

UD11 - Práctica Diagramas UML Clases.

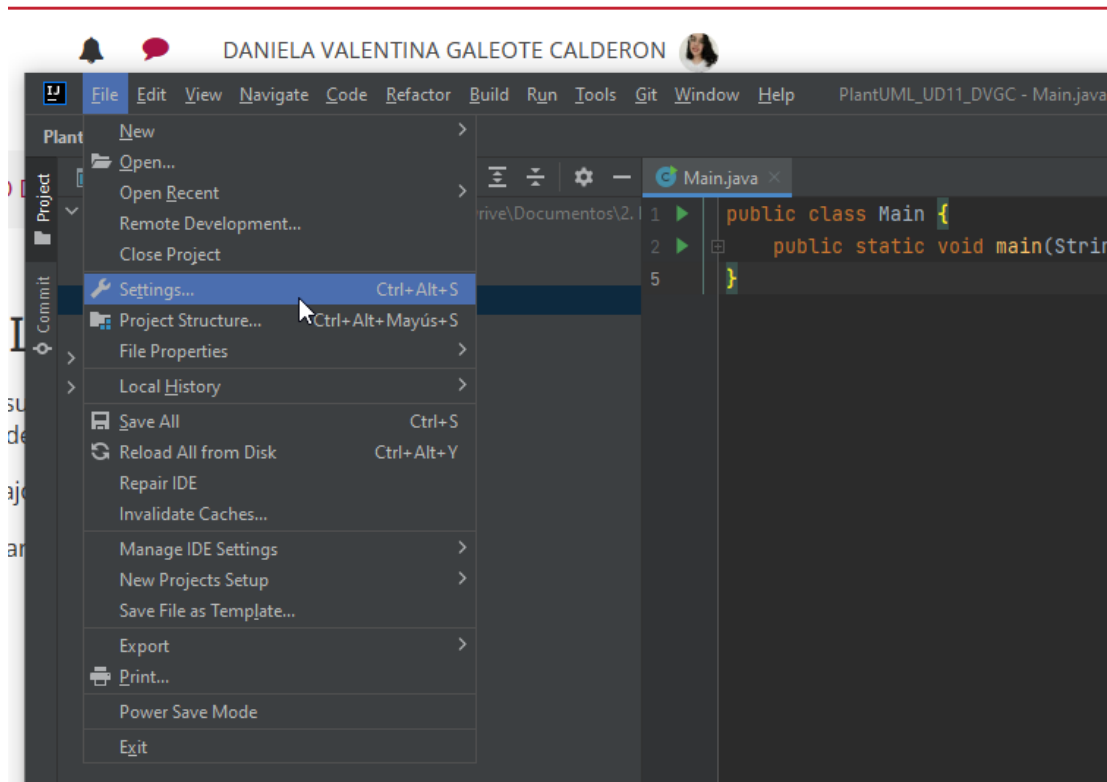
Repositorio:

https://github.com/valencodes/UMLClases_Daniela_Valentina_Galeote_Calderon

1º Instalación del plugin PlantUML en IntelliJ:

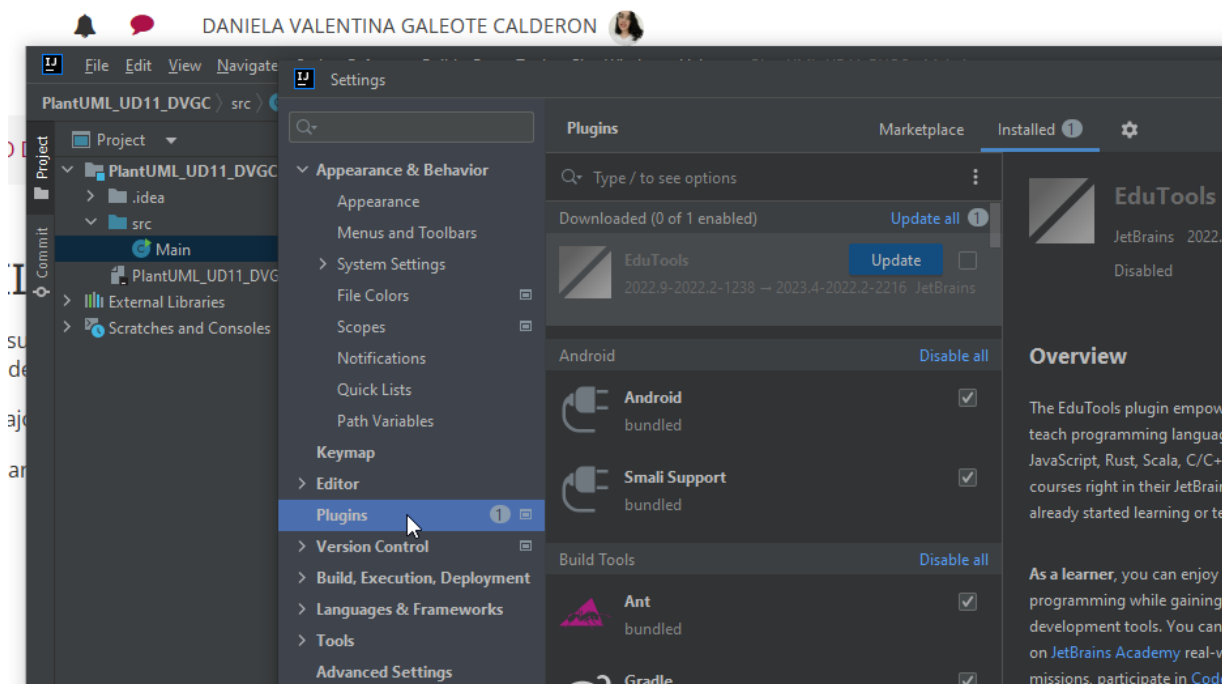
En IntelliJ hago click en: File > Settings

1CFSQ Ent ...



