

# ICP SIMULÁCIA ROBOTOV

Priložený diagram tried znázorňuje logické rozvrhnutie tried a komunikáciu medzi nimi. Trieda **Vector2D** je pomocou triedou ktorú používame v celom projekte a aj bez inštancie ponúka metódy a hodnoty, ktoré sa dajú používať. Z tohto dôvodu ju k ničomu pevne nespájame.

Pri návrhu sme pôvodne zamýšľali spojiť triedu **Obstacle** a **Robot** do triedy **Object**, z ktorej by následne trieda **Robot** dedila. Pri implementácii sme to však rozdelili pre lepšie logické rozdelenie aj keď si uvedomujeme túto možnosť.

