

Курсовая работа на тему:
«разработка игры Tower
Defense»

Выполнил студент группы КЗ-
33Б Галустов Г.Ю.

Цель и задачи курсовой работы

Целью данной курсовой работы является разработка игры жанра Tower Defense на языке C++ с использованием методологии объектно-ориентированного программирования.

В соответствии с поставленной целью необходимо решить следующие задачи:

- Сделать обзор проекта и сравнить его с аналогичными программами.
- Разработать теоретическую базу для решения проблем проекта, которая должна включать в себя математические модели и алгоритмы.
- Найти, необходимые для реализации программного решения, сторонние библиотеки и кратко описать их.
- Реализовать программное решение с учетом продуманных технических и архитектурных решений, а в частности: использовать модульный подход, методологию объектно-ориентированного программирования, шаблоны проектирования и модульное тестирование.
- Описать структуру полученного проекта и использованные технические приемы.
- Составить инструкцию для пользователя

Обзор проекта



Математическая модель движения врага

$$\vec{v} = \frac{\vec{d}}{|\vec{d}|} * s$$

\vec{v} – вектор движения в сторону точки с определенной скоростью;

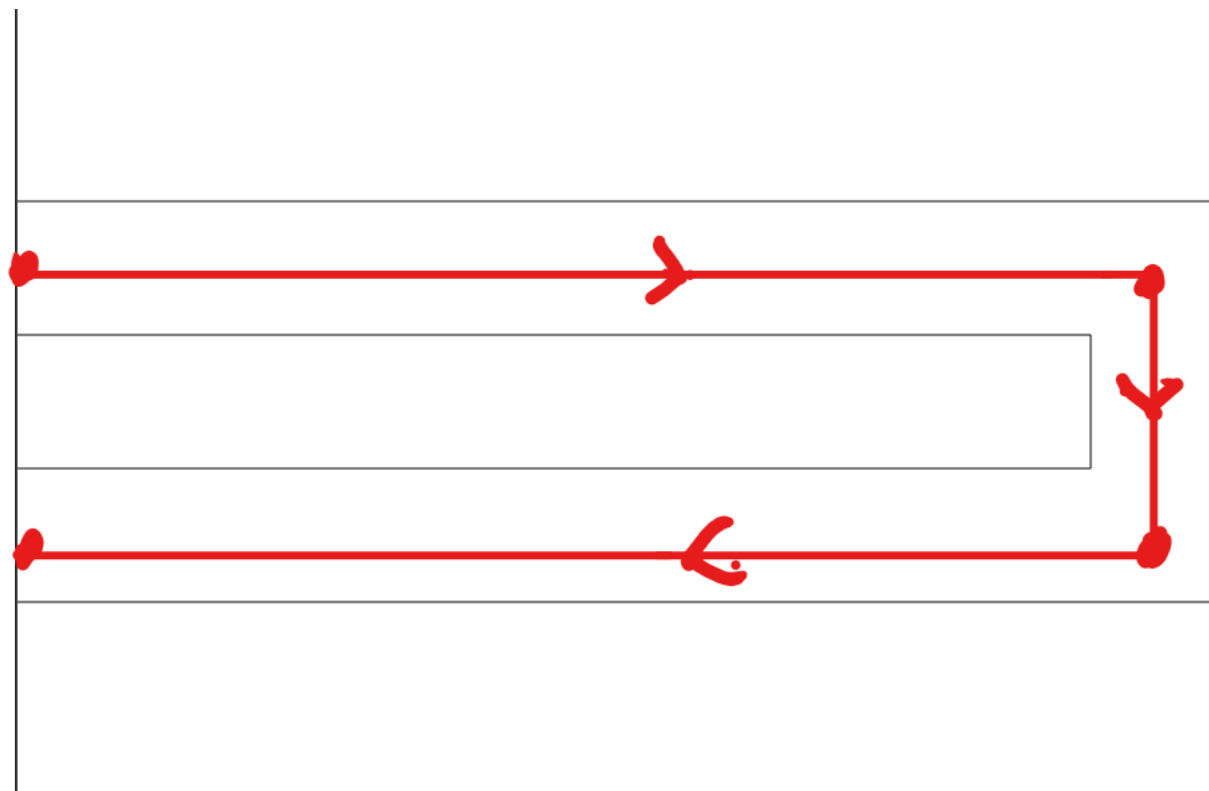
\vec{d} – разность между позицией точки назначения и отправной точкой;

s – скорость движения;

$$\vec{w} = \begin{cases} \vec{v}, & |\vec{v}| \leq |\vec{d}| \\ \vec{d}, & |\vec{v}| > |\vec{d}| \end{cases}$$