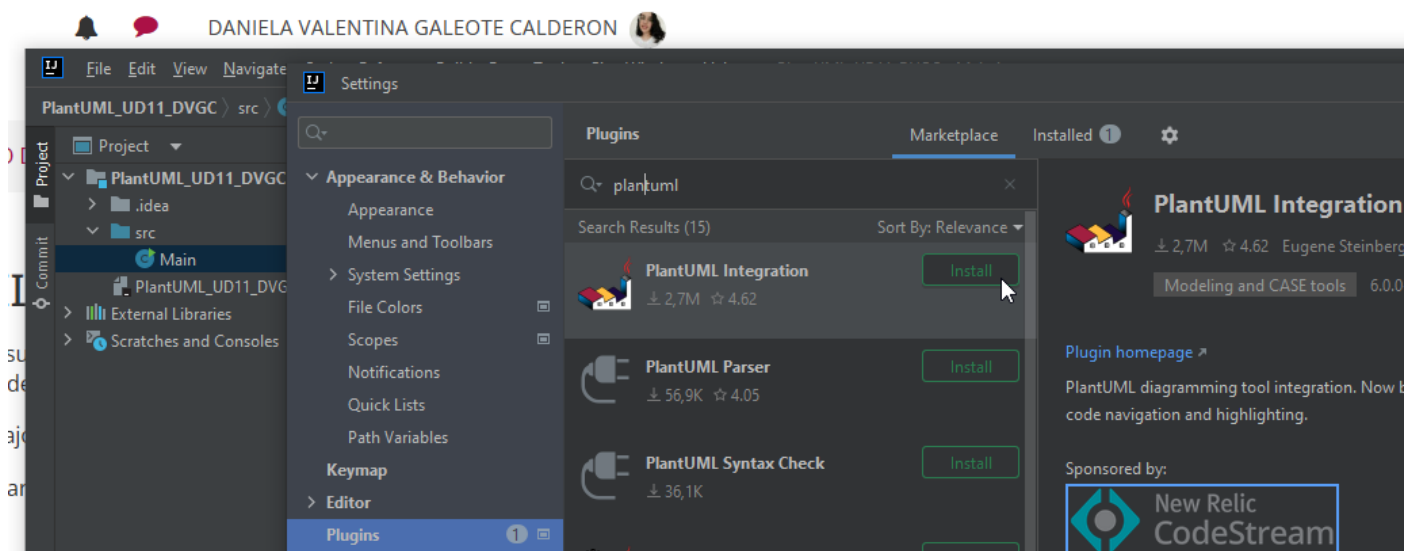
Seguidamente hago click en “Plugins”

ICFSQ Ent ...



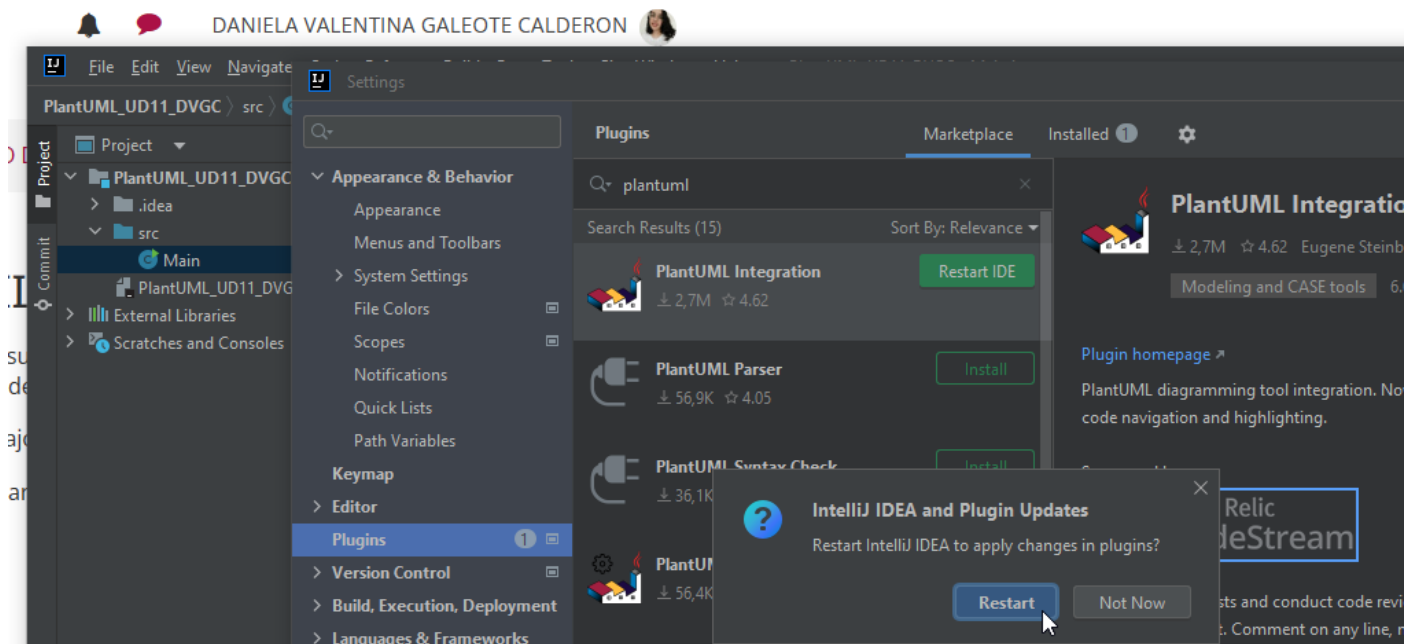
Busco PlantUML en el Marketplace y aparecerá un resultado de un Plugin llamado “PlantUML Integration” > hago click en “Install”

ICFSQ Ent ...



