RTM 0.1.0

Создано системой Doxygen 1.8.13

## Оглавление

1	Титульная	я страница	1
2	Список за,	дач	3
3	Алфавитн	ный указатель пространств имен	5
	3.1 Прос	транства имен	5
4	Иерархиче	еский список классов	7
	4.1 Иера	рхия классов	7
5	Алфавитн	ный указатель классов	9
	5.1 Клас	сы	9
6	Пространо	ства имен	11
	6.1 Прос	транство имен rtm	11
	6.1.1	Подробное описание	17
	6.1.2	Типы	17
		6.1.2.1 Directions	17
		6.1.2.2 LinesCounts	17
		6.1.2.3 DirectionSignals	18
		6.1.2.4 CrossroadSignals	18
		6.1.2.5 SignalSprites	18
		6.1.2.6 SignalsSprites	18
		6.1.2.7 DirectionsSignalSprites	19
	6.1.3	Перечисления	19
		6.1.3.1 AngleType	19

іі ОГЛАВЛЕНИЕ

	6.1.3.2	DirectionType	19
	6.1.3.3	CoatingUnionType	20
	6.1.3.4	DirectionSignalIndex	20
	6.1.3.5	SignalType	20
	6.1.3.6	StateType	21
	6.1.3.7	CoatingType	21
	6.1.3.8	RoadType	21
	6.1.3.9	SignalFileId	22
6.1.4	Функци	и	22
	6.1.4.1	$\operatorname{CheckCollisions}()$	22
	6.1.4.2	SameCoordinates()	22
	6.1.4.3	RoundCoordinate()	23
	6.1.4.4	RoundToCenter()	23
	6.1.4.5	$\operatorname{InCenter}()  \dots  \dots  \dots  \dots  \dots  \dots  \dots  \dots  \dots  $	24
	6.1.4.6	DistanceToNextCenter()	24
	6.1.4.7	CenterIsCrossed()  .  .  .  .  .  .  .  .  .	24
	6.1.4.8	SameAngles()	25
	6.1.4.9	${\rm RoundAngle}()  \dots  \dots  \dots  \dots  \dots  \dots  \dots  \dots  \dots  $	25
	6.1.4.10	NormalizeAngle()	26
	6.1.4.11	PixelToCell()	26
	6.1.4.12	CellToPixel()	27
	6.1.4.13	$AngleToAngleType()  \dots  \dots  \dots  \dots  \dots  \dots  \dots  \dots  \dots  $	27
	6.1.4.14	AngleToDirection()	27
	6.1.4.15	${\bf Angle Type To Angle ()} \qquad \dots \qquad \dots \qquad \dots \qquad \dots \qquad \dots$	28
	6.1.4.16	${\bf Angle Type To Direction}() \qquad \dots \qquad \dots \qquad \dots \qquad \dots$	28
	6.1.4.17	DirectionToAngle()	28
	6.1.4.18	$Direction To Angle Type () \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ $	29
	6.1.4.19	GetFilename()	29
	6.1.4.20	SumAngleTypes()  .  .  .  .  .  .  .  .  .	30
	6.1.4.21	$\operatorname{CountDeceleration}()$	30
6.1.5	Перемен	ные	30
	6.1.5.1	NEAR_DELTA	30
	6.1.5.2	DEFAULT_CROSSROAD_SIGNALS	31
	6.1.5.3	DEFAULT_DIRECTIONS_SIGNAL_SPRITES	31
	6.1.5.4	COATING_INDEXES	31
	6.1.5.5	ROADS_RESISTANCES	32
	6.1.5.6	ROADS_DIRECTIONS	32
	6.1.5.7	CARS_MAX_SPEEDS	33
	6.1.5.8	CARS_ACCELERATIONS	33

ОГЛАВЛЕНИЕ

7	Кла	ссы			35
	7.1	Класс	AppDele	gate	35
		7.1.1	Подробн	ное описание	36
		7.1.2	Методы		36
			7.1.2.1	$application Did Finish Launching () \ . \ . \ . \ . \ . \ . \ . \ . \ . \ $	36
	7.2	Класс	rtm::Buil	ldingObject	36
		7.2.1	Подробн	ное описание	37
		7.2.2	Констру	уктор(ы)	37
			7.2.2.1	BuildingObject() [1/3]	37
			7.2.2.2	$\operatorname{BuildingObject}()$ [2/3]	37
			7.2.2.3	BuildingObject() [3/3]	38
	7.3	Класс	rtm::Bus	hObject	38
		7.3.1	Подробн	ное описание	39
		7.3.2	Констру	уктор(ы)	39
			7.3.2.1	BushObject() [1/3]	39
			7.3.2.2	BushObject() [2/3]	40
			7.3.2.3	BushObject() [3/3]	40
	7.4	Класс	rtm::Car	Object	41
		7.4.1	Подробн	ное описание	42
		7.4.2	Констру	уктор(ы)	42
			7.4.2.1	CarObject() [1/3]	42
			7.4.2.2	CarObject() [2/3]	43
			7.4.2.3	CarObject() [3/3]	43
		7.4.3	Методы		44
			7.4.3.1	$MovementStart\_() \dots \dots$	44
			7.4.3.2	$MovementTick\_() \ \dots $	44
			7.4.3.3	$MovementEnd\_()  \dots  \dots  \dots  \dots  \dots  \dots  \dots  \dots  \dots$	44
			7.4.3.4	LineChangingStart()	45
			7.4.3.5	$Check Coating Ahead\_() \ \dots \ $	45
			7.4.3.6	$Check Coating Union Ahead\_() \qquad . \qquad .$	45

oглавление

		7.4.3.7	${\bf CheckRoadAhead\_()} \qquad \dots \qquad \dots \\$	 	45
		7.4.3.8	$\operatorname{GetClassMaxSpeed}$ _()	 	46
		7.4.3.9	$\operatorname{GetClassAcceleration}()$	 	46
7.5	Класс	rtm::Coa	atingObject	 	46
	7.5.1	Подробн	ное описание	 	48
	7.5.2	Констру	уктор(ы)	 	48
		7.5.2.1	CoatingObject() [1/2]	 	48
		7.5.2.2	$\operatorname{CoatingObject}()$ [2/2]	 	48
	7.5.3	Методы		 	49
		7.5.3.1	GetSprite()	 	49
		7.5.3.2	GetResistance()	 	49
		7.5.3.3	HasDirection()	 	49
		7.5.3.4	IsDirectionAvailable()	 	50
		7.5.3.5	SetDirectionAvailability()	 	50
		7.5.3.6	SetSprite_()	 	50
		7.5.3.7	SetX_()	 	50
		7.5.3.8	SetY_()	 	51
7.6	Класс	rtm::Coa	atingUnion	 	51
	7.6.1	Подробн	ное описание	 	52
	7.6.2	Констру	уктор(ы)	 	52
		7.6.2.1	CoatingUnion()	 	53
	7.6.3	Методы	[	 	54
		7.6.3.1	GetType()	 	54
		7.6.3.2	$\operatorname{GetWidth}()$	 	54
		7.6.3.3	$\operatorname{GetHeight}()$	 	54
		7.6.3.4	GetCoatingObject()	 	54
		7.6.3.5	$\operatorname{GetLength}()$	 	55
		7.6.3.6	IsCorrectColumn()	 	55
		7.6.3.7	$\operatorname{IsCorrectRow}()$	 	55
		7.6.3.8	ShowSprites()	 	55

ОГЛАВЛЕНИЕ

		7.6.3.9	Releas	eSprite	es() .			•	 		 		 	 		 	,	56
		7.6.3.10	GetCo	$\operatorname{lumn}_{-}$	_()				 		 		 	 		 	,	56
		7.6.3.11	$\operatorname{GetRo}$	w_()					 		 		 	 		 	,	56
7.7	Класс	rtm::Con	ntrolUni	t					 		 		 	 		 	,	57
	7.7.1	Подробн	ное опи	сание					 		 		 	 		 		58
	7.7.2	Констру	уктор(ы	ι)					 		 		 	 		 	,	58
		7.7.2.1	Contro	olUnit(	() [1/2]				 		 		 	 		 		58
		7.7.2.2	Contro	olUnit(	() [2/2]				 		 		 	 		 		58
	7.7.3	Методы						·	 		 	•	 	 		 	,	59
		7.7.3.1	Updat	e() .				•	 		 		 	 		 	,	59
		7.7.3.2	operat	or boo	ol()				 		 		 	 		 	,	59
		7.7.3.3	GetSig	$\operatorname{gnal}()$				·	 		 	•	 	 		 	,	59
		7.7.3.4	ShowS	prites(	)				 		 		 	 		 		<b>6</b> 0
		7.7.3.5	Releas	$\operatorname{eSprit}$	es() .				 		 		 	 		 		<b>6</b> 0
		7.7.3.6	Updat	m eSigna	l_() .			·	 		 	•	 	 		 	-	<b>6</b> 0
		7.7.3.7	SetSta	te_()					 		 		 	 		 		<b>6</b> 0
7.8	Класс	rtm::Cro	ssroadC	)bject					 		 		 	 		 	1	61
	7.8.1	Подробн	ное опи	сание					 		 		 	 		 	1	62
	7.8.2	Констру	уктор(ы	ι)					 		 		 	 		 	1	62
		7.8.2.1	$\operatorname{Crossr}$	oad Ob	ject()	[1/2]	] .		 		 		 	 		 	1	62
		7.8.2.2	Crossr	oad Ob	ject()	[2/2]	] .	٠	 		 		 	 		 	1	62
	7.8.3	Методы							 		 		 	 		 	1	63
		7.8.3.1	Crossr	oadMa	atrix()				 		 		 	 		 	1	63
		7.8.3.2	TCros	$\operatorname{sroad} N$	Aatrix(	() .			 		 		 	 		 		63
		7.8.3.3	GetNu	ıllDire	ction()				 		 		 	 		 	1	65
		7.8.3.4	$\operatorname{GetCo}$	$\operatorname{ntrol} \operatorname{U}$	$\operatorname{nit}()$				 		 		 	 		 		65
		7.8.3.5	ShowS	prites(	)				 		 		 	 		 		65
		7.8.3.6	Releas	eSprite	es() .				 		 		 	 		 	(	66
7.9	Класс	rtm::Driv	vewayO	bject				•	 		 		 	 		 	1	66
	7.9.1	Подробн	ное опи	сание					 		 		 	 		 	1	67

оглавление

	7.9.2	Констру	уктор $(\mathbf{u})$		67
		7.9.2.1	DrivewayObject()  .  .  .  .  .  .  .  .  .		67
	7.9.3	Методы			68
		7.9.3.1	DrivewayMatrix()		68
		7.9.3.2	$\operatorname{GetLength}()$		68
		7.9.3.3	${\bf GetLinesCount}()\ \dots\ \dots\ \dots\ \dots\ \dots$		69
		7.9.3.4	isRightLine() [1/2]		69
		7.9.3.5	isRightLine() [2/2]		69
		7.9.3.6	isLeftLine() [1/2]		70
		7.9.3.7	isLeftLine() [2/2]		70
		7.9.3.8	$\operatorname{CountLength}_{-}() \ \ldots \ $	• •	71
		7.9.3.9	CountLines_()		71
7.10	Класс	rtm::Dyn	namicObject		71
	7.10.1	Подробн	ное описание		73
	7.10.2	Констру	уктор(ы)	• •	73
		7.10.2.1	DynamicObject() [1/2]		73
		7.10.2.2	$DynamicObject () \ [2/2] \ \dots $		73
	7.10.3	Методы			74
		7.10.3.1	GetSpeed()	• •	74
		7.10.3.2	$\operatorname{GetLastDelta}()$	• •	74
		7.10.3.3	HasCollision()		75
		7.10.3.4	Update()		75
		7.10.3.5	IsNearOthers()		75
		7.10.3.6	SetSpeed_()		75
		7.10.3.7	${\bf SetCollisionFlag\_()}  \dots  \dots  \dots  \dots  \dots  \dots$	• •	76
		7.10.3.8	IsBeholding_()		76
		7.10.3.9	$IsIntersecting\_()\ \dots \dots$		76
		7.10.3.10	) IsNear_()		77
	7.10.4	Докумен	нтация по друзьям класса и функциям, относящимся к классу		77
		7.10.4.1	CheckCollisions		77

ОГЛАВЛЕНИЕ vii

7.11 Класс rtm::MapObject	78
7.11.1 Подробное описание	78
7.11.2 Конструктор(ы)	78
7.11.2.1 MapObject() [1/2]	79
7.11.2.2 MapObject() [2/2]	79
7.12 Класс rtm::PuddleCoating	79
7.12.1 Подробное описание	80
7.12.2 Конструктор(ы)	80
7.12.2.1 PuddleCoating() [1/3]	80
7.12.2.2 PuddleCoating() [2/3]	81
7.12.2.3 PuddleCoating() [3/3]	81
7.13 Класс rtm::RoadCoating	81
7.13.1 Подробное описание	82
7.13.2 Конструктор(ы)	82
7.13.2.1 Road Coating() [1/3]	82
7.13.2.2 RoadCoating() [2/3]	83
7.13.2.3 RoadCoating() [3/3]	83
7.13.3 Методы	84
7.13.3.1 GetClassResistance_()	84
7.13.3.2 GetClassDirections_()	84
7.14 Структура rtm::SpawnТуре	85
7.14.1 Подробное описание	85
7.15 Класс rtm::StaticObject	85
7.15.1 Подробное описание	86
7.15.2 Конструктор(ы)	86
7.15.2.1 StaticObject() [1/2]	86
7.15.2.2 StaticObject() [2/2]	86
7.16 Класс rtm::TurnObject	87
7.16.1 Подробное описание	88
7.16.2 Конструктор(ы)	88

оглавление

	7.16.2.1 TurnObject()	88
7.16.3	Методы	88
	7.16.3.1 RightTurnMatrix()	88
	7.16.3.2 LeftTurnMatrix()	89
	7.16.3.3 IsRight()	89
	7.16.3.4 GetAngle()	90
7.17 Класс	rtm::VehicleObject	90
7.17.1	Подробное описание	92
7.17.2	Конструктор(ы)	92
	7.17.2.1 VehicleObject() [1/2]	93
	7.17.2.2 VehicleObject() [2/2]	93
7.17.3	Методы	94
	7.17.3.1 Update()	94
	7.17.3.2 MoveForward_()	94
	7.17.3.3 Stop_()	94
	7.17.3.4 Rotate_()	95
	7.17.3.5 ChangeLine_()	95
	7.17.3.6 IsMovement_()	95
	7.17.3.7 IsRotation_()	95
	7.17.3.8 IsLineChanging_()	96
	7.17.3.9 IsBraking_()	96
	7.17.3.10 GetMaxSpeed_()	96
	7.17.3.11 GetFinalSpeed_()	96
	7.17.3.12 SetFinalSpeed_()	96
	7.17.3.13 SetBrakingFactor_()	97
	7.17.3.14 StopAtDistance_()	97
	7.17.3.15 CheckForwardCoating_()	97
	7.17.3.16 CheckForwardCoatingUnion_()	98
	7.17.3.17 CheckForwardArea_()	98
	7.17.3.18 CheckMovingArea_()	99

ОГЛАВЛЕНИЕ

7.17.3.19 CheckTurnArea_()	19
7.17.3.20 CheckRotationArea_()	19
7.17.3.21 CheckCrossroadArea_ ()	00
7.17.3.22 CheckLineChangingArea_()	00
7.17.3.23 BeforeMoving_()	00
7.17.3.24 AfterMoving_()	)1
7.17.3.25 MovementStart_()	)1
7.17.3.26 MovementTick_()	)1
7.17.3.27 MovementEnd_()	)2
7.17.3.28 RotationStart_()	)2
7.17.3.29 RotationTick_()	)3
7.17.3.30 RotationEnd_()	)3
7.17.3.31 LineChangingStart()	)3
7.17.3.32 LineChangingTick_()	)4
7.17.3.33 LineChangingEnd_()	)4
7.17.3.34 LineChanging_()	)4
7.17.3.35 Rotation_()	)5
7.17.3.36 Movement_()	)5
7.17.3.37 SpeedChanging_()	)5
7.17.3.38 SmoothBrakingCounter()	)6
7.18 Kласс rtm::WorldController	)6
7.18.1 Подробное описание	)8
7.18.2 Конструктор(ы)	)8
7.18.2.1 WorldController() [1/3]	18
7.18.2.2 WorldController() [2/3]	)9
7.18.2.3 WorldController() [3/3]	)9
7.18.3 Методы	)9
7.18.3.1 Update()	)9
7.18.3.2 GetLayer()	0
7.18.3.3 GetColumnsCount()	0

х ОГЛАВЛЕНИЕ

7.18.3.4 GetRowsCount()
7.18.3.5 GetDeltaTime()
7.18.3.6 GetTimeFactor()
7.18.3.7 GetCoatingObject()
7.18.3.8 GetCoatingUnion()
7.18.3.9 GetStaticObject()
7.18.3.10 GetDynamicObjects()
7.18.3.11 IsPause()
7.18.3.12 IsCorrectColumn()
7.18.3.13 IsCorrectRow()
7.18.3.14 IsAllowableColumn()
7.18.3.15 IsAllowableRow()
7.18.3.16 IsVisibleColumn()
7.18.3.17 IsVisibleRow()
7.18.3.18 SetTimeFactor()
7.18.3.19 LoadMap() [1/2]
7.18.3.20 LoadMap() [2/2]
7.18.3.21 IsEmpty_()
7.18.3.22 GenerateObject_()
7.18.3.23 AddCoatingUnion_()
7.18.3.24 AddDriveway_()
7.18.3.25 AddCrossroad_()
7.18.3.26 AddTCrossroad_()
7.18.3.27 AddLeftTurt_()
7.18.3.28 AddRightTurt_()
7.18.3.29 AddControlUnit_()
7.18.3.30 AddStaticObject_()
7.18.3.31 AddBuilding_()
7.18.3.32 AddBush_()
7.18.3.33 AddDynamicObject_()

ОГЛАВЛЕНИЕ хі

$7.18.3.34~{ m AddCar}_{-}()$	21
$7.18.3.35~{\rm GetVectorColumn}\_()~\dots~\dots~\dots~\dots~1$	22
$7.18.3.36  \mathrm{GetVectorRow}$ ()	22
7.18.3.37 GetRealColumn_()	22
$7.18.3.38~\mathrm{GetRealRow}$ ()	23
7.19 Класс rtm::WorldObject	23
7.19.1 Подробное описание	25
7.19.2 Конструктор(ы)	25
$7.19.2.1 \;\;  ext{WorldObject()} \; [1/2] \;\; \dots \;\; \dots \;\; \dots \;\; 1$	25
$7.19.2.2 \;\;  ext{WorldObject()} \; [2/2] \;\; \dots \;\; 1$	26
7.19.3 Методы	26
7.19.3.1 GetSprite()	26
7.19.3.2 $\det X_{-}()$	
$7.19.3.3~~{ m GetY}_{oxdot}()~~\dots ~~\dots ~~\dots ~~1$	
$7.19.3.4 \;\; \mathrm{GetAngle}() \;\; \ldots \;\; \ldots \;\; 1$	
$7.19.3.5  \mathrm{GetWidth}() \dots \dots$	
7.19.3.6 GetHeight()	27
7.19.3.7 SetSprite_()	27
7.19.3.8 SetX_()	
7.19.3.9 SetY_()	28
7.19.3.10 SetAngle_()	
$7.19.3.11~\mathrm{SetWidth}$ ()	
$7.19.3.12~\mathrm{SetHeight}$ ()	
$7.19.3.13\mathrm{SetSpriteX}$ ()	
7.19.3.14 SetSpriteY_()	
$7.19.3.15~\mathrm{SetSpriteAngle}$ ()	30
$7.19.3.16~\mathrm{SetSpriteWidth}$ ()	
7.19.3.17 SetSpriteHeight_()	30
7.20 Класс rtm::WorldScene	
7.20.1 Подробное описание	
7.20.2 Методы	
7.20.2.1 $Create()$	
7.20.2.2 init()	
7.20.2.3 update()	
7.20.2.4 GetMainLayer()	
7.20.2.5 SetBackground() [1/2]	
7.20.2.6 SetBackground() [2/2]	
$7.20.2.7  \text{GetMap}_{-}() \dots \dots$	34
Алфавитный указатель	37

## Титульная страница

Этот проект представляет из себя систему для моделирования дорожного движения.

В нём можно тестировать системы управления светофорами, машинами (в ближайшем будущем это понадобится) и многое другое.

А также можно просто позалипать на машинки, интересно катающиеся по дорогами, которые может создать любой человек! с:

Версия

0.1.0

Автор

Владимир Северов (Vladimir Severov)

Необходимо сделать Предстоит ещё много работы для серьезного использования данной системы, однако в рамках курсового проекта этот проект можно считать успешным.

# Список задач

#### раде Титульная страница

Предстоит ещё много работы для серьезного использования данной системы, однако в рамках курсового проекта этот проект можно считать успешным.

