

Integrantes: Daniel Ignacio Soto Salgado

Gaspar Jimenez Cabezas

Franchesca Mora Chehuan

Profesor: Geoffrey Jean-Pierre Christophe Hecht

Referente: Nicolás Eduardo Rojas Arévalo

**PROYECTO PROGRAMACIÓN II (503212-1)**

**TEMA 5:** Vehículo dirigido por teclado y moverse por pista sensible con bordes que detectan y cuentan colisiones.

**ENUNCIADO TEMA 5:**

El panel principal debe contener una ruta cerrada, con curvas y soleras creadas (representadas por Polygon). Las ruedas delanteras deben se visibles y deben reflejar la dirección si dobla. El usuario deberá controlar la dirección de las ruedas con las flechas del teclado. El móvil debe moverse siguiendo la dirección de las ruedas delanteras de manera similar a uno real. Las ruedas no tienen que girar sólo mostrar en la vista aérea su dirección. El control de velocidad se debe realizar mediante controles GUI. La ruta debe ser configurable por controles GUI: ancho y alto la pista y ancho de la calzada. Debe tener dos modos: configuración y conducción.

**AVANCES PROYECTO**

**Primera iteración, 22 de Noviembre de 2022**.

Nuestra primera propuesta consiste en crear una autopista junto con un vehiculo que se desplaze dentro de ésta. Dicha autopista estará compuesta por el camino en donde el auto debe moverse y las limitaciones de éste, esto quiere decir que el auto no podrá movilizarse fuera de las areas externas a la pista. De este modo si el auto en algun momenta sobrepasa la linea limite, la acción contará como una colisión o un “choque”, dichas colisiones serán contabilizadas. El movimiento del auto se ejecutará por medio del teclado, este permitirá darle dirección y sentido al desplazamiento del coche. Consideraremos tambíen que tanto el funcionamiento como las mecánicas implementadas en el proyecto, estarán descritas en una subventana a la hora de inicializar el programa.

Aspectos inconclusos por resolver:

-Geometrias del auto a la hora de moverlo. Esto va derechamente con la forma del auto cuando éste este en movimiento.

-Sistema de coliciones, decidir la forma de la pista, junto con implementar las colisiones dentro de esta para que se respeten los limites que el auto no puede pasar.

-Distintos limites de velocidad, posibilidad de que el auto vaya en aceleración o derechamente se detenga.

**Segunda Iteración, 28 de Noviembre 2002.**

Decidimos implementar aceleración al vehículo, de este modo el usuario podrá decidir que tan rápido o tan lento desea dirigir el coche para llegar correctamente a la meta y final de la autopista. También al reducir lo suficiente la velocidad, el vehículo podrá derechamente detenerse llegando a 0km/h.

Decidimos que en la ventana se presente el cambio de velocidad del vehículo en km/h determinado por el usuario mediante las flechas del teclado, junto a la cantidad de colisiones que le esta demorando llegar a la meta.

La pista la fijamos como una autopista simple y cerrada.

Problemas definiendo los limites de la autopista, ya que al momento de implementar las colisiones no esta considerando los limites correctos, entonces cuando el auto pasa por un aréa que aun no definimos el programa lo contará como colisión, una colisión incorrecta.

Como otra idea, pensamos en implementar un menu, este ayudara al usuario a entender como funciona el juego, como moverse dentro del juego entre otras características que se irán definiendo en el proceso de construcción.

Aspectos inconclusos por resolver:

-Colisiones que establezcan los limites de la autopista.

-Decidir la forma definitiva de la autopista, para implementar correctamente las colisiones, dado que pensamos en realizarla de modo que este compuesta por más lineas de pista y suba de cierto modo la “dificultad” del juego.

-Decidir si vamos a cambiar el fondo del juego para que se vea más estético.

Diagrama, Esquemático

Descripción generada automáticamenteCasos de Uso: