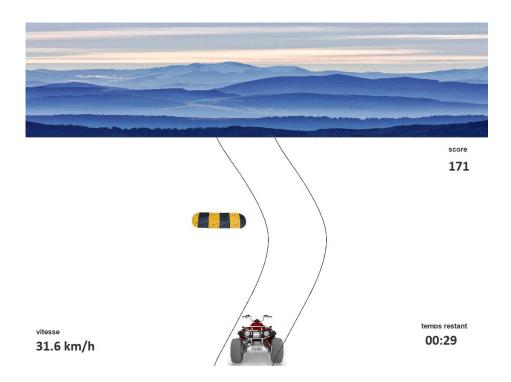


# RAPPORT

# Course de voiture





03/04/2021 Yajie LIU Xiaoning MENG

# Table des matières

Introduction	2
Analyse globale	2
Plan de développement	3
Conception générale	5
Conception détaille	8
Création d'une fenêtre et ajout les images	8
Déplacement de la voiture vers la droite ou gauche lorsqu'on utilise le clavier	9
Génération de la piste avec différentes pentes	10
La piste est infinie et elle peut avancer automatiquement	11
Gestion la vitesse de la voiture	12
Gestion du décor de fond	14
Transformation la ligne droite de la piste en courbe	15
Gestion du temps	16
Ajout l'écran d'accueil	18
Ajout les obstacles	18
Détection de la collision	19
Affichage des points de contrôles	19
Résultat	20
Documentation utilisateur	22
Documentation développeur	23
Conclusion et perspectives	24

#### Introduction

Nous travaillons sur ce projet en binôme. L'objectif du ce projet est de réaliser un jeu vidéo des années 80 de type "course de voiture" en vue à la première personne. Les utilisateurs peuvent conduire une moto et utiliser le clavier pour contrôler le mouvement horizontal de la moto. La vitesse de la moto est calculée en fonction de la distance entre lui et la piste. Il y aura aussi des obstacles ou des concurrents sur la piste. Tout ce que les utilisateurs doivent faire est d'éviter les obstacles et de rendre la moto aussi proche que possible du centre de la piste pour obtenir la plus grande accélération possible. Les points de contrôle apparaîtront en fonction de la distance parcourue par la moto selon une certaine règle. Lorsque la moto atteint le point de contrôle, le temps restant sera incrémenté par une valeur constante. Une fois que la vitesse de la moto ou le temps restant passe à 0, le jeu se termine. Le score final dépend de la distance parcourue

## Analyse globale

Analyse globale

Pour ce projet, il existe six fonctionnalités principales à développer :

- L'interface graphique avec la voiture, le piste, les décors et les labels pour afficher le temps, le score et la vitesse.
- Le défilement automatique de la piste.
- La réaction de la voiture aux contrôles du clavier de l'utilisateur.
- Un mécanisme de calcul de l'accélération et la vitesse de la voiture. (Difficile)
- L'apparition régulière des points de contrôles matérialisés par une bande horizontale sur la piste.
- Un mécanisme pour incrémenter et décrémenter le temps restant. (Difficile)

Il y a aussi des fonctionnalités complémentaires que nous pouvons réaliser :

- L'apparition aléatoire d'obstacles sur la piste.
- Les concurrents.
- La mémorisation des meilleurs scores
- L'inclinaison de la course de voiture et le mouvement du paysage lors des virages.
- L'ajout d'un écran d'accueil. (Facile)
- Le défilement du décor à droite et à gauche en fonction des mouvements du véhicule pour créer une sensation de virage

Dans la suite du développement, nous sélectionnerons certaines de ces fonctionnalités complémentaires à développer en fonction de l'avancement du projet, en partant du principe de veiller à ce que toutes les fonctionnalités nécessaires sont réalisées.

## Plan de développement

Rappel: est la partie dont Yajie LIU est responsable.

est la partie dont Xiaoning MENG est responsable.

est la partie dont nous sommes responsables ensemble.

#### Liste des tâches (Séance 1) :

- 1. Découverte du sujet (30mn)
- 2. Analyse du problème (30mn)
- 3. Conception, développement et test d'un fenêtre qui affiche les labels et la course de voiture. (45mn)
- 4. Acquisition de compétence de dessiner une photo dans la fenêtre. (30mn)
- 5. Acquisition de compétence de keyListener. (45mn)
- 6. Squelette de l'application. (15mn)
- 7. Documentation du projet. (45mn)

15mn	30mn	45mn	60mn	75mn	90mn	105mn	120mn	135mn	150mn	165mn	180mn	195mn	210mn	225mn	240mn			
		Découver	te du sujet															
				Analyse d	u problèm	е												
						affichage	les labels											
									acquisitio	n dessiner	une photo	et ajouter	la photo à	interface				
												acquisitio	n de keyLis	stener				
													squelette	de l'applic	ation			
																document	ation du p	rojet

#### Liste des tâches (Séance 2) :

- 1. Analyse du problème (30mn)
- 2. Animation de la piste à vitesse constante (30mn)
- 3. Modifier le problème sur l'affichage de la course de voiture (30mn)
- 4. Conception, développement et test le mise à jour l'affichage de vitesse est score (60mn)
- 5. Conception, développement et test le contrôle la voiture en utilisant clavier (30mn)
- 6. Gestion de la vitesse (45mn)
- 7. Documentation du projet (60mn)

