

Interfaces Inteligentes Introducción

Práctica 2

Isabel Sánchez Berriel

4º curso del Grado en Ingeniería Informática. Itinerario de Computación



Contenidos

- Introducción a C#
- > Scripts
- Físicas



C#

- C# lenguaje de programación orientado a objetos
- Se ejecuta en una máquina virtual llamada .Net Framework
- Sintaxis similar a la de Java.
- Se compila a un lenguaje intermedio (IL)
- Si se cumplen las directivas de seguridad CLR (Common Language Runtime) lo convierte a instrucciones nativas de la máquina.



Tipos básicos

C#	Tipo en System	Características
byte	System.Byte	entero, 1 byte sin signo
short	System.Short	entero, 2 bytes con signo
ushort	System.UShort	entero, 2 bytes sin signo
int	System.Int32	entero, 4 bytes con signo
long	System.Int64	entero, 8 bytes con signo
ulong	System.ULong64	entero, 8 bytes sin signo
float	System.Single	real, IEEE 754, 32 bits
double	System.Double	real, IEEE 754, 64 bits
decimal	System.Decimal	real, 128 bits (28 dígitos significativos)
bool	System.Boolean	(Verdad/Falso) 1 byte
char	System.Char	Carácter Unicode, 2 bytes
string	System.String	Cadenas de caracteres Unicode
object	System.Object	Cualquier objeto (ningún tipo concreto)



Arrays

- tipo[] nombre = new tipo[TAM]
- tipo[,,] nombre = new tipo[TAM1,
 TAM2, TAM3]
- tipo[][][] nombre = new
 tipo[TAM][][]



Sentencias de control

switch (expression)

Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática

```
if (condición)
                               case constante 1:
                                                        instrucciones
                                instruciones
         instrucciones
                               case constante 2:
                                                   do {
      else
                                 instrucciones
                                                       instrucciones
         instrucciones
                                                    } while (condición)
                               default;
                                instrucciones
                               break;
for(inicio; condición; siguiente valor)
                                   foreach (tipo nombre in coleccion)
   instrucciones
                                       instrucciones
```

while (condición)



Varios

- Por defecto los parámetros se pasan por valor.
- Si se necesita pasarlo por referencia hay que especificarlo usando la palabra reservada ref

```
static void Prueba(ref int i) {....}
Prueba(ref x);
```

- En C# todo son clases.
- Se organizan mediante espacios de nombres
- Se incluye un espacio de nombres mediante la palabra reservada using
- Punto de entrada: public static void Main()



Espacios de nombres básicos

- System
- System.Collections
- System. Collections. Generic
- System.IO
- System. Text
- System. Threading
- https://msdn.microsoft.com/es-es/library/system%28v=vs.110%29.aspx



- Mediante los scripts podemos crear o modificar Components:
 - Activar o desactivar eventos
 - Modificar propiedades a lo largo del tiempo
 - Responder a entradas del usuario.
- Crear script: Assets→ Create → C# Script
 - Se debe asignar el nombre del fichero desde el primer momento ya que dará el nombre a la clase.
- Hereda de MonoBehaviour

- Los constructores se manejan desde el editor y no al inicio del juego.
- Un script no tiene efecto a menos que se haya asociado a un GameObject:
 - Arrastrarlo sobre el GameObject
 - Seleccionar en el menú Component
- Las propiedades public se pueden cambiar desde el inspector.



Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática

- Acceso a otros componentes:
 - Los componentes son instancias de clases: acceso a la referencia
 - GetComponent<Tipo>()
 - Si el GameObject no dispone de ese componente GetComponent devuelve null.
 - Asignar objetos a variables: Arrastrarlos a la variable
 - Asignar un GameObject con componente de ese Tipo a la variable
- Existen casos en que se aconseja manejar grupos de objetos haciéndolos hijos de un objeto padre.

Acceso a Components

Obtener una referencia al component:

```
Transform tf = GetComponent<Transform>();
Rigidbody rb = GetComponent<Rigidbody>();
Renderer rd = GetComponent<Renderer>();
```

Manipular el component:

```
rb.AddForce(Vector3.forward * moveForce)

tf.Translate(Vector3.forward * Time.deltaTime);

rd.material.color = Color.green;
```

Acceso a Components

Añadir un objeto al component al que queremos conectar.

```
public GameObject player;
```

Arrastrar un objeto del tipo del que necesitamos a esa propiedad.

```
transform.position = player.transform.position - Vector3.forward * 10f;
```

- Buscar objetos:
 - Find("Name")
 - FindWithTag("Tag")
 - FindGameObjectsWithTag("Tag")
- Instanciar Objetos:
 - Instatiate
- Eliminar Objetos:
 - Destroy()
- Vectores:
 - Vector3:
 - Numerosas utilidades: Distance, Lerp, Max, Angle, ...