4 Список задач

# Алфавитный указатель пространств имен

3.1	Пространства	имен
J. I	TIPUCTPARCIBA	имен

Полный список документированных пространств из	мен
------------------------------------------------	-----

	4	_

Пространство имен для проекта !	a RTM	11
---------------------------------	-------	----

Алфавитный	указатель	пространств	имен
TITOUDITION	. yrasarchb	iipoci pancib	FINICII

# Иерархический список классов

### 4.1 Иерархия классов

#### Иерархия классов.

TT			
иер	архический	список	классов

# Алфавитный указатель классов

### 5.1 Классы

Классы с их кратким описанием.

AppDelegate	
Приложение, основанное на Cocos2d	35
rtm::BuildingObject	
Класс, описывающий строения (здания)	36
rtm::BushObject	
Класс, описывающий кусты	38
rtm::CarObject	
Класс, описывающий машины	41
rtm::CoatingObject	
Класс покрытия секции карты	46
rtm::CoatingUnion	51
rtm::ControlUnit	
Класс управляющего блока (светофор)	57
rtm::CrossroadObject	
Класс пересечения дорог	61
rtm::DrivewayObject	
Класс прямой дороги	66
rtm::DynamicObject	
Класс динамического объекта (который двигается, обновляется)	71
rtm::MapObject	
Класс статического объекта карты	78
rtm::PuddleCoating	
Класс, описывающий лужи	79
rtm::RoadCoating	
Класс, описывающий дороги	81
rtm::SpawnType	
Структура, описывающая параметры точки генерации объектов	85
rtm::StaticObject	
Класс статического объекта (который не обновляется)	85
rtm::TurnObject	
Класс поворота дороги	87
rtm::VehicleObject	
Класс транспорта (динамического объекта карты)	90
rtm::WorldController	
Класс контроллера карты, связующее звено всех объектов	106

rtm::WorldObject	
Класс объекта мира (родитель всех условно объемных объектов)	123
rtm::WorldScene	
Класс главной сцены, на которой всё и происходит (для отрисовки)	131

## Пространства имен

### 6.1 Пространство имен rtm

Пространство имен для проекта RTM.

#### Классы

• class BuildingObject

Класс, описывающий строения (здания)

 $\bullet$  class BushObject

Класс, описывающий кусты

• class CarObject

Класс, описывающий машины

• class CoatingObject

Класс покрытия секции карты

- class CoatingUnion
- class ControlUnit

Класс управляющего блока (светофор)

• class CrossroadObject

Класс пересечения дорог

• class DrivewayObject

Класс прямой дороги

• class DynamicObject

Класс динамического объекта (который двигается, обновляется)

• class MapObject

Класс статического объекта карты

• class PuddleCoating

Класс, описывающий лужи

• class RoadCoating

Класс, описывающий дороги

• struct SpawnType

Структура, описывающая параметры точки генерации объектов

• class StaticObject

Класс статического объекта (который не обновляется)

 $\bullet$  class TurnObject

12 Пространства имен

Класс поворота дороги

• class VehicleObject

Класс транспорта (динамического объекта карты)

• class WorldController

Класс контроллера карты, связующее звено всех объектов

• class WorldObject

Класс объекта мира (родитель всех условно объемных объектов)

• class WorldScene

Класс главной сцены, на которой всё и происходит (для отрисовки)

#### Определения типов

```
    using WorldControllerUnique = std::unique_ptr< WorldController >
    Умный указатель для класса WorldController.
```

• using SpawnVector = std::vector < SpawnType >

Массив точек генерации объектов

• using CoatingUnique = std::unique ptr< CoatingObject >

Умный указатель для класса CoatingObject.

• using CoatingVector = std::vector < CoatingUnique >

Массив объектов класса CoatingObject.

• using CoatingMatrix = std::vector < CoatingVector >

Матрица объектов класса CoatingObject.

 $\bullet \ \ using \ CoatingUnionShared = std::shared\_ptr < CoatingUnion >$ 

Умный указатель для класса CoatingUnion.

• using CoatingUnionVector = std::vector < CoatingUnionShared >

Maccub объектов класса CoatingUnion.

• using CoatingUnionMatrix = std::vector < CoatingUnionVector >

Матрица объектов класса CoatingUnion.

• using ControlUnitShared = std::shared\_ptr< ControlUnit >

Умный указатель для класса ControlUnit.

• using ControlUnitVector = std::vector < ControlUnitShared >

Массив объектов класса ControlUnit.

• using StaticShared = std::shared ptr < StaticObject >

Умный указатель для класса StaticObject.

• using StaticVector = std::vector < StaticShared >

Массив объектов класса StaticObject.

• using StaticMatrix = std::vector < StaticVector >

Матрица объектов класса StaticObject.

• using DynamicShared = std::shared ptr < DynamicObject >

Умный указатель для класса DynamicObject.

• using DynamicVector = std::vector < DynamicShared >

Массив объектов класса DynamicObject.

- using Directions = std::array< bool, 8 >
- using LinesCounts = std::array< size t, 4 >
- using DirectionSignals = std::array< SignalType, 4 >
- using CrossroadSignals = std::array< DirectionSignals, 4 >
- using SignalSprites = std::array< cocos2d::Sprite \*, 5 >
- using SignalsSprites = std::array< SignalSprites, 3 >
- using DirectionsSignalSprites = std::array< SignalsSprites, 4 >

#### Перечисления

```
• enum AngleType {
     NullAngle = -1, Up = 0, Right, Down,
     Left, UpRight, DownRight, DownLeft,
     UpLeft }
        Тип для определения положения некоторых объектов и индикации разрешенных направлений на
        кусочке объекта
   • enum DirectionType {
     NullDirection = -1, Upward = 0, Rightward, Downward,
     Leftward }
        Тип для задания направления движения транспорта
   • enum CoatingUnionType {
     NoCoatingUnion = -1, DrivewayType, CrossroadType, TCrossroadType,
     TurnType }
        Возможные типы дорожных объединений
   • enum DirectionSignalIndex { ForwardSignalIndex = 0, LeftwardSignalIndex, RightwardSignalIndex
        Индексы массива для каждого типа сигнала
   • enum SignalType {
     NotWorking = 0, Allowed, Warning, Forbidden,
     Closed }
        Возможные сигналы светофора
   • enum StateType { NotStarted, MustStart, Started, MustStop }
        Возможные состояния для манёвров (движение, поворот, перестроение)
   • enum CoatingType { AsphaltCoating = 0, IceAsphaltCoating = 1 }
        Типы покрытий
   • enum RoadType {
     RoadTypeNo0 = 0, RoadTypeNo1, RoadTypeNo2, RoadTypeNo3,
     RoadTypeNo4, RoadTypeNo5, RoadTypeNo6, RoadTypeNo7,
     RoadTypeNo8, RoadTypeNo9, RoadTypeNo10, RoadTypeNo11,
     RoadTypeNo12, RoadTypeNo13, RoadTypeNo14, RoadTypeNo15,
     RoadTypeNo16, RoadTypeNo17 }
        Типы дорог
   ullet enum SignalFileId { ForwardSignalId = 1, LeftwardSignalId = 6, RightwardSignalId = 11 }
        Индексы, начиная с которых начинаются текстуры сигналоа определенного типа
Функции

    void CheckCollisions (WorldController *const world)

   • std::string GetFilename (std::string const &mask, size t number)
   • AngleType SumAngleTypes (AngleType a, AngleType b)
   • float CountDeceleration (float maxSpeed)
   Функции для работы с параметрами положения объектов
     • bool SameCoordinates (float a, float b, float delta=COORD DELTA)
      • float RoundCoordinate (float coordinate, float delta=COORD DELTA)
      • float RoundToCenter (float coordinate)
     • bool InCenter (float coordinate, float delta=COORD DELTA)
      • float DistanceToNextCenter (float x, float y, float angle)
      • bool CenterIsCrossed (float x, float y, float angle, float lastDelta)
      • bool SameAngles (float a, float b, float delta=ANGLE DELTA)
      • float RoundAngle (float angle, float delta=ANGLE DELTA)
      • float NormalizeAngle (float angle)
```

14 Пространства имен

#### Конверторы схожих типов

```
• int PixelToCell (float coordinate)
```

- float CellToPixel (int cellNumber)
- AngleType AngleToAngleType (float angle)
- DirectionType AngleToDirection (float angle)
- float AngleTypeToAngle (AngleType angle)
- DirectionType AngleTypeToDirection (AngleType angle)
- float DirectionToAngle (DirectionType direction)
- AngleType DirectionToAngleType (DirectionType direction)

#### Переменные

• std::array< size t, 2 > const COATING INDEXES

Индексы, начиная с которых начинаются текстуры покрытий определенного типа

#### Константы для флага isRight

```
• bool const LEFT { false }
```

Влево

• bool const RIGHT { true }

Вправо

#### Заранее посчитанные операции над $\pi$

```
• float const F_PI_8 { 0.392699081698724154808f }
```

$$\pi / 8$$

• float const F PI 4 { 0.785398163397448309616f }

$$\pi / 4$$

• float const F PI 2 { 1.57079632679489661923f }

 $\pi$  / :

• float const F PI { 3.14159265358979323846f }

 $\pi$ 

• float const  $F_2_FI \{ 6.28318530717958647692f \}$ 

 $2 * \pi$ 

#### Константы для конвертации углов из радиан в градусы и обратно

```
• float const DEG RAD { F PI / 180.f }
```

Коэффициент для перевода из градусов в радианы

• float const RAD DEG { 180.f / F PI }

Коэффициент для перевода из радиан в градусы

#### Заранее посчитанные углы

```
• float const ANGLE_UP { 0.f }
```

Угол вверх

• float const ANGLE RIGHT { F PI 2 }

Угол вправо

• float const ANGLE DOWN { -F PI }

Угол вниз

• float const ANGLE LEFT { -F PI 2 }

Угол влево

• float const ANGLE UP RIGHT { F PI 4 }

Угол по диагонали вверх вправо

• float const ANGLE DOWN RIGHT { F PI - F PI 4 }

```
Угол по диагонали вниз вправо
  • float const ANGLE DOWN_LEFT \{ -F_PI + F_PI_4 \}
      Угол по диагонали вниз влево
   float const ANGLE_UP_LEFT { -F_PI_4 }
      Угол по диагонали вверх влево
Допустимые погрешности
  • float const ANGLE DELTA { 1.f * DEG RAD }
      Погрешность для углов
   float const COORD DELTA { 1.f }
      Погрешность для координат
  • float const NEAR DELTA { 1.f }
Парамметры карт
  • size t const CELL SIZE { 30 }
      Длина (ширина) ячейки карты
  • size t const ROTATION RADIUS { CELL SIZE }
      Желаемый радиус поворота транспорта
  • float const MIN TIME FACTOR { 0.5f }
      Минимальный коэффициент ускорения времени. Если меньше 1, то замедлениие
  • float const MAX TIME FACTOR { 4.f }
      Максимальный коэффициент ускорения времени
Номера слоев для разных объектов. Чем больше, тем выше (ближе к нам)
  • int const BACKGROUND LAYER Z ORDER { -1 }
      Номер слоя для слоя фона
  • int const MAIN LAYER Z ORDER { 0 }
      Номер слоя для главного слоя (на нем все объекты)
  • int const COATING OBJECT Z ORDER { -2 }
      Номер слоя для покрытий (дорог)
  • int const SIGNAL Z ORDER { -1 }
      Номер слоя для стрелок светофора
   int const VEHICLE OBJECT Z ORDER { 0 }
      Номер слоя для транспорта
   int const MAP OBJECT Z ORDER { 1 }
      Номер слоя для статичных объектов карты
Область видимости при движении вперед
  • float const VIEW RADIUS { 60.f }
      Радиус
   float const VIEW ANGLE { 25.f * DEG RAD }
      Ширина угла в каждую сторону
  • float const VIEW ANGLE SHIFT { 0.f }
      Сдвиг области обзора
Область видимости при повороте
  • float const ROTATION VIEW RADIUS { 50.f }
  • float const ROTATION VIEW ANGLE { 30.f * DEG RAD }
      Ширина угла в каждую сторону
  • float const ROTATION VIEW ANGLE SHIFT { 30.f * DEG RAD }
```

Пространства имен

Сдвиг области обзора

```
Область видимости незадолго до поворота
```

```
• float const TURN_VIEW_RADIUS { 75.f }
```

Радиус

float const TURN VIEW ANGLE { 30.f \* DEG RAD }

Ширина угла в каждую сторону

float const TURN\_VIEW\_ANGLE\_SHIFT { 10.f \* DEG\_RAD }
 Сдвиг области обзора

#### Область видимости на нерегулируемом перекрестке

• float const CROSSROAD\_VIEW\_RADIUS { 58.f } Радиус

• float const CROSSROAD\_VIEW\_ANGLE { 57.5f \* DEG\_RAD }

Ширина угла в каждую сторону

float const CROSSROAD\_VIEW\_ANGLE\_SHIFT { -17.5f \* DEG\_RAD }
 Сдвиг области обзора

#### Область видимости до перестроения

• float const LINE\_CHANGING\_VIEW\_RADIUS { 60.f }

Радиус

float const LINE\_CHANGING\_VIEW\_ANGLE { 30.f \* DEG\_RAD }
 Ширина угла в каждую сторону

float const LINE\_CHANGING\_VIEW\_ANGLE\_SHIFT { 20.f \* DEG\_RAD }
 Сдвиг области обзора

#### Значения по умолчанию

• DirectionSignals const DEFAULT\_DIRECTIONS\_SIGNALS = { NotWorking, NotWorking, NotWorking }

Значения по умолчанию для массива сигналов в одном направлении (светофора в этом направлении нет)

 $\bullet \ \, {\tt CrossroadSignals\ const\ DEFAULT\_CROSSROAD\_SIGNALS}\\$ 

Значения по умолчанию для массива сигналов всего перекрестка (светофора на перекрестке нет)

• SignalSprites const DEFAULT\_SIGNAL\_SPRITES = { nullptr, nullptr, nullptr, nullptr, nullptr, nullptr, nullptr, nullptr }

Пустой массив текстур сигналов для одного типа сигнала одного направления

• SignalsSprites const DEFAULT\_SIGNALS\_SPRITES = { DEFAULT\_SIGNAL\_SPRITES, DEFAULT\_SIGNAL\_SPRITES, DEFAULT\_SIGNAL\_SPRITES }

Пустой массив текстур сигналов для одного направления

• DirectionsSignalSprites const DEFAULT\_DIRECTIONS\_SIGNAL\_SPRITES

Пустой массив текстур сигналов для всего перекрестка

#### Маски названий файлов

• std::string const BACKGROUND\_FILENAME\_MASK { "res/background/Background ← No%No%.png" }

Маска файлов фонов

- std::string const MAP\_FILENAME\_MASK { "res/map/MapNo%No%.rtmm" }
   Маска файлов карт
- std::string const ROAD\_FILENAME\_MASK { "res/coating/road/RoadNo%No%.png" }
   Маска файлов текстур дорог

```
• std::string const PUDDLE FILENAME MASK { "res/coating/puddle/PuddleNo%No%.png"
                                                    Маска файлов текстур грязи
                                    std::string const SIGNAL_FILENAME_MASK { "res/signal/SignalNo%No%.png" }
                                                    Маска файлов текстур сигналов
                                                 std::string \quad const \quad \underline{BUILDING\_FILENAME\_MASK} \quad \{ \quad "res/static/building/Building \leftarrow \\ \quad \text{$\sim$} \quad \text
                                     No%No%.png" }
                                                    Маска файлов текстур зданий
                             • std::string const BUSH FILENAME MASK { "res/static/bush/BushNo%No%.png" }
                                                    Маска файлов текстур кустов
                              • std::string const CAR FILENAME MASK { "res/dynamic/vehicle/CarNo%No%.png" }
                                                    Маска файлов текстур машин
                  Параметры дорог
                            • std::array< float, 2 > const ROADS RESISTANCES
                             • std::array< Directions, 18 > const ROADS DIRECTIONS
                  Параметры машин
                            • std::array< float, 6 > const\ CARS\_MAX\_SPEEDS
• std::array< float, 6 > const\ CARS\_ACCELERATIONS
6.1.1 Подробное описание
Пространство имен для проекта RTM.
6.1.2 Типы
6.1.2.1 Directions
using rtm::Directions = typedef std::array<bool, 8>
Массив возможных направлений движений по кусочку объекта
 См. также
                         AngleType
6.1.2.2 LinesCounts
using rtm::LinesCounts = typedef std::array<size t, 4>
Массив количества полос в каждом напрвлении для перекрестков
 См. также
                         DirectionType
```

```
6.1.2.3 DirectionSignals
using rtm::DirectionSignals = typedef std::array<SignalType, 4>
Массив сигналов из одного напрвлениия в каждое
См. также
     DirectionType
6.1.2.4 CrossroadSignals
using rtm::CrossroadSignals = typedef std::array<DirectionSignals, 4>
Массив сигналов для всех напрвлений перекрестка
См. также
     DirectionType
6.1.2.5 SignalSprites
using rtm::SignalSprites = typedef std::array<cocos2d::Sprite*, 5>
Массив всех текстур сигналов из одного направления в одно
См. также
     SignalType
6.1.2.6 SignalsSprites
using rtm::SignalsSprites = typedef std::array<SignalSprites, 3>
Массив всех текстур сигналов из одного направления в каждое (вперед, влево, вправо)
См. также
     {\bf Direction Signal Index}
```

#### 6.1.2.7 DirectionsSignalSprites

using rtm::DirectionsSignalSprites = typedef std::array<SignalsSprites, 4>

Массив всех текстур сигналов для перекрестка

См. также

DirectionType

#### 6.1.3 Перечисления

#### 6.1.3.1 AngleType

enum rtm::AngleType

Тип для определения положения некоторых объектов и индикации разрешенных направлений на кусочке объекта

Элементы перечислений

NullAngle	Неинициализированный угол
Up	Вверх
Right	Вправо
Down	Вниз
Left	Влево
$\operatorname{UpRight}$	По диагонали вверх вправо
DownRight	По диагонали вниз влево
DownLeft	По диагонали вниз влево
UpLeft	По диагонали вверх вправо

#### 6.1.3.2 DirectionType

enum rtm::DirectionType

Тип для задания направления движения транспорта

Элементы перечислений

NullDirection	Неинициализированное напрвление
Upward	Направление вверх
Rightward	Направление вправо
Downward	Направление вниз
Leftward	Направление влево

#### 6.1.3.3 CoatingUnionType

enum rtm::CoatingUnionType

Возможные типы дорожных объединений

Элементы перечислений

NoCoatingUnion	Неинициализированный тип
DrivewayType	Прямая дорога
${\it CrossroadType}$	Обычный перекресток
${ m TCrossroadType}$	Т-образный перекресток
TurnType	Поворот

#### $6.1.3.4 \quad Direction Signal Index$

 $enum\ rtm:: Direction Signal Index$ 

Индексы массива для каждого типа сигнала

Элементы перечислений

${\bf Forward Signal Index}$	Сигнал в прямом напрвлении
${\bf Leftward Signal Index}$	Сигнал в при повороте налево
RightwardSignalIndex	Сигнал в при повороте направо

### $6.1.3.5 \quad Signal Type$

enum rtm::SignalType

Возможные сигналы светофора

Элементы перечислений

NotWorking	Светофор не работает (равносильно его отсутствию)
Allowed	Зеленый сигнал
Warning	Желтый сигнал
Forbidden	Красный сигнал
Closed	В данном напрвлении движение запрещено

#### 6.1.3.6 StateType

enum rtm::StateType

Возможные состояния для манёвров (движение, поворот, перестроение)

Элементы перечислений

NotStarted	Не начато (не выполняется)
MustStart	Необходимо начать
Started	Начато
MustStop	Необходимо закончить

#### 6.1.3.7 CoatingType

enum rtm::CoatingType

#### Типы покрытий

Элементы перечислений

AsphaltCoating	Асфальтовое покрытие
IceAsphaltCoating	Асфальтовое покрытие со льдом

#### $6.1.3.8 \quad RoadType$

enum rtm::RoadType

Типы дорог

Элементы перечислений

RoadTypeNo0	Однополосная прямая	
RoadTypeNo1	Однополосная левая прямая	
RoadTypeNo2	Однополосная средняя прямая	
RoadTypeNo3	Перекресток 1 на 1.	
RoadTypeNo4	Угол перекрестка 1 на N.	
RoadTypeNo5	Угол перекрестка N на N.	
RoadTypeNo6	Центральная часть перекрестка	
RoadTypeNo7	Т-образный перекресток 1 на 1.	
RoadTypeNo8	Левый угол Т-образного перекрестка 1 на N.	

Пространства имен

#### Элементы перечислений

RoadTypeNo9	Заблокированный край Т-образного перекрестка N на N.	
RoadTypeNo10	Правый угол Т-образного перекрестка 1 на N.	
RoadTypeNo11	Расширение дороги	
RoadTypeNo12	Сужение дороги	
RoadTypeNo13	Однополосный поворот	
RoadTypeNo14	Внешний ряд поворота	
RoadTypeNo15	Средний ряд поворота	
RoadTypeNo16	Внутренний ряд поворота	
RoadTypeNo17	Обочина поворота (угла перекрестка)	

#### 6.1.3.9 SignalFileId

enum rtm::SignalFileId

Индексы, начиная с которых начинаются текстуры сигналоа определенного типа

Элементы перечислений

ForwardSignalId	Индекс сигнала для движения вперед
LeftwardSignalId	Индекс сигнал для поворота налево
RightwardSignalId	Индекс сигнал для поворота направо

#### 6.1.4 Функции

#### 6.1.4.1 CheckCollisions()

```
void rtm::CheckCollisions (  \label{eq:constroller} WorldController *const world )
```

Функция для вычисления столкновений в мире

#### Аргументы

world контроллер мира, в котором будут происходить вычисления
---------------------------------------------------------------

#### 6.1.4.2 SameCoordinates()

bool rtm::SameCoordinates (

```
float a, \label{eq:coordinate} \begin{aligned} & \text{float b,} \\ & \text{float delta} &= \text{COORD\_DELTA} \ ) \end{aligned}
```

Функция для сравнения двух координат с определенной точностью

Аргументы

a,b	координаты, которые будут сравниваться
delta	максимальная разность между координатами

#### Возвращает

результат сравнения

#### 6.1.4.3 RoundCoordinate()

```
\label{eq:float_rtm::RoundCoordinate} % \begin{subarray}{ll} float coordinate, \\ float delta = COORD\_DELTA \end{subarray} % \begin{subarray}{ll} float delta & float del
```

Функция пытается округлить координаты до центра клетки

Аргументы

coordinate	координата, которую будем пытаться округлить
delta	максимальное расстояние до центра клетки

#### Возвращает

если координата достаточно близка к центру, то координаты центра, иначе саму координату

#### 6.1.4.4 RoundToCenter()

Функция для округления координаты до центра клетки

Аргументы

```
coordinate округляемая координата
```

Пространства имен

#### Возвращает

координата ближайшего центра клетки

```
6.1.4.5 InCenter()
```

```
bool rtm::InCenter ( float\ coordinate, float\ delta = {\tt COORD\_DELTA}\ )
```

Функция для проверки координаты на центральность

#### Аргументы

coordinate	координата, которую проверяем
delta	максимальное расстояние до центра клетки

#### Возвращает

true, если в центре клетки, иначе false

#### 6.1.4.6 DistanceToNextCenter()

Функция для нахождения расстояния до следующего центра клетка по ходу движения

#### Аргументы

x,y	координаты объекта
angle	направление движения (угол)

#### Возвращает

расстояние до центра

#### 6.1.4.7 CenterIsCrossed()

```
bool rtm::CenterIsCrossed ( \label{eq:content} \mbox{float } x,
```

```
float y,
float angle,
float lastDelta )
```

Функция проверяет, пересек ли объект центр клетки (центральную линию, перпендикулярную направлению движения)

#### Аргументы

x,y	координаты объекта
angle	направление движения (угол)
lastDelta	расстояние, которое объект прошёл за последнее перемещение

#### Возвращает

true, если пересек какой-либо центр

#### 6.1.4.8 SameAngles()

```
bool rtm::SameAngles (  float \ a, \\ float \ b, \\ float \ delta = ANGLE\_DELTA \ )
```

Фукнция для сравнения двух углов

#### Аргументы

a,b	углы, которые будут сравниваться
delta	максимальная разность между углами

#### Возвращает

результат сравнения

#### 6.1.4.9 RoundAngle()

```
float rtm::RoundAngle ( float \ angle, float \ delta = ANGLE\_DELTA \ )
```

Фукнция пытается округлить угол до одно из главных направлений (период  $\pi/4$ , т.е. 0,  $\pi/4$ ,  $\pi/2$ , ...)

Пространства имен

#### Аргументы

angle	угол, который будем пытаться округлить
delta	максимальная разность между исходным углом и округленным углом

#### Возвращает

округленный угол, если исходный был достаточно близок, иначе исходный угол

6.1.4.10 NormalizeAngle()

```
float rtm::NormalizeAngle (
float angle )
```

Функция для нормализации угла до диапазона [- $\pi/2$ ; $\pi/2$ )

Аргументы

angle	угол, который будем нормализовывать
-------	-------------------------------------

#### Возвращает

нормализованный угол

6.1.4.11 PixelToCell()

Функция для конвертации координаты в номер ячейки

Аргументы

coordinate	координата, которая будет конвертирована
------------	------------------------------------------

Возвращает

номер ячейки

```
6.1.4.12 CellToPixel()
```

```
float rtm::CellToPixel ( int\ cellNumber\ )
```

Функция для конвертации номера ячейки в координату центра

Аргументы

```
cellNumber | номер ячейки, который будет конвертирован
```

Возвращает

координата центра

```
6.1.4.13 AngleToAngleType()
```

Функция для конвертации угла в угловой тип

Аргументы

```
angle | угол, который будет конвертирован
```

Возвращает

соответствующий угловой тип

```
6.1.4.14 AngleToDirection()
```

Функция для конвертации угла в напраление

Аргументы

```
angle угол, который будет конвертирован
```

```
Возвращает
```

соответствующее напраление

```
6.1.4.15 AngleTypeToAngle()
```

```
\label{eq:conditional} \begin{aligned} & float \ rtm{::AngleTypeToAngle} \ ( & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & \\ & & & \\ & & & \\ & & & \\ & & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & \\ & & \\ & & \\ & \\ & & \\ & & \\ & \\ & & \\ & \\ & & \\ & & \\ & \\ & & \\ & \\ & & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\
```

Функция для конвертации углового типа в угол

Аргументы

```
angle | уголовой тип, который будет конвертирован
```

Возвращает

соответствующий угол

#### 6.1.4.16 AngleTypeToDirection()

```
\label{lem:tm:determination} $$ rtm::Direction Type \ rtm::AngleTypeToDirection ( $$ AngleType \ angle ) $$
```

Функция для конвертации углового типа в направление

Аргументы

```
angle | уголовой тип, который будет конвертирован
```

Возвращает

соответствующее направление

```
6.1.4.17 DirectionToAngle()
```

```
\label{eq:control} \begin{aligned} & \text{float rtm::DirectionToAngle (} \\ & & \text{DirectionType direction )} \end{aligned}
```

Функция для конвертации направления в угол

Аргументы

```
direction | направление, которое будет конвертировано
```

Возвращает

соответствующий угол

#### 6.1.4.18 DirectionToAngleType()

```
\begin{tabular}{ll} $\tt rtm::AngleType \ rtm::DirectionToAngleType \ (} \\ & DirectionType \ direction \ ) \end{tabular}
```

Функция для конвертации направления в угловой тип

Аргументы

```
direction направление, которое будет конвертировано
```

Возвращает

соответствующий угловой тип

#### 6.1.4.19 GetFilename()

Функция для получения пути к файлу по маске

Аргументы

mask	маска названия файла
number	номер объекта

Возвращает

путь к файлу

См. также

DynamicObject

```
6.1.4.20 SumAngleTypes()
rtm::AngleType rtm::SumAngleTypes (
            AngleType a,
            AngleType b )
Функция для суммирования двух угловых типов
Аргументы
      угловые типы, которые будут складываться
 a, b
Возвращает
     сумма угловых типов (a + b)
6.1.4.21 Count Deceleration()
float rtm::CountDeceleration (
            float maxSpeed )
Функция для подсчёта рекомендуемого коэффициента замедления транспорта
Аргументы
 \max Speed
             максимальная скорость транспорта
Возвращает
     рекомендуемый коэффициент замедления
6.1.5 Переменные
6.1.5.1 NEAR_DELTA
float const rtm::NEAR DELTA { 1.f }
Максимальное расстояние до объектов, которые недалеко
```

```
6.1.5.2 DEFAULT_CROSSROAD_SIGNALS
```

 ${\bf Crossroad Signals\ const\ rtm::} {\bf DEFAULT\_CROSSROAD\_SIGNALS}$ 

Инициализатор

```
= {
    DEFAULT_DIRECTIONS_SIGNALS
    , DEFAULT_DIRECTIONS_SIGNALS
    , DEFAULT_DIRECTIONS_SIGNALS
    , DEFAULT_DIRECTIONS_SIGNALS
}
```

Значения по умолчанию для массива сигналов всего перекрестка (светофора на перекрестке нет)

```
6.1.5.3 DEFAULT DIRECTIONS SIGNAL SPRITES
```

 $\underline{ \text{DirectionsSignalSprites const rtm::} \\ \underline{ \text{DEFAULT\_DIRECTIONS\_SIGNAL\_SPRITES} }$ 

Инициализатор

Пустой массив текстур сигналов для всего перекрестка

```
6.1.5.4 COATING_INDEXES
```

 $std::array < size\_t, \; 2 > \; const \; \; rtm::COATING\_INDEXES$ 

Инициализатор

Индексы, начиная с которых начинаются текстуры покрытий определенного типа

32 Пространства имен

#### 6.1.5.5 ROADS RESISTANCES

 $std::array\!<\!float,\ 2\!>\,const\ rtm::ROADS\_RESISTANCES$ 

Инициализатор

```
= \{ \\ 1.f \\ 0.8f \\ \}
```

Массив коэффициентов трения для каждого типа объекта

См. также

CoatingType

```
6.1.5.6 ROADS DIRECTIONS
```

 $std::array < \underline{Directions}, \ 18 > const \ rtm::ROADS\_DIRECTIONS$ 

#### Инициализатор

```
Directions { true, false, true, false, false, false, false, price true, false, true, false, true, false, true, true, false, false, price true, false, true, false, true, true, true, true }, pricetions { true, true, true, true, false, false, false, false, false, false, false, true, true, true, true, true, false, false
```

Массив возможных направлений для каждой типа кучоска дороги

См. также

RoadCoating

```
6.1.5.7 CARS_MAX_SPEEDS
```

 $std::array\!<\!float,\;6\!>\;const\;rtm::CARS\_MAX\_SPEEDS$ 

#### Инициализатор

Массив максимальных скоростей для машин

```
См. также
```

 ${\bf Car Object}$ 

#### 6.1.5.8 CARS\_ACCELERATIONS

 $std::array < float, \; 6 > \; const \; rtm:: CARS\_ACCELERATIONS$ 

#### Инициализатор

```
= \{ \\ 0.f \\ , 3.f \\ , 4.f \\ , 6.f \\ , 8.25f \\ , 12.f \\ \}
```

Массив ускорений для машин

См. также

 ${\bf Car Object}$ 

## Глава 7

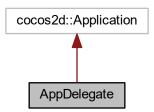
# Классы

## 7.1 Класс AppDelegate

Приложение, основанное на Cocos2d.

#include <AppDelegate.h>

Граф наследования: AppDelegate:



#### Открытые члены

• AppDelegate ()

Конструктор по умолчанию

• virtual ~AppDelegate ()

Деструктор

• virtual void initGLContextAttrs ()

Функция для установки атрибутов OpenGL (красный, зеленый, синий, альфа-канал...)

- virtual bool applicationDidFinishLaunching ()
- virtual void applicationDidEnterBackground ()

Функция вызывается, когда приложение скрывается

• virtual void applicationWillEnterForeground ()

Функция вызывается при первом запуске приложения

36

#### 7.1.1 Подробное описание

Приложение, основанное на Cocos2d.

### 7.1.2 Методы

#### 7.1.2.1 applicationDidFinishLaunching()

bool AppDelegate::applicationDidFinishLaunching ( ) [virtual]

Функция для инициализации Director'а и Scene'ы

#### Возвращает

true Инициализация успешна, приложение продолжает выполняться false Инициализация провалилась, приложение закроется

Объявления и описания членов классов находятся в файлах:

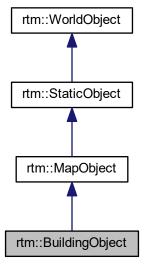
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/AppDelegate.h$
- C:/Users/Vladimir/Documents/Visual Studio 2017/Projects/RTM/Classes/AppDelegate.cpp

## 7.2 Kласс rtm::BuildingObject

Класс, описывающий строения (здания)

#include <BuildingObject.h>

Граф наследования:rtm::BuildingObject:



#### Открытые члены

• BuildingObject ()

Конструктор по умочанию

- BuildingObject (cocos2d::Sprite \*const sprite, int column, int row, float angle)
- BuildingObject (std::string const &filename, int column, int row, float angle)
- BuildingObject (size t type, int column, int row, float angle)
- virtual  $\sim$ BuildingObject ()=default

Деструктор по умолчанию

#### Дополнительные унаследованные члены

#### 7.2.1 Подробное описание

Класс, описывающий строения (здания)

#### 7.2.2 Конструктор(ы)

#### 7.2.2.1 BuildingObject() [1/3]

Конструктор с использованием уже готового спрайта

#### Аргументы

sprite	указатель на готовый спрайт
column	колонка, в которой необходимо отрисовать строение
row	строка, в которой необходимо отрисовать строение
angle	угол поворота строения

#### 7.2.2.2 BuildingObject() [2/3]

```
rtm::BuildingObject::BuildingObject (
std::string const & filename,
int column,
int row,
float angle)
```

#### Конструктор из файла

38

#### Аргументы

filename	путь к файлу инициализации
column	колонка, в которой необходимо отрисовать строение
row	строка, в которой необходимо отрисовать строение
angle	угол поворота строения

#### 7.2.2.3 BuildingObject() [3/3]

#### Конструктор стандартного строения

#### Аргументы

type	стандартный тип строения
column	колонка, в которой необходимо отрисовать строение
row	строка, в которой необходимо отрисовать строение
angle	угол поворота строения

Объявления и описания членов классов находятся в файлах:

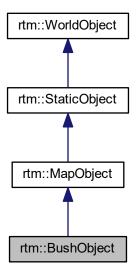
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/BuildingObject.h$
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/BuildingObject.cpp$

## 7.3 Kласс rtm::BushObject

Класс, описывающий кусты

#include < BushObject.h >

Граф наследования:rtm::BushObject:



#### Открытые члены

- BushObject ()
  - Конструктор по умочанию
- BushObject (cocos2d::Sprite \*const sprite, int column, int row, float angle)
- BushObject (std::string const &filename, int column, int row, float angle)
- BushObject (size\_t type, int column, int row, float angle)
- virtual  $\sim$ BushObject ()=default

Деструктор по умолчанию

#### Дополнительные унаследованные члены

#### 7.3.1 Подробное описание

Класс, описывающий кусты

#### 7.3.2 Конструктор(ы)

#### 7.3.2.1 BushObject() [1/3]

Конструктор с использованием уже готового спрайта

#### Аргументы

sprite	указатель на готовый спрайт
column	колонка, в которой необходимо отрисовать куст
row	строка, в которой необходимо отрисовать куст
angle	угол поворота куста

#### 7.3.2.2 BushObject() [2/3]

#### Конструктор из файла

#### Аргументы

$_{ m filename}$	путь к файлу инициализации
column	колонка, в которой необходимо отрисовать куст
row	строка, в которой необходимо отрисовать куст
angle	угол поворота куста

#### 7.3.2.3 BushObject() [3/3]

### Конструктор стандартного куста

#### Аргументы

type	стандартный тип куста
column	колонка, в которой необходимо отрисовать куст
row	строка, в которой необходимо отрисовать куст
angle	угол поворота куста

#### Объявления и описания членов классов находятся в файлах:

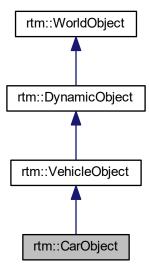
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/BushObject.h$
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/BushObject.cpp$

## 7.4 Класс rtm::CarObject

Класс, описывающий машины

#include <CarObject.h>

Граф наследования:rtm::CarObject:



#### Открытые члены

- CarObject ()
  - Конструктор по умочанию
- CarObject (cocos2d::Sprite \*const sprite, int column, int row, float angle, float maxSpeed, float acceleration)
- CarObject (std::string const &filename, int column, int row, float angle, float maxSpeed, float acceleration)
- CarObject (size t type, int column, int row, float angle)
- virtual ~CarObject ()=default

Деструктор по умолчанию

#### Защищенные члены

- virtual bool MovementStart (WorldController \*const world) override
- virtual bool MovementTick\_ (WorldController \*const world) override
- virtual bool MovementEnd (WorldController \*const world) override
- $\bullet \ \ {\rm virtual\ bool\ Line Changing Start\ (World Controller\ *const\ world)\ override}$

```
Закрытые члены
```

```
    void SetDesiredSpeed_ (float speed)
        Функция для установки желаемой скорости
    void ResetDesiredSpeed_ ()
        Функция для сброса желаемой скорости
```

- void CheckCoatingAhead (WorldController \*const world)
- void CheckCoatingUnionAhead (WorldController \*const world)
- void CheckRoadAhead (WorldController \*const world)

#### Закрытые статические члены

- static float GetClassMaxSpeed\_ (size\_t id)
- static float GetClassAcceleration (size t id)

#### Закрытые данные

• float recommendedSpeed

Рекомендованная скорость

float desiredSpeed\_

Желаемая скорость (приоритетнее рекомендуемой)

• bool hasDesiredSpeed

Задана ли желаемая скорость

• bool isTurnNear

Далеко ли следующий поворот

• bool isRightTurn

Напрвление следующего поворота

• bool waitForSignal

Происходит ли сейчас ожидание сигнала светофора

• bool waitForTurn

Происходит ли сейчас ожидание освобождения нерегулируемого перекрестка

• AngleType desiredDirection

Желаемое направление движения (при первой возможности машина повернет)

#### 7.4.1 Подробное описание

Класс, описывающий машины

#### 7.4.2 Конструктор(ы)

#### 7.4.2.1 CarObject() [1/3]

Конструктор с использованием уже готового спрайта

#### Аргументы

sprite	указатель на готовый спрайт	
column	olumn колонка, в которой необходимо отрисовать машин	
row	строка, в которой необходимо отрисовать машину	
angle	угол поворота машины	
$\max Speed$	максимальная скорость машины	
acceleration	ускорение машины	

#### 7.4.2.2 CarObject() [2/3]

#### Конструктор из файла

#### Аргументы

filename	путь к файлу инициализации	
column	колонка, в которой необходимо отрисовать машину	
row	строка, в которой необходимо отрисовать машину	
angle	угол поворота машины	
$\max Speed$	максимальная скорость машины	
acceleration	ускорение машины	

#### 7.4.2.3 CarObject() [3/3]

#### Конструктор стандартной машины

#### Аргументы

type	стандартный тип машины
column	колонка, в которой необходимо отрисовать машину
row	строка, в которой необходимо отрисовать машину
angle	угол поворота машины

Создано системой Doxygen

#### 7.4.3 Методы

Функция, которая просто пропускает выполнение родителя

Аргументы

```
world контроллер мира, в котором находится объект
```

Переопределяет метод предка rtm::VehicleObject.

```
7.4.3.2 MovementTick ()
```

Функция для вычисления скорости

Аргументы

```
world контроллер мира, в котором находится объект
```

Переопределяет метод предка rtm::VehicleObject.

```
7.4.3.3 MovementEnd ()
```

Функция обнуляет финальную скорость

Аргументы

```
world контроллер мира, в котором находится объект
```

Переопределяет метод предка rtm::VehicleObject.

```
7.4.3.4 LineChangingStart()
```

```
bool\ rtm:: CarObject:: Line Changing Start\ ( World Controller\ *const\ world\ )\quad [override],\ [protected],\ [virtual]
```

Функция, описывающая движение перед перестроением

Аргументы

```
world контроллер мира, в котором находится объект
```

Переопределяет метод предка rtm::VehicleObject.

```
7.4.3.5 CheckCoatingAhead ()
```

Функция для проверки объекта (повороты и т.д.)

Аргументы

```
world контроллер мира, в котором находится объект
```

```
7.4.3.6 CheckCoatingUnionAhead ()
```

Функция для проверки объединения покрытий (заранее тормозим перед светофорами и т.д.)

