
CASO DE PRUEBAS 01: CONSTRUCTORES Y ATRIBUTOS

- CONSULTA DE ATRIBUTOS PÚBLICOS

-> Factor de aceleración: 1.5

- PRUEBA DEL CONSTRUCTOR DE TRES PARÁMETROS (con datos correctos)

Creando un DronReparto con los parámetros [DR-01,Combustion,5]...

-> Objeto creado con éxito.

Creando un DronReparto con los parámetros [DR-02,Electrico,10]...

-> Objeto creado con éxito.

Creando un DronCarreras con los parámetros [DC-01,Combustion,100]...

-> Objeto creado con éxito.

Creando un DronCarreras con los parámetros [DC-02,Electrico,150]...

-> Objeto creado con éxito.

- PRUEBA DEL CONSTRUCTOR DE TRES PARÁMETROS (con datos no válidos)

Creando un DronReparto con los parámetros [null,Combustion,5]...

-> Se ha producido un error: El modelo del dispositivo no puede ser nulo.

Creando un DronReparto con los parámetros [DR-02,,10]...

-> Se ha producido un error: El tipo de motor no puede estar vacío.

Creando un DronCarreras con los parámetros [,Combustion,10]...

-> Se ha producido un error: El modelo del dispositivo no puede estar vacío.

Creando un DronCarreras con los parámetros [DC-02,null,10]...

-> Se ha producido un error: El tipo de motor no puede ser nulo.

CASO DE PRUEBAS 02: GETTERS Y MÉTODOS ESTÁTICOS

CONSULTA DE ATRIBUTOS DE CLASE (antes de crear objetos)

-> Número de drones de reparto creados: 0

-> Número de drones de carreras creados: 0

CREACIÓN DE UN DRONREPARTO DE PRUEBA

Creando un DronReparto con los parámetros [DR-01,Combustion,5]...

-> Objeto creado con éxito.

CREACIÓN DE UN DRONCARRERAS DE PRUEBA

Creando un DronCarreras con los parámetros [DC-01,Combustion,100]...

-> Objeto creado con éxito.

CONSULTA DE LOS DATOS DEL DRONREPARTO

Leyendo los datos almacenados en el dron de reparto...

-> Capacidad máxima del dron de reparto: 5

-> Capacidad actual del dron de reparto: 0

CONSULTA DE LOS DATOS DEL DRONCARRERAS

Leyendo los datos almacenados en el dron de carreras...

-> Aceleración máxima del dron de carreras: 100.0

CONSULTA DE ATRIBUTOS DE CLASE (después de crear objetos)

-> Número de drones de reparto creados: 1

-> Número de drones de carreras creados: 1

CASO DE PRUEBAS 03: MÉTODOS DE ACCIÓN

Creando un DronReparto con los parámetros [DR-01,Combustion,5]...

-> Objeto creado con éxito.

Creando un DronReparto con los parámetros [DR-02,Electrico,10]...

-> Objeto creado con éxito.

Creando un DronCarreras con los parámetros [DC-01,Combustion,100]...

-> Objeto creado con éxito.

Creando un DronCarreras con los parámetros [DC-02,Electrico,150]...

-> Objeto creado con éxito.

- USO DE LOS MÉTODOS DE ACCIÓN (calcular consumo con datos correctos)

Calculando consumo para una distancia recorrida de 100...

-> El DronReparto DR-01 consume 200,00

-> El DronReparto DR-02 consume 120,00

-> El DronCarreras DC-01 consume 350,00

-> El DronCarreras DC-02 consume 345,00

- USO DE LOS MÉTODOS DE ACCIÓN (calcular consumo con datos erróneos)

Calculando consumo para una distancia recorrida de -75...

-> Se ha producido un error: La distancia recorrida no puede ser negativa.

- CONSULTA DE ATRIBUTOS DEL DRONREPARTO (antes de cargar)

Leyendo los datos almacenados en el dron de reparto...

