Compte-Rendu de Projet Logiciel Transversal

Zhang Wenyuan - Denamganaï Kevin 22 septembre 2015

TABLE DES MATIÈRES

| i | OBJI | ECTIF 4 | |
|---|-----------------------|-----------------|---|
| 1 | PRÉSENTATION GÉNÉRALE | | 5 |
| | 1.1 | Inspiration 5 | |
| | 1.2 | Règles du jeu 5 | |

TABLE DES FIGURES

Figure 1 Illustration de l'animé **Robotics ;Notes** et du jeu *KillBallad*.

5

Première partie

OBJECTIF

PRÉSENTATION GÉNÉRALE

1.1 INSPIRATION

L'objectif de ce projet est la réalisation d'un jeu proche du jeu fictif *KillBallad* présenté dans l'animé **Robotics;Notes** (cf. *Figure* 1). Ce jeu a pour particularité de faire intervenir un gameplay très proche de la commande d'un robot humanoïde. Ce sera un aspect central dans notre projet.



FIGURE 1 – Illustration de l'animé Robotics; Notes et du jeu KillBallad.

1.2 RÈGLES DU JEU

Initialement, deux modes de jeu sont prévus :

- Mode **Course** : le joueur doit amener son personnage/robot jusqu'à la ligne d'arrivée le plus rapidement possible (en terme de nombre de tour joué), en évitant les obstacles sur sa route. Il pourra y avoir présence ou non d'un ou plusieurs adversaires.
- Mode Combat : Cela consiste en un combat à la façon des Sumotoris, le joueur faisant face à un adversaire, son but et de controller son personnage/robot de sorte à appliquer des forces qui vont deséquilibrer son opposant et le faire tomber. La chute donnant le perdant.

BIBLIOGRAPHIE