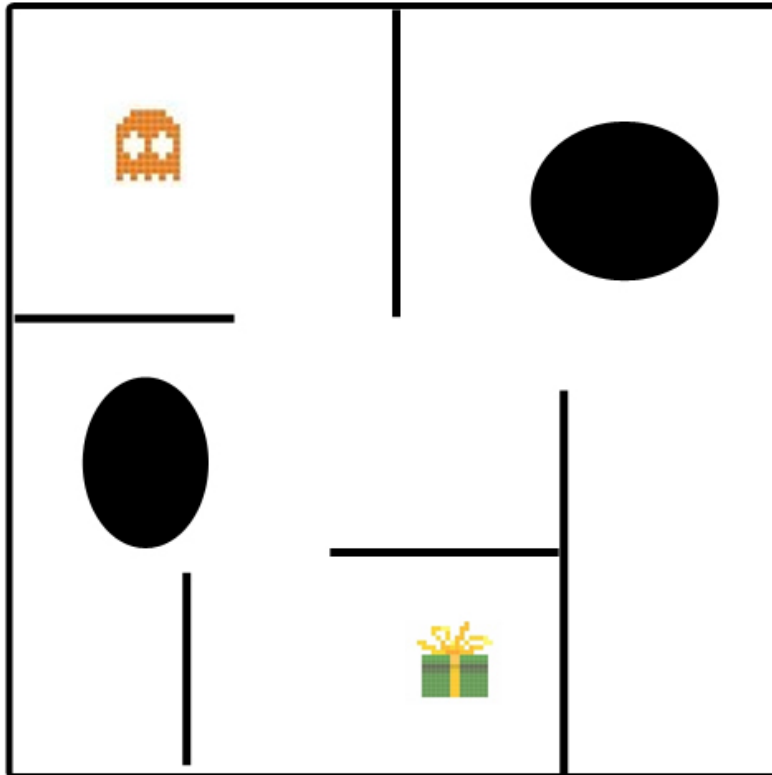


# Search Robot



## Domain Model

**Camille Zanni (zannc2)**  
**Simon Gfeller (gfels4)**

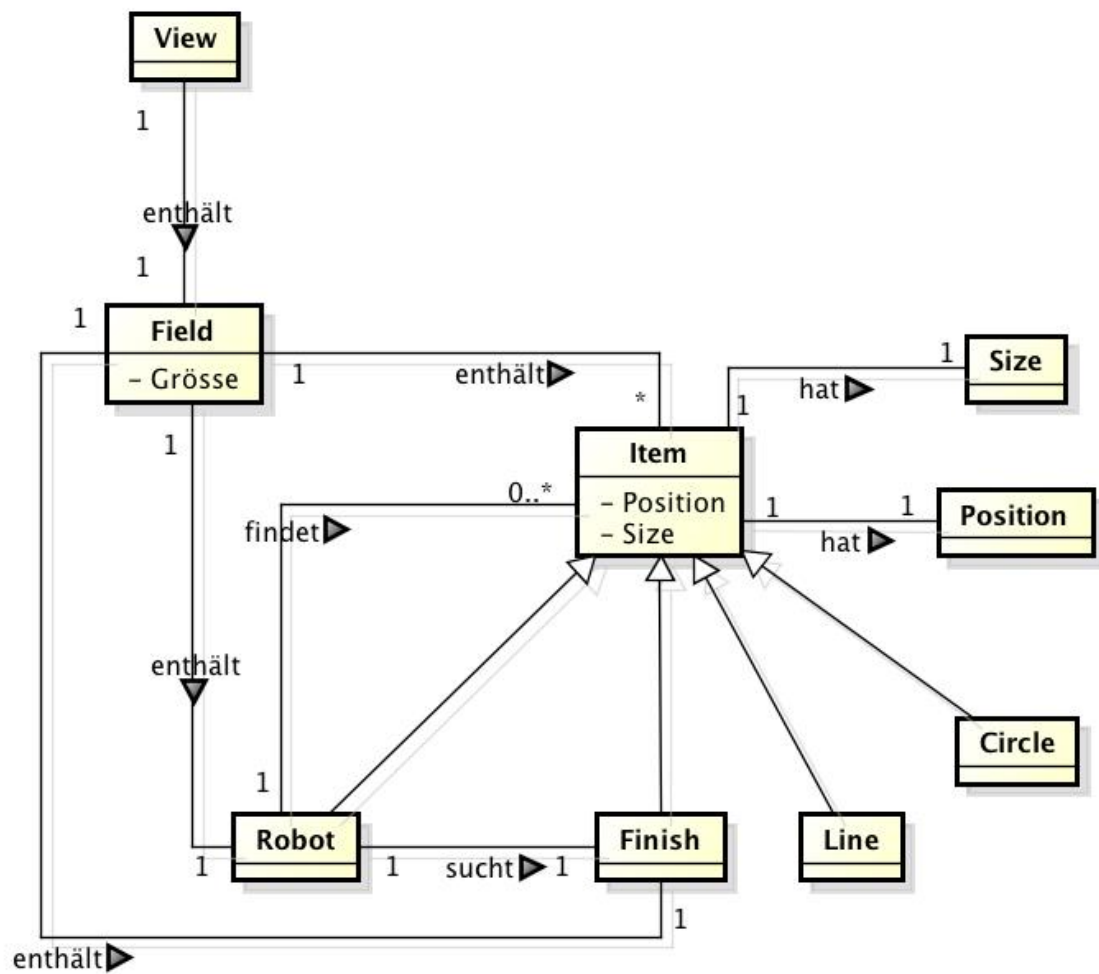
## Inhaltsverzeichnis

Inhaltsverzeichnis .....	2
Revision History .....	3
Domain Model .....	3
Beschreibung .....	4

## Revision History

Version	Date	Description	Author
First Draft	1. Oktober 2013	First Draft	gfels4/zannc2
Last Draft	7. Januar 2014	Last Draft	gfels4/zannc2

## Domain Model



## Beschreibung

Conceptual class	Beschreibung
<b>View</b>	Die View ist ein Controller des Fields. Sie verarbeitet Änderungen und führt entsprechende Funktionen aus.
<b>Field</b>	Das Spielfeld ist gegeben durch seine Grösse. Es enthält diverse Spielobjekte, darunter eine Anzahl von Kreisen und Linien sowie ein Roboter und ein Ziel.
<b>Item</b>	Ein Spielobjekt ist die Factory Klasse, die die Eigenschaften von Kreis, Linie, Roboter und Ziel spezifiziert.
<b>Circle</b>	Ein Kreis ist ein Spielobjekt mit speziellen Eigenschaften.
<b>Line</b>	Eine Linie ist ein Spielobjekt mit speziellen Eigenschaften.
<b>Robot</b>	Ein Roboter ist ein Spielobjekt mit speziellen Eigenschaften. Er sucht das Spielfeld mit einen bestimmten Algorithmus ab und sucht das Ziel. Während des Absuchens kann der Roboter diverse Spielfeldobjekte finden.
<b>Finish</b>	Ein Ziel ist ein Spielobjekt mit speziellen Eigenschaften und wird vom Roboter gesucht.
<b>Size</b>	Die Grösse der jeweiligen Spielobjekte wird durch die Klasse Size definiert. In der Grösse sind Breite und Höhe enthalten.
<b>Position</b>	Jedes Spielobjekt hat eine bestimmte Position im Spielfeld, diese ist bestimmt durch eine X- und Y-Koordinate.