## 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: <a href="mailto:ivandiazuni@gmail.com">ivandiazuni@gmail.com</a>
Nombre: Ángel Campos Salido, Correo: <a href="mailto:angelcamsal06@uma.es">angelcamsal06@uma.es</a>
Nombre: Adrian Fernandez Vera, Correo: <a href="mailto:adrianfeve@gmail.com">adrianfeve@gmail.com</a>

Nombre: Alberto Sánchez Aparicio, Correo: alberto alual 03@gmail.com

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

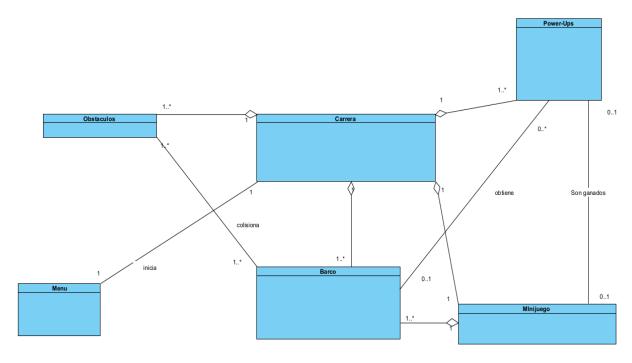
Nombre: Ángel Tobaruela Baños, Correo: angeltoba@uma.es

GitHub del grupo: https://github.com/AngelUma/Jabega-Team

**Trello**: <a href="https://trello.com/invite/b/HS2u7KpC/ATTI56f83780148363e6d7423866ae20a">https://trello.com/invite/b/HS2u7KpC/ATTI56f83780148363e6d7423866ae20a</a> <a href="https://trello.com/invite/b/HS2u7KpC/ATTI56f83780148363e6d7423866ae20a">https://trello.com/invite/b/HS2u7KpC/ATTI56f83780148ae20a</a> <a href="https://trello.com/invite/b/HS2u7KpC/ATTI56f83780148ae20a</a> <a hre

## 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()
- -aumentaRalentizacion()

#### **Barco**

#### **Atributos:**

- -ID
- -aspecto
- -velocidad
- -resistencia
- -manejo

#### Métodos:

- -moverHaciaAdelante(velocidad, aceleración)
- -rotar();
- -haChocado();

-penalización(velocidad, resistencia);

#### Carrera

#### **Atributos:**

- -tuBarco
- -barco1
- -barco2
- -barco3
- -meta
- -numCarrera
- -podio
- -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)

## Minijuego:

#### **Atributos:**

- -decisión
- -barcoElegido
- -ganador

#### Métodos:

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

## Power-Up:

#### **Atributos:**

- -aspecto
- -duración
- -localización

#### Métodos:

- -haColisionado()
- -aumentaVelocidad()

#### Menú:

#### **Atributos:**

- -nombreUsuario
- -volumen

#### Métodos:

- -iniciarPartida(nombreUsuario)
- -silenciarVolumen()
- -ponerVolumen()

### **Relaciones-Sección 3**

Encontramos varias relaciones entre todos los diagramas de clase. Estas relaciones son:

#### Asociación:

Menu-Carrera: Una relación de asociación en el que un menú inicia una carrera.

Barco-PowerUp: Puede que algún barco obtenga o no algún power-up.

Mini-Juego: Se puede ganar o no un power-up si se gana el minijuego.

Barco-Obstáculo: Uno o más barcos colisionan con uno o más objetos.

#### Agregación:

Obstáculo-Carrera: Uno o varios obstáculos en la carrera.

Barco-Carrera: Uno o varios barcos en una carrera.

PowerUp-Carrera: 1 o varios PowerUps en una carrera.

Minijuego-Carrera: Un minijuego en una carrera.

Barco-Minijuego: Uno o varios barcos en el minijuego.