Project Software-Ontwikkeling I: Behaviour-based robotics

Pieter De Baets Jasper Van der Jeugt (Groep 31)

12 december 2009

Ontwerpbeslissingen

Factories voor het aanmaken van obstakels

We besloten het Factory-design pattern te gebruiken om obstakels aan te maken. Dit leek ons een elegante keuze, omdat we zo op een eenvoudige manier een string kunnen linken aan een Obstacle. Voor elk type van Obstacle (Trench, ThinWall en ThickWall) moet er dus ook een ObstacleFactory bestaan. Omdat dit tot veel herhaling zou leiden qua code, gebruikten we templates, zodat we deze drie klassen konden implementeren in één algemene klasse, namelijk TObstacleFactory.

EventProducer

Omdat het aantal lijnen code in Map.cpp zeer snel steeg, leek het ons een goed idee deze klasse verder op te spitsen. We splitsten het deel dat op een abstracte manier met events omgaat af in een klasse EventProducer. Op deze manier wordt de code van Map iets overzichtelijker.

BinarySearchTree

Volgens het principe van *information hiding* beslisten we van TreeElement een private nested klasse te maken. Ook leek het ons interessant om een balanceringsmechanisme te implementeren. Specifiek kozen we voor de *semi-splay* techniek.

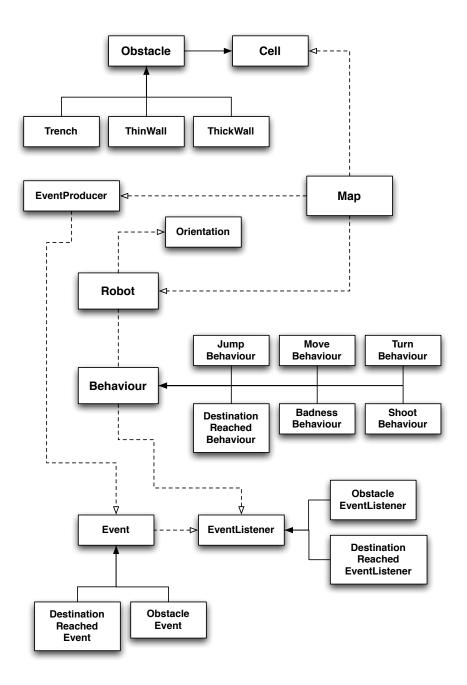
BadnessBehaviour

Om de meer geavanceerde maps op te lossen implementeerden we een extra Behaviour klasse. Deze klasse werkt door een bepaalde score (badness) te geven aan reeds bezochte plaatsen. Door dit systeem zal de robot de gehele map proberen te verkennen.

Wie deed wat?

We besloten het git version control system te gebruiken. Hierdoor was het niet echt nodig om de taken strikt te verdelen, aangezien we vrij eenvoudig konden mergen. Globaal gezien werkte Pieter meer aan de verschillende Behaviours, en werkte Jasper meer aan de andere modules. We maakten dikwijls gebruik van de pair programming techniek, en ook de belangrijke ontwerpbeslissingen werden samen genomen.

Klasse structuur



Figuur 1: Een diagram dat de klassestructuur van het programma toont.