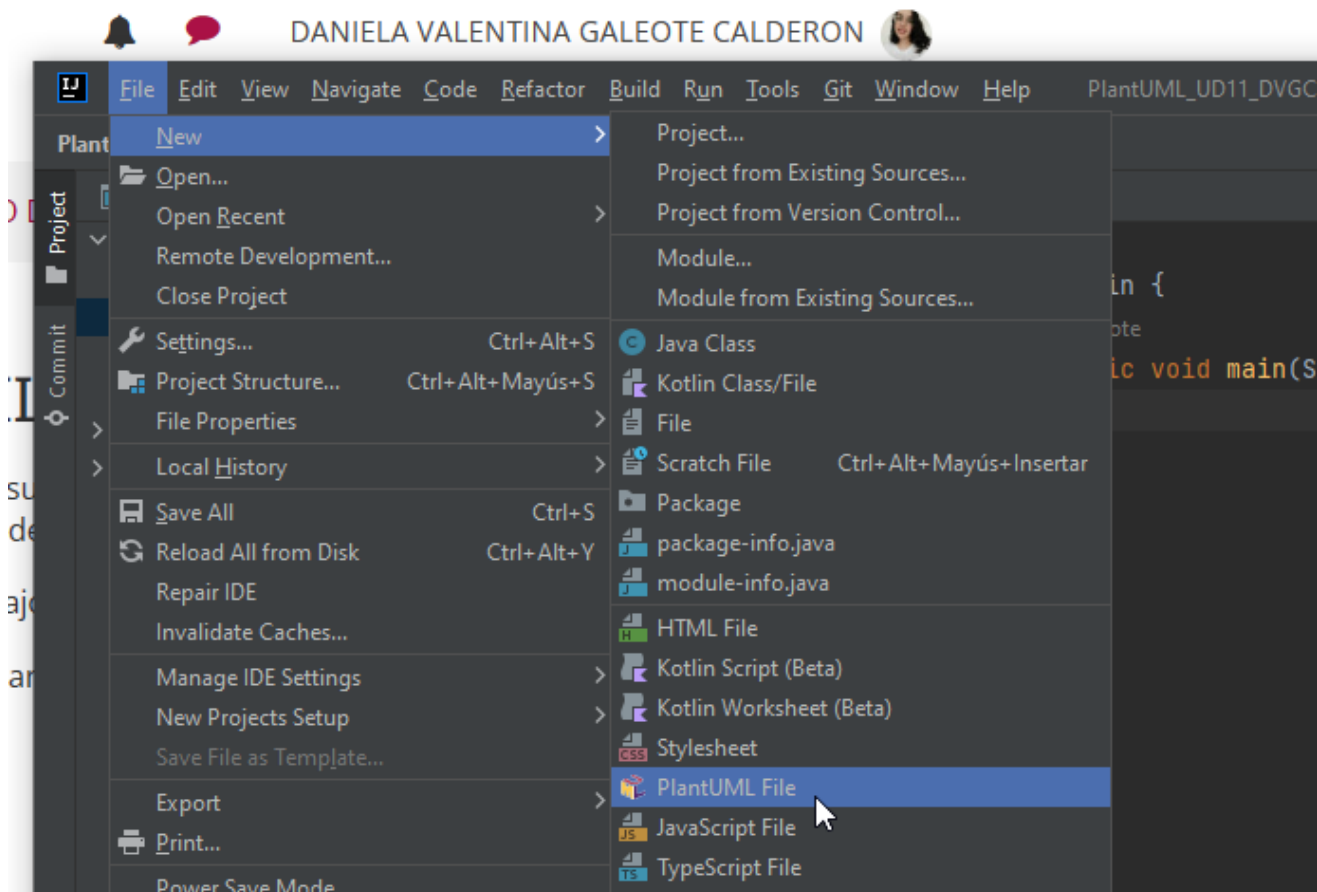
Una vez instalado me pedirá que reinicie el IDE:

1CFSQ Ent ...



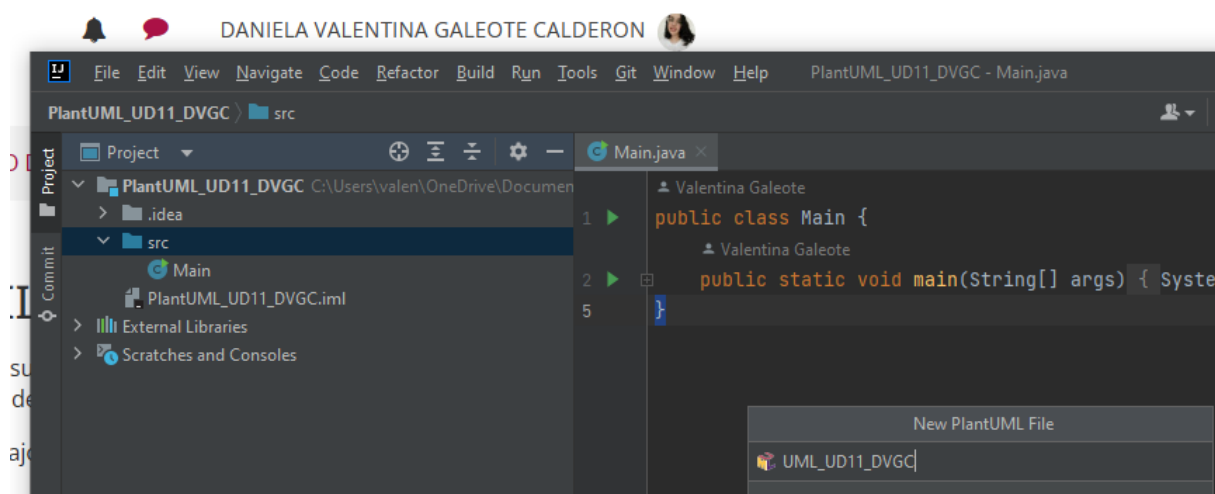
Una vez reiniciado ya puedo crear un nuevo archivo PlantUML:

1CFSQ Ent ...



