|  |  |
| --- | --- |
| Comisión TDP | #25 (Ferrante, Agustín; Latouquette, David; López, David) |
| Docente TDP | Biondi, Juan |
| Fecha | 26/09/2019 |
| Sprint que se evalúa | #3 |
| Objetivos cumplidos (máximo de 500 carecteres) | * Implementar un enemigo básico sin colisiones, IA ni disparos. * Implementar una forma sencilla de eliminarlo. * Analizar la incorporación de patrones de diseño. |
| Objetivos pendientes (máximo de 500 caracteres) | * Crear los diagramas de interacción necesarios para modelar la detección de colisiones de un personaje (enemigo o jugador) con otro y con un powerup genérico. * Hacer el ejercicio “Grand Theft Auto: Vice City” del trabajo práctico 3. |
| Correcciones a realizar (máximo de 500 caracteres) | - |