Faculdade de Engenharia da Universidade do Porto

Mestrado integrado em Engenharia Informática e Computação 2014/2015



Frogger for MINIX

Laboratório de Computadores Especificação do Projeto



Ana Amaral - up201303169

João Guarda – up201303463

2014/2015

Conteúdo

Descrição	3
Modo Single-Player	
Modo Two-Player's	3
Periféricos	
Teclado	4
Timer/Contador 18254	4
Rato	4
Placa de vídeo	4
Real Time Clock (RTC)	5
Porta de Série	5
Módulos	5
Planeamento	7

Descrição

Modo Single-Player

O jogador assume o controlo de um sapo que deve atravessar, com tempo limitado, uma estrada movimentada e um rio cheio de obstáculos até chegar ao seu ninho. A cada cinco travessias bem-sucedidas, o jogo progride de nível, aumentando a sua dificuldade (carros mais rápidos, menos troncos e tartarugas, corrente do rio mais rápida).

A estrada movimentada contém 4 faixas de rodagem com sentidos intercalados (esquerda para a direita e vice-versa). O sapo deve chegar ao lado oposto da estrada sem ser atropelado por nenhum dos veículos que circula nela. Superados estes primeiros obstáculos, o jogador, para alcançar o ninho do sapo, terá de atravessar um rio (onde não poderá cair nele) onde a corrente conduz troncos, possibilitando assim a passagem para a outra margem. O rio é compostos por 3 blocos horizontais, sendo que o primeiro e o último contêm troncos. No bloco central, a corrente mobiliza tartarugas. Estas são mais imprevisíveis que os troncos visto que submergem e emergem ao longo da sua passagem.

Modo Two-Player's

Os dois jogadores irão competir num sistema de pontos, onde o vencedor ganhará um ponto e o perdedor nada ganhará. Em caso de empate nenhum dos jogadores recebem pontos.

Utilizando as mesmas regras do *single-player*, um jogador para bater o adversário deve colocar mais sapos nos ninhos. Os jogadores utilizaram a mesma cena de jogo e poderão visualizar o sapo do adversário no seu computador. Para distinguir os sapos eles serão de cores diferentes.

Caso o tempo de jogo acabe antes de todos os ninhos serem preenchidos, o vencedor é aquele que tiver colocado mais sapos nos ninhos.

Periféricos

O jogo utilizará os seguintes periféricos:

Teclado

Modo: O teclado será utilizado com interrupções.

<u>Descrição:</u> Este dispositivo será utilizado para controlar o sapo durante o jogo, ler o nome do utilizador (para gravar no quadro de pontuações máximas caso seja necessário). Também poderá ser utilizado para navegação entre menus.

Timer/Contador 18254

Modo: O *timer* será utilizado com interrupções.

<u>Descrição:</u> Será utilizado para contar o tempo de *respawn* dos carros, dos troncos e das tartarugas. Terá também um papel fulcral na contagem de *frames* por segundo.

Rato

Modo: O rato será utilizado com interrupções.

<u>Descrição:</u> Utilizado na navegação entre menus. Será utilizado também como alternativa ao teclado para movimentar o sapo durante o jogo (ALTERAÇÃO EM RELAÇÃO AO PROJECTO).

Placa de vídeo

Descrição: A placa de vídeo será utilizada em Modo Gráfico.

LCOM 2014/2015

Real Time Clock (RTC)

Modo: O RTC será utilizado com interrupções.

<u>Descrição:</u> Será utilizado para saber a data para guardar *highscores* e para programar um alarme para notificar o utilizador sobre quando o tempo de cada nível chegar ao fim.

Porta de Série

Modo: A porta de série será utilizada com interrupções.

<u>Descrição:</u> Será utilizada para um modo de 2 jogadores. Será utilizada para comunicar as posições dos sapos e na fase inicial será utilizada para sincronizar a mesma cena de jogo.

Módulos

Rato

Membro: João Guarda;

<u>Descrição:</u> Subscrição das interrupções e cancelamento das mesmas. Fornecerá as coordenadas X e Y do rato assim como se algum botão está a ser premido.

Teclado

Membro: Ana Amaral;

<u>Descrição</u>: Subscrição das interrupções e cancelamento das mesmas. Corresponder o *make-code* a tecla correta, permitindo assim saber qual a tecla que o utilizador está a premir.

Timer

Membro: Ana Amaral;

Descrição: Subscrição das interrupções e cancelamento das mesmas. Fornecer contagens de tempo.

LCOM 2014/2015

Modo Gráfico

Membro: João Guarda;

<u>Descrição:</u> Inicializar o modo gráfico, ler ficheiros *.bmp* e testar colisões e libertar memória das imagens que já não serão utilizadas.

RTC

Membro: João Guarda;

<u>Descrição:</u> Subscrição das interrupções e cancelamento das mesmas. Fornece a data atual assim como permitirá o agendamento de alarmes.

Porta de Série

Membro: João Guarda;

<u>Descrição:</u> Subscrição das interrupções e cancelamento das mesmas. Estabelecerá um protocolo de comunicação com outra máquina.

Motor de Jogo Single-Player

Membro: João Guarda;

<u>Descrição:</u> Conterá a informação relevante sobre o estado do jogo (ex. Posição dos carros, dos troncos e do sapo etc...). Conterá vários sub-módulos como: carro, camião, sapo, tronco, tartaruga, faixa.

Motor de Jogo Two-Player

Membro: João Guarda;

Descrição: Semelhante ao módulo de Single-Player com os devidos ajustes.

Tratador de Interrupções

Membro: Ana Amaral;

<u>Descrição:</u> Este módulo conterá informação de quais os periféricos estão ativos assim como será responsável por chamar o *handler* adequado para cada interrupção.

Menu Principal

Membro: Ana Amaral;

<u>Descrição:</u> Este módulo conterá informação do menu principal. Conterá a posição dos botões das opções disponíveis, assim como a imagem do menu.

Menu High-Score

Membro: Ana Amaral;

<u>Descrição:</u> Este módulo conterá informação das pontuações máximas anteriormente obtidas, assim como a imagem deste menu.

Planeamento

01 de Dezembro: Completar os módulos do Rato, Timer e Teclado.

08 de Dezembro: Completar os módulos do Modo Gráfico e dos Menus.

15 de Dezembro: Completar o Motor de Jogo do modo Single-Player.

22 de Dezembro: Completar os módulos do RTC e da Porta de série.

02 de Janeiro: Completar o Motor de Jogo do modo Two-Player's.

O módulo do tratamento de interrupções irá sendo atualizado ao longo do projecto.