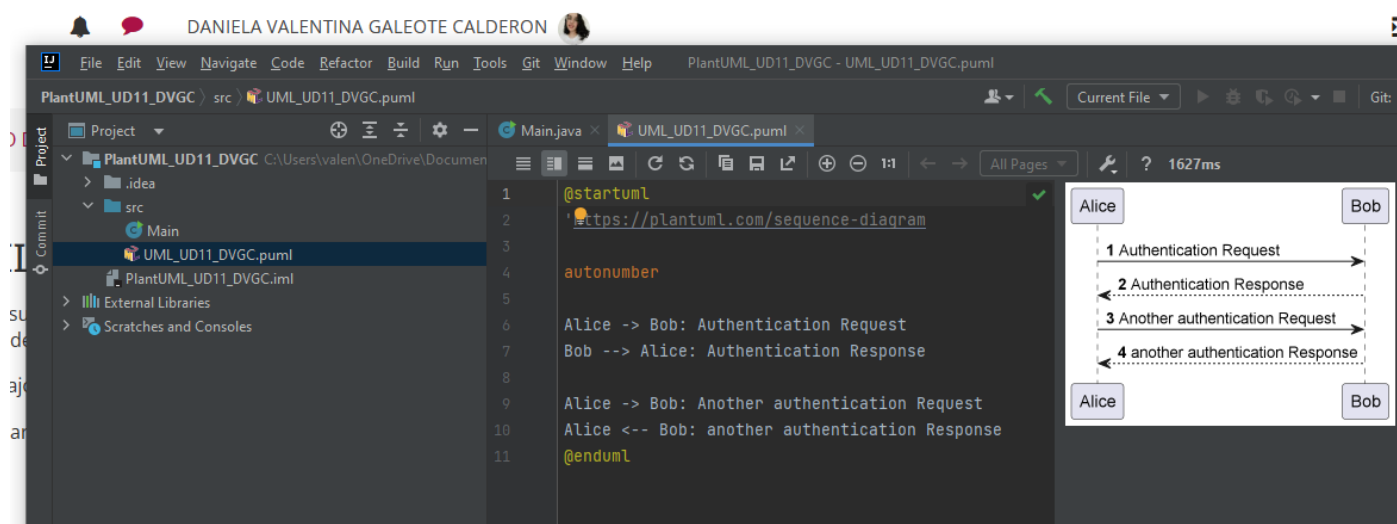
Le doy un nombre:

1CFSQ Ent ...



Nuevo archivo PlantUML creado:

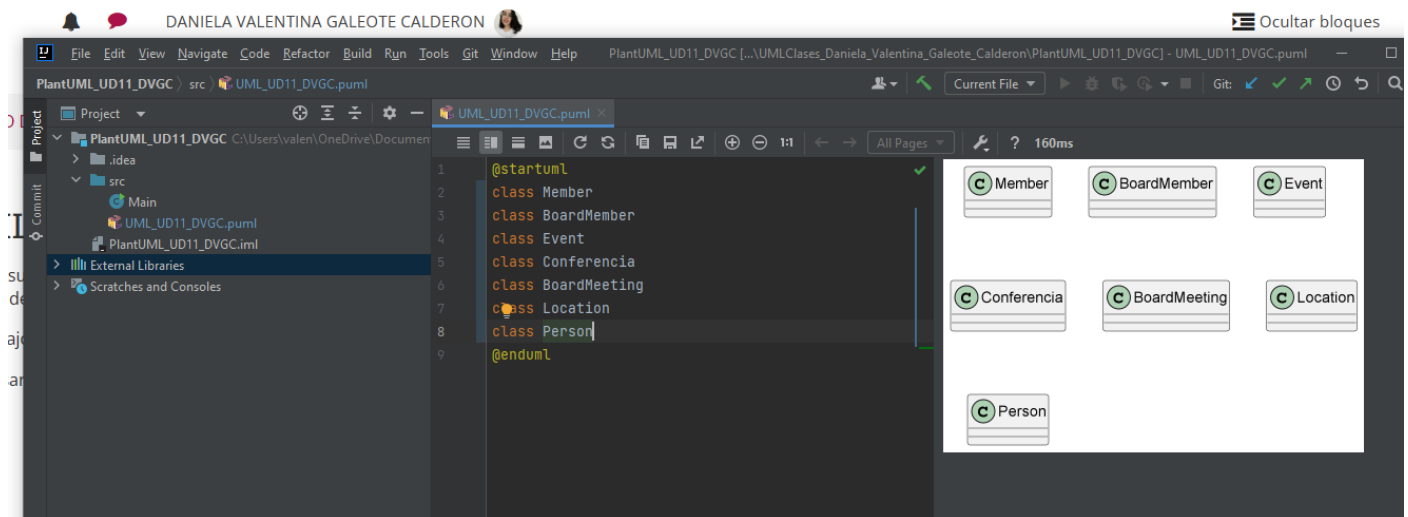
1CFSQ Ent ...



2º Replica cada una de las fases que se desarrollan en la solución del ejemplo (archivo "Ejemplo resuelto para la práctica. pdf" cuyo enlace de descarga se encuentra al final de esta explicación.