Аргументы

```
world контроллер мира, в котором находится объект
```

```
7.4.3.7 CheckRoadAhead ()
```

Функция для проверки дороги спереди (принятие решений)

Аргументы

world контроллер мира, в котором находится объект

```
7.4.3.8 GetClassMaxSpeed_()
```

Функция для получения максимальной скорости стандартной машины по номеру

Аргументы

```
id номер стандартной машины
```

Возвращает

максимальная скорость машины

```
7.4.3.9 GetClassAcceleration ()
```

Функция для получения ускорения стандартной машины по номеру

Аргументы

```
id номер стандартной машины
```

Возвращает

ускорение машины

Объявления и описания членов классов находятся в файлах:

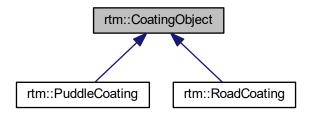
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/CarObject.h$
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/CarObject.cpp$

## 7.5 Класс rtm::CoatingObject

Класс покрытия секции карты

#include <CoatingObject.h>

Граф наследования:rtm::CoatingObject:



#### Открытые члены

- CoatingObject ()
  - Конструктор по умолчанию
- CoatingObject (cocos2d::Sprite \*const sprite, int column, int row, AngleType angle, float resistance, Directions directions)
- CoatingObject (std::string const &filename, int column, int row, AngleType angle, float resistance, Directions directions)
- virtual ~CoatingObject ()=default

Деструктор по умолчанию

- cocos2d::Sprite \* GetSprite () const
- float GetResistance () const
- bool HasDirection (AngleType angle) const
- bool IsDirectionAvailable (AngleType angle) const
- void SetDirectionAvailability (AngleType angle, bool status)

#### Защищенные члены

• void SetSprite (cocos2d::Sprite \*const sprite)

#### Закрытые члены

- void SetX\_ (float x)
- void SetY\_ (float y)

#### Закрытые данные

• cocos2d::Sprite \* sprite\_

Указатель на спрайт

• float x\_

Абсцисса

• float y\_

Ордината

float resistance\_

Сопротивление на покрытии

• Directions directions

Доступные направления

• Directions available Directions

Разрешенные направления

### 7.5.1 Подробное описание

Класс покрытия секции карты

## 7.5.2 Конструктор(ы)

#### 7.5.2.1 CoatingObject() [1/2]

#### Конструктор с использованием уже готового спрайта

#### Аргументы

sprite	указатель на готовый спрайт	
column	колонка, в которой необходимо отрисовать объект	
row	строка, в которой необходимо отрисовать объект	
angle	угол поворота объекта	
resistance коэффициент сопротивления на покрытии		
directions доступные направления для движения		

#### 7.5.2.2 CoatingObject() [2/2]

#### Конструктор из файла

#### Аргументы

filename	путь к файлу инициализации	
column	колонка, в которой необходимо отрисовать объект	
row	строка, в которой необходимо отрисовать объект	
angle	угол поворота объекта	
resistance	resistance коэффициент сопротивления на покрытии	
directions	доступные направления для движения	

#### 7.5.3 Методы

```
7.5.3.1 GetSprite()
```

cocos2d::Sprite \* rtm::CoatingObject::GetSprite ( ) const

Функция для получения спрайта

Возвращает

указатель на спрайт

#### 7.5.3.2 GetResistance()

float rtm::CoatingObject::GetResistance ( ) const

Функция для получения коэффициента сопротивления на покрытии

Возвращает

сопротивление

#### 7.5.3.3 HasDirection()

```
bool rtm::CoatingObject::HasDirection (
AngleType angle ) const
```

Функция для проверки существования направления

Аргументы

angle направление

Возвращает

true, если доступно (существует), иначе false

#### 7.5.3.4 IsDirectionAvailable()

```
bool\ rtm:: CoatingObject:: Is Direction Available\ ( Angle Type\ angle\ )\ const
```

Функция для проверки разрешенности направления

Аргументы

Возвращает

true, если разрешено ехать в данном направлении, иначе false

#### 7.5.3.5 SetDirectionAvailability()

```
\label{eq:coatingObject::SetDirectionAvailability} \begin{cases} Angle Type \ angle, \\ bool \ status \end{cases} \begin{cases} \begin{cases}
```

Функция установки разрешенности направления

Аргументы

angle	направление
status	разрешено ли ехать

```
7.5.3.6 SetSprite_()
```

Функция для установки спрайта

Аргументы

```
sprite | указатель на спрайт
```

```
7.5.3.7 \text{ Set X}_{-}()
```

void rtm::CoatingObject::SetX\_ (

float x ) [private]

#### Функция для установки абсциссы

Аргументы

х абсцисса

7.5.3.8 SetY\_()

#### Функция для установки ординаты

Аргументы

у ордината

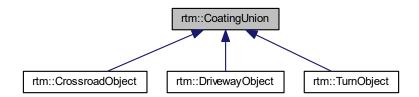
Объявления и описания членов классов находятся в файлах:

- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/CoatingObject.h$
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/CoatingObject.cpp$

## 7.6 Класс rtm::CoatingUnion

#include < CoatingUnion.h >

Граф наследования:rtm::CoatingUnion:



#### Открытые члены

• CoatingUnion ()

Конструктор по умолчанию

- CoatingUnion (CoatingUnionType type, int column, int row, CoatingMatrix &&objects)
- virtual ~CoatingUnion ()=default

Деструктор по умолчанию

- CoatingUnionType GetType () const
- size t GetWidth () const
- size t GetHeight () const
- CoatingUnique const & GetCoatingObject (int column, int row) const
- virtual float GetLength () const
- bool IsCorrectColumn (int column) const
- bool IsCorrectRow (int row) const
- virtual void ShowSprites (cocos2d::Layer \*const layer)
- virtual void ReleaseSprites (cocos2d::Layer \*const layer)

#### Зашишенные члены

- int GetColumn () const
- int GetRow\_ () const

#### Закрытые данные

• CoatingUnionType type\_

Тип объединения покрытий (получившегося элемента)

• int column

Левая колонка объединения

• int row

Нижняя строка объединения

• size t width

Ширина объединения

• size t height

Высота объединения

• CoatingMatrix objects

@Матрица объектов покрытий

#### 7.6.1 Подробное описание

#### Класс объединения покрытий

См. также

CoatingObject

#### 7.6.2 Конструктор(ы)

### 7.6.2.1 CoatingUnion()

```
\label{eq:coatingUnion:CoatingUnion} $$\operatorname{CoatingUnionType}$ type, $$ \operatorname{int}$ column, $$ \operatorname{int}$ row, $$ CoatingMatrix \&\& objects $$)
```

Конструктор по матрице покрытий

#### Аргументы

type	тип объединения покрытий (получившегося элемента)	
column	левая колонка объединения	
row	ow нижняя строка объединения	
objects	матрица объектов покрытий	

### 7.6.3 Методы

```
7.6.3.1 GetType()
```

```
rtm::CoatingUnionType rtm::CoatingUnion::GetType ( ) const
```

Функция для получения типа объединения

Возвращает

тип объединения

```
7.6.3.2 GetWidth()
```

```
size\_t \ rtm::CoatingUnion::GetWidth ( ) const
```

Функция для получения ширины объединения

Возвращает

ширина объединения

```
7.6.3.3 GetHeight()
```

```
size t rtm::CoatingUnion::GetHeight ( ) const
```

Функция для получения высоты объединения

Возвращает

высота объединения

```
7.6.3.4 GetCoatingObject()
```

```
\label{lem:coatingUnique} \begin{split} rtm:: & CoatingUnion:: GetCoatingObject \; (\\ & \text{int column}, \\ & \text{int row} \; ) \; const \end{split}
```

Функция для получения объекта

#### Аргументы

column	колонка (относительно всей карты), в которой находится объект	
row	строка (относительно всей карты), в которой находится объект	

#### Возвращает

умный указатель на объект

#### 7.6.3.5 GetLength()

 $float\ rtm:: Coating Union:: Get Length\ (\ )\ const \quad [virtual]$ 

Функция для получения длины (количества покрытий)

Возвращает

длина

Переопределяется в rtm::DrivewayObject.

#### 7.6.3.6 IsCorrectColumn()

```
bool rtm::CoatingUnion::IsCorrectColumn ( int column ) const
```

Функция для проверки корректности колонки в данном объединении

Возвращает

true, если объединение содержит данную колонку, иначе false

#### 7.6.3.7 IsCorrectRow()

```
bool rtm::CoatingUnion::IsCorrectRow ( int\ row\ )\ const
```

Функция для проверки корректности строки в данном объединении

Возвращает

true, если объединение содержит данную строку, иначе false

#### 7.6.3.8 ShowSprites()

```
\label{eq:contingUnion::ShowSprites} \begin{tabular}{ll} void $rtm$::CoatingUnion::ShowSprites ( & cocos2d::Layer *const layer ) & [virtual] \end{tabular}
```

Функция для добавления спрайтов на сцену

#### Аргументы

layer | слой, на который надо добавить спрайты управляющего блока

Переопределяется в rtm::CrossroadObject.

```
7.6.3.9 ReleaseSprites()
```

Функция для удаления спрайтов со сцены

Аргументы

layer | слой, с которого надо удалить спрайты управляющего блока

Переопределяется в rtm::CrossroadObject.

```
7.6.3.10 GetColumn_()
```

int rtm::CoatingUnion::GetColumn\_ ( ) const [protected]

Функция для получения левой колонки объединения

Возвращает

левая колонка объединения

```
7.6.3.11 \operatorname{GetRow}()
```

int rtm::CoatingUnion::GetRow () const [protected]

Функция для получения нижней строки объединения

Возвращает

нижняя строка объединения

Объявления и описания членов классов находятся в файлах:

- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/CoatingUnion.h$
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/CoatingUnion.cpp$

#### 7.7 Класс rtm::ControlUnit

```
Класс управляющего блока (светофор)
#include <ControlUnit.h>
Открытые члены
   • ControlUnit ()
        Конструктор по умолчанию
   • ControlUnit (size_t type, int column, int row, LinesCounts linesCounts)
   • ControlUnit (size t type, int column, int row, Lines Counts lines Counts, Angle Type null Direction)
   • virtual ~ControlUnit ()=default
        Деструктор по умолчанию
   • void Update (WorldController *const world)
   • operator bool () const
   • SignalType GetSignal (DirectionType from, DirectionType to) const
   • void ShowSprites (cocos2d::Layer *const layer)
   • void ReleaseSprites (cocos2d::Layer *const layer)
Закрытые члены
   • void InitSignals_ ()
        Функция для инициализации сигналов
   • void ResetSprites ()
        Функция для отображения спрайтов в зависимости от массива сигналов
   • void UpdateSignal_ (size_t i, size_t j, SignalType signal)
   • void IncState ()
        Функция для инкремента номера состояния
   • void SetState (size t state)
   • void ResetState ()
        Функция для сброса номера состояния
Закрытые данные
   • size_t type_
        Номер типа управляющего блока (задает логику)
   • int column
        Левая колонка перекрестка
   • int row
        Нижняя строка перекрестка
   • LinesCounts linesCounts
        Количество полос в каждом направлении
   • AngleType nullDirection
        Сторона, в направлении которой нельзя двигаться
   • CrossroadSignals signals
        Все сигналы управляющего блока
   • DirectionsSignalSprites sprites
        Все спрайты управляющего блока
   • float time
        Время, прошедшее с последней смены сигнала
```

Номер состояния (для последовательного включения сигналов разных направлений)

• size t state

### 7.7.1 Подробное описание

Класс управляющего блока (светофор)

## 7.7.2 Конструктор(ы)

#### 7.7.2.1 ControlUnit() [1/2]

Конструктор управляющего блока перекрестком

#### Аргументы

type	номер типа управляющего блока
column	левая колонка перекрестка
row	нижняя строка перекрестка
linesCounts	количество полос в каждом направлении

#### 7.7.2.2 ControlUnit() [2/2]

Конструктор управляющего блока перекрестком

#### Аргументы

type	номер типа управляющего блока
column	левая колонка перекрестка
row	нижняя строка перекрестка
linesCounts	количество полос в каждом направлении
nullDirection	сторона, в направлении которой нельзя двигаться

# 7.7.3 Методы

```
7.7.3.1 Update()
```

```
void rtm::ControlUnit::Update (  \label{eq:WorldController *const world } WorldController *const world )
```

#### Функция обновления

Аргументы

```
world контроллер мира, в котором находится объект
```

```
7.7.3.2 operator bool()
```

 ${\tt rtm::ControlUnit::operator\ bool\ (\ )\ const}$ 

Оператор преобразования в логический тип

# Возвращает

true, если управляющий блок работает (меняются сигналы), иначе false

# 7.7.3.3 GetSignal()

Функция для получения сигнала (статуса направления)

Аргументы

$_{ m from}$	направление, в котором транспорт движется
to	направление, в котором транспорт поедет дальше

# Возвращает

сигнал в нужном направлении

# 7.7.3.4 ShowSprites()

```
\label{eq:controlUnit::ShowSprites} void \ rtm::ControlUnit::ShowSprites \ ( \\ cocos2d::Layer *const \ layer \ )
```

Функция для добавления спрайтов на сцену

Аргументы

layer | слой, на который надо добавить спрайты управляющего блока

# 7.7.3.5 ReleaseSprites()

```
\label{eq:controlUnit::ReleaseSprites} \begin{tabular}{ll} void $ttm::ControlUnit::ReleaseSprites ( & cocos2d::Layer *const layer ) \end{tabular}
```

Функция для удаления спрайтов со сцены

Аргументы

layer слой, с которого надо удалить спрайты управляющего блока

# 7.7.3.6 UpdateSignal\_()

Функция для безопасной установки сигнала (если направление не закрыто)

Аргументы

i	индекс массива для исходного направления
j	индекс массива для конечного направления
signal	новый сигнал

```
7.7.3.7 SetState_()
```

```
void rtm::ControlUnit::SetState_ (
size t state) [private]
```

Функция для установки номера состояния

#### Аргументы

state	новый номера состояния

Объявления и описания членов классов находятся в файлах:

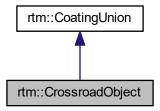
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/ControlUnit.h$
- C:/Users/Vladimir/Documents/Visual Studio 2017/Projects/RTM/Classes/ControlUnit.cpp

# 7.8 Класс rtm::CrossroadObject

Класс пересечения дорог

#include <CrossroadObject.h>

Граф наследования:rtm::CrossroadObject:



#### Открытые члены

- CrossroadObject ()
  - Конструктор по умолчанию
- CrossroadObject (CoatingType type, int column, int row, LinesCounts linesCounts, size\_t control UnitType=0)
- CrossroadObject (CoatingType type, int column, int row, LinesCounts linesCounts, AngleType nullDirection, size\_t controlUnitType=0)
- virtual  $\sim$ CrossroadObject ()=default
  - Деструктор по умолчанию
- AngleType GetNullDirection () const
- ControlUnitShared GetControlUnit () const
- virtual void ShowSprites (cocos2d::Layer \*const layer) override
- virtual void ReleaseSprites (cocos2d::Layer \*const layer) override

#### Открытые статические члены

- static CoatingMatrix CrossroadMatrix (CoatingType type, int column, int row, LinesCounts lines← Counts)
- static CoatingMatrix TCrossroadMatrix (CoatingType type, int column, int row, LinesCounts linesCounts, AngleType nullDirection)

# Закрытые данные

• LinesCounts linesCounts\_

Количество полос в каждом направлении

• AngleType nullDirection\_

Сторона, в направлении которой нельзя двигаться

• ControlUnitShared controlUnit

Умный указатель на управляющий блок

# Дополнительные унаследованные члены

# 7.8.1 Подробное описание

Класс пересечения дорог

# 7.8.2 Конструктор(ы)

# 7.8.2.1 CrossroadObject() [1/2]

```
\label{eq:constraint} \begin{split} rtm:: & CrossroadObject:: CrossroadObject \ ( \\ & & CoatingType \ type, \\ & int \ column, \\ & int \ row, \\ & & LinesCounts \ linesCounts, \\ & & size\_t \ controlUnitType = 0 \ ) \end{split}
```

# Конструктор для обычного перекрестка

# Аргументы

type	тип покрытия
column	левая колонка перекрестка
row	нижняя строка перекрестка
linesCounts	количество полос в каждом направлении
controlUnitType	номер типа управляющего блока

# 7.8.2.2 CrossroadObject() [2/2]

```
\begin{aligned} & \textbf{AngleType nullDirection}, \\ & \textbf{size\_t controlUnitType} = 0 \ ) \end{aligned}
```

# Конструктор для Т-образного перекрестка

# Аргументы

type	тип покрытия
column	левая колонка перекрестка
row	нижняя строка перекрестка
linesCounts	количество полос в каждом направлении
$\operatorname{nullDirection}$	сторона, в направлении которой нельзя двигаться
controlUnitType	номер типа управляющего блока

# 7.8.3 Методы

# 7.8.3.1 CrossroadMatrix()

# Функция для получения матрицы покрытий перекрестка

# Аргументы

type	тип покрытия
column	левая колонка перекрестка
row	нижняя строка перекрестка
linesCounts	количество полос в каждом направлении

# Возвращает

матрица покрытий

# 7.8.3.2 TCrossroadMatrix()

LinesCounts linesCounts,
AngleType nullDirection ) [static]

Функция для получения матрицы покрытий Т-образного перекрестка

#### Аргументы

type	тип покрытия
column	левая колонка перекрестка
row	нижняя строка перекрестка
linesCounts	количество полос в каждом направлении
nullDirection	сторона, в направлении которой нельзя двигаться

# Возвращает

матрица покрытий

# 7.8.3.3 GetNullDirection()

 ${\tt rtm::AngleType\ rtm::CrossroadObject::GetNullDirection\ (\ )\ const}$ 

Функция для получения стороны, в направлении которой нельзя двигаться

#### Возвращает

угол, соответствующий запрещенной стороне

# 7.8.3.4 GetControlUnit()

 ${\tt rtm::ControlUnitShared}\ {\tt rtm::CrossroadObject::GetControlUnit}\ (\ )\ const$ 

Функция для получения управляющего блока, привязанного к данному объекту

#### Возвращает

умный указатель на управляющий блок

# 7.8.3.5 ShowSprites()

```
\label{local_cost} $$ void rtm::CrossroadObject::ShowSprites ( $$ cocos2d::Layer *const layer ) $$ [override], [virtual] $$
```

Функция для добавления спрайтов на сцену

#### Аргументы

layer   слой, на который надо добавить спрайты управляющего б	лока
---------------------------------------------------------------	------

Переопределяет метод предка rtm::CoatingUnion.

# 7.8.3.6 ReleaseSprites()

Функция для удаления спрайтов со сцены

Аргументы

Переопределяет метод предка rtm::CoatingUnion.

Объявления и описания членов классов находятся в файлах:

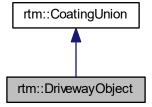
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/CrossroadObject.h$
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/CrossroadObject.cpp$

# 7.9 Класс rtm::DrivewayObject

Класс прямой дороги

#include <DrivewayObject.h>

Граф наследования:rtm::DrivewayObject:



# Открытые члены

• DrivewayObject ()

Конструктор по умолчанию

- DrivewayObject (CoatingType type, int column, int row, size\_t width, size\_t height, AngleType angle)
- virtual ~DrivewayObject ()=default

Деструктор по умолчанию

- virtual float GetLength () const override
- size t GetLinesCount () const
- bool isRightLine (int column, int row) const
- bool isRightLine (float x, float y) const
- bool isLeftLine (int column, int row) const
- bool isLeftLine (float x, float y) const

### Открытые статические члены

• static CoatingMatrix DrivewayMatrix (CoatingType type, int column, int row, size\_t width, size theight, AngleType angle)

# Закрытые статические члены

- static float CountLength\_ (size\_t width, size\_t height, AngleType angle)
- static size t CountLines (size t width, size t height, AngleType angle)

### Закрытые данные

• AngleType angle

Направление движения

• float length

Длина объекта (для вычисления кратчайшего пути)

• size t linesCount

Количество полос

#### Дополнительные унаследованные члены

# 7.9.1 Подробное описание

Класс прямой дороги

# 7.9.2 Конструктор(ы)

#### 7.9.2.1 DrivewayObject()

Конструктор по размерам

# Аргументы

type	тип покрытия
column	левая колонка объекта
row	нижняя строка объекта
width	ширина объекта
height	высота объекта
angle	направление движения

# 7.9.3 Методы

# 7.9.3.1 DrivewayMatrix()

Функция для получения матрицы покрытий дороги

# Аргументы

type	тип покрытия
column	левая колонка объекта
row	нижняя строка объекта
width	ширина объекта
height	высота объекта
angle	направление движения

# Возвращает

матрица покрытий

# 7.9.3.2 GetLength()

 $float\ rtm::DrivewayObject::GetLength\ (\ )\ const\quad [override],\ [virtual]$ 

Функция для получения длины объекта (для вычисления кратчайшего пути)

Возвращает

длина

Переопределяет метод предка rtm::CoatingUnion.

```
7.9.3.3 GetLinesCount()
```

 $size\_t\ rtm::DrivewayObject::GetLinesCount\ (\ )\ const$ 

Функция для получения количества полос

Возвращает

количество полос

```
7.9.3.4 isRightLine() [1/2]
```

```
\begin{array}{c} bool \ rtm::DrivewayObject::isRightLine \ (\\ int \ column,\\ int \ row \ ) \ const \end{array}
```

Функция для проверки: находится ли объект в правой полосе

Аргументы

column	колонка, в которой находится объект
row	строка, в которой находится объект

#### Возвращает

true, если объект находится в правой полосе, иначе false

```
7.9.3.5 isRightLine() [2/2]
```

```
\label{eq:bool_rem::DrivewayObject::isRightLine} % \begin{subarray}{ll} & & & & \\ & & & & & \\ & & & & & \\ & & & & & \\ & & & & & \\ & & & & & \\ & & & & & \\ & & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & \\ & & & \\ & & & \\ & & & \\ & & & \\ & & \\ & & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & & \\ & \\ & & \\ & & \\ & \\ & & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\ & \\
```

