota 90° a la izquierda al robot"
- >>posx "retorna la coordenada x de la esquina donde está el robot"
- >>posy "retorna la coordenada y de la esquina donde está el robot"
- >>posx:unX posy:unY "Posiciona al robot en la esquina (x,y)"