\vec{w} – вектор движения до точки с определенной скоростью;

Алгоритм движения врага



Реализация

```
void Enemy::move(float modifier)
{
    if ((int)path.size() - 1 < currPath) return;
    Vector2f distance = path[currPath] - shape.getPosition();
    Vector2f movement = normalize(path[currPath] - path[currPath - 1]) * speed *
modifier;
    if (len(movement) >= len(distance))
    {
        movement = distance;
        currPath++;
    }
    shape.move(movement);
    healthBar.move(movement);
}
```

Математическая модель для расчета СТОЛКНОВЕНИЙ

Столкновение игровых объектов можно рассчитывать, как пересечение геометрических фигур, покрывающих по размеру эти объекты. В этом случае удобно использовать либо прямоугольники, либо круги.

Определить пересекаются ли круг и прямоугольник можно, зная расстояние от центра до каждой из сторон прямоугольника. Формула для определения кратчайшего расстояния от точки до отрезка:

$$\vec{d} = \vec{v} + \max(0, \min(1, (\vec{p} - \vec{v}) * (\vec{w} - \vec{v}) / \text{lenSqr})) * (\vec{w} - \vec{v}))$$

где \vec{d} – расстояние от точки до отрезка;

\vec{v} – первая координата отрезка;

\vec{w} – вторая координата отрезка;

\vec{p} – координата точки;

lenSqr – квадрат длины отрезка;

Два круга пересекаются, если расстояние между их центрами меньше или равно сумме радиусов кругов:

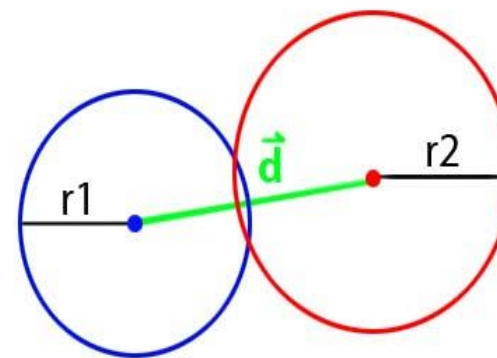
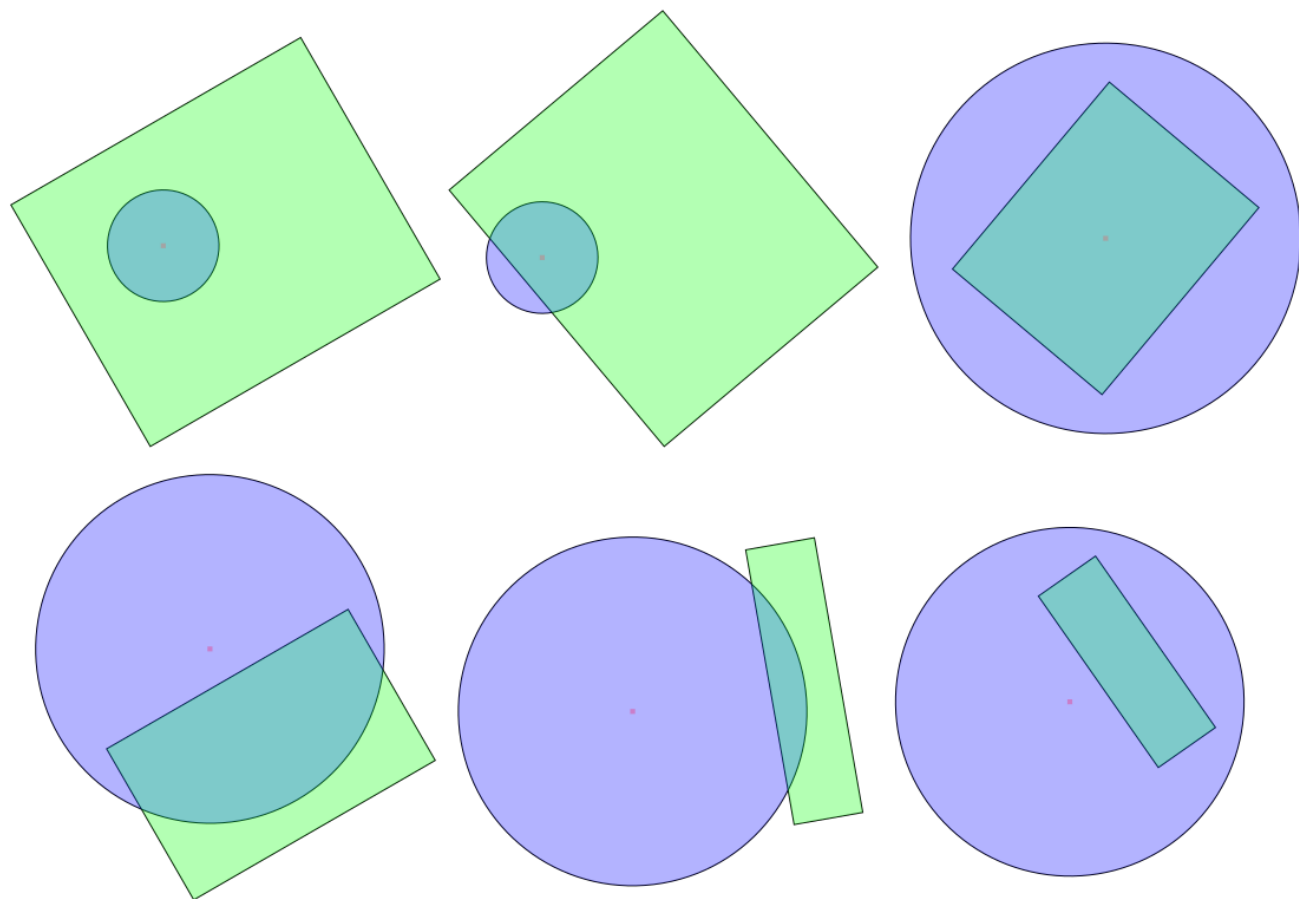
$$d \leq r_1 + r_2$$