255mn	270mn	285mn	300mn	315mn	330mn	345mn	360mn	375mn	390mn	405mn	420mn				
		Analyse o	du problèm	ne											
				Animation	n de la pist	e									
						Modifier l	e problèm	e sur l'affic	hage de la	piste					
										mise à jou	ur l'affichag	ge de vites	se est score	•	
												contrôle l	a voiture e	n utilisant	clavier
435mn	450mn	465mn	480mn	495mn	510mn	525mn									
			Gestion d	le la vitesse											
							rapport d	u projet							

#### Liste des tâches (Séance 3) :

- 1. Analyse du problème (30mn)
- 2. Mouvements du décor de fond selon les touches du clavier (45mn)
- 3. Transforme la ligne droite de la piste en courbe (60mn)
- 4. Résoudre le problème sur la vitesse devient soudainement 0 (30mn)
- 5. Gestion du temps restant (90mn)
- 6. Documentation du projet (60mn)

540mn	555mn	570mn	585mn	600mn	615mn	630mn	645mn	660mn	675mn	690mn							
		Analyse	du problè	me													
					Mouvem	ents du d	écor de fo	nd selon l	es touche	s du claviei	r						
									Transform	ne la ligne	droite de	la piste e	n courbe				
											Résoudre	le problè	me sur la	vitesse de	vient sou	dainement	0 1
705mn	720mn	735mn	750mn	765mn	780mn	795mn	810mn	825mn	840mn								
						Gestion (	du temps	restant									
										Documer	ntation du	projet					

#### Liste des tâches (Séance 4) :

- 1. Analyse du problème (30mn)
- 2. Ajouter des obstacles et laissez-le apparaître dans l'interface (60mn)
- 3. Détection de la collision (90mn)
- 4. Documentation du projet (45mn)

855mn	870mn	885mn	900mn	915mn	930mn	945mn	960mn	975mn	990mn	1005mn	1020mn			
		Analyse d	u problèm	ne										
						Ajouter o	les obstacl	es						
												détection	de la collisi	ion
1035mn	1050mn	1065mn												
			Documer	ntation du	projet									

#### Liste des tâches (Séance 5) :

- 1. Analyse du problème (30mn)
- 2. Ajouter d'un écran d'accueil (45mn)
- 3. Ajouter de points de contrôles (représentés par une ligne horizontale sur la piste) (60mn)
- 4. Documentation du projet (60mn)

1080mn	1095mn	1110mn	1125mn	1140mn	1155mn	1170mn	1185mn	1200mn	1215mn	1230mn	1245mn	1260mn			
		Analyse d	lu problèm	ie											
					Ajouter d	'un écran d	d'accueil								
									Ajouter d	e points de	e contrôles				
													Documen	tation du p	projet

Liste des tâches (Séances 6) :

- 1. Analyse du problème (45mn)
- 2. Modifier que la vitesse passe à 0 et le jeu est terminé (30mn)
- 3. Ajouter des images dans les décors (60mn)
- 4. Optimiser le code pour réduire l'erreur de génération d'accélération (60mn)
- 5. Documentation du projet (60mn)

1275mn	1290mn	1305mn	1320mn	1335mn	1350mn	1365mn	1380mn	1395mn			
			Analyse d	u problèm	e						
					Modifier	que la vites	sse à 0 et le	e jeu est ter	miné		
									Ajouter l'i	mage dans	le décor
1410mn	1425mn	1440mn	1455mn	1470mn	1485mn	1500mn	1515mn	1530mn			
				Optimiser	le code po	our réduire	l'erreur d	e génératio	n d'accélér	ration	
								Documen	tation du p	rojet	

## Conception générale

Nous avons adopté le motif MVC pour le développement de notre interface graphique.

Il y a trois parties : Modèle, Vue, Control.

- 1. Création d'une fenêtre dans laquelle est dessiné les éléments et ajout les images. Nous avons mis cette partie dans le Vue. Car la fenêtre et les éléments doivent être visibles par l'utilisateur.
- 2. Déplacement de la voiture vers la droite ou gauche lorsqu'on utilise le clavier. Nous avons mis cette partie dans le Contrôle. Cette fenêtre est interactive, donc les événements doivent être dans le contrôle pour réaliser.
- 3. Génération de la piste avec différentes pentes. Nous avons mis cette partie dans le Vue et Modèle. La partie de générer une piste est dans le Vue en utilisant Graphics. Pour les différentes pentes, les données doivent être modifiées, j'ai le mis dans le Modèle.
- 4. La piste est infinie et elle peut avancer automatiquement.

  Nous avons mis cette partie dans le Modèle. Pour la piste est infinie, il doit ajouter toujours les nouveaux points et supprimer les points inutiles, et pour avancer automatiquement, il est comme le déplacement de l'ovale (en tutoriel), il doit modifier des données.
- 5. Gestion la vitesse de la voiture.

Nous avons mis cette partie dans le Modèle. Car nous devons modifier la vitesse de la piste en fonction de la distance entre la piste et la voiture. Les données doivent être modifié toujours.

6. Mouvements du décor de fond selon les touches du clavier.

Cette partie est comme la partie d'avancer la piste, mais il ne bouge pas automatiquement et est contrôlé par le clavier. Donc nous avons la mise dans le Control et Vue. Dans le Modèle pour changer la distance de chaque mouvement.

7. Transformation la ligne droite de la poste en courbe.

Cette partie pour modifier la piste nous avons déjà dessiné qui dans le Vue.

8. Gestion du temps.

Nous avons mis cette partie dans le Modèle. Car le temps change toujours.

9. Ajout l'écran d'accueil.

Nous avons ajouté un autre écran dans le Vue.

10. Ajout des obstacles.

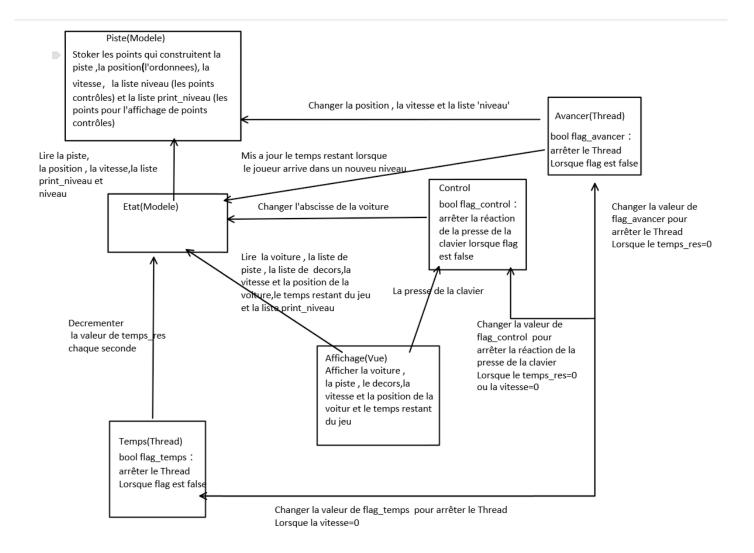
Nous avons mis cette partie dans le Modèle. Car il doit ajouter toujours les nouveaux points pour déterminer la location d'obstacle et supprimer les points inutiles.

11. Détection de la collision.

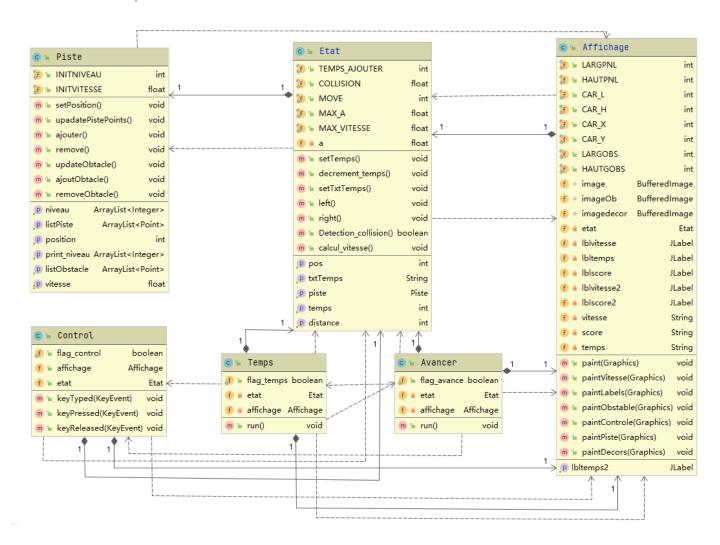
Nous avons mis cette partie dans le Modèle. Parce que nous devons vérifier de la progression du jeu en fonction de l'évolution des données

12. Affichage des points de contrôles

Nous avons mis cette partie dans le Modèle.



## Conception détaille



## 1. Création d'une fenêtre et ajout les images

Pour la fenêtre qui affiche les éléments nécessaires, nous utilisons l'API Swing et la classe JPanel. Nous définissons les dimensions de la fenêtre dans des constantes.

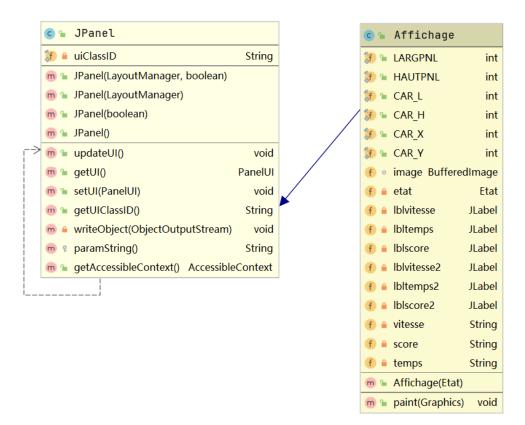
```
public static final int LARGPNL = 800;
public static final int HAUTPNL = 600;
```

#### • Ajouter une image de voiture dans l'interface

Pour la photo de la voiture, d'abord, nous utilisons "ImagelO.read" pour obtenir la photo et puis utilisons la méthode paint(Graphics g) dans la classe "Affichage" qui est dans le Vue et la fonction drawimage() pour dessiner la photo dans la

fenêtre. Les dimensions de la photo dans des constantes :

```
public static final int CAR\_L = 100; public static final int CAR\_H = 100; public static final int CAR\_X = 250; public static final int CAR\_Y = 475;
```



# 2. Déplacement de la voiture vers la droite ou gauche lorsqu'on utilise le clavier

Pour la fonctionnalité de déplacer la voiture en utilisant le clavier. Nous utilisons la programmation événementielle avec la classe KeyListener et la distance est définie dans une constante :

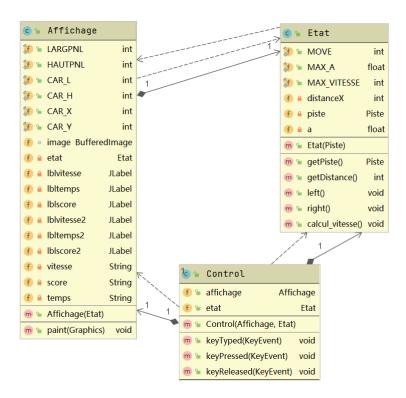
```
public static final int move = 30;
```

Nous utilisons la fonction getKeyCode() pour déterminer sur quelle touche fléchée l'utilisateur a appuyé :

Gouche : getKeyCode()=37 Haut : getKeyCode()=38 Droite : getKeyCode()=39 Bas : getKetCode()=40

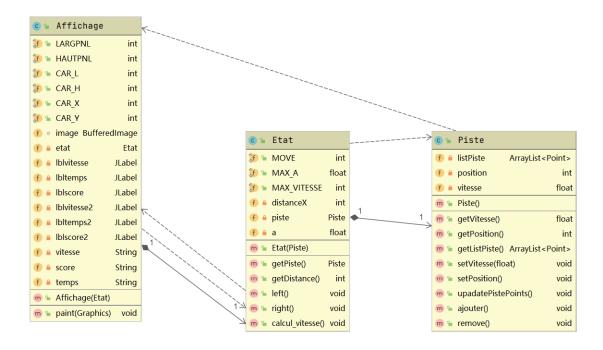
Les méthodes pour déplacer la voiture sont dans le Modèle. Dans les deux méthodes, nous augmentons ou diminuons la coordonnée x de la voiture pour

réaliser le mouvement gauche ou droite de la voiture.



#### 3. Génération de la piste avec différentes pentes.

Pour réaliser la fonctionnalité de générer la piste avec différentes pentes, la class "Piste" peut générer les points avec la fonction 'random' dans le même intervalle. Et puis, écrire une méthode 'upadatePistePoints()' dans la classe Piste pour obtenir les points qui sont utilisés de dessiner la piste. Ces points sont générés aléatoirement, donc les lignes entre les deux points peut construire une piste.



#### 4. La piste est infinie et elle peut avancer automatiquement

Nous voulons la piste peut avancer automatiquement. Nous devons utiliser thread pour le réaliser car nous voulons évitez les conflits avec le mouvement de la voiture. Nous écrions une nouvelle classe Avancer pour implémenter cette fonctionnalité. Nous aussi changeons la méthode getPiste() pour modifier la coordonnées des points par retirer la valeur de position à leur valeur d'abscisse.

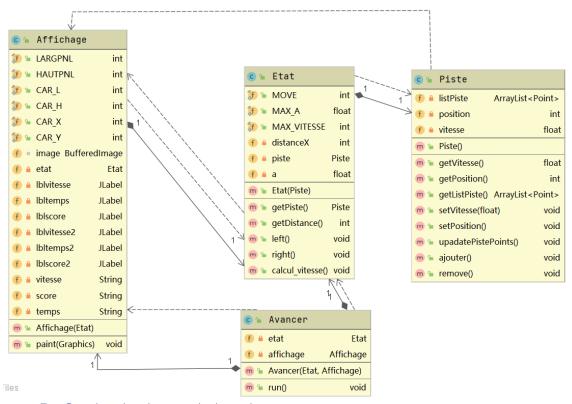
Pour réaliser la piste est infinie, il y a deux conditions nécessaires.

Lorsque le dernier point entre dans la Ligne horizontale, il faut générer un point supplémentaire pour que la piste ne s'interrompe pas.

Lorsque le deuxième point est sorti de l'interface de la fenêtre, il faut retirer le premier point de la liste : il ne sera plus utilisé.

J'ai ajouté deux fonctionnalités dans la classe Piste : ajouter() et remove(). Ces deux méthodes implémentent respectivement l'ajout de nouveaux points et la suppression de points invisibles.

Il y a un problème sur affichage la piste. Car lorsque le dernier point est au-dessus de la ligne horizontale, la ligne générée au-dessus de la ligne horizontale doit être masquée, nous utilisons clearRect() pour effacer la ligne qui doit être masquée.



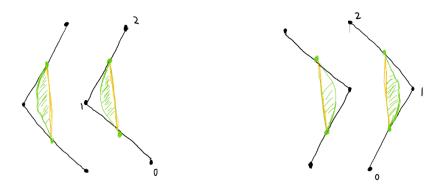
#### 5. Gestion la vitesse de la voiture

Nous devons modifier la vitesse de la piste en fonction de la distance entre la piste et la voiture. Nous définissons l'accélération maximale et la vitesse maximale pour nous assurer que le jeu peut fonctionner normalement :

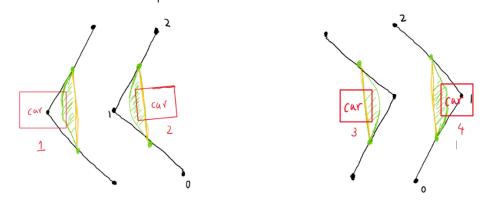
```
public static final float MAX_A = 2;
public static final int MAX VITESSE = 50;
```

Ensuite, nous avons sélectionné le côté droit de la piste et le côté droit de la voiture comme les systèmes de références, nous avons calculerons la distance entre la voiture et le côté droit de la piste par unité de temps et attribué l'accélération correspondante en fonction de cette distance.