Функция для проверки: находится ли объект в правой полосе

# Аргументы

X	абсцисса объекта
у	ордината объекта

#### Возвращает

true, если объект находится в правой полосе, иначе false

# 7.9.3.6 isLeftLine() [1/2]

Функция для проверки: находится ли объект в левой полосе

# Аргументы

column	колонка, в которой находится объект
row	строка, в которой находится объект

# Возвращает

true, если объект находится в левой полосе, иначе false

# 7.9.3.7 isLeftLine() [2/2]

```
\label{eq:bool_rtm::DrivewayObject::isLeftLine} bool \ rtm::DrivewayObject::isLeftLine ( \\ float \ x, \\ float \ y \ ) \ const
```

 $\Phi$ ункция для проверки: находится ли объект в левой полосе

# Аргументы

X	абсцисса объекта
У	ордината объекта

# Возвращает

true, если объект находится в левой полосе, иначе false

# 7.9.3.8 CountLength ()

Функция для вычисления длины объекта

#### Аргументы

width	ширина объекта
height	высота объекта
angle	направление движения

# Возвращает

длина объекта

# 7.9.3.9 CountLines ()

Функция для получения количества полос

# Аргументы

width	ширина объекта
height	высота объекта
angle	направление движения

#### Возвращает

количество полос

Объявления и описания членов классов находятся в файлах:

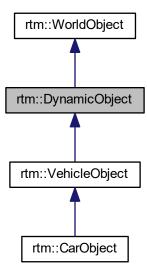
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/DrivewayObject.h$
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/DrivewayObject.cpp$

# 7.10 Класс rtm::DynamicObject

Класс динамического объекта (который двигается, обновляется)

### #include <DynamicObject.h>

Граф наследования:rtm::DynamicObject:



# Открытые члены

- DynamicObject ()
  - Конструктор по умочанию
- DynamicObject (cocos2d::Sprite \*sprite, float x, float y, float angle, float speed)
- DynamicObject (std::string const &filename, float x, float y, float angle, float speed)
- virtual ~DynamicObject ()=default
  - Деструктор по умолчанию
- float GetSpeed () const
- float GetLastDelta () const
- bool HasCollision () const
- virtual void Update (WorldController \*const world)
- bool IsNearOthers (WorldController \*const world)

#### Защищенные члены

- void SetSpeed (float speed)
- void SetCollisionFlag\_ (bool flag)
- bool IsBeholding\_ (WorldObject const \*const other, float radius=VIEW\_RADIUS, float angle=VIEW\_ANGLE, float angleShift=VIEW\_ANGLE\_SHIFT) const
- bool IsIntersecting\_ (WorldObject const \*const other) const

#### Закрытые члены

• bool IsNear\_ (WorldObject const \*const other) const

# Закрытые данные

• float speed\_

Текущая скорость

• float lastDelta

Длина последнего смещения

• bool hasCollision

Наличие столкновений у данного объекта

# Друзья

• void CheckCollisions (WorldController \*const world)

# 7.10.1 Подробное описание

Класс динамического объекта (который двигается, обновляется)

# 7.10.2 Конструктор(ы)

# 7.10.2.1 DynamicObject() [1/2]

Конструктор с использованием уже готового спрайта

# Аргументы

sprite	указатель на готовый спрайт
X	абсцисса будущего объекта
У	ордината будущего объекта
angle	угол поворота строения
speed	первоначальная скорость

# 7.10.2.2 DynamicObject() [2/2]

```
\begin{tabular}{ll} $\tt rtm::DynamicObject::DynamicObject ( \\ &\tt std::string \ const \ \& \ filename, \end{tabular}
```

```
float x,
float y,
float angle,
float speed )
```

# Конструктор из файла

# Аргументы

filename	путь к файлу инициализации
X	абсцисса будущего объекта
У	ордината будущего объекта
angle	угол поворота строения
speed	первоначальная скорость

7.10.3 Методы

7.10.3.1 GetSpeed()

 ${\it float\ rt\,m}{::} {\it DynamicObject}{::} {\it GetSpeed\ (\ )\ const}$ 

Функция для получения скорости

Возвращает

скорость объекта

7.10.3.2 GetLastDelta()

float rtm::DynamicObject::GetLastDelta ( ) const

Функция для получения последнего приращения положения

Возвращает

длина последнего смещения

```
7.10.3.3 HasCollision()
```

bool rtm::DynamicObject::HasCollision ( ) const

Функция для проверки наличия столкновений у данного объекта

Возвращает

true, если после последней проверки была столкновение, иначе false

```
7.10.3.4 Update()
```

Функция обновления

Аргументы

```
world контроллер мира, в котором находится объект
```

Переопределяется в rtm::VehicleObject.

```
7.10.3.5 IsNearOthers()
```

```
bool\ rtm:: DynamicObject:: Is NearOthers\ ( WorldController\ *const\ world\ )
```

Функция для поиска объектов неподалеку

Аргументы

```
world контроллер мира, в котором находится объект
```

Возвращает

true, если какой-нибудь объект находится рядом, иначе false

```
7.10.3.6 SetSpeed_()
```

Функция для установки скорости

#### Аргументы

```
speed новая скорость
```

# 7.10.3.7 SetCollisionFlag ()

```
\label{local_problem} \begin{tabular}{ll} void \ rtm::DynamicObject::SetCollisionFlag\_ \ (\\ bool \ flag\ ) & [protected] \end{tabular}
```

Функция для сохранения информации о столкновениях

#### Аргументы

```
flag | есть ли столкновение
```

#### 7.10.3.8 IsBeholding ()

Функция для проверки попадания объекта в зону видимости

# Аргументы

other	указатель на второй объект
radius	радиус видимости
angle	угол видимости (в каждую из сторон)
angleShift	сдвиг области видимости

# Возвращает

true, если other находится в области видимости данного объекта, иначе false

#### 7.10.3.9 IsIntersecting ()

Функция для проверки наличия столкновения с other

Аргументы

```
other | указатель на второй объект
```

Возвращает

true, если объект пересекается с other, иначе false

```
7.10.3.10 IsNear_()
```

Функция для проверки, находится ли other рядом с данным объектом

Аргументы

```
other | указатель на второй объект
```

Возвращает

true, если other рядом, иначе false

7.10.4 Документация по друзьям класса и функциям, относящимся к классу

# 7.10.4.1 CheckCollisions

```
\begin{tabular}{ll} \begin{tabular}{ll} world Controller *const world \end{tabular}) & [friend] \end{tabular}
```

Функция для вычисления столкновений в мире

Аргументы

```
world контроллер мира, в котором будут происходить вычисления
```

Объявления и описания членов классов находятся в файлах:

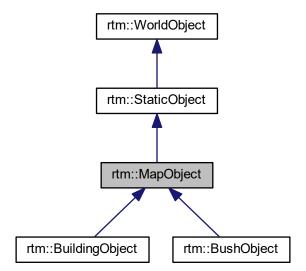
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/DynamicObject.h$
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/DynamicObject.cpp$

# 7.11 Класс rtm::MapObject

Класс статического объекта карты

#include <MapObject.h>

Граф наследования:rtm::MapObject:



# Открытые члены

• MapObject ()

Конструктор по умочанию

- MapObject (cocos2d::Sprite \*sprite, int column, int row, float angle)
- MapObject (std::string const &filename, int column, int row, float angle)
- virtual ~MapObject ()=default

Деструктор по умолчанию

Дополнительные унаследованные члены

# 7.11.1 Подробное описание

Класс статического объекта карты

# 7.11.2 Конструктор(ы)

#### 7.11.2.1 MapObject() [1/2]

#### Конструктор с использованием уже готового спрайта

#### Аргументы

sprite	указатель на готовый спрайт
column	колонка, в которой необходимо отрисовать объект
row	строка, в которой необходимо отрисовать объект
angle	угол поворота объекта

# 7.11.2.2 MapObject() [2/2]

# Конструктор из файла

#### Аргументы

filename	путь к файлу инициализации
column	колонка, в которой необходимо отрисовать объект
row	строка, в которой необходимо отрисовать объект
angle	угол поворота объекта

#### Объявления и описания членов классов находятся в файлах:

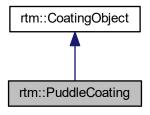
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/MapObject.h$
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/MapObject.cpp$

# 7.12 Класс rtm::PuddleCoating

#### Класс, описывающий лужи

# #include <PuddleCoating.h>

Граф наследования:rtm::PuddleCoating:



# Открытые члены

- PuddleCoating () Конструктор по умочанию
- PuddleCoating (cocos2d::Sprite \*const sprite, int column, int row, AngleType angle)
- PuddleCoating (std::string const &filename, int column, int row, AngleType angle)
- PuddleCoating (size t id, int column, int row, AngleType angle)
- virtual  $\sim$ PuddleCoating ()=default

Деструктор по умолчанию

Дополнительные унаследованные члены

# 7.12.1 Подробное описание

Класс, описывающий лужи

# 7.12.2 Конструктор(ы)

#### 7.12.2.1 PuddleCoating() [1/3]

```
\label{eq:compact} $$ rtm::PuddleCoating::PuddleCoating ($$ cocos2d::Sprite *const sprite, $$ int column, $$ int row, $$ AngleType angle )
```

Конструктор с использованием уже готового спрайта

# Аргументы

sprite	указатель на готовый спрайт
column	колонка, в которой необходимо отрисовать лужу
row	строка, в которой необходимо отрисовать лужу
angle	угол поворота лужи
resistance	коэффициент сопротивления на луже
1.	

Создано системой Doxygen

# 7.12.2.2 PuddleCoating() [2/3]

# Конструктор из файла

#### Аргументы

filename	путь к файлу инициализации
column	колонка, в которой необходимо отрисовать лужу
row	строка, в которой необходимо отрисовать лужу
angle	угол поворота лужи
resistance	коэффициент сопротивления на луже
directions	доступные направления для движения

# 7.12.2.3 PuddleCoating() [3/3]

```
\label{eq:coating:puddleCoating} $\operatorname{rtm}::\operatorname{PuddleCoating}($\operatorname{size\_t}id,$$ int column,$$ int row,$$ AngleType angle)
```

# Конструктор стандартного лужи

# Аргументы

type	стандартный тип покрытия
id	номер стандартной лужи
column	колонка, в которой необходимо отрисовать лужу
row	строка, в которой необходимо отрисовать лужу
angle	угол поворота лужи

#### Объявления и описания членов классов находятся в файлах:

- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/PuddleCoating.h$
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/PuddleCoating.cpp$

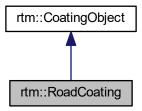
# 7.13 Класс rtm::RoadCoating

### Класс, описывающий дороги

82

```
#include <RoadCoating.h>
```

Граф наследования:rtm::RoadCoating:



# Открытые члены

- RoadCoating ()
  - Конструктор по умочанию
- RoadCoating (cocos2d::Sprite \*const sprite, int column, int row, AngleType angle, float resistance, Directions directions)
- RoadCoating (std::string const &filename, int column, int row, AngleType angle, float resistance, Directions directions)
- RoadCoating (CoatingType type, size t id, int column, int row, AngleType angle)
- virtual  $\sim$ RoadCoating ()=default

Деструктор по умолчанию

Закрытые статические члены

- static float GetClassResistance (CoatingType type)
- static Directions const & GetClassDirections (size t id)

Дополнительные унаследованные члены

# 7.13.1 Подробное описание

Класс, описывающий дороги

# 7.13.2 Конструктор(ы)

# 7.13.2.1 RoadCoating() [1/3]

Конструктор с использованием уже готового спрайта

# Аргументы

sprite	указатель на готовый спрайт
column	колонка, в которой необходимо отрисовать дорогу
row	строка, в которой необходимо отрисовать дорогу
angle	угол поворота дороги
resistance	коэффициент сопротивления на дороге
directions	доступные направления для движения

# 7.13.2.2 RoadCoating() [2/3]

# Конструктор из файла

# Аргументы

filename	путь к файлу инициализации
column	колонка, в которой необходимо отрисовать дорогу
row	строка, в которой необходимо отрисовать дорогу
angle	угол поворота дороги
resistance	коэффициент сопротивления на дороге
directions	доступные направления для движения

# 7.13.2.3 RoadCoating() [3/3]

# Конструктор стандартного дороги

# Аргументы

	type	стандартный тип покрытия
ſ	id	номер стандартной дороги

#### Аргументы

column	колонка, в которой необходимо отрисовать дорогу
row	строка, в которой необходимо отрисовать дорогу
angle	угол поворота дороги

7.13.3 Методы

7.13.3.1 GetClassResistance ()

```
\label{local_coating} float \ rtm:: Road Coating:: Get Class Resistance \_ \ ( \\ Coating Type \ type \ ) \quad [static], \ [private] \\
```

Функция для получения коэффициента сопротивления на стандартной дороге по номеру

Аргументы

```
type тип покрытия
```

Возвращает

сопротивление

7.13.3.2 GetClassDirections\_()

Функция для получения доступных направлений стандартной дороги по номеру

Аргументы

```
id номер стандартной дороги
```

Возвращает

доступные направления

Объявления и описания членов классов находятся в файлах:

- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/RoadCoating.h$
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/RoadCoating.cpp$

# 7.14 Структура rtm::SpawnType

Структура, описывающая параметры точки генерации объектов

#include <General.h>

Открытые атрибуты

• int column

Номер столбца

• int row

Номер строки

• float angle

Первоначальный угол для транспорта

# 7.14.1 Подробное описание

Структура, описывающая параметры точки генерации объектов

Объявления и описания членов структуры находятся в файле:

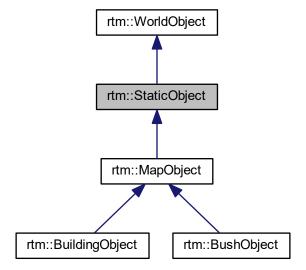
 $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/General.h$ 

# 7.15 Класс rtm::StaticObject

Класс статического объекта (который не обновляется)

#include <StaticObject.h>

Граф наследования:rtm::StaticObject:



# Открытые члены

• StaticObject ()

Конструктор по умочанию

- StaticObject (cocos2d::Sprite \*sprite, float x, float y, float angle)
- StaticObject (std::string const &filename, float x, float y, float angle)
- virtual ~StaticObject ()=default

Деструктор по умолчанию

Дополнительные унаследованные члены

# 7.15.1 Подробное описание

Класс статического объекта (который не обновляется)

```
7.15.2 Конструктор(ы)
```

```
7.15.2.1 StaticObject() [1/2]
```

Конструктор с использованием уже готового спрайта

### Аргументы

sprite	указатель на готовый спрайт
x	абсцисса будущего объекта
У	ордината будущего объекта
angle	угол поворота строения

```
7.15.2.2 StaticObject() [2/2]
```

Конструктор из файла

#### Аргументы

filename	путь к файлу инициализации
X	абсцисса будущего объекта
у	ордината будущего объекта
angle	угол поворота строения

Объявления и описания членов классов находятся в файлах:

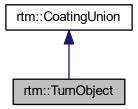
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/StaticObject.h$
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/StaticObject.cpp$

# 7.16 Класс rtm::TurnObject

Класс поворота дороги

#include < TurnObject.h >

Граф наследования:rtm::TurnObject:



# Открытые члены

- TurnObject ()
  - Конструктор по умолчанию
- TurnObject (bool isRight, CoatingType type, int column, int row, size\_t linesCount, AngleType angle)
- virtual  $\sim$ TurnObject ()=default
  - Деструктор по умолчанию
- bool IsRight () const
- AngleType GetAngle () const

### Открытые статические члены

- static CoatingMatrix RightTurnMatrix (CoatingType type, int column, int row, size\_t linesCount, AngleType angle)
- $\bullet$  static CoatingMatrix LeftTurnMatrix (CoatingType type, int column, int row, size\_t linesCount, AngleType angle)

88

# Закрытые данные

• bool isRight\_

Тип поворота

• AngleType angle\_

Угол поворота объекта

# Дополнительные унаследованные члены

# 7.16.1 Подробное описание

Класс поворота дороги

# 7.16.2 Конструктор(ы)

# 7.16.2.1 TurnObject()

# Конструктор по размерам

### Аргументы

isRight	тип поворота (false - левый, true - правый)
type	тип покрытия
column	левая колонка объекта
row	нижняя строка объекта
linesCount	количество полос
angle	угол поворота объекта

# 7.16.3 Методы

# 7.16.3.1 RightTurnMatrix()

```
\label{thm:coatingMatrix} \begin{split} \text{rtm::} & \text{CoatingMatrix rtm::} & \text{TurnObject::} & \text{RightTurnMatrix (} \\ & \text{CoatingType type,} \end{split}
```

```
int column,
int row,
size_t linesCount,
AngleType angle ) [static]
```

# Функция для получения матрицы правого поворота

#### Аргументы

type	тип покрытия
$\operatorname{column}$	левая колонка объекта
row	нижняя строка объекта
linesCount	количество полос
angle	угол поворота объекта

#### Возвращает

матрица покрытий

# 7.16.3.2 LeftTurnMatrix()

# Функция для получения матрицы левого поворота

### Аргументы

type	тип покрытия
column	левая колонка объекта
row	нижняя строка объекта
linesCount	количество полос
angle	угол поворота объекта

#### Возвращает

матрица покрытий

# 7.16.3.3 IsRight()

bool  $\operatorname{rtm}::\operatorname{TurnObject}::\operatorname{IsRight}$  ( ) const

#### Функция для получения типа поворота

# Возвращает

true, если правый поворот, false, если левый

# 7.16.3.4 GetAngle()

rtm::AngleType rtm::TurnObject::GetAngle ( ) const

Функция для получения угла поворота объекта

Возвращает

угол поворота объекта

Объявления и описания членов классов находятся в файлах:

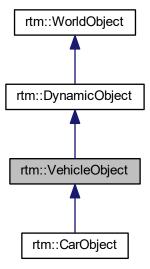
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/TurnObject.h$
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/TurnObject.cpp$

# 7.17 Класс rtm::VehicleObject

Класс транспорта (динамического объекта карты)

#include < VehicleObject.h >

Граф наследования:rtm::VehicleObject:



#### Открытые члены

• VehicleObject ()

Конструктор по умочанию

- VehicleObject (cocos2d::Sprite \*const sprite, int column, int row, float angle, float maxSpeed, float acceleration, float deceleration)
- VehicleObject (std::string const &filename, int column, int row, float angle, float maxSpeed, float acceleration, float deceleration)
- virtual ~VehicleObject ()=default

Деструктор по умолчанию

• virtual void Update (WorldController \*const world) override

#### Зашишенные члены

- bool MoveForward ()
- bool Stop\_ ()
- bool Rotate (float angle=ANGLE RIGHT)
- bool ChangeLine (bool isRight=LEFT)
- bool IsMovement\_ () const
- bool IsRotation () const
- bool IsLineChanging () const
- bool IsBraking\_ () const
- float GetMaxSpeed\_ () const
- float GetFinalSpeed () const
- void SetFinalSpeed (float speed)
- void SetBrakingFactor (float factor)
- void StopAtDistance (float distance)

#### Зрение у машин

#### Функции для просмотра окружающего мира

- CoatingObject \* CheckForwardCoating\_ (WorldController \*const world, int delta=1)
   CoatingUnion \* CheckForwardCoatingUnion\_ (WorldController \*const world, int delta=1)
- DynamicObject \* CheckForwardArea (WorldController \*const world, float radius, float angle, float angleShift)
- DynamicObject \* CheckMovingArea\_ (WorldController \*const world)
   DynamicObject \* CheckTurnArea\_ (WorldController \*const world, bool isRight)
- DynamicObject \* CheckRotationArea\_ (WorldController \*const world)
- DynamicObject \* CheckCrossroadArea (WorldController \*const world)
- DynamicObject \* CheckLineChangingArea (WorldController \*const world)

#### Маневры

#### Функции выполняющиеся во время маневров

- $\bullet \ \, {\rm virtual} \ \, {\rm void} \ \, {\rm BeforeMoving}\_\ \, ({\rm WorldController} \ *{\rm const} \ \, {\rm world})$
- virtual void After Moving\_ (WorldController \*const world)
- virtual bool MovementStart\_ (WorldController \*const world)

- virtual bool MovementTick\_ (WorldController \*const world)
   virtual bool MovementEnd\_ (WorldController \*const world)
   virtual bool RotationStart\_ (WorldController \*const world)
   virtual bool RotationTick\_ (WorldController \*const world)
   virtual bool RotationEnd\_ (WorldController \*const world)
   virtual bool LineChangingStart (WorldController \*const world)
- virtual bool LineChangingTick\_ (WorldController \*const world)
   virtual bool LineChangingEnd\_ (WorldController \*const world)

# Закрытые члены

- void LineChanging (WorldController \*const world)
- void Rotation (WorldController \*const world)
- void Movement (WorldController \*const world)
- void SpeedChanging\_ (WorldController \*const world)
- void SmoothBrakingCounter (WorldController \*const world)

