

Rapport du projet Starlight

Florian Knop (39310) - Gatien Bovyn (39189)

3 avril 2015

Table des matières

Introduction	3
Sections	3
Conventions de nommages utilisées	3
Nommage des fichiers	3
Classes	3
Variables	4
Variables de classe	4
Variables locales	4
Constantes	4
Méthodes	4
Getters	4
Setters	4
Autres méthodes	5
Présentation des différentes classes	5
Modèle	5
Line	5
Ellipse	5
Vue	5
DestinationView	6
Conclusion	6
Bibliographie	6
Annexes	6
Démarches mathématique	6
Trouver l'intersection entre deux droites	6
Trouver l'intersection entre une droite et un segment	7
Trouver le(s) intersections entre une ellipse et une droite	7
Trouver le(s) intersections entre une ellipse et un segment	8

Introduction

Ce document vise à présenter le travail d'analyse et de programmation effectué lors de la réalisation du projet du laboratoire Langage C++ : Starlight.

Ce projet a été réalisé en binôme par Florian Knop, matricule 39310 groupe 2G13, et Gatien Bovyn, matricule 39189 groupe 2G11.

Le programme à concevoir consiste en une implémentation du modèle et d'une interface graphique du jeu baptisé Starlight, puzzle à 2 dimensions basé sur la lumière.

Sections

Conventions de nommages utilisées

Dans cette section, nous présenterons les différentes conventions utilisées lors de ce projet. Nous avons décidé de reprendre certaines conventions utilisées par la STL tout en gardant d'autres conventions.

De manière globale, tous les noms de variables, classes, fichiers, etc. sont en anglais.

Nommage des fichiers

Les noms de fichiers sont entièrement en minuscules et possèdent les extensions .h pour les headers et .cpp pour les fichiers sources.

- **nomfichier.h**
- **nomfichier.cpp**

Classes

Les noms des classes commencent par une majuscule à chaque mot. Cette convention est également valable pour les noms d'énumérations et structures.

- **Classe**
- **NomClasse**
- **NomStruct**
- **NomEnumeration**

Variables

Variables de classe

Les noms des variables de classes sont en minuscules, les mots sont séparés par des underscores et le nom finit par un underscore.

- **variable_**
- **nom_variable_**

Cette convention est également valable pour les variables d'une structure.

Variables locales

Les noms des variables locales commencent par une minuscule, et par la suite d'une majuscule à chaque début de mot.

- **variable**
- **nomVariable**

Constantes

Les noms des constantes sont entièrement en majuscules et les mots sont séparés par des underscores.

- **CONSTANTE**
- **NOM_CONSTANTE**

Méthodes

D'une manière générale, les noms de méthodes sont en minuscules et séparés par des underscores.

Getters

Le nom d'un getter (accesseur en lecture de variable de classe/structure) est égal au nom de la variable de classe sans l'underscore final.

- Variable : **variable_** - Getter : **variable()**
- Variable : **nom_var_** - Getter : **nom_var()**

Setters

Le nom d'un setter (accesseur en écriture de variable de classe/structure) est égal au nom de la variable sans l'underscore final précédé d'un set.

- Variable : **variable_** - Setter : **set_variable()**
- Variable : **nom_var_** - Setter : **set_nom_var()**

Autres méthodes

Les autres méthodes possèdent les mêmes conventions que celles énoncées ci-dessus.

- **methode()**
- **nom_methode()**

Éléments d'une énumération

Les éléments d'une énumération suivent les mêmes conventions que les conventions des constantes énoncées ci-dessus.

Présentation des différentes classes

Dans cette section, nous allons décrire les différentes classes composant ce projet. L'implémentation du projet est divisée entre la partie modèle et la partie vue. Elle est également basée sur le design pattern Observateur / Observé comme demandé dans les consignes.

Modèle

Dans cette section, nous allons décrire les différentes classes du modèle (classes métiers). Un squelette de classes a été fourni par Monsieur Absil. Ce squelette contenait les fichiers suivants : 'point.h, source.h, dest.h, nuke.h, wall.h, crystal.h, lens.h, mirror.h, ray.h, level.h'. Nous avons décidé de modifier ce squelette tout en gardant la structure générale.

Line

Cette classe représente une droite, elle possède un point et un angle. Grâce à cela on peut trouver n'importe quel point de la droite grâce en ayant la distance entre le point d'origine et le point d'arrivée.

Dans les méthodes `intersects(...)` de la classe `Line`, un passage par pointeur de pointeur est fait car un pointeur est passé par valeur et lors de l'initialisation il ne pointera donc pas la même adresse mémoire que le pointeur d'origine. Si on passait donc par simple pointeur, notre pointeur copié aurait une bonne zone mémoire mais notre pointeur d'origine resterait à `*nullptr`.

Ellipse

Cette classe représente une conique de forme elliptique. C'est à dire une ellipse ou un cercle.