Lors du calcul de la distance, nous devons calculer la pente et l'expression de la ligne droite entre deux points, afin que nous puissions obtenir les coordonnées exactes du point sur le côté droit de la piste qui doit être comparé avec le côté droit de la voiture en ce moment.

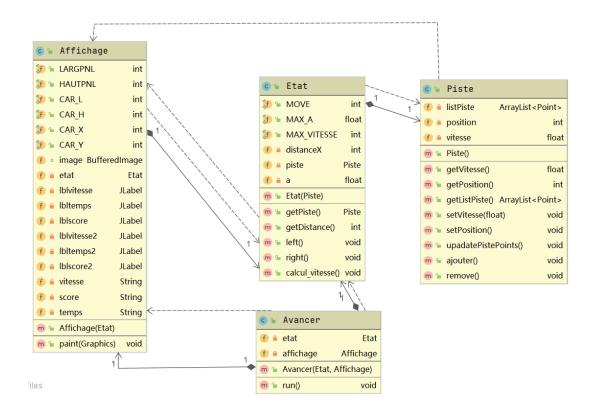


Réduisez l'erreur entre la ligne brisée et la courbe Comme la figure ci-dessus, les points noirs sont les points dans le ArrayList 'ListPiste', les points verts sont les points qui servent à construire la piste dans le modèle afin de calculer l'accélération, et la courbe verte est la piste dan l'affichage. On peut voir qu'il existe une certaine zone d'erreur entre la ligne brisée et la courbe. Dans ces zones vertes, il y a des erreurs dans le système de calcul d'accélération précédent.



Donc, on a ajouté un système de la réduction l'erreur dans la fonction public void calcul\_vitesse(). Dans les zones critiques, on lui donne une accélération constante. Comme la figure ci-dessus, Le carré rouge représente la voiture. On peut voir qu'il existe quatre cas. Pour le cas 1, on met l'accélération à 1, pour le cas 2, on met l'accélération à 0, pour le cas 3, on met l'accélération à 0 et pour le cas4, on met l'accélération à 1.

Lorsque la voiture est complètement sur la piste, l'accélération est la plus élevée. Si la voiture est complètement hors de la piste, l'accélération est négative, la valeur est -1. La vitesse est lentement réduite jusqu'à 0.



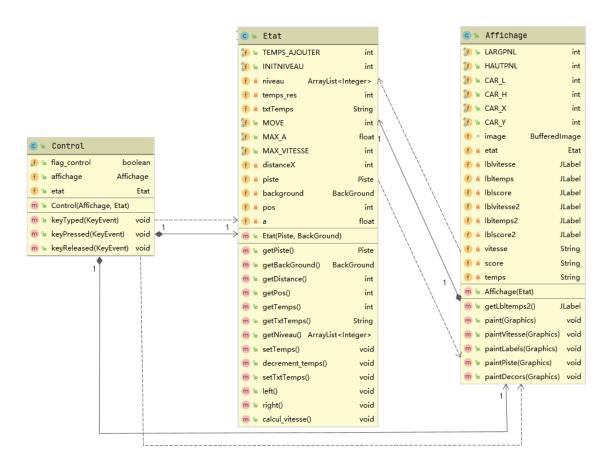
#### 6. Gestion du décor de fond

Pour dessiner du décor de fond, nous avons ajouté une image pour le décor. Dans la classe "Affichage", nous avons les ajoutés comme ajouter l'image de voiture

Pour de l'utilisation du clavier pour les contrôler, nous avons le mis dans la même méthode que le contrôle du mouvement de la voiture. Définissez une nouvelle variable "pos" pour déterminer les coordonnées des décors par rapport à l'interface après chaque mouvement. La distance de chaque mouvement est la même que celle de la voiture et le mouvement invariant est MOVE.

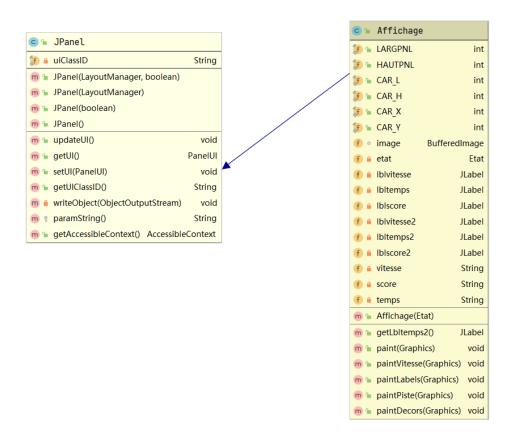
```
public static final int move = 30;
```

Nous avons défini la plage dans laquelle les décors et la voiture peuvent se déplacer, afin d'empêcher la voiture de sortir de l'interface.



### 7. Transformation la ligne droite de la piste en courbe

Pour transforme la ligne droite de la piste en courbe, nous avons utilisé la courbe de Bézier, nous avons choisi 3 points (courbe quadratique). Il y a trois points au lieu de 2 points, les 3 points sont : le point central du premier point et du deuxième point, le deuxième point et le point central du deuxième point et du troisième point. Donc les méthodes pour ajouter le point et supprimer le point ont été modifié. Nous avons utilisé QuadCurve2D et Graphics 2D pour dessiner les courbes.



## 8. Gestion du temps

Pour la gestion du temps, nous avons le séparé à trois parties.

Le temps restant est fixé à 30 secondes au début. Si la position de la voiture (score)atteint à un nouveau niveau, il augmentera de 20 secondes. Si le temps restant diminue à 0, le jeu est terminé, une fenêtre affichant le score final apparaîtra.

 Afficher le temps restant et le décrémenter
 Nous avons utilisé 3 int et un nouveau thread 'temps' pour réaliser cette fonctionnalité.

```
int temps_res;//le temps restant
int mm =temps_res / 60 % 60;
int ss = temps_res % 60;
```

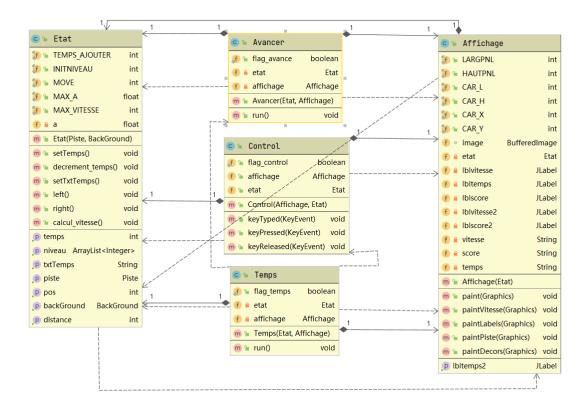
Nous avons défini trois variables, temps\_res, mm et ss. Le temps\_res sert à stoker le temps restant total en secondes, le mm et ss sertent à stocker la partie minute et la partie seconde du temps restant. Dans l'affichage, le temps restant sera affiché sous la forme mm : ss.

Afin de réduire le temps restant d'une par seconde, dans la fonction run() de la Class Temps, dans chaque itération, temps\_res est décrémenté, et puis, le mm,

ss seront recalculer, et le thread fait une pause de 1 seconde entre chaque itération.

```
public static final int TEMPS_AJOUTER=20;
public static final int INITNIVEAU=4000;
```

- Lorsque le score actuel atteindre un nouveau niveau, le temps augmente Nous avons mis en place un total de dix niveaux et construit une arraylist pour stocker les scores nécessaires pour passer chaque niveau. Le premier niveau est défini dans la constante INITNIVEAU, Chaque niveau arrière est supérieur à l'avant. Dans la classe avancer, une fois que le score atteindre un nouveau niveau, le remps restant sera ajouté à la valeur constante TEMPS\_AJOUTER
- Le temps restant diminue à 0, le jeu est terminé.
   Nous avons défini trois flags: flagavancer, flagcontrol et flagtemps. Ces trois drapeaux correspondent au mouvement de la piste, au contrôle du clavier et au décrément du temps. Dans le thread "Temps", nous avons vérifié si nous avons obtenu le score correspondant avant le temps restant diminue à 0.Si le temps restant diminue à 0, tous les flags deviennent faux, donc il peut terminer le jeu. Lorsque le jeu est terminé, une boîte de dialogue apparaîtra pour vous indiquer le score final.

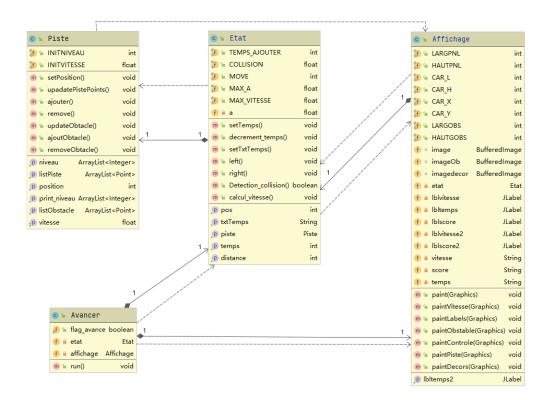


## 9. Ajout l'écran d'accueil

Pour ajouter un autre écran, nous avons créé une nouvelle fenêtre dans la classe Main. Nous avons ajouté le bouton et le titre de ce jeu, masqué la fenêtre d'affichage l'interface du jeu. Pour afficher l'interface du jeu, nous avons utilisé "addActionListener" pour contrôler le bouton. Si nous cliquons le bouton, la fenêtre d'accueil est masquée et l'interface du jeu est affichée.

### 10. Ajout les obstacles

Pour ajouter les obstacles, nous avons utilisé la même façon comme générer la piste. D'abord, nous avons créé une liste pour stocker les points pour générer les obstacles. Le mécanisme d'ajout et de suppression de points est également le même que le mécanisme de la piste. Lorsque le troisième point sorti de l'interface de la fenêtre, il faut générer un point supplémentaire pour générer un nouvel obstacle. Lorsque le premier point est sorti de l'interface de la fenêtre, il faut retirer le premier point de la liste. De cette manière, à mesure que la vitesse de la voiture augmente, la fréquence des obstacles augmente également, ce qui augmente également la difficulté du jeu.