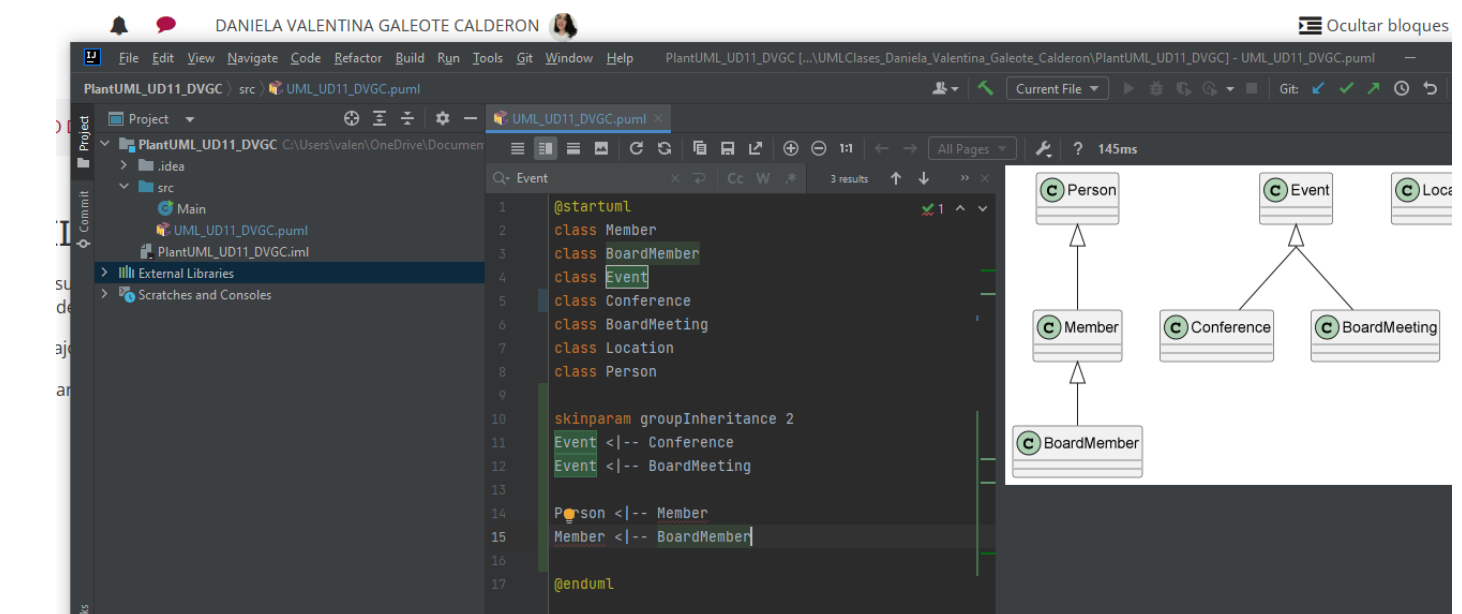
- 1) Empiezo creando las clases del diagrama UML de la asociación con el Elemento Declarante 'class':

ICFSQ Ent ...



- 2) Creada el modelo de datos de la jerarquía del Evento y de los miembros con el símbolo <|-- y la agrupación "skinparam groupInheritance 2":

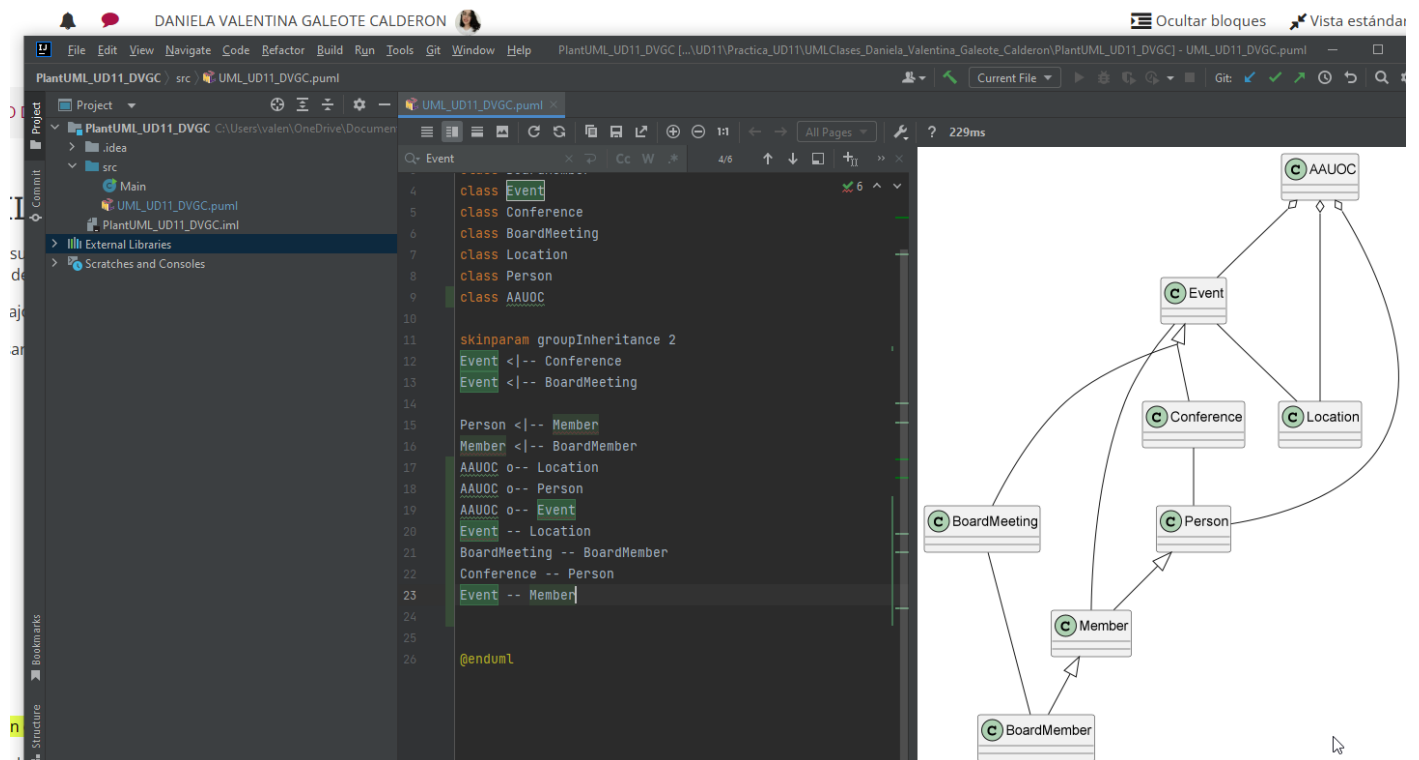
ICFSQ Ent ...



Añado las clases con Localización y Asociación (AAUOC) relacionadas con el resto de clases

Utilizo los símbolos de relación: <|-- (herencia) , o-- (agregación) y -- (asociación)

ICFSQ Ent ...

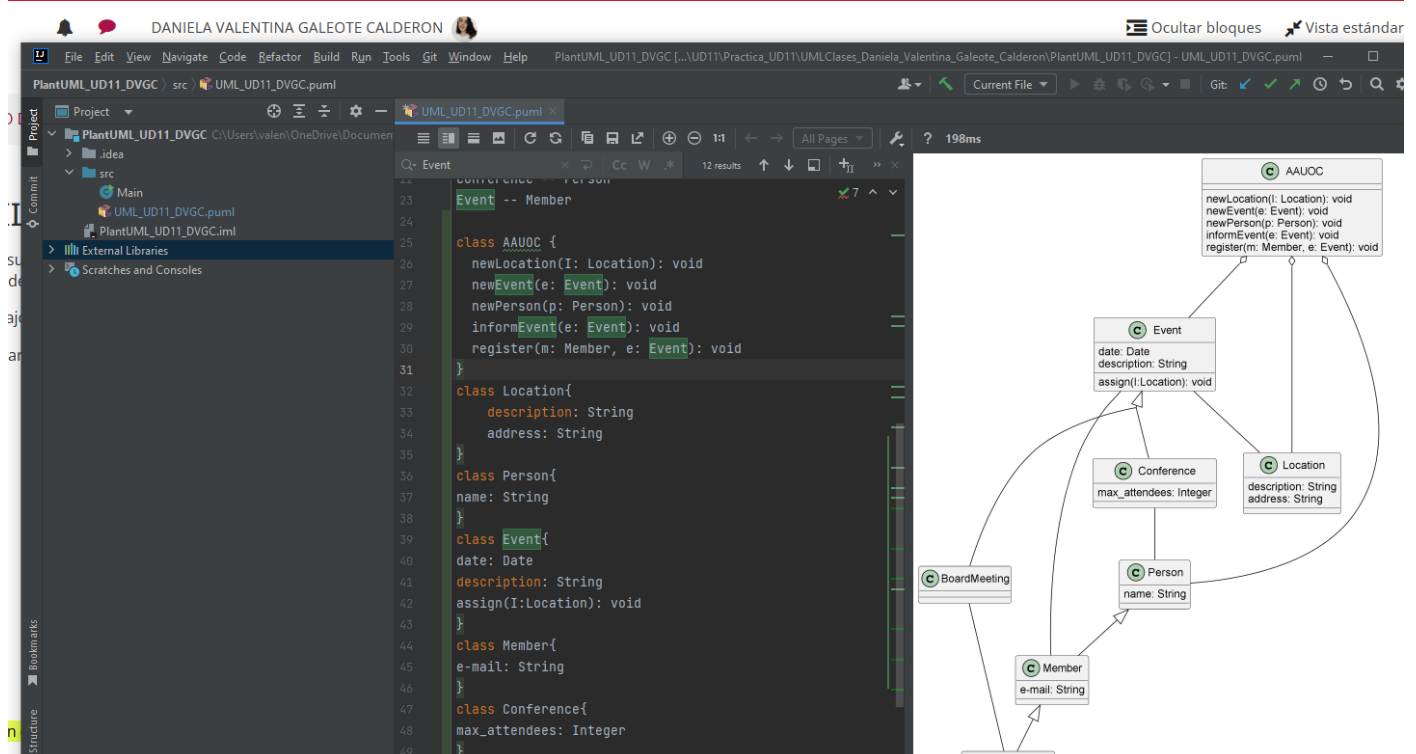


3) Añado los atributos y métodos de forma agrupada así:

```

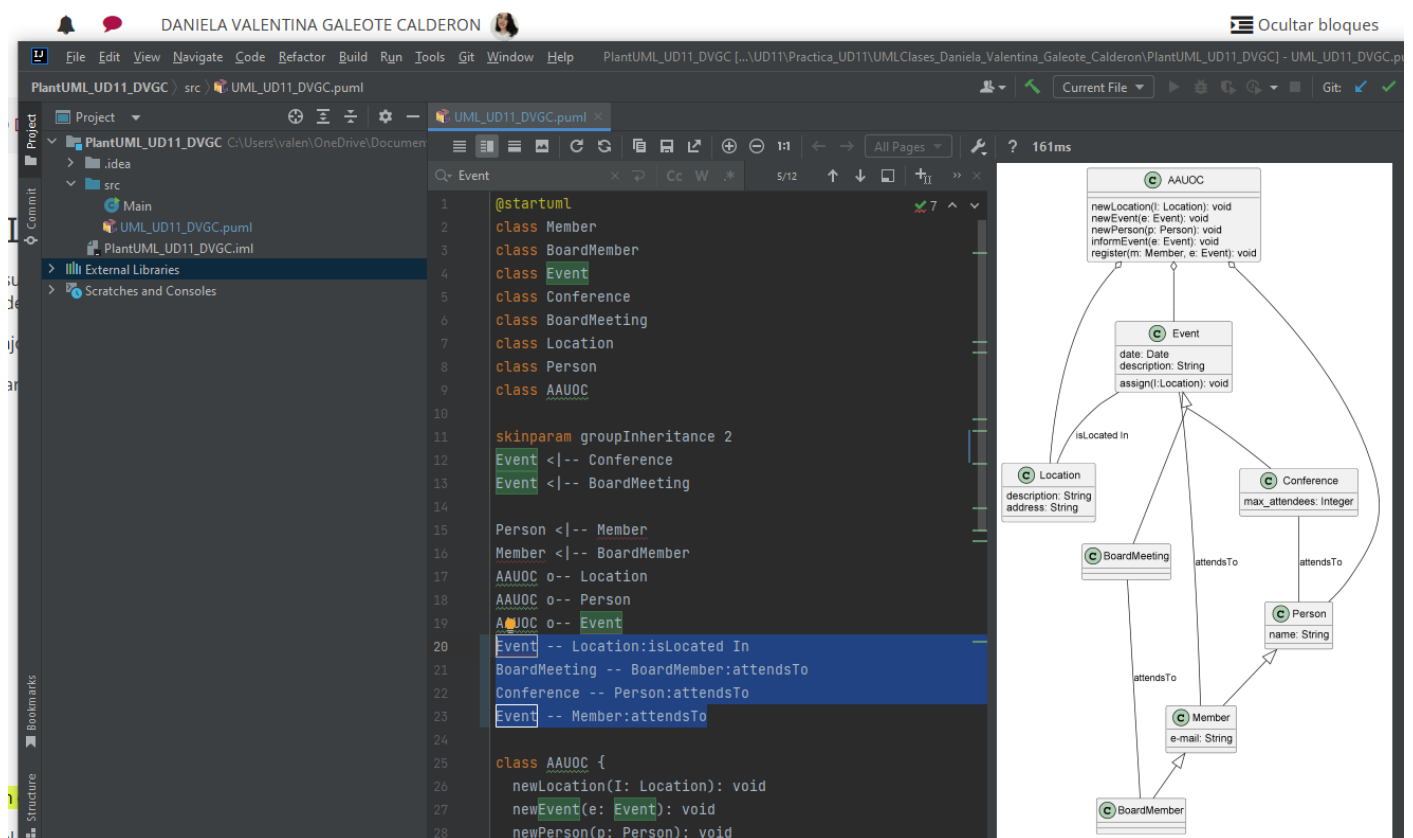
Class 'clase'{
  Atributo: tipo
  Método()
}
  
```

ICFSQ Ent ...



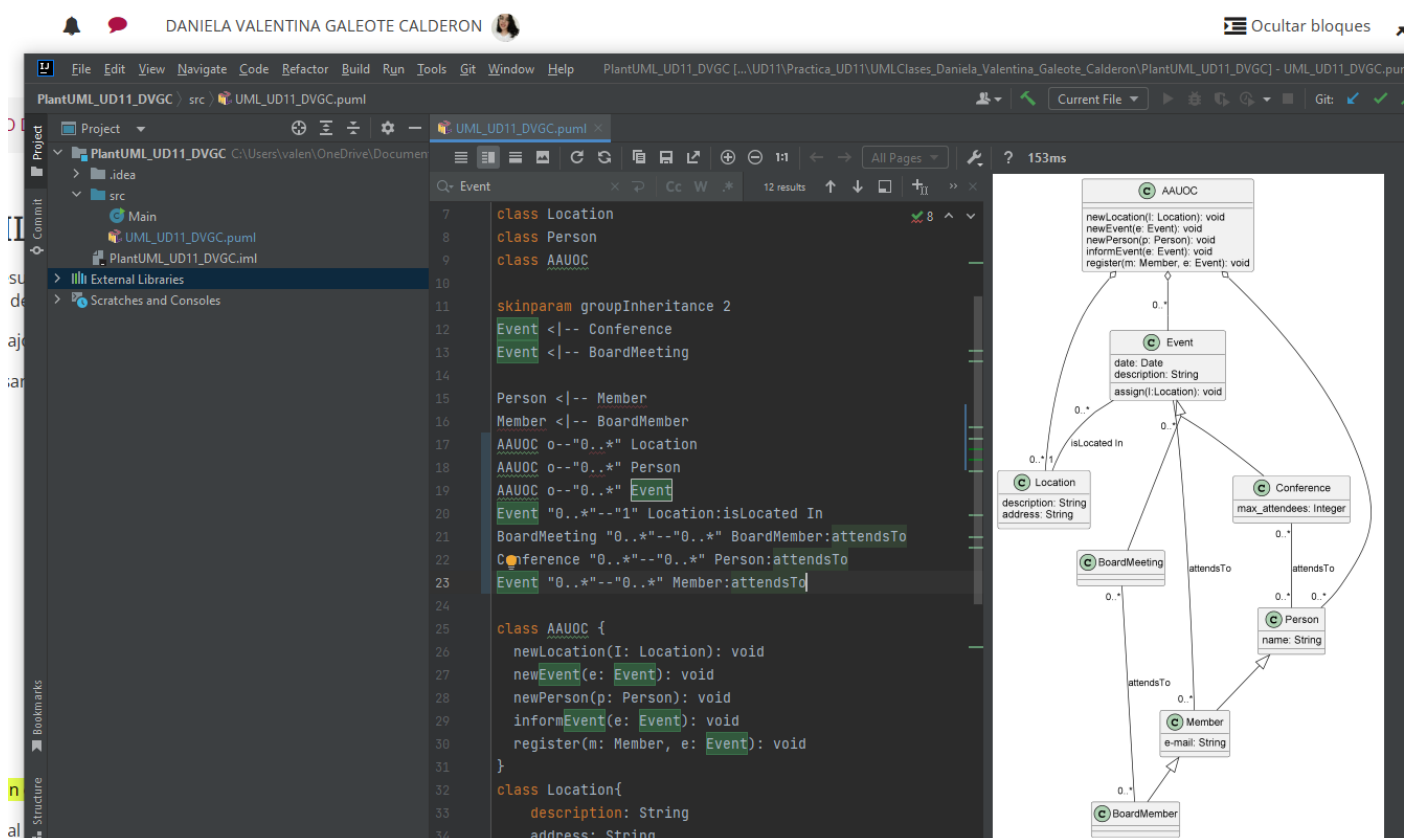
También añadido las asociaciones entre las clases con ':'

ICFSQ Ent ...