где d – расстояние между центрами кругов;

r_1 – радиус первого круга;

r_2 – радиус второго круга;

Алгоритмы расчета столкновений



Реализация расчета столкновения круга и прямоугольника

// Возвращает дистанцию от точки до отрезка.

```
float distance(const Vector2f& p, const Vector2f (&lineSegment)[2])
{
    Vector2f p1 = lineSegment[0];
    Vector2f p2 = lineSegment[1];
    float lengthSqr = pow(p1.x - p2.x, 2) + pow(p1.y - p2.y, 2);
    if (lengthSqr == 0) return len(p - p1);
    float t = dot(p - p1, p2 - p1) / lengthSqr;
    t = max(0.f, min(1.f, t));
    Vector2f projection = p1 + t * (p2 - p1);
    return len(p - projection);
}
```

Реализация расчета столкновения круга и прямоугольника

// Возвращает истину, если круг и отрезок пересекаются.

```
bool intersects(const Vector2f& circlePos, float radius, const Vector2f (&lineSegment)[2])
{
    return distance(circlePos, lineSegment) <= radius;
}
```

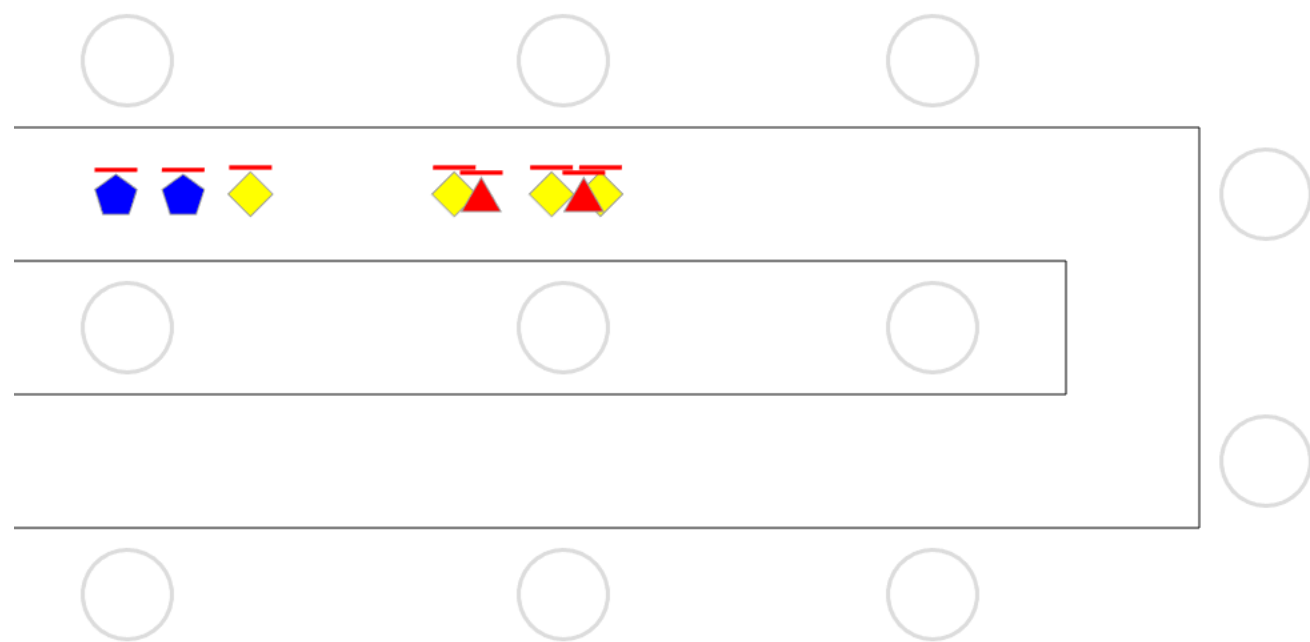
// Возвращает истину, если круг и прямоугольник пересекаются.

```
bool intersects(const Vector2f& circlePos, float radius, const FloatRect& rect)
{
    Vector2f rectP1 = Vector2f(rect.left, rect.top);
    Vector2f rectP2 = Vector2f(rect.left + rect.width, rect.top);
    Vector2f rectP3 = Vector2f(rect.left + rect.width, rect.top + rect.height);
    Vector2f rectP4 = Vector2f(rect.left, rect.top + rect.height);
    return rect.contains(circlePos) ||
        intersects(circlePos, radius, { rectP1, rectP2 }) ||
        intersects(circlePos, radius, { rectP2, rectP3 }) ||
        intersects(circlePos, radius, { rectP3, rectP4 }) ||
        intersects(circlePos, radius, { rectP4, rectP1 });
}
```