#### 11. Détection de la collision

La fonctionnalité « Détection de la collision » est réalisé par la fonction Detection\_collision() dans la classe Etat. C'est une fonction de type boolean, elle renvoie true s'il y a un obstacle dans la liste qui entre en collision avec la voiture, sinon elle renvoie false. Dans cette fonction, on utilise 5 constantes :

```
/**La largeur de la voiture et La largeur de la piste*/
public static final int CAR_L = 100;
;/** La hauteur de la voiture */
public static final int CAR_H = 100;
/** L'ordonne de la voiture */
public static final int CAR_Y = 500;
// La largeur de l'Obstabcle
public static final int LARGOBS = 100;
// La hauteurde l'Obstabcle
public static final int HAUTGOBS = 80;
```

Et nous réalisons la vérification de la collision par la façon suivante : Nous parcourons la liste d'obstacle (Représenté dans le modèle par une liste de points, chaque point représente les coordonnées du coin supérieur gauche de l'obstacle).

Pour chaque point dans la liste, nous vérifions d'abord si son ordonnée est comprise entre Et nous réalisons la vérification de la collision par la façon suivante : Nous parcourons la liste d'obstacle (Représenté dans le modèle par une liste de points, chaque point représente les coordonnées du coin supérieur gauche de l'obstacle).

Pour chaque point dans la liste, nous vérifions d'abord si son ordonnée est comprise entre CAR\_Y- HAUTGOBS et CAR\_Y+ CAR\_H Si Oui, cela signifie que l'obstacle représenté par ce point peut entrer en collision avec la voiture. On continue de vérifier si son abscisse est entre distanceX- LARGOBS et distanceX+ CAR\_ (distanceX est L'abscisse de la voiture), si c'est vrai, cela veut dire qu'il y a une collision, la fonction renvoie true, sinon elle renvoie false

#### 12. Affichage des points de contrôles

Dans cette fonction, on utilise leconstantes:

```
/** L'ordonne de la voiture */ public static final int CAR_Y = 500;
```

L'affichage des points de contrôles est matérialisé par une bande horizontale sur

la piste. Les points de contrôles sont stockés dans ArrayList<Integer> niveau, et afin de les afficher dans la vue du jeu, on genre un autre ArrayList<Integer> print\_niveau. print\_niveau est généré à partir de 'niveau'.

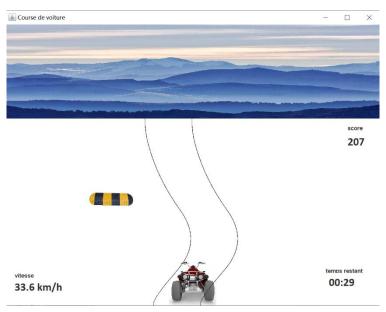
Le principe de la génération est le suivant : Pour chaque entier i dans la liste 'niveau', on créer un nouvel entier y= CAR\_Y – i et l'ajouter dans la liste print\_niveau. La règles de mise à jour de la liste print\_niveau est la même que celle de la piste : Pour chaque entier dans la liste, modifier sa valeur par retirer la valeur de position. Elle est également implémenté dans la fonction upadatePistePoints() de la classe Piste.

## Résultat

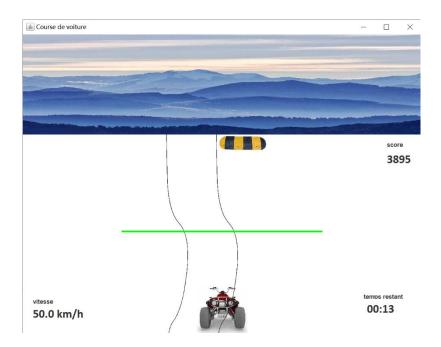
1. Cliquez le bouton pour commencer le jeu.



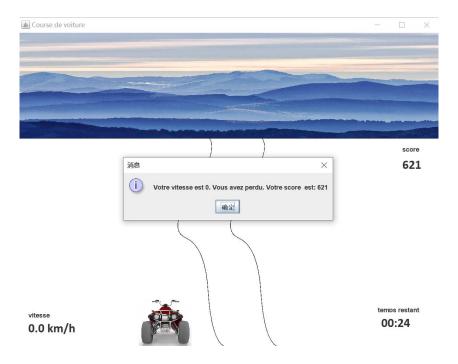
2. Utilisez le clavier pour contrôler la voiture, il y a des obstacles que vous devez les éviter.

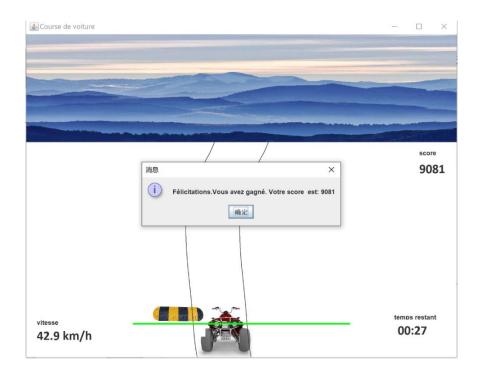


3. Vous pouvez regarder une ligne verte qui indiquer que vous entrez le prochain niveau.



4. Si la vitesse de la voiture est 0 ou le temps est 0, il affiche un message pour indiquer l'utilisateur le jeu est terminé et le score que l'utilisateur a obtenu.





