

Documentation développer

MissionToMars



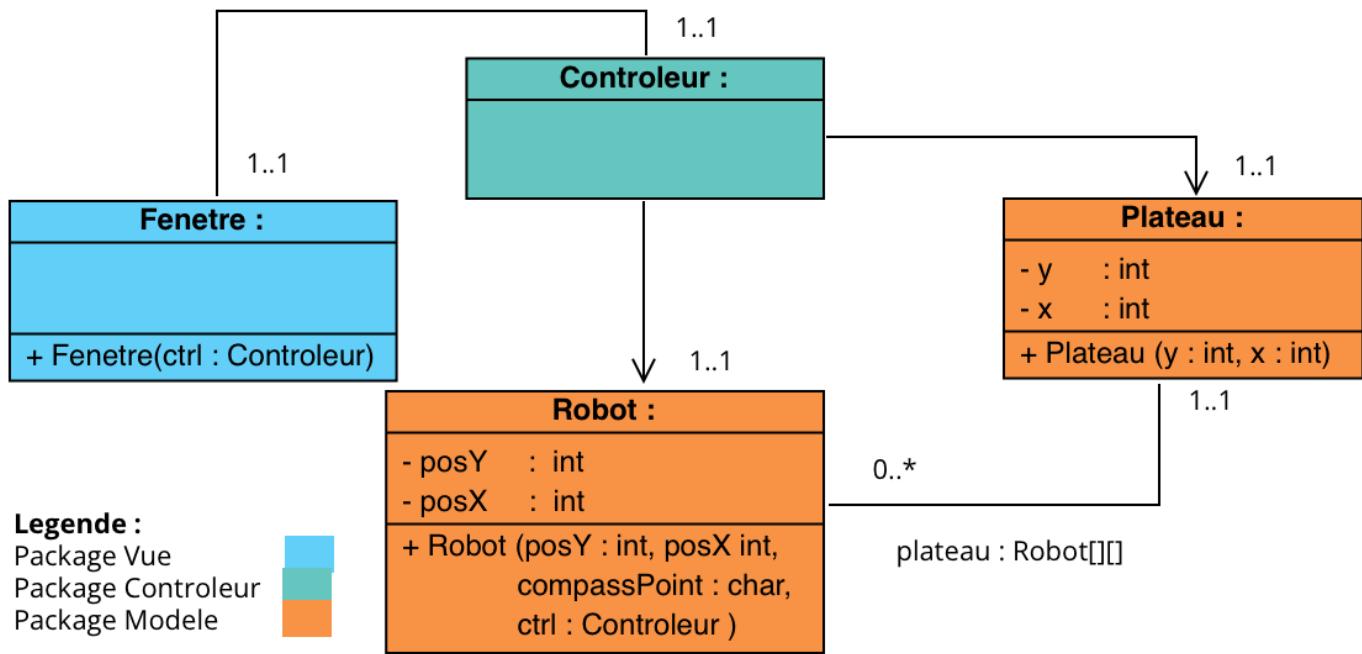
Architecture de l'application :

MissionToMars a été développé dans le langage Java et utilise le motif d'architecture Modèle-vue-contrôleur (MVC).

L'application est composée de plusieurs classes : Plateau, Robot, Fenetre, ainsi que Controleur.

Ces classes appartiennent à différents packages : Modele, Vue et Controleur.

Digramme UML de l'application :



Présentation des différentes classes :

- | | |
|-------------------|---|
| Plateau | cette classe permet de créer le plateau ou peut se déplacer des objets de type Robot. |
| Robot | cette classe permet de créer un robot, qui peut se déplacer sur un plateau. |
| Fenetre | cette classe permet de créer l'interface utilisateur graphique (GUI). |
| Controleur | cette classe permet de rassembler toutes les autres classes, et de lancer l'application via son main(). |

(Pour avoir plus d'information sur les classes, ainsi que leurs méthodes, je vous invite à visiter la javadoc.)