```
┌─────────────────────────┐
│       map::Cell         │
├─────────────────────────┤
│ + x                     │
│ + y                     │
│ + isObstacle            │
├─────────────────────────┤
│ + Cell()                │
│ + Cell()                │
│ + Cell()                │
│ + operator==()          │
│ + operator=()           │
└─────────────────────────┘
            │
            │ -dropoffPoint
            ◇
┌─────────────────────────┐
│     TaskGroupScene      │
├─────────────────────────┤
│ - pickupPoints          │
│ - stopTimes             │
│ - dropoffStopTime       │
├─────────────────────────┤
│ + TaskGroupScene()      │
│ + addPickupPoint()      │
│ + setDropoffPoint()     │
│ + createTaskGroup()     │
└─────────────────────────┘
```