

**DIAGRAMA MODELO DE DOMINIO.**

# **JÁBEGA**

## **TEAM**



# ÍNDICE

	<b>Páginas</b>
Datos de grupo:	1
Integrantes del grupo	1
Sección 1:	1
Introducción	1
Sección 2:	2-4
Diagrama de clases	2-4

# Integrantes

Nombre: Iván Díaz García, Correo: [ivandiazuni@gmail.com](mailto:ivandiazuni@gmail.com)

Nombre: Ángel Campos Salido, Correo: [angelcamsal06@uma.es](mailto:angelcamsal06@uma.es)

Nombre: Adrian Fernandez Vera, Correo: [adrianfeve@gmail.com](mailto:adrianfeve@gmail.com)

Nombre: Alberto Sánchez Aparicio, Correo: [albertoalual03@gmail.com](mailto:albertoalual03@gmail.com)

Nombre: Youcef Abi Ruiz, Correo: [youcefatbi@uma.es](mailto:youcefatbi@uma.es)

Nombre: Manuel Ruiz Campos, Correo: [manuelrc@uma.es](mailto:manuelrc@uma.es)

Nombre: Antonio Jesús Díaz Plaza, Correo: [antoniojesusdiazplaza@gmail.com](mailto:antoniojesusdiazplaza@gmail.com)

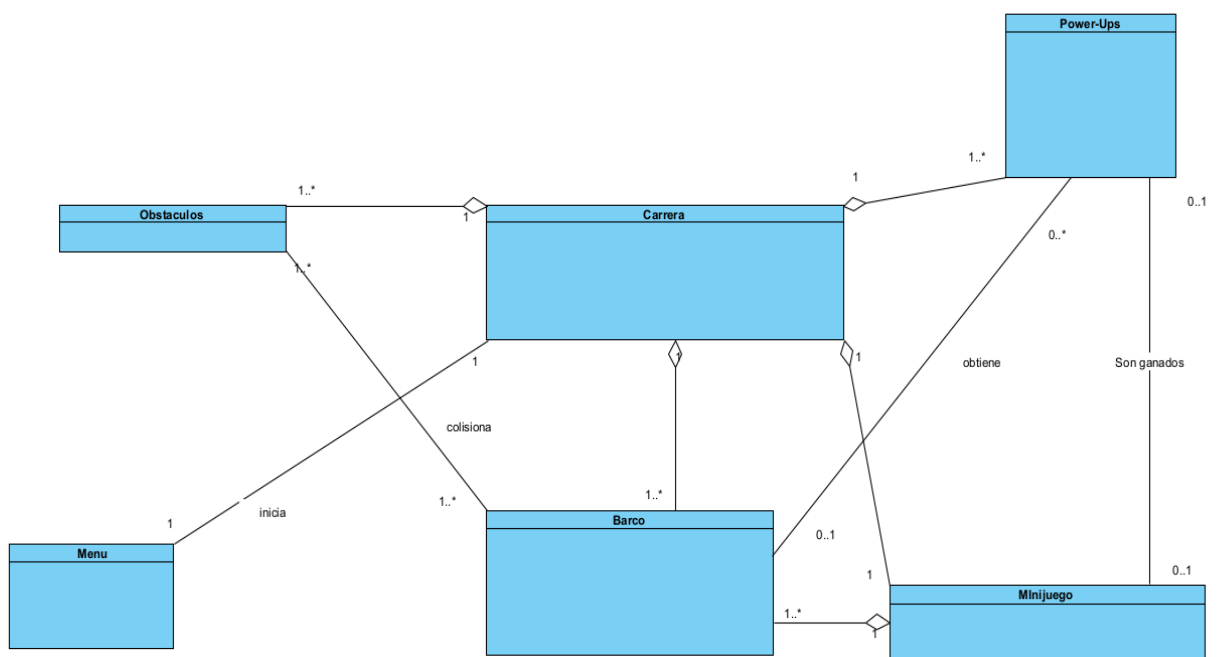
Nombre: Ángel Tobaruela Baños, Correo: [angeltoba@uma.es](mailto:angeltoba@uma.es)

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

**Trello:** <https://trello.com/invite/b/HS2u7KpC/ATTI56f83780148363e6d7423866ae20a00b3D028E4F/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()
- 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, barcoElegido, ganador)
- Boost(ganador)

## Power-Up:

**Atributos:**

- aspecto
- duración
- localización

**Métodos:**

- haColisionado()
- aumentaVelocidad()

**Menú:****Atributos:**

- nombreUsuario
- barcoElegido
- 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-Obstaculo: Uno o más barcos colisionan con uno o más objetos.

**Agregación:**

Obstaculo-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.