# Закрытые данные

• StateType isMovement

Этап выполнения движения (стоит, движется)

• StateType isRotation

Этап выполнения поворота

• StateType isLineChanging

Этап выполнения перестроения

• float const maxSpeed

Максимальная скорость

• float const acceleration

Ускорение

• float const deceleration

Скорость замедления

• float finalSpeed

Финальная скорость

• float brakingFactor\_

Коэффициент торможения

• float brakingDistance

Тормозной путь

• float rotationAngle

Угол, на который надо повернуться

• float rotationRadius

Радиус окружности, по которой двигается объект

• float remainingOffset

Оставшийся перпендикулярный движению сдвиг при перестроении

• float remainingOffsetAngle

Направление перестроения (перпендикулярно движению)

#### 7.17.1 Подробное описание

Класс транспорта (динамического объекта карты)

# 7.17.2 Конструктор(ы)

# 7.17.2.1 VehicleObject() [1/2]

# Конструктор с использованием уже готового спрайта

#### Аргументы

sprite	указатель на готовый спрайт
column	колонка, в которой необходимо отрисовать машину
row	строка, в которой необходимо отрисовать машину
angle	угол поворота машины
$\max Speed$	максимальная скорость машины
acceleration	ускорение машины
deceleration	скорость замедления машины

# 7.17.2.2 VehicleObject() [2/2]

# Конструктор из файла

# Аргументы

filename	путь к файлу инициализации
column	колонка, в которой необходимо отрисовать машину
row	строка, в которой необходимо отрисовать машину
angle	угол поворота машины
$\max Speed$	максимальная скорость машины
acceleration	ускорение машины
deceleration	скорость замедления машины

94

# 7.17.3 Методы

```
7.17.3.1 Update()
```

```
\label{eq:const_void} \begin{tabular}{ll} void $ttm::VehicleObject::Update ( & WorldController *const world ) & [override], [virtual] \end{tabular}
```

#### Функция обновления

Аргументы

```
world контроллер мира, в котором находится объект
```

Переопределяет метод предка rtm::DynamicObject.

```
7.17.3.2 MoveForward ()
```

 $bool\ rtm:: Vehicle Object:: Move Forward \_\ (\ ) \quad [protected]$ 

Функция для сообщения о необходимости начать движение

#### Возвращает

true, если возможно начать движение, иначе false

```
7.17.3.3 Stop_()
```

bool rtm::VehicleObject::Stop\_ ( ) [protected]

Функция для сообщения о необходимости остановиться

# Возвращает

true, если возможно остановиться, иначе false

```
7.17.3.4 Rotate_()
bool rtm::VehicleObject::Rotate_ (
             float\ angle = ANGLE\_RIGHT\ )\quad [protected]
Функция для сообщения о необходимости повернуть
Возвращает
     true, если возможно повернуть, иначе false
7.17.3.5 ChangeLine_()
bool rtm::VehicleObject::ChangeLine_ (
             bool\ isRight = LEFT\ )\ [protected]
Функция для сообщения о необходимости перестроиться
Возвращает
     true, если возможно перестроиться, иначе false
7.17.3.6 IsMovement_()
bool\ rtm:: VehicleObject:: IsMovement\_\ (\ )\ const\quad [protected]
Функция, сообщающая о движении объекта
Возвращает
     true, если объект движется, иначе false
7.17.3.7 IsRotation ()
bool\ rtm:: VehicleObject:: IsRotation\_()\ const\quad [protected]
Функция, сообщающая о повороте объекта
Возвращает
```

true, если объект поворачивает, иначе false

```
7.17.3.8 IsLineChanging ()
bool\ rtm:: VehicleObject:: Is LineChanging\_\ (\ )\ const\quad [protected]
Функция, сообщающая о перестроении объекта
Возвращает
     true, если объект перестраивается, иначе false
7.17.3.9 IsBraking_()
bool\ rtm:: VehicleObject:: IsBraking\_\ (\ )\ const\quad [protected]
Функция, сообщающая о торможении объекта перед светофором и т.д.
Возвращает
     true, если объект тормозит, иначе false
7.17.3.10 GetMaxSpeed_()
float rtm::VehicleObject::GetMaxSpeed_ ( ) const [protected]
Функция для получения максимальной скорости
Возвращает
     максимальная скорость
7.17.3.11 GetFinalSpeed_()
float rtm::VehicleObject::GetFinalSpeed_ ( ) const [protected]
Функция для получения финальной скорости (к которой объект будет стремиться)
Возвращает
     конечная скорость
7.17.3.12 SetFinalSpeed_()
void rtm::VehicleObject::SetFinalSpeed (
             float speed ) [protected]
Функция для установки финальной скорости (к которой объект будет стремиться)
```

Аргументы

```
speed новая скорость
```

```
7.17.3.13 SetBrakingFactor ()
```

```
\begin{tabular}{ll} void $ttm::VehicleObject::SetBrakingFactor\_ ( \\ &float factor ) & [protected] \end{tabular}
```

Функция для установки коэффициента торможения

Аргументы

```
factor новый коэффициент торможения (1 - торможение с обычным ускорением)
```

```
7.17.3.14 StopAtDistance_()
```

```
\label{local_void_to_stance_distance} void \ rtm:: VehicleObject:: StopAtDistance\_ \ ( \ float \ distance \ ) \quad [protected]
```

Функция для установки тормозого пути (объект будет пытаться остановиться за данную дистанцию)

Аргументы

```
distance | дистанция, за которую необходимо остановиться
```

```
7.17.3.15 CheckForwardCoating ()
```

```
\label{eq:contingObject} $$ rtm::VehicleObject::CheckForwardCoating_ ($$ WorldController *const world, $$ int delta = 1 ) [protected]
```

Функция для получения следующего по ходу движения покрытия

Аргументы

world	контроллер мира, в котором находится объект	
delta	сдвиг в клетках относительно данного объекта (1 - следующая, 2 - через одну)	

## Возвращает

указатель на покрытие

```
7.17.3.16 CheckForwardCoatingUnion_()
```

```
\label{eq:contingUnion*rtm::CoatingUnion*rtm::CoatingUnion* rtm::CoatingUnion* rtm::CheckForwardCoatingUnion* ( WorldController *const world, \\ int delta = 1 ) [protected]
```

Функция для получения следующего по ходу движения объединения покрытий

### Аргументы

world	контроллер мира, в котором находится объект
delta	сдвиг в клетках относительно данного объекта (1 - следующее, 2 - через одно)

## Возвращает

указатель на объединение покрытий

## 7.17.3.17 CheckForwardArea ()

Функция для проверки области видимости спереди

### Аргументы

world	контроллер мира, в котором находится данный объект
radius	радиус видимости
angle	угол видимости (в каждую из сторон)
angleShift	сдвиг области видимости

### Возвращает

указатель на объект, находящийся в области видимости nullptr, если нет объектов в области видимости

```
7.17.3.18 CheckMovingArea ()
```

```
\label{lem:controller} \begin{split} rtm::& DynamicObject * rtm::VehicleObject::CheckMovingArea\_ \ (\\ & WorldController * const \ world \ ) \quad [protected] \end{split}
```

Функция для проверки области видимости во время движения по прямой

Аргументы

```
world контроллер мира, в котором находится данный объект
```

### Возвращает

указатель на объект, находящийся в области видимости nullptr, если нет объектов в области видимости

### 7.17.3.19 CheckTurnArea ()

Функция для проверки области видимости перед поворотом

#### Аргументы

world	контроллер мира, в котором находится данный объект
isRight	сторона, в которую совершается поворот (тип поворота)

### Возвращает

указатель на объект, находящийся в области видимости nullptr, если нет объектов в области видимости

#### 7.17.3.20 CheckRotationArea ()

Функция для проверки области видимости во время поворота

### Аргументы

world	контроллер мі	гра, в котором	находится дання	ый объект
-------	---------------	----------------	-----------------	-----------

### Возвращает

указатель на объект, находящийся в области видимости nullptr, если нет объектов в области видимости

```
7.17.3.21 CheckCrossroadArea ()
```

```
\label{lem:constraint} $$ rtm::DynamicObject * rtm::VehicleObject::CheckCrossroadArea\_ ($$ WorldController *const world ) [protected] $$
```

Функция для проверки области видимости перед нерегулируемым перекрестком

Аргументы

world контроллер мира, в котором находится данный объект

## Возвращает

указатель на объект, находящийся в области видимости nullptr, если нет объектов в области видимости

## 7.17.3.22 CheckLineChangingArea\_()

Функция для проверки области видимости перед перестроением

Аргументы

world контроллер мира, в котором находится данный объект

### Возвращает

указатель на объект, находящийся в области видимости nullptr, если нет объектов в области видимости

```
7.17.3.23 BeforeMoving ()
```

Функция, выполняющаяся непосредственно перед перемещением объекта

Аргументы

```
world контроллер мира, в котором находится данный объект
```

```
7.17.3.24 AfterMoving ()
```

Функция, выполняющаяся непосредственно после перемещением объекта

Аргументы

world контроллер мира, в котором находится данный объект

```
7.17.3.25 MovementStart ()
```

Функция, выполняющаяся перед началом движения

Аргументы

world контроллер мира, в котором находится данный объект

## Возвращает

true, если шаг успешно завершён (в следующий раз выполнится MovementTick) false, если необходимо повторить этот шаг (в следующий раз выполнится опять эта функция)

Переопределяется в rtm::CarObject.

```
7.17.3.26 Movement Tick ()
```

Функция, выполняющаяся во время движения

### Аргументы

world	контроллер мира, в котором находится данный объект
-------	----------------------------------------------------

### Возвращает

```
true, если шаг успешно завершён (в следующий раз выполнится MovementEnd) false, если необходимо повторить этот шаг (в следующий раз выполнится опять эта функция)
```

Переопределяется в rtm::CarObject.

```
7.17.3.27 MovementEnd ()
```

Функция, выполняющаяся после движения (перед началом остановки)

Аргументы

world контроллер мира, в котором находится данный объект

#### Возвращает

true, если шаг успешно завершён (движение на этом закончится) false, если необходимо повторить этот шаг (в следующий раз выполнится опять эта функция)

Переопределяется в rtm::CarObject.

```
7.17.3.28 RotationStart ()
```

Функция, выполняющаяся перед поворотом

Аргументы

```
world контроллер мира, в котором находится данный объект
```

#### Возвращает

true, если шаг успешно завершён (в следующий раз выполнится RotationTick) false, если необходимо повторить этот шаг (в следующий раз выполнится опять эта функция)

```
7.17.3.29 RotationTick ()
```

Функция, выполняющаяся во время поворота

Аргументы

world контроллер мира, в котором находится данный объект

### Возвращает

true, если шаг успешно завершён (в следующий раз выполнится RotationEnd) false, если необходимо повторить этот шаг (в следующий раз выполнится опять эта функция)

#### 7.17.3.30 RotationEnd ()

```
bool\ rtm:: VehicleObject:: RotationEnd\_ \ ( \\ WorldController *const world \ ) \quad [protected], \ [virtual]
```

Функция, выполняющаяся после поворота

Аргументы

```
world контроллер мира, в котором находится данный объект
```

## Возвращает

true, если шаг успешно завершён (поворот на этом закончится) false, если необходимо повторить этот шаг (в следующий раз выполнится опять эта функция)

## 7.17.3.31 LineChangingStart()

Функция, выполняющаяся перед перестроением

Аргументы

world контроллер мира, в котором находится данный объект

104

### Возвращает

true, если шаг успешно завершён (в следующий раз выполнится LineChangingTick) false, если необходимо повторить этот шаг (в следующий раз выполнится опять эта функция)

Переопределяется в rtm::CarObject.

```
7.17.3.32 LineChangingTick ()
```

Функция, выполняющаяся во время перестроения

Аргументы

world контроллер мира, в котором находится данный объект

### Возвращает

true, если шаг успешно завершён (в следующий раз выполнится LineChangingEnd) false, если необходимо повторить этот шаг (в следующий раз выполнится опять эта функция)

```
7.17.3.33 LineChangingEnd ()
```

Функция, выполняющаяся после перестроения

Аргументы

```
world контроллер мира, в котором находится данный объект
```

#### Возвращает

true, если шаг успешно завершён (перестроение на этом закончится) false, если необходимо повторить этот шаг (в следующий раз выполнится опять эта функция)

```
7.17.3.34 LineChanging_()
```

Функция, выполняющая различные этапы при перестроении

Аргументы

```
world контроллер мира, в котором находится данный объект
```

```
7.17.3.35 Rotation_()
```

Функция, выполняющая различные этапы при повороте

Аргументы

world контроллер мира, в котором находится данный объект

```
7.17.3.36 Movement ()
```

Функция, выполняющая различные этапы при движении

Аргументы

world контроллер мира, в котором находится данный объект

```
7.17.3.37 SpeedChanging ()
```

 $\Phi$ ункция, выполняющая изменение скорости в зависимости от ускорения, тормозного пути и т.д.

Аргументы

world контроллер мира, в котором находится данный объект

#### 7.17.3.38 SmoothBrakingCounter()

Функция, выполняющая декрементирование тормозного пути (если задан)

Аргументы

world контроллер мира, в котором находится данный объект

Объявления и описания членов классов находятся в файлах:

- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/VehicleObject.h$
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/VehicleObject.cpp$

## 7.18 Kласс rtm::WorldController

Класс контроллера карты, связующее звено всех объектов

#include <WorldController.h>

### Открытые члены

- WorldController ()
  - Конструктор по умолчанию
- WorldController (WorldScene \*const scene)
- WorldController (WorldScene \*const scene, std::string const &filename)
- WorldController (WorldScene \*const scene, size\_t mapNumber)
- void Update (float time)
- cocos2d::Layer \* GetLayer () const
- size t GetColumnsCount () const
- size t GetRowsCount () const
- float GetDeltaTime () const
- float GetTimeFactor () const
- CoatingObject \* GetCoatingObject (int column, int row)
- CoatingUnion \* GetCoatingUnion (int column, int row)
- StaticObject \* GetStaticObject (int column, int row)
- std::vector< DynamicShared > & GetDynamicObjects ()
- bool IsPause ()
- bool IsCorrectColumn (int column)
- bool IsCorrectRow (int row)
- bool IsAllowableColumn (int column)
- bool IsAllowableRow (int row)
- bool IsVisibleColumn (int column)
- bool IsVisibleRow (int row)
- void SetTimeFactor (float factor)
- bool LoadMap (std::string const &filename)
- bool LoadMap (size\_t number)
- void SpawnCar ()

```
Функция для добавления машины на карту
```

• void RemoveAccidents ()

Функция для удаления аварий

• void RemoveVehicles ()

Функция для удаления всего транспорта

• void Play ()

Функция для продолжения выполнения обновлений

• void Pause ()

Функция для временной остановки обновлений

• void Reset ()

Функция для перезагрузки карты

### Закрытые члены

```
• bool IsEmpty_ (int column, int row, size_t width=1, size_t height=1)
```

- bool GenerateObject (uint8 t \*params, uint8 t count)
- bool AddCoatingUnion (int column, int row, CoatingUnionShared coatingUnion)
- bool AddDriveway\_ (CoatingType type, int column, int row, size\_t width, size\_t height, Angle← Type angle)
- bool AddCrossroad\_ (CoatingType type, int column, int row, LinesCounts linesCounts, size\_t controlUnitType=0)
- bool AddTCrossroad\_ (CoatingType type, int column, int row, LinesCounts linesCounts, Angle← Type nullDirection, size t controlUnitType=0)
- bool AddLeftTurt\_ (CoatingType type, int column, int row, size\_t linesCount, AngleType angle)
- bool AddRightTurt\_ (CoatingType type, int column, int row, size\_t linesCount, AngleType angle)
- bool AddControlUnit (ControlUnitShared controlUnit)
- bool AddStaticObject\_ (int column, int row, StaticShared staticObject)
- bool AddBuilding\_ (size\_t type, int column, int row, float angle)
- bool AddBush (size t type, int column, int row, float angle)
- bool AddDynamicObject (int column, int row, DynamicShared dynamicObject)
- bool AddCar (size t type, int column, int row, float angle)
- size t GetVectorColumn (int column)
- size t GetVectorRow (int row)
- int GetRealColumn (size t column)
- int GetRealRow (size t row)
- void CloseMap ()

Функция закрытии карты

• void ClearSpawns\_ ()

Функция для очистки массива точек генерации

• void ClearCoatingObjects ()

Функция для очистки матрицы покрытий

• void ClearControlUnits ()

Функция для очистки движущихся объектов

• void ClearStaticObjects\_ ()

Функция для очистки статических объектов

• void ClearDynamicObjects\_ ()

Функция для очистки движущихся объектов

## Закрытые данные

• WorldScene \* scene

Сцена, к которой привязан контроллер

• cocos2d::Layer \* mainLayer

Основной слой сцены (на нём вся движуха)

bool isPause

Происходят ли обновления (точнее стоит ли пауза)

• uint8 t hiddenArea

Размер скрытой зоны

• uint16 t columnsCount

Количество колонок (включая скрытую зону)

• uint16 t rowsCount

Количество строк (включая скрытую зону)

• SpawnVector spawns

Массив точек генерации транспорта

• float deltaTime

Последняя разница между обновлениями

• float spawnTime

Время, прошеднее с последней автоматического генерации транспорта

• float cleanTime

Время, прошеднее с последнего автоматического удаления аварий

• float timeFactor

Коэффициент ускорения времени

• std::string lastMapFile

Последняя загруженная карта (путь к файлу)

• CoatingUnionMatrix coatingUnions\_

Матрица покрытий

• ControlUnitVector controlUnits

Матрица объединений покрытий

• StaticMatrix staticObjects

Матрица статических объектов

• DynamicVector dynamicObjects

Массив движущихся объектов

### 7.18.1 Подробное описание

Класс контроллера карты, связующее звено всех объектов

### 7.18.2 Конструктор(ы)

### 7.18.2.1 WorldController() [1/3]

Конструктор без загрузки какой-либо карты

### Аргументы

scene сцена, к которой привязан контроллер	
--------------------------------------------	--

## 7.18.2.2 WorldController() [2/3]

## Конструктор с загрузкой карты

## Аргументы

scene	сцена, к которой привязан контроллер
filename	путь к карте

## 7.18.2.3 WorldController() [3/3]

```
\label{eq:controller} \begin{split} rt\,m::&WorldController::WorldController\ (\\ & &WorldScene\ *const\ scene,\\ & size\_t\ mapNumber\ ) \end{split}
```

## Конструктор с загрузкой карты

## Аргументы

scene	сцена, к которой привязан контроллер
mapNumber	номер стандартной карты

# 7.18.3 Методы

## 7.18.3.1 Update()

```
\begin{tabular}{ll} \begin{tabular}{ll} void $rtm::WorldController::Update ( \\ &float $time ) \end{tabular}
```

## $\Phi$ ункция обновления

Аргументы

time время, прошедшее с момента прошлого обновления (в секундах)

```
7.18.3.2 GetLayer()
```

 ${\tt cocos2d::Layer*rtm::WorldController::GetLayer() const}$ 

Функция для получения основного слоя сцены (на нём вся движуха)

Возвращает

основной слой

### 7.18.3.3 GetColumnsCount()

size t rtm::WorldController::GetColumnsCount ( ) const

Функция для получения количества столбцов карты

Возвращает

количество столбцов

## 7.18.3.4 GetRowsCount()

size t rtm::WorldController::GetRowsCount ( ) const

Функция для получения количества строк карты

Возвращает

количество строк

```
7.18.3.5 GetDeltaTime()
float rtm::WorldController::GetDeltaTime ( ) const
Функция для получения последней разницей между обновлениями
Возвращает
     разница во времени между обновлениями (в секундах)
7.18.3.6 GetTimeFactor()
float rtm::WorldController::GetTimeFactor ( ) const
Функция для получения коэффициента ускорения времени
Возвращает
     коэффициент ускорения времени (1 - реальная скорость)
7.18.3.7 GetCoatingObject()
rtm::CoatingObject * rtm::WorldController::GetCoatingObject (
            int column,
            int row )
Функция для получения объекта в определенной клетке
Возвращает
     указатель на объект объекта
7.18.3.8 GetCoatingUnion()
rtm::CoatingUnion * rtm::WorldController::GetCoatingUnion (
            int column,
            int row )
Функция для получения объединения покрытий в определенной клетке
Возвращает
     указатель на объект объединения покрытий
```

```
7.18.3.9 GetStaticObject()
rtm::StaticObject * rtm::WorldController::GetStaticObject (
             int column,
             int row )
\Phiункция для получения статического объекта в определенной клетке
Возвращает
     указатель на статический объект
7.18.3.10 GetDynamicObjects()
std::vector < rtm::DynamicShared > \& \ rtm::WorldController::GetDynamicObjects \ (\ )
Функция для получения массива движущихся объектов
Возвращает
     массив движущихся объектов
7.18.3.11 IsPause()
bool rtm::WorldController::IsPause ( )
Функция сообщает, происходят ли обновления
Возвращает
     true, если происходят не происходят (стоит пауза), иначе false
7.18.3.12 IsCorrectColumn()
bool rtm::WorldController::IsCorrectColumn (
             int column )
Функция проверяет корректность столбца
Аргументы
 column
           номер проверяемой колонки
```

