

Pathfinder

- _info : Anonymous

- _rows : Int

- _cols : Int

- _destNode : Node

- _startNode : Node

- _nodes : Array<Array>

- _isCompleted : Bool

- _closedList : Array<Node>

- _openList : Array<Node>

- _timeOutDuration : Int

- _map : IMap

- _COST_DIAGIONAL : Int

- _COST_ADJACENT : Int

+ new (p_map : IMap, ?p_timeOutDuration : Int) : Void

+ getInfo () : String

- _intMin (p_v1 : Int, p_v2 : Int) : Int

- _intAbs (p_value : Int) : Int

- _sort (p_x : Node, p_y : Node) : Int

- _searchPath (p_heuristic : EHeuristic, ?p_isDiagonalEnabled : Bool, ?p_isMapDynamic : Bool) : Array

- _getPath () : Array

+ createPath (p_start : Coordinate, p_dest : Coordinate, ?p_heuristic : EHeuristic, ?p_isDiagonalEnabled : Bool, ?p_isMapDynamic : Bool) : Array

- _getCostManhattan (p_node1 : Node, p_node2 : Node) : Float

- _getCostEuclidian (p_node1 : Node, p_node2 : Node) : Float

- _getCostProduct (p_node1 : Node, p_node2 : Node) : Float

- _getCostDiagonal (p_node1 : Node, p_node2 : Node) : Float

- _getCost (p_node1 : Node, p_node2 : Node, p_heuristic : EHeuristic) : Float

+ configure (p_map : IMap, ?p_timeOutDuration : Int) : Void

<interface>
IMap

+ cols : Int

+ rows : Int

+ isWalkable (p_x : Int, p_y : Int) : Bool

<enum>
EHeuristic

DIAGONAL
PRODUCT
EUCLIDIAN
MANHATTAN
meta

Node

+ g : Float

+ f : Float

+ isWalkable : Bool

+ parent : Node

Coordinate

+ y : Int

+ x : Int

+ new (?p_x : Int, ?p_y : Int) : Void

+ clone () : Coordinate

+ toString () : String

+ isEqualTo (p_coordinate : Coordinate) : Bool