|  |  |
| --- | --- |
| Comisión TDP | 24 |
| Docente TDP | Manuela Fernández |
| Fecha | 26/08 |
| Sprint que se evalúa | 3 |
| Objetivos cumplidos (máximo de 500 caracteres) | ● Implementar un enemigo básico sin colisiones, IA ni disparos. Puede hacer que este se mueva de forma aleatoria por el mapa  ● Implementar una forma sencilla de eliminarlo (con un jbutton).  ● Analizar la incorporación de patrones de diseño y definir su modo de utilización y beneficios.  ● Crear los diagramas de interacción necesarios para modelar la detección de colisiones entre entidades. |
| Objetivos pendientes (máximo de 500 caracteres) |  |
| Correcciones a realizar (máximo de 500 caracteres) | Corregir diagrama del ejercicio “Grand Theft Auto: Vice City” del trabajo práctico 3 |