Реализация расчета столкновения двух кругов

```
// Возвращает истину если два круга пересекаются.  
bool intersects(const Vector2f& circlePos1, float  
radius1, const Vector2f& circlePos2, float radius2)  
{  
    return len(circlePos2 - circlePos1) <= radius1 +  
           radius2;  
}
```

Алгоритм генерации врагов

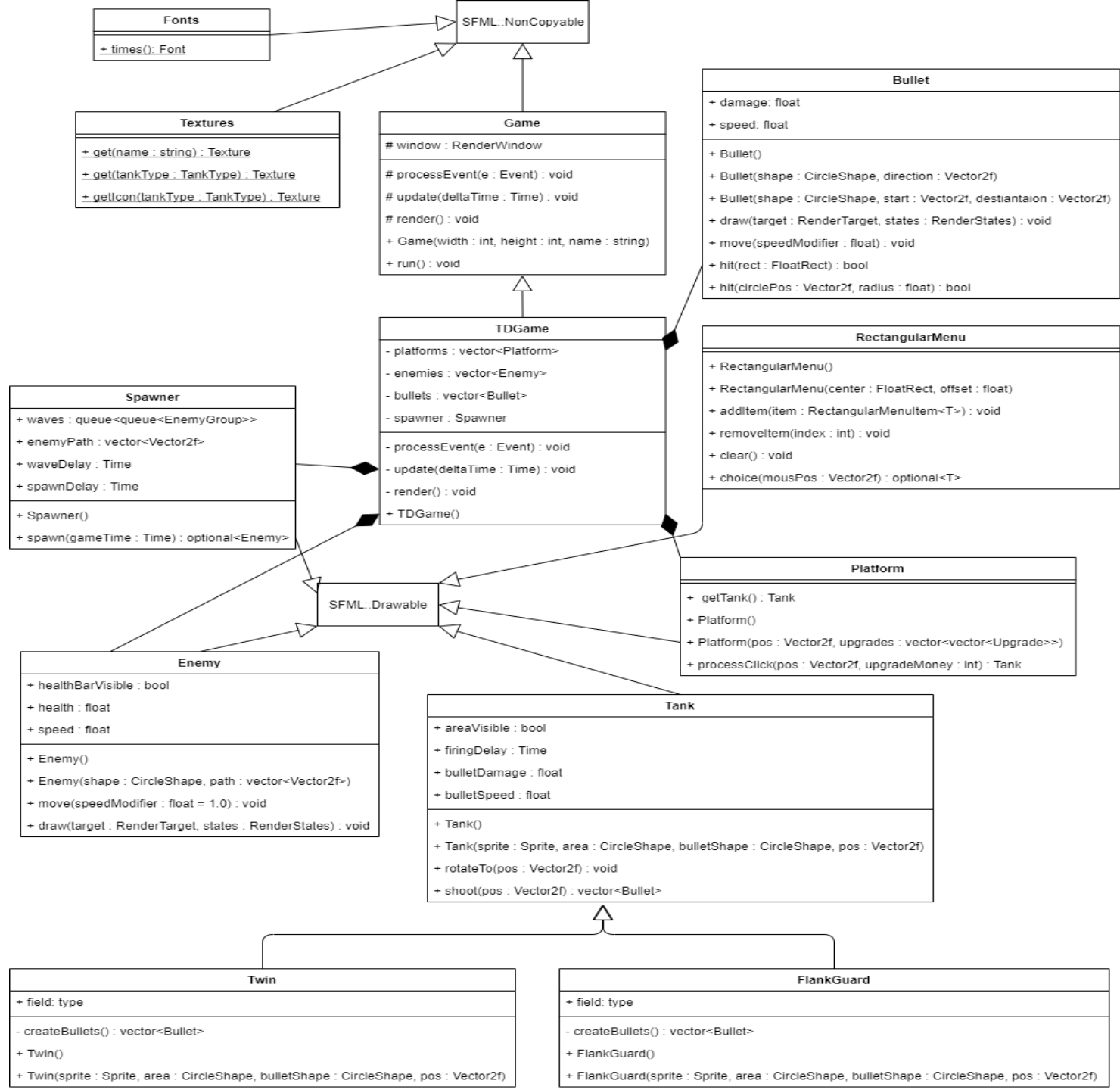


Реализация

```
optional<Enemy> Spawner::spawn(const Time& time)
{
    if (waves.empty()) return nullopt;
    Time delay = waveEnded ? waveDelay : spawnDelay;
    if (time - lastSpawn < delay) return nullopt;
    if (waves.front().empty())
    {
        waves.pop();
        waveEnded = true;
        return spawn(time);
    }
    if (waves.front().front().count <= 0)
    {
        waves.front().pop();
        return spawn(time);
    }

    waves.front().front().count -= 1;
    lastSpawn = time;
    if (waveEnded) waveEnded = false;
    return createEnemy(waves.front().front().type);
}
```

Структура программы и использующиеся библиотеки



Паттерн шаблонный метод

```
vector<Bullet> Tank::shoot(const Vector2f& pos, const Time& currTime)
{
    vector<Bullet> bullets;
    if (currTime - lastShot < firingDelay) return bullets;
    lastShot = currTime;
    bullets = createBullets(pos);
    for (int i = 0; i < bullets.size(); i++)
    {
        bullets[i].setSpeed(bulletSpeed);
        bullets[i].setDamage(bulletDamage);
    }
    return bullets;
}
```


Паттерн шаблонный метод

```
vector<Bullet> Twin::createBullets(const Vector2f& destination)
{
    vector<Bullet> bullets;
    Vector2f offsetFromGun;
    offsetFromGun = Vector2f(-bulletShape.getRadius(), 0);
    bulletShape.setPosition(getBulletSpawnPos(bulletShape.getLocalBounds(), offsetFromGun));
    Bullet b1(bulletShape, bulletShape.getPosition(), destination);
    offsetFromGun = Vector2f(bulletShape.getRadius(), 0);
    bulletShape.setPosition(getBulletSpawnPos(bulletShape.getLocalBounds(), offsetFromGun));
    Bullet b2(bulletShape, bulletShape.getPosition(), destination);
    bullets.push_back(b1);
    bullets.push_back(b2);
    return bullets;
}
```

Паттерн одиночка и ленивая инициализация

```
const Texture& Textures::get(const String& name)
{
    static map<String, Texture> textures;
    if (!textures.contains(name))
    {
        Texture t;
        if (!t.loadFromFile(imagesFolder + name + imageExtension))
            cout << loadFailMsg << name.toAnsiString() << endl;
        textures[name] = t;
    }
    return textures[name];
}
```

Пример модульного тестирования

```
TEST_METHOD(testCircleAndLineIntersection)
{
    Vector2f circlePos(50, 50);
    float radius = 10.f;
    Vector2f line1[2] = { Vector2f(0, 0), Vector2f(100, 100) };
    Vector2f line2[2] = { Vector2f(40, 0), Vector2f(40, 100) };
    Vector2f line3[2] = { Vector2f(0, 0), Vector2f(0, 100) };
    Assert::IsTrue(intersects(circlePos, radius, line1));
    Assert::IsTrue(intersects(circlePos, radius, line2));
    Assert::IsFalse(intersects(circlePos, radius, line3));
}
```

Работа программы

Заключение