5. Si vous réussissez tous les niveaux, il affiche un message comme ça.

# Documentation utilisateur

Prérequis : Java avec un IDE, la version >=1.8 (ou Java tout seul si vous avez fait un export en .jar exécutable)

Mode d'emploi (cas IDE): Importez le projet dans votre IDE, sélectionnez la classe Main à la racine du projet puis « Run as Java Application ». Cliquez le bouton "Start" pour commencer le jeu. Utilisez les touches fléchées du clavier pour contrôler la voiture pour se déplacer à gauche et à droite. La voiture peut obtenir l'accélération maximale sur la piste, et elle sera décélérée lorsqu'elle heurtera des obstacles.

Mode d'emploi (cas .jar exécutable) : double-cliquez sur l'icône du fichier .jar. Cliquez le bouton "Start" pour commencer le jeu. Utilisez les touches fléchées du clavier pour contrôler la voiture pour se déplacer à gauche et à droite. La voiture peut obtenir l'accélération maximale sur la piste, et elle sera décélérée lorsqu'elle heurtera des obstacles.

## Documentation développeur

Cette version simple du jeu est développée en utilisant le mode MVC. Regardez d'abord les trois classes Control, Etat et Affichage pour comprendre brièvement la structure de l'ensemble du ce projet. La méthode main () se trouve dans la classe Main. Toutes les instances d'autre classes sont créé dans la classe Main. Les principales méthodes d'implémentation des fonctionnalités sont dans Etat, Piste, Avancer et Temps, Les deux dernières classes héritent de la classe thread, elles servent à réaliser le mouvement de la piste et la modification du temps restant. Les méthodes pour afficher les choses dans l'interface sont dans Affichage.

Les constances que vous pouvez modifier sont suivantes :

1. La taille de la fenêtre :

```
public static final int LARGPNL = 800;
public static final int HAUTPNL = 600;
```

2. La taille de la voiture :

```
public static final int CAR_L = 100; public static final int CAR_H = 100;
```

3. Les coordonnées de l'ovale dans l'interface :

```
public static final int CAR\_X = 350; public static final int CAR\_Y = 500;
```

4. Le mouvement de la voiture à chaque fois que vous utilisez le clavier :

```
public static final int MOVE = 30;
```

5. L'accélération maximale

```
public static final float MAX A = 2;
```

6. La Vitesse maximale

```
public static final float MAX_VITESSE = 50;
```

7. Le temps augmente lorsque le joueur atteint un nouveau niveau

```
public static final int TEMPS_AJOUTER=20;
```

8. La vitesse à diminuer lorsqu'il a une collision

```
public static final float COLLISION=4;
```

9. La vitesse initiale

```
public static final float INITVITESSE=20;
```

#### 10. La taille des obstacles

```
public static final int LARGOBS = 100;
public static final int HAUTGOBS = 80;
11. Le nombre de points de contrôles
public static final int NB NIVEAU=15;
```

Pour l'instant, les principales fonctionnalités sont terminées, mais il y a encore les fonctionnalités complémentaires pour réaliser. Par exemple, ajouter les concurrences, Le dessin de la piste se rétrécit au bout pour créer une sensation de profondeur, le dessin du véhicule change en fonction des actions du joueur pour suggérer les mouvements à droite et à gauche etc. Ces fonctionnalités complémentaires peuvent rendre le jeu plus visuel.

## Conclusion et perspectives

Finalement, nous avons réussi à faire fonctionner ce jeu. Nous avons implémenté toutes les fonctions principales et certaines de ces fonctionnalités complémentaires. Les fonctionnalités complémentaires que nous avons réalisées sont : Le défilement du décor à droite et à gauche en fonction des mouvements du véhicule. L'apparition aléatoire d'obstacles sur la piste. L'ajout d'un écran d'accueil.

Au cours du développement de ce projet, nous avons non seulement révisé les connaissances que nous avons acquises sur swing, l'utilisation de multithread mais nous avons également appris l'utilisation de Class QuadCurve2D, l'inetrface KeyListener et ActionListener.

Pendent le développement, nous avons rencontré plusieurs difficultés. L'un des problèmes les plus difficiles est : lorsque nous jouons au jeu, la vitesse devient soudainement 0 de temps en temps et la voiture ne peut plus être accélérée. Afin de résoudre ce problème, nous avons effectué de nombreux tests. Tout d'abord, nous avons suspecté le problème du type de données, car notre type de données n'est pas unifié, la vitesse est de type float, mais l'accélération définie est de type int, nous ne l'avons pas résolu ce problème après avoir unifié tous les types de données. Enfin, nous avons découvert que le problème venait du calcul de la distance entre la voiture et la piste. Nous avons utilisé cette expression : pente=(p2y-p1y) /(p2x-p1x) au cours du calcul, p1 et p2 sont les points pour générer la piste. Mais il y a une situation que p1 et p2 ont les mêmes des coordonnées sur l'axe des x, donc p2x-p1x=0, cela cause le problème. Pour résoudre ce problème, nous avons utilisé deux méthodes pour calculer la distance, nous avons extrait cette situation et calculer la distance sans utilisant la pente.

Pour finir, nous voudrions dire que nous somme content de pouvoir faire ce projet, il nous a permis d'accumuler une expérience précieuse dans l'analyse de projets complexes et peut nous aider dans le futur.