- Eventos:
- Start(): Ocurre justo antes del primer frame del objeto
- Update(): Ocurre antes de ser renderizado cada frame
- FixedUpdate(): Ocurre antes de cada actualización de la física
- Eventos de la interfaz: OnGui(), OnMouseOver(), OnMouseDown()
- Eventos de física: OnCollisionEnter(), OnCollisionStay(),
 OnCollisionExit()
- Colisión, pero no hay reacción física: OnTriggerEnter(), OnTriggerStay(), OnTriggerExit()
- http://docs.unity3d.com/es/current/Manual/ExecutionOrder
 .html

- Input: Objeto que da acceso a la entrada
- En Project settings accedemos al Input Manager para configurar la entrada
 - Teclas de disparo, salto, etc.
 - Input.GetButton
 - Input.GetAxis
 - Input.GetMouseButton
 - Input.GetKey

• Ejes virtuales:

- Ejes imaginarios asociados a controladores de entrada.
- Ejemplo: "Horizontal", "Vertical", ...
- El usuario puede definir ejes virtuales
- Input.GetAxis ("Nombre_eje"): Devuelve un valor [-1, 1] cuando se acciona un control mapeado a ese eje.

```
float horizontalInput = Input.GetAxis("Horizontal");
new Vector3(horizontalInput*velocity, 0, 0);
```

- El tiempo entre frames no es constante, afecta a la animación:
 - Time.deltaTime para escalar los movimientos según el tiempo transcurrido
 - Time.fixedTime El motor de física funciona con un paso de tiempo fijo para garantizar la coherencia de la simulación.

Corrutinas:

 Fragmentos de código cuya ejecución se puede interrumpir y retomar en el punto que se dejó posteriormente

- Fuerzas rotacionales y posicionales que afectan al sistema de referencia del objeto:
 - Gravedad, Fricción, Momento, Colisiones con otros objetos.
- Motor NVIDIA Physx: Mecánica newtoniana
- Accesible a través de la API de Unity

- El comportamiento físico se logra con el Component Rigidbody
- Rigidbody hace que el objeto responda a la gravedad.
- Si agregamos Rigidbody no se debe usar Transform, los desplazamientos se realizan por el motor de física.
 - Si queremos que un Rigidbody no sea movido por el motor de física activamos IsKinematic

- Collider Forma del objeto que se considera de cara a las colisiones
- Por lo general simplificación de la forma exacta por eficiencia
- Tipos
 - Primitivos: Cubo, esfera, cápsula
 - Compound: Combinaciones primitivas
 - Mesh collider: Ajuste a la malla (No se debe usar, en todo caso para la geometría de escena, Convex)

_

- Component Collider responde a las colisiones entrantes.
 - BoxCollider, SphereCollider, CapsuleCollider.
 - BoxCollider2D, CircleCollider2D
 - Usar static colliders para elementos sin movimiento.
- Se puede seleccionar el material del Collider mediante el valor que se asigne a la fricción:
 - Hielo resbala (0), caucho tiene una fricción alta, etc.

- Static Collider Para objetos que nunca se mueven.
 - No Ilevan Rigidbody
 - Colisionan con objetos Rigidbody, pero no los mueven
 - No rotar, no escalar
 - Pisos, paredes, etc.

- Dynamic Collider:
 - Rigidbody Collider
 - Kinematic Rigidbody Collider (Activar isKinematic)

Colisiones:

- No-trigger: al menos uno de los objetos debe ser no Kinematic
- Si ambos son Kinematic OnCollisionEnter no se llama
- En colisiones trigger la restricción anterior no se aplica.
- Static: Los objetos Rigidbody colisionan pero el static collider no se mueve.
 - · No se debe alterar en tiempo de ejecución la propiedad
- Rigidbody Collider: Se mueve por física y reaccionan a colisiones y fuerzas.
- Kinematic Rigidbody: Se mueve con Transform liberándolo del motor de física.

Matriz de colisiones

- Joints: Uniones de objetos físicos o de objetos físicos a un punto fijo.
 - Hinge Joint: Articulaciones
 - Spring Joint: Elasticidad

 Se pueden romper cuando se supera un umbral de fuerza.

- Controladores de Personaje: Se simula la física de un personaje pero sin tener en cuenta el momento
 - Collider de cápsula vertical
 - No se requiere Rigidbody
 - Dispone de métodos especiales para la velocidad y dirección del objeto
 - No puede caminar atravesar suelos ni paredes.
 - Puede empujar objetos Rigidbody por scripting, pero no es acelerado por colisiones.

OnControlerColliderHint()