

Raport 2

Zrealizowane funkcjonalności

Do dnia 21.11.2021r. stworzono kontroler umożliwiający graczowi sterowanie robotem przy użyciu strzałek. Kontroler ten pozwala na ruch do przodu, do tyłu, podskok oraz wślizg. Dodatkowo zaimplementowano funkcjonalność odpowiadającą za wykrywanie kolizji pomiędzy robotem a elementami mapy, która umożliwia poruszanie się postaci po tych obiektach.

Stworzono również funkcjonalność umożliwiającą strzelanie pociskami przy użyciu spacji. Funkcjonalność ta odpowiada za zarządzanie pociskami znajdującymi się na mapie w tym ich kolizje z innymi elementami oraz animacje (animacja lotu oraz „rozbłysk” po zderzeniu z elementem mapy).

Wykonane funkcjonalności tj. ruch robota oraz strzelanie zostały sprawdzone na tyle, na ile pozwalał na to etap projektu. Niestety na tym etapie projektu nie jestem w stanie sprawdzić jeszcze, jak te funkcjonalności będą działały w momencie przyspieszania mapy, gdyż nad tym elementem będę pracował w późniejszym czasie. W związku z tym funkcjonalności te na pewno będą kilka razy korygowane w późniejszej fazie projektu.

Co się udało zrobić a czego nie?

Zgodnie z harmonogramem udało się wykonać założone funkcjonalności nr. 2 i 3. Fakt ten potwierdza historia commit'ów w której uwzględnione są pull request'y #2 oraz #3. W strukturze projektu funkcjonalności te znajdują się w folderze src/robot oraz src/object_collisions.