Возвращает

true, если столбец корректный, иначе false

```
7.18.3.13 IsCorrectRow()
```

```
bool rtm::WorldController::IsCorrectRow ( int\ row\ )
```

Функция проверяет корректность строки

Аргументы

```
row номер проверяемой строки
```

## Возвращает

true, если строка корректная, иначе false

## 7.18.3.14 IsAllowableColumn()

```
bool\ rtm::WorldController::IsAllowableColumn\ ( int\ column\ )
```

Функция проверяет, можно ли двигаться в столбце

Аргументы

```
column | номер проверяемой колонки
```

### Возвращает

true, если в столбце можно двигаться, иначе false

## 7.18.3.15 IsAllowableRow()

```
\begin{tabular}{ll} bool \ rtm::WorldController::IsAllowableRow \ (\\ int \ row \ ) \end{tabular}
```

Функция проверяет, можно ли двигаться в строке

Аргументы

row номер проверяемой строки

Возвращает

true, если в строке можно двигаться, иначе false

7.18.3.16 IsVisibleColumn()

bool rtm::WorldController::IsVisibleColumn ( int column )

Функция проверяет видимость столбца

Аргументы

column номер проверяемой колонки

Возвращает

true, если столбец виден, иначе false

7.18.3.17 IsVisibleRow()

bool rtm::WorldController::IsVisibleRow ( int row )

Функция проверяет видимость строки

Аргументы

row номер проверяемой строки

Возвращает

true, если строка видна, иначе false

7.18.3.18 SetTimeFactor()

 $\begin{tabular}{ll} void $\operatorname{rtm}::WorldController::SetTimeFactor} (\\ & float factor \end{tabular}) \end{tabular}$ 

Функция для установки коэффициента ускорения времени

Аргументы

```
factor коэффициент ускорения времени (1 - реальная скорость)
```

```
7.18.3.19 LoadMap() [1/2]
```

```
bool rtm::WorldController::LoadMap ( std::string const & filename )
```

Функция для загрузки карты из файла

Аргументы

```
filename полный путь к файлу с картой
```

```
7.18.3.20 LoadMap() [2/2]
```

Функция для загрузки карты по номеру

Аргументы

```
number номер стандартной карты
```

```
7.18.3.21 IsEmpty_()
```

```
\label{eq:bool_result} \begin{split} bool \ rtm:: World Controller:: Is Empty\_ \ (\\ int \ column, \\ int \ row, \\ size\_t \ width = 1, \\ size\_t \ height = 1 \ ) \quad [private] \end{split}
```

Функция проверяет доступность зоны для генерации статических объектов и объектов объекта

Аргументы

column	левая колонка проверяемой зоны
row	нижняя строка проверяемой зоны
width	ширина проверяемой зоны
Сфефефефе	твытсфияцероверяемой зоны

## Возвращает

true, если можно сгенерировать объект в данной зоне, иначе false

```
7.18.3.22 GenerateObject_()
```

```
\begin{tabular}{ll} bool \ rtm::WorldController::GenerateObject \_ ( \\ uint8\_t * params, \\ uint8\_t \ count \ ) \ \ [private] \end{tabular}
```

Функция для парсинга параметров и генерации объектов

### Аргументы

params	массив параметров генерации
count	количество параметров генерации в массиве

### Возвращает

true, если объект получилось сгенерировать, иначе false

## 7.18.3.23 AddCoatingUnion\_()

```
\label{lem:controller:} bool\ rtm::WorldController::AddCoatingUnion\_\ ($$int\ column,$$ int\ row,$$$ CoatingUnionShared\ coatingUnion\ )$$ [private]
```

Функция для генерации объединения покрытий

### Аргументы

column	левая колонка объединения покрытий
row	нижняя строка объединения покрытий
coatingUnion	умный указатель на объединение дорог

## Возвращает

true, если объект получилось сгенерировать, иначе false

## 7.18.3.24 AddDriveway ()

```
bool\ rtm:: World Controller:: Add Driveway\_\ ( Coating Type\ type,
```

```
int column,
int row,
size_t width,
size_t height,
AngleType angle ) [private]
```

Функция для генерации прямой односторонней дороги

### Аргументы

type	тип объекта (асфальт, грязь)
column	левая колонка объекта дороги
row	нижняя строка объекта дороги
width	ширина объекта дороги
height	высота объекта дороги
angle	направление, в котором разрешенно движение

## Возвращает

true, если объект получилось сгенерировать, иначе false

Функция для генерации перекрестка

### Аргументы

type	тип объекта (асфальт, грязь)
column	левая колонка перекрестка
row	нижняя строка перекрестка
linesCounts	количество полос в каждом направлении
controlUnitType	тип управляющего модуля перекрестком (тип светофора)

## Возвращает

true, если объект получилось сгенерировать, иначе false

## 7.18.3.26 AddTCrossroad\_()

```
bool\ rtm::WorldController::AddTCrossroad\_\ ($$CoatingType\ type,$$ int\ column,$$ int\ row,$$$ LinesCounts\ linesCounts,$$$ AngleType\ nullDirection,$$ size\ t\ controlUnitType=0\ )\ [private]
```

## Функция для генерации т-образного перекрестка

## Аргументы

type	тип объекта (асфальт, грязь)
column	левая колонка перекрестка
row	нижняя строка перекрестка
linesCounts	количество полос в каждом направлении
nullDirection	сторона, в направлении которой нельзя двигаться
controlUnitType	тип управляющего модуля перекрестком (тип светофора)

## Возвращает

true, если объект получилось сгенерировать, иначе false

## 7.18.3.27 AddLeftTurt\_()

## Функция для генерации левого поворота

# Аргументы

type	тип объекта (асфальт, грязь)
column	левая колонка поворота
row	нижняя строка поворота
linesCount	количество полос
angle	угол поворота (самого поворота)

## Возвращает

true, если объект получилось сгенерировать, иначе false

```
7.18.3.28 AddRightTurt_()
```

### Функция для генерации правого поворота

### Аргументы

type	тип объекта (асфальт, грязь)
column	левая колонка поворота
row	нижняя строка поворота
linesCount	количество полос
angle	угол поворота (самого поворота)

### Возвращает

true, если объект получилось сгенерировать, иначе false

## 7.18.3.29 AddControlUnit\_()

```
bool\ rtm::WorldController::AddControlUnit\_\ ( ControlUnitShared\ controlUnit\ )\quad [private]
```

Функция для добавления управляющего блока в общий массив (для обновлений)

## Аргументы

```
controlUnit | умный указатель на управляющий блок
```

# Возвращает

true, если объект получилось добавить, иначе false

### 7.18.3.30 AddStaticObject ()

Функция для генерации статического объекта

## Аргументы

column	колонка статического объекта
row	строка статического объекта
staticObject	умный указатель на статический объект

## Возвращает

true, если объект получилось сгенерировать, иначе false

## 7.18.3.31 AddBuilding\_()

## Функция для генерации строения

## Аргументы

type	тип строения
column	колонка строения
row	строка строения
angle	угол поворота строения

## Возвращает

true, если объект получилось сгенерировать, иначе false

## 7.18.3.32 AddBush ()

## Функция для генерации куста

## Аргументы

type	тип куста
column	колонка куста
row	строка куста
angle	угол поворота куста

## Возвращает

true, если объект получилось сгенерировать, иначе false

## 7.18.3.33 AddDynamicObject\_()

### Функция для генерации динамического объекта

### Аргументы

column	колонка динамического объекта
row	строка динамического объекта
dynamicObject	умный указатель на динамический объект

## Возвращает

true, если объект получилось сгенерировать, иначе false

## 7.18.3.34 AddCar\_()

### Функция для генерации машины

## Аргументы

type	тип машины
column	колонка машины
row	строка машины
angle	угол поворота машины

## Возвращает

true, если объект получилось сгенерировать, иначе false

122

```
7.18.3.35 GetVectorColumn_()
size\_t\ rtm::WorldController::GetVectorColumn\_\ (
             int column ) [inline], [private]
Функция для получения столбца в массиве
Аргументы
 column
           столбец объекта
Возвращает
     столбец в массиве
7.18.3.36 GetVectorRow ()
size t rtm::WorldController::GetVectorRow (
             int row ) [inline], [private]
Функция для получения строки в массиве
Аргументы
       строка объекта
Возвращает
     строка в массиве
7.18.3.37 GetRealColumn_()
int rtm::WorldController::GetRealColumn_ (
             size_t column ) [inline], [private]
Функция для получения столбца объекта
Аргументы
```

column

столбец в массиве

## Возвращает

столбец объекта

### 7.18.3.38 GetRealRow\_()

```
\label{lem:controller::GetRealRow_(size_t row) [inline], [private]} int \ rtm::WorldController::GetRealRow_ (
```

Функция для получения строки объекта

Аргументы

```
row строка в массиве
```

#### Возвращает

строка объекта

Объявления и описания членов классов находятся в файлах:

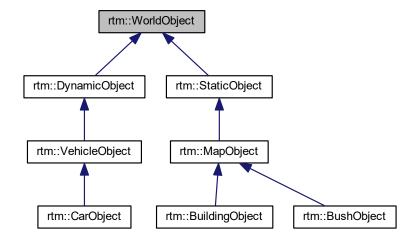
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/WorldController.h$
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/WorldController.cpp$

# 7.19 Класс rtm::WorldObject

Класс объекта мира (родитель всех условно объемных объектов)

#include <WorldObject.h>

Граф наследования:rtm::WorldObject:



## Открытые члены

```
• WorldObject ()
```

Конструктор по умолчанию

- WorldObject (cocos2d::Sprite \*const sprite, float x, float y, float angle)
- WorldObject (std::string const &filename, float x, float y, float angle)
- virtual ~WorldObject ()=default

Деструктор по умолчанию

- cocos2d::Sprite \* GetSprite () const
- float GetX () const
- float GetY\_ () const
- float GetAngle () const
- float GetWidth () const
- float GetHeight () const

#### Защищенные члены

```
• void SetSprite (cocos2d::Sprite *const sprite)
```

- void Set X (float x)
- void SetY\_ (float y)
- void SetAngle (float angle)
- void SetWidth\_ (float width)
- void SetHeight\_ (float height)
- virtual void PositionInit\_ ()

Функция, выполняемая во время инициализации

• virtual void PositionUpdate ()

Функция, выполняемая во время обновления положения

• virtual void OnXUpdate ()

Функция, выполняемая во время обновления абсциссы

• virtual void OnYUpdate\_ ()

Функция, выполняемая во время обновления ординаты

• virtual void OnAngleUpdate\_ ()

Функция, выполняемая во время обновления угла поворота

• virtual void OnWidthUpdate ()

Функция, выполняемая во время обновления ширины

• virtual void OnHeightUpdate\_ ()

 $\Phi$ ункция, выполняемая во время обновления высоты

### Закрытые члены

```
• void SetSpriteX (float x)
```

- void SetSpriteY\_ (float y)
- void SetSpriteAngle (float angle)
- void SetSpriteWidth (float width)
- void SetSpriteHeight\_ (float height)

## Закрытые данные

```
• cocos2d::Sprite * sprite_
```

Указатель на спрайт

• float x

Абсцисса

• float prevX

Абсцисса для отслеживания изменений

• float y\_

Ордината

• float prevY

Ордината для отслеживания изменений

• float angle\_

Угол поворота

• float prevAngle

Угол поворота для отслеживания изменений

float width

Ширина

• float prevWidth

Ширина для отслеживания изменений

float height\_

Высота

• float prevHeight

Высота для отслеживания изменений

## 7.19.1 Подробное описание

Класс объекта мира (родитель всех условно объемных объектов)

# 7.19.2 Конструктор(ы)

## 7.19.2.1 WorldObject() [1/2]

Конструктор с использованием уже готового спрайта

### Аргументы

sprite	указатель на готовый спрайт
X	абсцисса
У	ордината
angle	угол поворота объекта

## 7.19.2.2 WorldObject() [2/2]

## Конструктор из файла

## Аргументы

filename	путь к файлу инициализации
X	абсцисса
У	ордината
angle	угол поворота объекта

# 7.19.3 Методы

## 7.19.3.1 GetSprite()

 ${\tt cocos2d::Sprite*rtm::WorldObject::GetSprite()} \ const$ 

Функция для получения спрайта

Возвращает

указатель на спрайт

 $7.19.3.2 \text{ GetX}_{-}()$ 

float rtm::WorldObject::GetX\_ ( ) const

Функция для получения абсциссы

Возвращает

абсцисса

```
7.19.3.3 \ \text{GetY}_{-}()
float rtm::WorldObject::GetY\_ ( ) const
Функция для получения ординаты
Возвращает
     ордината
7.19.3.4 GetAngle()
float\ rtm::WorldObject::GetAngle\ (\ )\ const
Функция для получения угла поворота
Возвращает
     угол поворота
7.19.3.5 GetWidth()
float rtm::WorldObject::GetWidth ( ) const
Функция для получения ширины
Возвращает
      ширина
7.19.3.6 GetHeight()
{\it float\ rt\,m}{::}{\bf WorldObject}{::}{\bf GetHeight\ (\ )\ const}
Функция для получения высоты
Возвращает
      высота
7.19.3.7 SetSprite_()
void rtm::WorldObject::SetSprite_ (
              cocos2d::Sprite *const sprite ) [protected]
Функция для установки спрайта
```

Аргументы

```
sprite указатель на спрайт
```

```
7.19.3.8 SetX_()
```

```
\begin{tabular}{ll} void $\operatorname{rtm}::WorldObject::Set X\_ (\\ & float $x$ ) & [protected] \end{tabular}
```

Функция для установки абсциссы

Аргументы

```
х абсцисса
```

```
7.19.3.9 SetY_()
```

```
\begin{tabular}{ll} void $\operatorname{rtm}::WorldObject::SetY\_ ( \\ & float $y$ ) & [protected] \end{tabular}
```

Функция для установки ординаты

Аргументы

```
у ордината
```

7.19.3.10 SetAngle\_()

```
\begin{tabular}{ll} void \ rt\,m::WorldO\,bject::Set\,Angle\_ \ (\\ float \ angle\ ) & [protected] \end{tabular}
```

Функция для установки угла поворота

Аргументы

angle | угол поворота

```
7.19.3.11 SetWidth_()
void \ rt\,m{::}WorldO\,bject{::}SetWidt\,h\_\ (
              float width ) [protected]
Функция для установки ширины
Аргументы
 \operatorname{width}
          ширина
7.19.3.12 SetHeight_()
{\tt void\ rtm::WorldObject::SetHeight\_(}
              float height ) [protected]
Функция для установки высоты
Аргументы
 height
           высота
7.19.3.13 SetSpriteX_()
void rtm::WorldObject::SetSpriteX_ (
              float x ) [private]
Функция для установки абсциссы спрайта
Аргументы
     абсцисса спрайта
7.19.3.14 SetSpriteY_()
{\tt void\ rtm::WorldObject::SetSpriteY\_\ (}
              float y ) [private]
```

Функция для установки ординаты спрайта

Аргументы

```
у ордината спрайта
```

```
7.19.3.15 SetSpriteAngle ()
```

```
void rtm::WorldObject::SetSpriteAngle_ (
float angle ) [private]
```

Функция для установки угла поворота спрайта

Аргументы

```
angle угол поворота спрайта
```

```
7.19.3.16 SetSpriteWidth ()
```

Функция для установки ширины спрайта

Аргументы

```
width ширина спрайта
```

```
7.19.3.17 SetSpriteHeight_()
```

```
\begin{tabular}{ll} void \ rtm::WorldObject::SetSpriteHeight\_ (\\ float \ height \ ) & [private] \end{tabular}
```

Функция для установки высоты спрайта

Аргументы

```
height высота спрайта
```

Объявления и описания членов классов находятся в файлах:

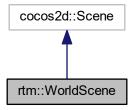
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/WorldObject.h$
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/WorldObject.cpp$

## 7.20 Класс rtm::WorldScene

Класс главной сцены, на которой всё и происходит (для отрисовки)

#include <WorldScene.h>

Граф наследования:rtm::WorldScene:



### Открытые члены

• ~WorldScene ()=default

Деструктор по умолчанию

- virtual bool init () override
- virtual void update (float time) override
- cocos2d::Layer \* GetMainLayer () const

## Функции для установки фона

- void SetBackground (std::string const &filename)
- void SetBackground (size\_t number)

#### Открытые статические члены

• static WorldScene \* Create ()

#### Закрытые члены

• void OpenMap ()

Функция открытия карты

• void Restart ()

Функция перезагрузки карты

• void SetDefaultPosition ()

Функция для установки первоначальной позиции просмотра

• void ShiftUp\_ ()

Функция сдвига области просмотра вверх

• void ShiftRight ()

Функция сдвига области просмотра вправо

132 Классы

```
• void ShiftDown ()
    Функция сдвига области просмотра вниз
• void ShiftLeft ()
    Функция сдвига области просмотра влево
 void UpdatePosition ()
    Функция для обновления положения главного слоя в зависимости от области просмотра
• void SetDefaultScale ()
    Функция для установки масштаба просмотра по умолчанию
• void IncreaseScale ()
    Функция для увеличения масштаба просмотра
• void DecreaseScale ()
    Функция для уменьшения масштаба просмотра
• void SetDefaultSpeed ()
    Функция для установки скорости обработки (скорости объектов) по умолчанию
• void IncreaseSpeed ()
    Функция для увеличения скорости обработки (скорости объектов)
• void DecreaseSpeed ()
    Функция для уменьшения скорости обработки (скорости объектов)
• WorldControllerUnique & GetMap ()
```

#### Закрытые статические члены

- static void KeyPressed\_ (cocos2d::EventKeyboard::KeyCode code, cocos2d::Event \*event) Функция-обработчик нажатий клавиш клавиш клавиатуры
- static void KeyReleased\_ (cocos2d::EventKeyboard::KeyCode code, cocos2d::Event \*event) Функция-обработчик отпусканий клавиш клавиш клавиатуры

## Закрытые данные

- cocos2d::Layer \* mainLayer
  - Основной слой, на котором располагаются объекты
- cocos2d::Layer \* backgroundLayer
  - Слой для фона, находится позади основного
- cocos2d::Sprite \* background
  - Картинка фона
- WorldControllerUnique map\_
  - Контроллер мира, привязанный к данной сцене
- float clickTime
  - Время, прошедшее с последнего нажатия клавиш перемещения по карте (стрелочек)
- int viewColumn\_
  - Сдвиг по горизонтали при просмотре
- int  $viewRow_$ 
  - Сдвиг по вертикали при просмотре
- bool isCtrlPressed
  - Состояние клавиши CTRL.
- bool isAltPressed
  - Состояние клавиши АІТ.
- bool isUpArrowPressed\_
  - Состояние клавиши "вверх".

```
• bool isRightArrowPressed
        Состояние клавиши "вправо".
   • bool isDownArrowPressed
        Состояние клавиши "вниз".
   • bool isLeftArrowPressed
        Состояние клавиши "влево".
Закрытые статические данные
   • static WorldScene * globalScene { nullptr }
        Основная сцена, к которой адресуются нажатия клавиш и т.д.
7.20.1 Подробное описание
Класс главной сцены, на которой всё и происходит (для отрисовки)
7.20.2 Метолы
7.20.2.1 Create()
rtm::WorldScene * rtm::WorldScene::Create ( ) [static]
Конструктор класса, поддерживающий RAII
Возвращает
     указатель на созданный объект
7.20.2.2 init()
bool rtm::WorldScene::init ( ) [override], [virtual]
Функция для инициализации полей
Возвращает
     true в случае успешной инициализации, иначе false
7.20.2.3 update()
void rtm::WorldScene::update (
            float time ) [override], [virtual]
Функция для обновления сцены
```

134 Классы

Аргументы

time время, прошедшее с момента прошлого обновления

7.20.2.4 GetMainLayer()

cocos2d::Layer \* rtm::WorldScene::GetMainLayer ( ) const

Функция для получения основного слоя, на котором находятся объекты

Возвращает

основной слой

7.20.2.5 SetBackground() [1/2]

 $\label{lem:constraint} void \ rtm::WorldScene::SetBackground \ ($   $std::string \ const \ \& \ filename \ )$ 

Функции для установки фона из файла

Аргументы

filename полный путь к файлу с фоном (картинка)

 $7.20.2.6 \quad SetBackground() \ \tiny{[2/2]}$ 

Функции для установки фона по номеру

Аргументы

number номер стандартного фона

7.20.2.7 GetMap\_()

 ${\tt rtm::WorldControllerUnique~\&~rtm::WorldScene::GetMap\_~(~)} \quad [private]$ 

Функция для получения контроллера данной сцены

Возвращает

контроллер сцены

Объявления и описания членов классов находятся в файлах:

- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/WorldScene.h$
- $\bullet \ C:/Users/Vladimir/Documents/Visual \ Studio \ 2017/Projects/RTM/Classes/WorldScene.cpp$