Vue

L'interface graphique a été réalisée en 'Qt' à la main.

Les classes composant la partie vue de l'application sont :

DestinationView

Description Classe modélisant la destination à atteindre par le rayon émis depuis la source pour gagner la partie.

MapView

MirrorView

NukeView

SourceView

WallView

Conclusion

Bibliographie

Annexes

Démarches mathématique

Trouver l'intersection entre deux droites

$$D \equiv y = ax + b \quad (1)$$

$$D \equiv x = k \quad (2)$$

(1) représente une droite non verticale. (2) représente une droite verticale où k est une valeur quelconque sur l'axe des x .

Dans un premier temps, il faut tester que la pente a est différente. Si cette dernière est égale, il n'y a pas d'intersections. En effet, si les pentes sont les mêmes, cela signifie que les droites sont soit parallèles soit égales. Dans le cas de droites égales, on considère qu'il n'y a pas d'intersections, bien qu'en réalité il y en a une infinité.

Si la pente est différente, l'intersection entre deux droites est assez simple, il suffit d'injecter une variable d'une des deux équations dans l'autre. Dans le cadre du projet, il faut évidemment faire attention aux droites verticales.

Le cas d'une droite verticale :

On injecte (2) dans (1).

$$D \equiv y = ak + b \quad (3)$$

Avec (3) on obtient y du point dont le $x = k$ pour une droite verticale (2).

Pour deux droites non verticales on injecte le y d'une équation de type (1) dans le y d'une autre équation de type (1).

$$a \text{ remplir} \quad (4)$$

$x = \frac{(y-b)}{a}$ pour une droite non verticale dont le y est celui obtenu plus tôt (1).

Trouver l'intersection entre une droite et un segment

Trouver le(s) intersections entre une ellipse et une droite

La formule d'une ellipse est :

$$E \equiv \frac{(x - x1)^2}{a^2} + \frac{(y - y1)^2}{b^2} = 1$$

où $x1$ et $y1$ sont respectivement les coordonnées x et y du centre de l'ellipse.

où a et b sont respectivement les rayons de l'axe x et y .

Pour trouver une intersection entre une ellipse et une droite, il faut évaluer deux variables identiques :

On doit donc remplacer la variable x ou y de la droite dans l'équation de l'ellipse.

Le cas de la droite verticale :

Dans ce cas là, il n'y a pas de choix, il faut remplacer x dans l'équation de l'ellipse. Nous avons également décidé de refactoriser l'équation en prenant le PPCM (Plus petit commun multiple) de $a^2 * b^2$ que nous appellerons ici lcm pour Least Common Multiple. Ce choix a été fait pour éviter les overflows lorsque de nombres trop grands sont mis au carré et multipliés. Bien que dans notre cas, on nous avons rarement des nombre pouvant obtenir un tel résultat.

$$E \equiv (lcm \cdot y \cdot (k - x1)^2) + ((y - y1)^2 \cdot lcm \cdot x) = lcm$$

où $lcm \cdot y$ est le facteur par lequel il faut multiplier b^2 (rayon y au carré) pour obtenir lcm ,

où $lcm \cdot x$ est le facteur par lequel il faut multiplier a^2 (rayon x au carré) pour obtenir lcm .

$$E \equiv lcm \cdot y \cdot (k - x1)^2 + (y^2 + y1^2 - 2 \cdot y1 \cdot y) \cdot lcm \cdot x = lcm$$

$$E \equiv lcm \cdot y \cdot (k - x1)^2 + lcm \cdot x \cdot y^2 + lcm \cdot x \cdot y1^2 - 2 \cdot lcm \cdot x \cdot y1 \cdot y - lcm = 0$$

Avec ceci, il reste plus qu'à résoudre l'équation du second degré avec

$$\rho = b^2 - 4ac$$

où

$$a = lcm \cdot x$$

$$b = 2 \cdot lcm \cdot x \cdot y1 \cdot y$$

$$c = (lcm \cdot y \cdot (k - x1)^2) + (lcm \cdot x \cdot y1^2) - lcm$$

Le nombre d'intersections est différent selon la valeur de ρ .

$$n = \begin{cases} 0 & \text{si } \rho < 0 \\ 1 & \text{si } \rho = 0 \\ 2 & \text{si } \rho > 0 \end{cases}$$

$$y = \frac{-b}{2a}$$

$$y1 = \frac{(-b + \sqrt{\rho})}{2a}$$

$$y2 = \frac{(-b - \sqrt{\rho})}{2a}$$

On a donc le(s) y du/des points d'intersections, et le x vaut k (de l'équation de départ).

Le cas de la droite non verticale :

C'est le même principe que le cas de la droite verticale sauf que pour trouver la deuxième variable finale il faudra remplacer la variable trouvée dans l'équation de la droite.

Trouver le(s) intersections entre une ellipse et un segment