Sprint 1: Breve explicação do Diagrama de Classes: Inicialmente, foi pensado fazer vários controllers e cada um dos mesmos iria implementar uma US. Posteriormente optamos por fazer um só controller que designa-mos de MainController, no qual esse fará a função de todos os outros controllers anteriormente mencionados. Basicamente, é importado através da classe Import, um ficheiro csv, no qual possui todas as informações dos navios. Esses navios que são guardados numa árvore ShipTree que possui os navios. Cada navio tem uma árvore de movimentos que guarda todos os atributo dinâmicos do navio, ou seja, os relacionados com a posição do navio. Complexidade das US's: varia desde logn até n ao quadrado