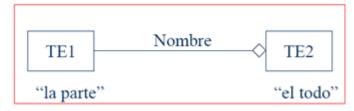
RELACIONES DE ASOCIACIÓN

Agregación:

Es una relación que se derivó de la asociación, por ser igualmente estructural, es decir que contiene un atributo, y además de ello la clase que contiene debe tener un método que asigne valor al objeto agregado. Por ejemplo: un medio de transporte tiene varios pasajeros.

Nos está diciendo que los objetos <u>pasajero</u> forman parte del objeto <u>medio de</u> <u>transporte</u>. *Pero*, *su ciclo de vida no está atado* al del objeto <u>medio</u> de transporte. Es decir si el Autobus se destruye los pasajeros pueden seguir existiendo independientemente, (o por lo menos por eso rezaríamos).

También se la identifica como "es parte de" o "tiene un".



Composición

Al igual que en la agregación, es una relación estructural pero se le suma, que tiene un método de destrucción de los objetos. Y a diferencia de la asociación, el ciclo de vida del objeto <u>área</u> está relacionado con el del objeto ruta. Es decir que si la ruta de viaje se levanta, las áreas que surgían a partir de ella desaparecen. También se puede leer como que una ruta tiene varias áreas de cobertura.

Clase de Asociación

Es una Clase que surge de una multiplicidad de muchos a muchos, y fue incorporada en UML para dar soporte a este caso. Se sacan los atributos de las clases involucradas y se los incorpora a una clase a parte. Al igual que las anteriores hace referencia a una relación estructural.

Dependencia

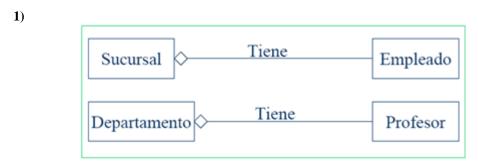
Es una relación de uso, es decir que una clase utiliza a otra. Y si esta ultima se altera, la anterior se puede ver afectada.

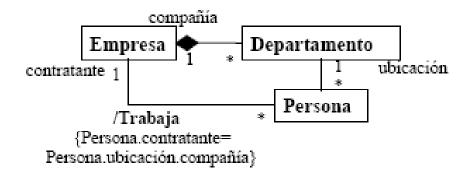
En código se suelen traducir principalmente como las clases donde se hace la instanciación de un objeto.



Cabe destacar que el objeto creado (en este caso la Ventana gráfica) no se almacena dentro del objeto que lo crea (en este caso la Aplicación).

Ejemplos de Asociación – Agregación - Composición





Algunos constructores:

- → public Departamento(Empresa compañia) { this. compañia = compañia; }
- → public Empresa() { Departamento[] ubicación = new Departamento[10]; }

Hay cuatro relaciones más: ¿cuáles son?

```
3)
                                                         class PathAgent {
                                      Motor
                                                         private ColisionCensor [] censor;
                             RMP : int
                                                         public Driver control;
                              ◆acelerar(v : int) : int
                                                         class MotorPrincipal extends Motor {}
                               parar() : void
                                                         abstract class Motor {
                                                         protected int RMP;
                                                                                  }
                        MotorPrincipal
                                                         class Driver {
                                                         public MotorPrincipal unidad; }
                     ●acelerar(v:int):int
            +unida<del>ld</del>
                                                         class ColisionCensor {
                                                         private PathAgent receptor; }
   Driver
                                   PathAgent
                                                         Definir el constructor de Motor para
                                                         inicializar sus atributos:
            +control
                                                         public Motor(int n) {
                        -receptor
                                                         RPM = n;
                                                         Definir el constructor de
                 -censor
                                                         MotorPrincipal para inicializar sus
                                                         atributos:
              Coli sionCensor
                                                         public MotorPrincipal(int n){
                                                         super(n);
```

Definir el constructor de Driver para inicializar sus atributos: public Driver(MotorPrincipal x){

unidad – v.

unidad = x; }

Definir el constructor de PathAgent para inicializar sus atributos:

public PathAgent(ColisionCensor [] c, Driver t) {

censor = c;

control = t;

Indique cómo acceder al método parar() desde un objeto X de la clase PathAgent:

V control unided DDN

X.control.unidad.RPM

Definir el constructor de ColisionCensor para inicializar sus atributos:

```
public ColisionCensor(PathAgent p) {
receptor = p;
Definir el método acelerar(), el cual incrementa el valor de
RPM, en lo que indique el argumento que se le pasa y regresa
el nuevo valor:
public int acelerar(int v){
RPM += v;
return RPM;
Definir el método parar(), pone a cero el valor de RPM:
public void parar(){
RPM = 0;
Describa la creación de un objeto para Motor x;
x = new MotorPrincipal(12);
                                //el argumento cualquier valor
Indique los nombres de las clase de objetos que es necesario
crear para una nueva instancia de un objeto PathAgent;
ColisionCensor, MotorPrincipal, Driver
```

4) Ejercicio:

Control de préstamos en una Biblioteca:

Se desea modelar semánticamente los datos relativos al control de préstamos en una Biblioteca con las siguientes restricciones:

- Cada libro puede estar escrito por más de un autor.
- Un autor puede escribir más de un libro.
- Cada libro puede tratar más de un tema.
- Hay muchos libros de cada tema
- No existe más que un ejemplar de cada libro.
- Cada persona sólo puede tomar un libro prestado a la vez
 - a) Realice es esquema en UML.
 - b) Desarrolle los constructores según las relaciones.
 - c) Agregue valor a los objetos de las relaciones.