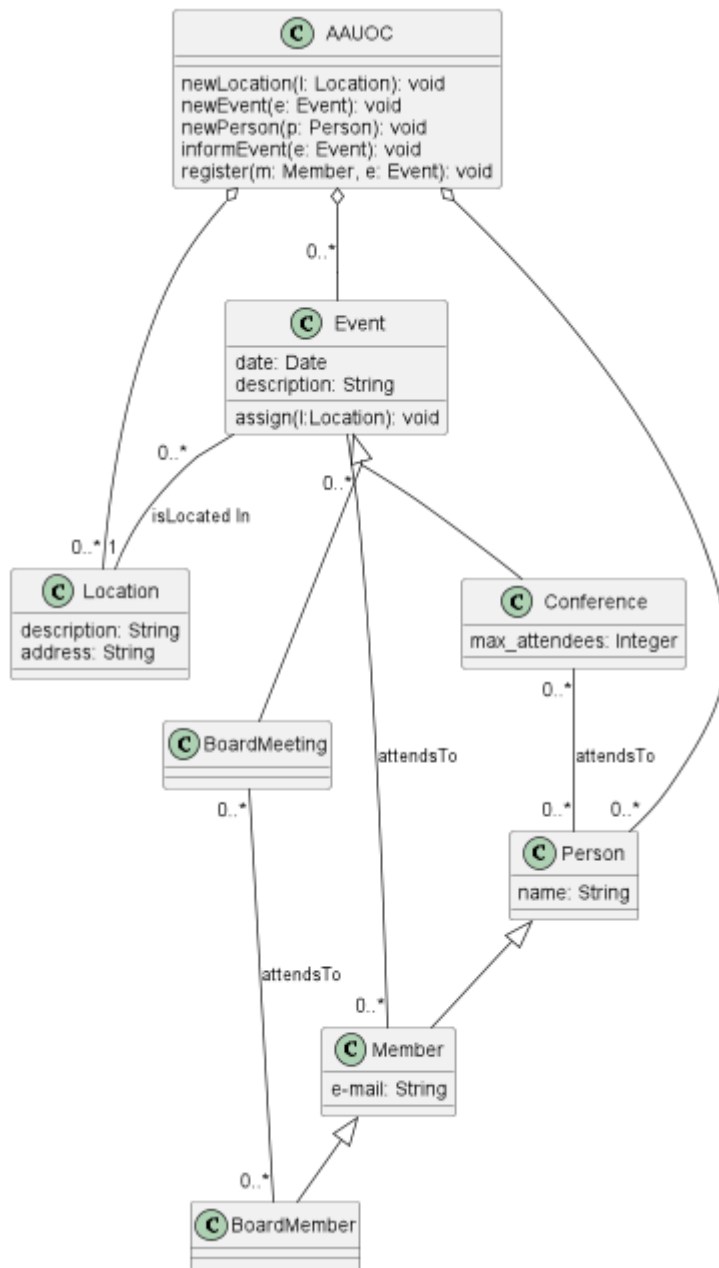


4) Establezco las cardinalidades añadiendo "0..*" o "1" a las correspondientes asociaciones

ICFSQ Ent ...

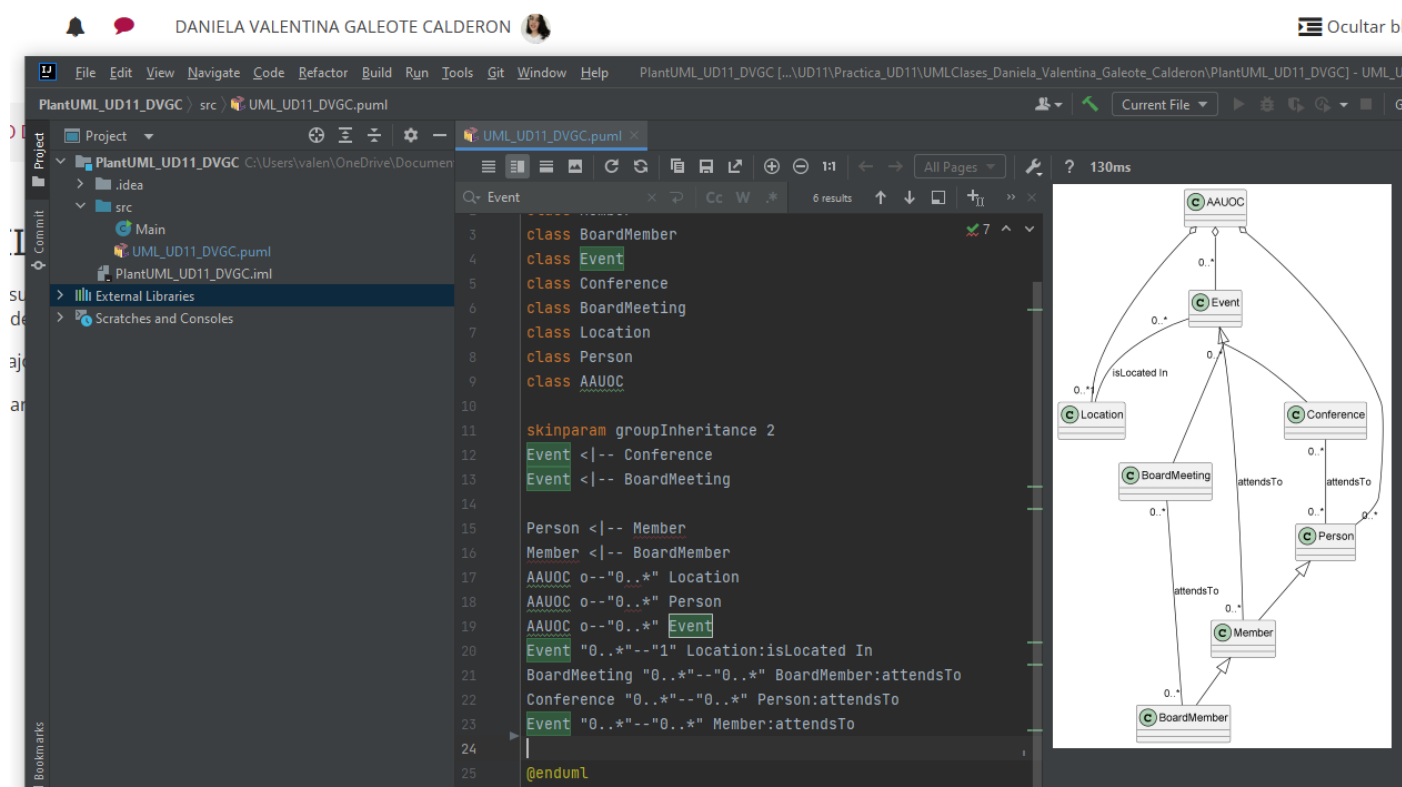


El diagrama quedaría así:



Y finalmente borro los métodos y atributos:

ICFSQ Ent ...



Quedando el diagrama final:

