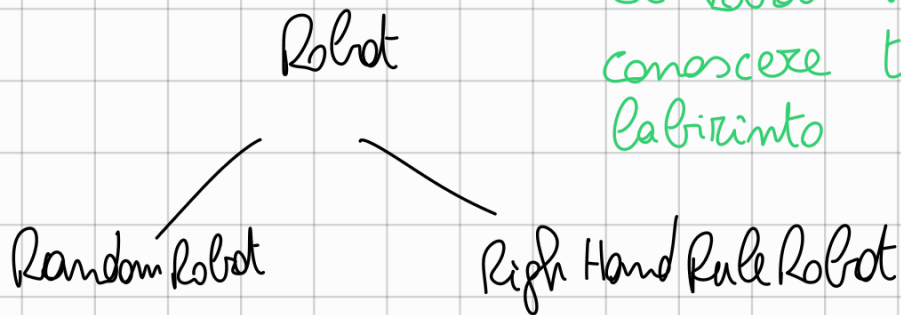


Maze → gestisce lettura file e funzioni per navigazione

Robot

virtual move (Maze^{const?} &)

Il robot NON deve conoscere tutto il labirinto



- movimento sempre a caso

- move, con parete sempre a destra
- movimento a caso senza parete vicino

Maze : con relativi errori anche

public

Maze () // labirinto vuoto

Maze (stream) // import del labirinto

import_maze (stream)

update_robot_position (relative pos)

get_maze_chunk ()

operator << // stampa il labirinto coerente

•	•	•	•	•	•
E	W	W	W	•	•
•	W	S	W	•	•
•	W	W	W	•	•
•	•	•	•	•	•

Il robot può conoscere le 8 caselle adiacenti

Robot

public:

Robot()

virtual move(m) = 0

have_finished()

private:

get_random_value()

is_wall()

is_exit() \leftarrow ? non so se sia necessaria

Random Robot:

public:

RandomRobot()

move() // si muove in maniera random

Right Hand Rule Robot:

public

RHRP() // costruttore

move()

Il labirinto è 9×9 , unico vettore di 81 elementi:

0	1	2	3	4	5	6	7	8
9	10	11	12
18	19	20	21
27
36
45
54
63
72	73	74	75	76	77	78	79	80

Posizione relativa

-10	-9	-8
-1	0	1
8	9	10

