DIAGRAMA MODELO DE DOMINIO.

JÁBEGA TEAM



ÍNDICE

	Páginas
Datos de grupo:	1
Integrantes del grupo	1
Sección 1:	1
Introducción	1
Sección 2:	2-4
Diaarama de clases	2-4

Integrantes

Nombre: Iván Díaz García, Correo: <u>ivandiazuni@gmail.com</u>

Nombre: Ángel Campos Salido, Correo: angelcamsal06@uma.es
Nombre: Adrian Fernandez Vera, Correo: adrianfeve@gmail.com
Nombre: Alberto Sánchez Aparicio, Correo: <a href="mailto:alberto:al

Nombre: Youcef Abi Ruiz, Correo: youcefatbi@uma.es
Nombre: Manuel Ruiz Campos, Correo: manuelrc@uma.es

Nombre: Antonio Jesús Díaz Plaza, Correo: antonio jesus diaz plaza@gmail.com

Nombre: Ángel Tobaruela Baños, Correo: angeltoba@uma.es

Trello:

https://trello.com/invite/b/HS2u7KpC/ATTI56f83780148363e6d7423866ae20a00b 3D028E4F/ingenieria-del-software-jabega-team

INTRODUCCIÓN - Sección 1

En esta captura del Visual Paradigm, mostramos el diagrama de clases en el que se ven todas las clases y sus relaciones que usaremos para nuestro programa.

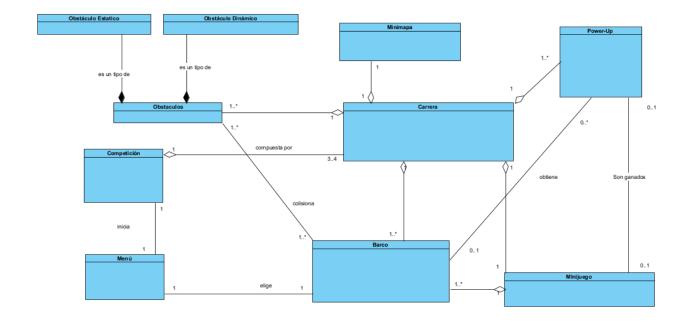


DIAGRAMA DE CLASES -

Sección 2

Estos son los atributos y métodos que vamos a incluir en las clases:

Obstáculo

Atributos:

- -aspecto
- -tamaño
- -ubicación
- -daño

Método:

-haColisionado()

Obstáculo estático (hereda de Obstáculo)

Método

-aumentaRalentizacion()

Obstáculo dinámico (hereda de Obstáculo)

Método

-movimiento()

Barco

Atributos:

- -ID
- -aspecto
- -velocidad
- -aceleración
- -resistencia
- -manejo
- -cámara

Métodos:

- -moverHaciaAdelante(velocidad, aceleración)
- -rotar();
- -haChocado();
- -penalización(velocidad, resistencia);
- -desplazamientoCamara(cámara);

Carrera

Atributos:

- -tuBarco
- -barco1
- -barco2
- -barco3
- -meta
- -numCarrera
- -podio
- -minimapa
- -obstáculos[]
- -powerups[];

Métodos:

- -iniciarCarrera(mapa, obstáculos[], tuBarco, barco1, barco2, barco3, power-ups)
- -finalizarCarrera(meta, Mapa.locBarco1, Mapa.locBarco2,

Mapa.locBarco3, Mapa.locTuBarco)

- -mostrarPodio(podio, numCarrera)
- -iniciarMinijuego(minijuego, numCarrera)

Minimapa (no funcional)

Atributos:

- -locTuBarco
- -locBarco1
- -locBarco2
- -locBarco3
- -meta
- -tamaño

Métodos:

-mostrarMapa(locBarco1, locBarco2, locBarco3, Tamaño, Meta, locTuBarco)

Minijuego:

Atributos:

- -decisión
- -barcoElegido
- -ganador

Métodos:

- -apuesta(decisión, barcoElegido, ganador)
- -skip(decisión)
- -Boost(ganador)

Power-Up:

Atributos:

- -aspecto
- -duración
- -localización
- -tipoPowerUp

Métodos:

- -haColisionado()
- -aumentaVelocidad()
- -invulnerabilidad()

Menú:

Atributos:

- -nombreUsuario
- -barcoElegido
- -volumen
- -brillo

Métodos:

- -iniciarPartida(nombreUsuario, barcoElegido)
- -abrirAjustes()
- -ajustarVolumen(volumen);
- -ajustarBrillo(brillo);