Besprechungen mit J. Eckerle vom 17.10.14

Herr Eckerle: Raum und Roboterkonzept

* Eine einfache Situation modellieren mit den dazugehörigen Basisklassen wie:
  + BaseStateMachine
  + EntityManager
  + Dispatcher (Sendet bei Events/Triggers „Meldungen“ von Raum zu Raum oder von Raum zu Akteur usw.)
  + Akteur(player, robot)
    - Hierarchical State Maschine Basic
    - Wechseln zwischen States
    - Wie sich zustände merken
* Damit im UML Stil ein einfaches Modell darstellen, dass sich leicht erweitern lässt
* Interfaces zwischen den Klassen und vor Allem dem Modell der Statelevels und dem Roboter aufzeigen. Kommunikation zwischen Level (Räume, etc. ) und Aktoren (Robot, etc.) aufzeigen
* Aufzeigen was Singletons sind und was nicht, Abstrakte Klassen aufzeigen
* Methoden und Attribute einführen
* 2 States des Levels reichen, die Erweiterbarkeit und die Basisfunktionen / Klassen sind wichtig!
* Beim „Akteuer“ (Roboter) Wie werden die States übermittelt? (ArrayList) Ich muss den letzten Zustand wieder aufnehmen können.
* Levels (Singletons) erben von Levelklasse:

LEVEL1 LEVEL2 LEVEL3

|

Substate  
| |

S1 S2

* Basisklassen , Basismethoden, Kommunikationswege, State wechsel handhabung und initialisierung regeln
* Machbarkeit in Unity überprüfen, Unity Script, wo setzt man mit den eigenen klassen ein?