-> Capacidad máxima del dron de reparto: 5

-> Capacidad actual del dron de reparto: 0

- USO DE LOS MÉTODOS DE ACCIÓN (cargar dron de reparto con datos correctos)

Cargando DronReparto DR-01 con 3 paquetes...

-> DronReparto cargado con éxito.

- USO DE LOS MÉTODOS DE ACCIÓN (cargar dron de reparto con datos incorrectos)

Cargando DronReparto DR-01 con -2 paquetes...

-> Se ha producido un error: No se puede cargar: El mínimo de paquetes a cargar es 1

Cargando DronReparto DR-01 con 30 paquetes...

-> Se ha producido un error: No se puede cargar: Se excede la capacidad máxima del dron

- CONSULTA DE ATRIBUTOS DEL DRONREPARTO (después de cargar)

Leyendo los datos almacenados en el dron de reparto...

-> Capacidad máxima del dron de reparto: 5

-> Capacidad actual del dron de reparto: 3

- USO DE LOS MÉTODOS DE ACCIÓN (el dron de reparto reparte con datos correctos)

El DronReparto DR-01 reparte 2 paquetes...

-> DronReparto ha repartido con éxito.

- CONSULTA DE ATRIBUTOS DEL DRONREPARTO (después de repartir)

Leyendo los datos almacenados en el dron de reparto...

-> Capacidad máxima del dron de reparto: 5

-> Capacidad actual del dron de reparto: 1

- USO DE LOS MÉTODOS DE ACCIÓN (el dron de reparto reparte con datos incorrectos)

El DronReparto DR-01 reparte -2 paquetes...

-> Se ha producido un error: No se puede repartir: El mínimo de paquetes a repartir es 1

El DronReparto DR-01 reparte 4 paquetes...

-> Se ha producido un error: No se puede repartir: Se quieren repartir más paquetes de los disponibles

- PRUEBA DEL MÉTODO ABSTRACTO PARA PROBAR LA LIGADURA DINÁMICA

-> Realizando el mantenimiento de un DronReparto...

Realizando mantenimiento del dron con modelo DR-01: revisión de garras, compartimento, estabilidad...

-> Realizando el mantenimiento de un DronCarreras...

Realizando mantenimiento del dron con modelo DC-01: calibración de hélices, aerodinámica, motor...

CASO DE PRUEBAS 04: MÉTODO toString()

Creando un DronReparto con los parámetros [DR-01,Combustion,5]...
-> Objeto creado con éxito.

Creando un DronCarreras con los parámetros [DC-01,Hibrido,100]...
-> Objeto creado con éxito.

- PRUEBAS PARA VISUALIZAR EL ESTADO DE LOS OBJETOS

Obteniendo los datos del DronReparto...
Modelo=DR-01, Tipo de motor=Combustion, Altitud=0,00 metros, Posicion en X=0, Posicion en Y=0, Capacidad: 0

Obteniendo los datos del DronCarreras...
Modelo=DC-01, Tipo de motor=Hibrido, Altitud=0,00 metros, Posicion en X=0, Posicion en Y=0, Aceleración máxima: 100,00

Cargando DronReparto DR-01 con 4 paquetes...
-> DronReparto cargado con éxito.

Obteniendo los datos del DronReparto...
Modelo=DR-01, Tipo de motor=Combustion, Altitud=0,00 metros, Posicion en X=0, Posicion en Y=0, Capacidad: 4

Cambiando posición en el eje X del DronReparto a 10...
Cambiando posición en el eje Y del DronReparto a 20...
Cambiando altitud del DronReparto a 30.00...

Cambiando posición en el eje X del DronCarreras a 15...
Cambiando posición en el eje Y del DronCarreras a 5...
Cambiando altitud del DronCarreras a 15.00...

Obteniendo los datos del DronReparto...
Modelo=DR-01, Tipo de motor=Combustion, Altitud=30,00 metros, Posicion en X=10, Posicion en Y=20, Capacidad: 4

Obteniendo los datos del DronCarreras...
Modelo=DC-01, Tipo de motor=Hibrido, Altitud=15,00 metros, Posicion en X=15, Posicion en Y=5, Aceleración máxima: 100,00