136 Классы

# Предметный указатель

AddBuilding_	CARS_ACCELERATIONS
rtm::WorldController, 120	$rtm, \frac{-}{33}$
AddBush	CARS MAX SPEEDS
$\operatorname{rtm}:: \operatorname{World} \operatorname{Controller}, \ 120$	rtm, 32
AddCar	COATING INDEXES
rtm::WorldController, 121	$rtm, 3\overline{1}$
AddCoatingUnion	$\operatorname{CarObject}$
rtm::WorldController, 116	rtm::CarObject, 42, 43
$\operatorname{AddControlUnit}_{-}$	CellToPixel
rtm::WorldController, 119	rtm, 26
$\operatorname{AddCrossroad}_{-}$	Center Is Crossed
rtm::WorldController, 117	${ m rtm},~24$
$AddDriveway$ _	${ m Change Line}\_$
rtm::WorldController, 116	rtm::VehicleObject, 95
$AddDynamicObject\_$	${ m CheckCoatingAhead}$
rtm::WorldController, 121	rtm::CarObject, 45
$\operatorname{AddLeftTurt}$	${ m CheckCoatingUnionAhead}$
rtm::WorldController, 118	rtm::CarObject, 45
$\operatorname{AddRightTurt}_{-}$	${\it CheckCollisions}$
rtm::WorldController, 118	rtm, 22
AddStaticObject	rtm::DynamicObject, 77
rtm::WorldController, 119	${\it CheckCrossroadArea}_{\_}$
$\operatorname{AddTCrossroad}_{\_}$	rtm::VehicleObject, 100
rtm::WorldController, 117	${ m CheckForwardArea}_{\_}$
AfterMoving_	rtm::VehicleObject, 98
rtm::VehicleObject, 101	${ m CheckForwardCoating}$
Allowed	rtm::VehicleObject, 97
${ m rtm}, 20$	${ m CheckForwardCoatingUnion}$
${ m Angle To Angle Type}$	rtm::VehicleObject, 98
${ m rtm},27$	${ m CheckLineChangingArea}\_$
AngleToDirection	rtm::VehicleObject, 100
${ m rtm}, 27$	${ m CheckMovingArea}_{\_}$
AngleType	rtm::VehicleObject, 98
${ m rtm},19$	$\operatorname{CheckRoadAhead}$
${ m Angle Type To Angle}$	rtm::CarObject, 45
rtm, 28	${ m CheckRotationArea}_{\_}$
${\bf Angle Type To Direction}$	rtm::VehicleObject, 99
rtm, 28	${ m CheckTurnArea}_{\_}$
AppDelegate, 35	rtm::VehicleObject, 99
application Did Finish Launching, $36$	Closed
${\it application Did Finish Launching}$	rtm, 20
AppDelegate, 36	${ m Coating Object}$
	rtm::CoatingObject, 48
BeforeMoving_	CoatingType
rtm::VehicleObject, 100	rtm, 21
$\operatorname{BuildingObject}$	CoatingUnion
rtm::BuildingObject, 37, 38	rtm::CoatingUnion, 52
BushObject	${\bf Coating Union Type}$
rtm::BushObject, 39, 40	${ m rtm},~20$

$\operatorname{ControlUnit}$	rtm::RoadCoating, 84
rtm::ControlUnit, 58	$\operatorname{GetClassMaxSpeed}$
CountDeceleration	rtm::CarObject, 46
rtm, 30	$\operatorname{GetClassResistance}$
CountLength	rtm::RoadCoating, 84
rtm::DrivewayObject, 70	GetCoatingObject
CountLines	rtm::CoatingUnion, 54
rtm::DrivewayObject, 71	rtm::WorldController, 111
Create	GetCoatingUnion
rtm::WorldScene, 133	rtm::WorldController, 111
CrossroadMatrix	$\operatorname{GetColumn}$
rtm::CrossroadObject, 63	rtm::CoatingUnion, 56
CrossroadObject	GetColumnsCount
rtm::CrossroadObject, 62	rtm::WorldController, 110
CrossroadSignals	$\operatorname{GetControlUnit}$
rtm, 18	rtm::CrossroadObject, 65
	$\operatorname{GetDeltaTime}$
DEFAULT_CROSSROAD_SIGNALS	rtm::WorldController, 110
rtm, 30	GetDynamicObjects
DEFAULT_DIRECTIONS_SIGNAL_SPRITES	rtm::WorldController, 112
rtm, 31	GetFilename
${ m Direction Signal Index}$	rtm, 29
$\mathrm{rtm},20$	GetFinalSpeed
DirectionSignals	rtm::VehicleObject, 96
rtm, 17	GetHeight
${ m Direction To Angle}$	rtm::CoatingUnion, 54
rtm, 28	rtm::WorldObject, 127
$\operatorname{DirectionToAngleType}$	GetLastDelta
${ m rtm},29$	rtm::DynamicObject, 74
$\operatorname{DirectionType}$	GetLayer
rtm, 19	rtm::WorldController, 110
Directions	GetLength
rtm, 17	rtm::CoatingUnion, 55
DirectionsSignalSprites	rtm::DrivewayObject, 68
rtm, 18	GetLinesCount
DistanceToNextCenter	rtm::DrivewayObject, 69
rtm, 24	GetMainLayer
Down	rtm::WorldScene, 134
rtm, 19	$\operatorname{GetMap}$
Downward	rtm::WorldScene, 134
rtm, 19	$\operatorname{GetMaxSpeed}$
DrivewayMatrix	rtm::VehicleObject, 96
rtm::DrivewayObject, 68	$\operatorname{GetNullDirection}$
DrivewayObject	rtm::CrossroadObject, 65
rtm::DrivewayObject, 67	$\operatorname{GetRealColumn}$
DynamicObject 72	rtm::WorldController, 122
rtm::DynamicObject, 73	$\operatorname{GetRealRow}$
Forbidden	rtm::WorldController, 123
rtm, 20	GetResistance
10111, 20	rtm::CoatingObject, 49
GenerateObject	$\operatorname{GetRow}$
rtm::WorldController, 116	rtm::CoatingUnion, 56
GetAngle	GetRowsCount
rtm::TurnObject, 90	rtm::WorldController, 110
rtm::WorldObject, 127	GetSignal
GetClassAcceleration	rtm::ControlUnit, 59
rtm::CarObject, 46	GetSpeed
Get Class Directions	rtm::DynamicObject, 74
5.5551	10111.2 / 110011110 0 0 / 000 ,   1

GetSprite	rtm::DynamicObject, 75
rtm::CoatingObject, 49	IsPause
rtm::WorldObject, 126	rtm::WorldController, 112
GetStaticObject	$\overline{ ext{IsRight}}$
rtm::WorldController, 111	rtm::TurnObject, 89
GetTimeFactor	${ m isRightLine}$
rtm::WorldController, 111	rtm::DrivewayObject, 69
GetType	IsRotation
rtm::CoatingUnion, 54	rtm::VehicleObject, 95
Get Vector Column	IsVisibleColumn
rtm::WorldController, 121	rtm::WorldController, 114
Get Vector Row	IsVisibleRow
rtm::WorldController, 122	rtm::WorldController, 114
GetWidth	rem. World Controller, 114
rtm::CoatingUnion, 54	Left
rtm::WorldObject, 127	rtm, 19
GetX	LeftTurnMatrix
rtm::WorldObject, 126	rtm::TurnObject, 89
	Leftward
GetYWarldObject_126	
rtm::WorldObject, 126	rtm, 19
HasCollision	LineChanging_
rtm::DynamicObject, 74	rtm::VehicleObject, 104
HasDirection	LineChangingEnd_
	rtm::VehicleObject, 104
rtm::CoatingObject, 49	LineChangingStart
InCenter	rtm::CarObject, 44
rtm, 24	rtm::VehicleObject, 103
init	LineChangingTick_
rtm::WorldScene, 133	rtm::VehicleObject, 104
IsAllowableColumn	LinesCounts
rtm::WorldController, 113	rtm, 17
IsAllowableRow	LoadMap
rtm::WorldController, 113	rtm::WorldController, 115
IsBeholding	MOh:+
rtm::DynamicObject, 76	MapObject
IsBraking	rtm::MapObject, 78, 79
rtm::VehicleObject, 96	MoveForward_
IsCorrectColumn	rtm::VehicleObject, 94
rtm::CoatingUnion, 55	Movement_
rtm::WorldController, 112	rtm::VehicleObject, 105
IsCorrectRow	$\operatorname{MovementEnd}\_$
	rtm::CarObject, 44
rtm::CoatingUnion, 55	rtm::VehicleObject, 102
rtm::WorldController, 113	${\rm MovementStart}\_$
IsDirectionAvailable	rtm::CarObject, 44
rtm::CoatingObject, 49	rtm::VehicleObject, 101
IsEmpty_	$\operatorname{MovementTick}_{-}$
rtm::WorldController, 115	rtm::CarObject, 44
IsIntersecting_	rtm::VehicleObject, 101
rtm::DynamicObject, 76	
isLeftLine	${ m NEAR\_DELTA}$
rtm::DrivewayObject, 70	${ m rtm},~30$
IsLineChanging_	${ m Normalize Angle}$
rtm::VehicleObject, 95	rtm, 26
IsMovement_	
rtm::VehicleObject, 95	operator bool
IsNear_	rtm::ControlUnit, 59
rtm::DynamicObject, 77	D' IT C' '
IsNearOthers	$\operatorname{PixelToCell}$

$\mathrm{rtm},26$	Direction Signal Index, 20
PuddleCoating	DirectionSignals, 17
rtm::PuddleCoating, 80, 81	Direction To Angle, 28
DOLDS DIDESTRUCTS	DirectionToAngleType, 29
ROADS_DIRECTIONS	DirectionType, 19
rtm, 32	Directions, 17
ROADS_RESISTANCES	DirectionsSignalSprites, 18
rtm, 31	DistanceToNextCenter, 24
ReleaseSprites	Down, 19
rtm::CoatingUnion, 56	Downward, 19
rtm::ControlUnit, 60	Forbidden, 20
$rtm:: CrossroadObject, \ 66$	GetFilename, 29
Right	InCenter, 24
rtm, 19	Left, 19
RightTurnMatrix	Leftward, 19
rtm::TurnObject, 88	LinesCounts, 17
Rightward	NEAR DELTA, 30
rtm, 19	<del>-</del>
RoadCoating	NormalizeAngle, 26
rtm::RoadCoating, 82, 83	PixelToCell, 26
RoadType	ROADS_DIRECTIONS, 32
rtm, 21	ROADS_RESISTANCES, 31
Rotate	Right, 19
rtm::VehicleObject, 94	Rightward, 19
Rotation	RoadType, 21
rtm::VehicleObject, 105	RoundAngle,  25
RotationEnd	RoundCoordinate, 23
rtm::VehicleObject, 103	RoundToCenter, 23
RotationStart	SameAngles, 25
rtm::VehicleObject, 102	SameCoordinates, 22
RotationTick	SignalFileId, $22$
rtm::VehicleObject, 103	SignalSprites, 18
RoundAngle	SignalType, 20
rtm, 25	SignalsSprites, 18
Round Coordinate	Started, 21
rtm, 23	StateType, 21
Round To Center	SumAngleTypes, 29
rtm, 23	Up, 19
rtm, 11	Upward, 19
Allowed, 20	Warning, 20
AngleToAngleType, 27	rtm::BuildingObject, 36
AngleToAngleType, 27 AngleToDirection, 27	BuildingObject, 37, 38
,	rtm::BushObject, 38
AngleType, 19	BushObject, 39, 40
AngleTypeToAngle, 28	rtm::CarObject, 41
AngleTypeToDirection, 28	CarObject, 42, 43
CARS_ACCELERATIONS, 33	CheckCoatingAhead, 45
CARS_MAX_SPEEDS, 32	<u> </u>
COATING_INDEXES, 31	CheckCoatingUnionAhead_, 45
CellToPixel, 26	CheckRoadAhead_, 45
CenterIsCrossed, 24	GetClassAcceleration_, 46
CheckCollisions, 22	GetClassMaxSpeed_, 46
Closed, 20	LineChangingStart, 44
CoatingType, 21	Movement End_, 44
CoatingUnionType, 20	$MovementStart\_, 44$
Count Deceleration, 30	MovementTick_, 44
CrossroadSignals, 18	rtm::CoatingObject, 46
DEFAULT CROSSROAD SIGNALS, 30	CoatingObject, 48
DEFAULT DIRECTIONS SIGNAL SP←	GetResistance, 49
$\overline{RITES}, 31$	GetSprite, 49

HasDirection, 49	rtm::MapObject, 78
IsDirectionAvailable, 49	MapObject, 78, 79
SetDirectionAvailability, 50	rtm::PuddleCoating, 79
SetSprite_, 50	PuddleCoating, 80, 81
$\operatorname{SetX}_{-}, \overline{50}$	rtm::RoadCoating, 81
$\operatorname{SetY}_{-}^{-}$ , 51	GetClassDirections , 84
rtm::CoatingUnion, 51	GetClassResistance_, 84
CoatingUnion, 52	RoadCoating, 82, 83
GetCoatingObject, 54	rtm::SpawnType, 85
GetColumn , 56	rtm::StaticObject, 85
GetHeight, 54	StaticObject, 86
GetLength, 55	rtm::TurnObject, 87
GetRow, 56	GetAngle, 90
GetType, 54	IsRight, 89
Get Type, 54 Get Width, 54	LeftTurnMatrix, 89
IsCorrect Column, 55	
	RightTurnMatrix, 88
IsCorrectRow, 55	TurnObject, 88
ReleaseSprites, 56	rtm::VehicleObject, 90
ShowSprites, 55	AfterMoving_, 101
rtm::ControlUnit, 57	BeforeMoving_, 100
ControlUnit, 58	ChangeLine_, 95
GetSignal, 59	$\operatorname{CheckCrossroadArea}_{-}, 100$
operator bool, 59	${ m CheckForwardArea}_{-},98$
ReleaseSprites, 60	${ m CheckForwardCoating\_,\ 97}$
$SetState\_, 60$	CheckForwardCoatingUnion_, 98
ShowSprites, $59$	${ m CheckLineChangingArea}_{-},100$
Update, 59	CheckMovingArea_, 98
UpdateSignal_, 60	${ m CheckRotationArea}_{-},99$
rtm::CrossroadObject, 61	${ m CheckTurnArea}_{\_},  99$
CrossroadMatrix, 63	$GetFinalSpeed\_, 96$
CrossroadObject, 62	GetMaxSpeed , 96
GetControlUnit, 65	IsBraking $, 9\overline{6}$
GetNullDirection, 65	IsLineChanging_, 95
ReleaseSprites, 66	Is Movement, $95$
ShowSprites, 65	Is Rotation $\frac{-7}{95}$
TCrossroadMatrix, 63	$\overline{\text{LineChanging}}$ , $\overline{104}$
rtm::DrivewayObject, 66	LineChangingEnd , 104
CountLength_, 70	LineChangingStart, 103
CountLines_, 71	LineChangingTick_, 104
DrivewayMatrix, 68	MoveForward, 94
DrivewayObject, 67	Movement , 105
GetLength, 68	Movement End , 102
GetLinesCount, 69	MovementStart , 101
isLeftLine, 70	Movement Tick, 101
isRightLine, 69	
rtm::DynamicObject, 71	$egin{array}{ll} { m Rotate}, 94 \ { m Rotation}, 105 \end{array}$
0 /	
CheckCollisions, 77	RotationEnd_, 103
DynamicObject, 73	RotationStart_, 102
GetLastDelta, 74	RotationTick_, 103
GetSpeed, 74	SetBrakingFactor_, 97
HasCollision, 74	SetFinalSpeed_, 96
IsBeholding_, 76	SmoothBrakingCounter, 105
IsIntersecting_, 76	SpeedChanging_, 105
IsNear_, 77	$\operatorname{Stop}, \frac{94}{}$
IsNearOthers, 75	$StopAtDistance\_, 97$
$SetCollisionFlag_, 76$	${\rm Update,94}$
$SetSpeed\_, 75$	VehicleObject, 92, 93
Update, 75	rtm::WorldController, 106

${ m AddBuilding\_,120}$	Create, 133
${ m AddBush\_,\ 120}$	GetMainLayer, 134
$AddCar \frac{121}{}$	$\operatorname{GetMap}$ , 134
AddCoatingUnion_, 116	init, 133
$AddControlUnit\_, 119$	SetBackground, 134
$\operatorname{AddCrossroad}_{-}, \overset{-}{117}$	update, 133
AddDriveway_, 116	• ,
AddDynamicObject , 121	$\operatorname{SameAngles}$
AddLeftTurt , 118	${ m rtm},~25$
AddRightTurt , 118	${f Same Coordinates}$
AddStaticObject_, 119	${ m rtm}, { m 22}$
AddTCrossroad_, 117	$\operatorname{SetAngle}$
GenerateObject, 116	rtm::WorldObject, 128
GetCoatingObject, 111	${f SetBackground}$
GetCoatingObject, 111 GetCoatingUnion, 111	rtm::WorldScene, 134
<u> </u>	$\operatorname{SetBrakingFactor}$
GetColumnsCount, 110	rtm::VehicleObject, 97
GetDeltaTime, 110	$\operatorname{SetCollisionFlag}$
GetDynamicObjects, 112	rtm::DynamicObject, 76
GetLayer, 110	SetDirectionAvailability
$GetRealColumn\_, 122$	rtm::CoatingObject, 50
${ m GetRealRow}_{\_}, { m 123}$	SetFinalSpeed
${ m GetRowsCount}, 110$	rtm::VehicleObject, 96
GetStaticObject, 111	SetHeight
GetTimeFactor, 111	~ <u>~</u>
GetVectorColumn , 121	rtm::WorldObject, 129
$GetVectorRow$ , $\overline{122}$	SetSpeed_
IsAllowableColumn, 113	rtm::DynamicObject, 75
IsAllowableRow, 113	SetSprite_
IsCorrectColumn, 112	rtm::CoatingObject, 50
IsCorrectRow, 113	rtm::WorldObject, 127
IsEmpty , 115	SetSpriteAngle_
IsPause, 112	rtm::WorldObject, 130
IsVisibleColumn, 114	SetSpriteHeight_
IsVisibleRow, 114	rtm::WorldObject, 130
LoadMap, 115	$\operatorname{SetSpriteWidth}_{-}$
<del>-</del> •	rtm::WorldObject, 130
SetTimeFactor, 114	${\tt SetSpriteX}\_$
Update, 109	rtm::WorldObject, 129
WorldController, 108, 109	${\tt SetSpriteY}\_$
rtm::WorldObject, 123	rtm::WorldObject, 129
GetAngle, 127	$\mathbf{SetState}\_$
GetHeight, 127	rtm::ControlUnit, 60
GetSprite, 126	$\operatorname{SetTimeFactor}$
$\operatorname{GetWidth}, 127$	rtm::WorldController, 114
$\mathrm{GetX}_{\_}, 126$	$\operatorname{SetWidth}$
$\mathrm{GetY}_{\_}, 126$	rtm::WorldObject, 128
$SetAngle\_, 128$	$\operatorname{Set} X$
$SetHeight\_, 129$	rtm::CoatingObject, 50
SetSprite_, 127	rtm::WorldObject, 128
$SetSpriteAngle_{-}, 130$	$\operatorname{Set} Y$
SetSpriteHeight_, 130	rtm::CoatingObject, 51
SetSpriteWidth , 130	rtm::WorldObject, 128
SetSpriteX_, 129	ShowSprites
SetSpriteY_, 129	rtm::CoatingUnion, 55
SetWidth , 128	rtm::ControlUnit, 59
Set X_, 128	rtm::CrossroadObject, 65
SetX_, 128 SetY_, 128	SignalFileId
WorldObject, 125, 126	
	rtm, 22
rtm::WorldScene, 131	${ m SignalSprites}$

```
rtm, 18
SignalType
    rtm, 20
{\bf Signals Sprites}
    rtm, 18
Smooth Braking Counter\\
    rtm::VehicleObject, 105
SpeedChanging
    rtm::VehicleObject, 105
Started
    rtm, 21
StateType
    rtm, 21
StaticObject
    rtm::StaticObject, 86
Stop_{\_}
    rtm::VehicleObject, 94
StopAtDistance
    rtm::VehicleObject, 97
SumAngleTypes
    rtm, 29
TCrossroadMatrix
    rtm::CrossroadObject, 63
TurnObject
    rtm::TurnObject, 88
Up
    rtm, 19
Update
    rtm::ControlUnit, 59
    rtm::DynamicObject, 75
    rtm::VehicleObject, 94
    rtm::WorldController, 109
update
    rtm::WorldScene, 133
UpdateSignal
    rtm::ControlUnit, 60
Upward
    rtm, 19
VehicleObject
    rtm::VehicleObject, 92, 93
Warning
    rtm, 20
WorldController
    rtm::WorldController, 108, 109
WorldObject
    rtm::WorldObject, 125, 126
```