

Package: rostemplate (via r-universe)

September 8, 2024

Title Plantilla 'pkgdown' para los paquetes de 'rOpenSpain'

Version 0.2.0.9000

Description Plantilla privada para uso exclusivo de los paquetes de rOpenSpain.

License MIT + file LICENSE

URL <https://ropenspain.github.io/rostemplate/>,
<https://github.com/ropenspain/rostemplate>

BugReports <https://github.com/ropenspain/rostemplate/issues>

Depends R (>= 3.6)

Imports pkgdown (>= 2.0.8), styler, usethis (>= 2.0.0), utils

Suggests knitr, rmarkdown, scales, testthat (>= 3.0.0)

VignetteBuilder knitr

Config/Needs/website ropenspain/rostemplate, ggplot2, devtools,
remotes, pkgsearch, htmltools

Config/testthat/edition 3

Encoding UTF-8

Language es_ES

Roxygen list(markdown = TRUE)

RoxygenNote 7.3.2

X-schema.org-isPartOf <https://ropenspain.es/>

Repository <https://dieghernan.r-universe.dev>

RemoteUrl <https://github.com/rOpenSpain/rostemplate>

RemoteRef HEAD

RemoteSha 25d13d0a907e97c32e37815e8bdee481f6847ac3

Contents

ros_actions_check_cron	2
ros_actions_pkgdown_branch	3
ros_actions_pkgdown_docs	3
ros_badge_ropenspain	4
ros_build	4
ros_pals	5

Index	7
--------------	----------

ros_actions_check_cron

Crea una acción GitHub que comprueba tu paquete de manera regular

Description

La acción GitHub creada ejecuta R CMD check para tu paquete. La configuración por defecto ejecuta el check de manera mensual los días 1 de mes a las 08:30 AM.

Usage

```
ros_actions_check_cron(pkg = ".", overwrite = TRUE)
```

Arguments

pkg	Ruta a la raíz del paquete.
overwrite	Sobreescribe la acción si ya se encuentra instalada.

Details

Puedes aprender cómo configurar la acción cron en el siguiente link: <https://docs.github.com/en/free-pro-team@latest/actions/reference/events-that-trigger-workflows#schedule>.

La configuración por defecto '30 08 1 * *' ("A las 08:30 del día-del-mes 1.").

Usa crontab.guru para crear tus propia configuración cron.

`ros_actions_pkgdown_branch`*Instala una acción GitHub que genera tu sitio en la rama gh-pages*

Description

Instala una acción GitHub que crea el sitio **pkgdown** de tu paquete en la rama gh-pages de tu repositorio.

Usage

```
ros_actions_pkgdown_branch(pkg = ".", overwrite = TRUE)
```

Arguments

pkg	Ruta a la raíz del paquete.
overwrite	Sobreescribe la acción si ya se encuentra instalada.

See Also

[ros_build\(\)](#), [ros_actions_pkgdown_docs\(\)](#)

`ros_actions_pkgdown_docs`*Instala una acción GitHub que crea tu sitio en la carpeta /docs*

Description

Esta acción GitHub genera tu sitio **pkgdown** en la carpeta docs de tu repositorio.

Usage

```
ros_actions_pkgdown_docs(pkg = ".", overwrite = TRUE)
```

Arguments

pkg	Ruta a la raíz del paquete.
overwrite	Sobreescribe la acción si ya se encuentra instalada.

Details

El resultado final es equivalente a ejecutar [ros_build\(\)](#) con la única diferencia de que este comando se ejecuta en GitHub, en lugar de tener que ser ejecutado por el usuario.

See Also

[ros_build\(\)](#), [ros_actions_pkgdown_branch\(\)](#).

ros_badge_ropenspain *Añade una insignia de **rOpenSpain** a tu archivo README*

Description

Añade una insignia de **rOpenSpain** que redirige a <https://ropenspain.es/> en tu archivo README:
****rOpenSpain****

Usage

```
ros_badge_ropenspain(install = TRUE)
```

Arguments

`install` TRUE/FALSE. Si es TRUE la insignia se instala en el archivo README.md/README.Rmd. Si es FALSE muestra un mensaje con el código markdown correspondiente.

Value

Insignia en markdown o mensaje con el código markdown a introducir.

See Also

[usethis::use_badge\(\)](#)

Examples

```
ros_badge_ropenspain(install = FALSE)
```

ros_build	<i>Genera tu sitio Rhrefhttps://CRAN.R-project.org/package=pkgdown</i>	<i>pkgdown en local</i>
-----------	--	-------------------------

Description

Esta función es un wrapper de [pkgdown::build_site\(\)](#).

Usage

```
ros_build(pkg = ".", ...)
```

Arguments

pkg	Path to package.
...	Arguments passed on to <code>pkgdown::build_site</code>
examples	Run examples?
run_dont_run	Run examples that are surrounded in <code>\dontrun?</code>
seed	Seed used to initialize random number generation in order to make article output reproducible. An integer scalar or NULL for no seed.
lazy	If TRUE, will only rebuild articles and reference pages if the source is newer than the destination.
override	An optional named list used to temporarily override values in <code>_pkgdown.yml</code>
preview	If TRUE, or <code>is.na(preview) && interactive()</code> , will preview freshly generated section in browser.
devel	Use development or deployment process? If TRUE, uses lighter-weight process suitable for rapid iteration; it will run examples and vignettes in the current process, and will load code with <code>pkgload::load_all()</code> . If FALSE, will first install the package to a temporary library, and will run all examples and vignettes in a new process. <code>build_site()</code> defaults to <code>devel = FALSE</code> so that you get high fidelity outputs when you building the complete site; <code>build_reference()</code> , <code>build_home()</code> and friends default to <code>devel = TRUE</code> so that you can rapidly iterate during development.
new_process	If TRUE, will run <code>build_site()</code> in a separate process. This enhances reproducibility by ensuring nothing that you have loaded in the current process affects the build process.
install	If TRUE, will install the package in a temporary library so it is available for vignettes.

Details

La única diferencia con `pkgdown::build_site()` es que te recuerda los pasos a seguir para configurar rostheme, y pide confirmación antes de ejecutar `pkgdown::build_site()`. El resultado se genera en la carpeta `/docs`.

Al contrario que `ros_actions_pkgdown_branch()`, esta acción se ejecuta por el usuario.

See Also

`ros_actions_pkgdown_branch()`, `pkgdown::build_site()`.

Description

Paletas de colores basadas en el tema de **rOpenSpain**.

Usage

```
ros_green_pal(n = 4, alpha = 0.9, rev = FALSE)
ros_violet_pal(n = 4, alpha = 0.9, rev = FALSE)
ros_gradient_pal(n = 4, alpha = 0.9, rev = FALSE)
ros_qualitative_pal(n = 6, alpha = 0.9, rev = FALSE)
ros_metro_madrid_pal(n = 4, alpha = 0.9, rev = FALSE)
```

Arguments

n	Número de colores
alpha	Valor alfa (transparencia) de los colores. alpha = 1 es opaco y alpha = 0 totalmente transparente
rev	Valor lógico que indica si los colores se han de mostrar en orden inverso.

Value

Paletas de colores

Examples

```
scales::show_col(ros_green_pal(9))
scales::show_col(ros_violet_pal(9))
scales::show_col(ros_gradient_pal(9))
scales::show_col(ros_qualitative_pal(9))
scales::show_col(ros_metro_madrid_pal(9))
```

Index

* **ros_plot**

ros_pals, 5

pkgdown::build_site, 5

pkgdown::build_site(), 4, 5

ros_actions_check_cron, 2

ros_actions_pkgdown_branch, 3

ros_actions_pkgdown_branch(), 3, 5

ros_actions_pkgdown_docs, 3

ros_actions_pkgdown_docs(), 3

ros_badge_ropenspain, 4

ros_build, 4

ros_build(), 3

ros_gradient_pal (ros_pals), 5

ros_green_pal (ros_pals), 5

ros_metro_madrid_pal (ros_pals), 5

ros_pals, 5

ros_qualitative_pal (ros_pals), 5

ros_violet_pal (ros_pals), 5

usethis::use_badge(), 4