## 요구사항 분석

## 1. 프로그램 소개

- □ 목적
  - -2017년 1학기 컴퓨터응용 및 실습 1 강의의 팀 프로젝트 과제를 설명한다.
- □ 작동방식
  - Robot은 사용자의 입력에 따라 상태를 변화시키며 상태에 따라 동작한다.
  - Robot은 다른 Game Object 상호작용을 하며 데미지를 입거나, 땅에 착지하는 등 실제 세계에 존재하는 물체처럼 행동한다.

# 2. 요구사항 상세

- □ 로봇의 기능
  - 로봇은 이동이 가능하다
  - 로봇은 점프 및 착지가 가능하다.
  - -로봇은 총알을 발사할 수 있다.
  - 로봇은 중력을 적용받는다.
  - 로봇의 하체는 이동 기능을 담당한다.
  - -로봇의 상체는 총알 종류에 따른 데미지 연산, 고유 스킬 발동의 기능이 있다.
  - 로봇의 무기는 총알 종류를 결정한다.
  - -로봇의 무기는 총알 발사 각도를 조절할 수 있다.
  - -총알은 다른 충돌 가능한 객체와 충돌가능하다.

#### □ 제한사항

- -모든 명령 및 입력은 키보드와 마우스 입력으로 수행된다.
- -모든 출력은 Java swing GUI를 통해 수행된다.
- 파일 저장이 필요한 경우 프로젝트 내 Package 내부에서 저장하여 관리한다.

#### □ 가정 및 의존사항

- -로봇은 점프 후 땅을 밟기까지 이동, 중복 점프가 불가능하다.
- -총알은 총알끼리 충돌하지 않는다.
- -총알의 비행거리는 제한이 있으며 거리를 벗어날 경우 소멸된다.

# 3. 요구사항 명세

- □ 유저의 행동기능
  - -UI Widgets 1. Build Room

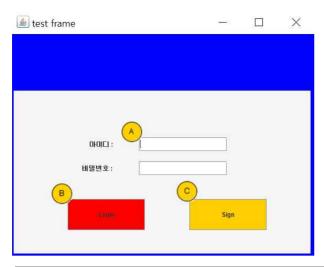


Use Case	Machine Choice
Actor	User
Pre-Condition	N/A
Purpose	조립할 로봇을 선택한다. 로봇 조립은 최대 3 종류까지 할 수 있다.
Typical Courses of Event	(A): Actor, (C): Client System  (A): A컴포넌트의 상단 탭에서 조립할 로봇 번호를 선택한다.  (C): A컴포넌트의 하단 박스에 선택한 로봇의 이미지를 띄운다.  (C): B컴포넌트의 박스에 현재 선택한 로봇이 착용중인 파츠와 조립된 로봇의 종합적인 정보가 출력된다.

Use Case	Parts Select
Actor	User
Pre-Condition	N/A
Purpose	선택한 로봇의 변경할 파츠를 선택한다.
Typical Courses of Event	(A): Actor, (C): Client System, (S): Server System  (A): C컴포넌트의 상단 탭에서 변경할 파츠 종류를 선택한다.  (C): C컴포넌트 하단 박스에 선택한 파츠 종류에 해당하는 파츠 모델들의 리스트를 그린다.

Use Case	Parts Model Select
Actor	User
Pre-Condition	조립할 로봇과 변경할 파츠가 선택되어 있어야 한다. (디폴트 값으로 1번 로봇과 상체 파츠가 선택되어 있을 예정이다.)
Purpose	선택한 로봇의 변경할 파츠의 모델을 선택한다.
Typical Courses of Event	(A): Actor, (C): Client System, (S): Server System  (A): C컴포넌트의 하단 박스에 나열된 파츠 모델 리스트 중 원하는 모델을 선택한다. (C): Actor가 선택한 모델이 조립에 적합한지 판정한다. (C): 조립하기에 적합하다고 판정된다면 A컴포넌트의 하단 박스에 선택한 모델로 조립된 로봇의 모습을 출력하고, B컴포넌트의 박스에 변경된 로봇의 정보를 갱신해준다. (S): 변경된 로봇의 정보를 갱신한다.

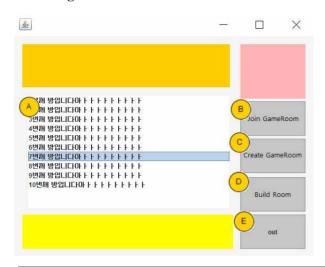
# -UI Widgets 2. Login Page



Use Case	Login
Actor	User
Pre-Condition	N/A
Purpose	멀티플레이를 하기위해 네트워크에 접속한다.
Typical Courses of Event	(A): Actor, (C): Client System, (S): Server System  (A): A컴포넌트의 ID, PW TextField를 채운다. (A): B컴포넌트를 클릭한다. (S): Actor입력한 정보와 일치하는 계정 정보가 서버에 있는지 확인한다. (S): 일치하는 정보가 있다면 로그인을 허용한다. (C): 로그인이 허용되면 Room List 페이지를 띄운다. (S): 클라이언트 계정정보를 네트워크 접속리스트에 갱신 시킨다.

Use Case	Sign
Actor	User
Pre-Condition	N/A
Purpose	멀티플레이를 위한 네트워크 계정정보를 생성한다.
Typical Courses of Event	(A): Actor, (C): Client System, (S): Server System  (A): A컴포넌트의 ID, PW TextField를 채운다. (A): C컴포넌트를 클릭한다. (C): Actor가 입력한 정보와 중복되는 계정 정보가 서버에 있는지 확인한다. (S): 중복되는 계정 정보가 없다면 계정 생성을 허용하고 서버에 해당하는 계정 정보를 등록한다.

# - UI Widgets 3. Room List



Use Case	Room Join
Actor	User
Pre-Condition	N/A
Purpose	멀티플레이 게임 방에 참여한다.
Typical Courses of Event	(A): Actor, (C): Client System, (S): Server System(A): A컴포넌트의 게임 방 리스트 중 하나를 선택한다.(A): B컴포넌트를 클릭한다.(C): 자리가 남는다면 Actor를 게임 방에 참여시키고 Game Room 페이지를 띄운다.(S): 클라이언트 계정정보의 Room 상태를 변경한다.

Use Case	Room Create
Actor	User
Pre-Condition	N/A
Purpose	멀티플레이 게임 방을 생성한다.
Typical Courses of Event	(A): Actor, (C): Client System, (S): Server System  (A): C컴포넌트를 클릭한다. (C): Game Room 페이지를 띄운다. (S): 클라이언트 계정정보의 Room 상태를 변경한다.

Use Case	Machine Setting
Actor	User
Pre-Condition	N/A
Purpose	Build Room에서 로봇을 조립한다.
Typical Courses of Event	(A): Actor, (C): Client System  (A): D컴포넌트를 클릭한다. (C): Build Room 페이지를 띄운다.

Use Case	Room Exit
Actor	User
Pre-Condition	N/A
Purpose	이전 페이지인 Login 페이지로 돌아간다.
Typical Courses of Event	(A): Actor, (C): Client System, (S): Server System (A): E컴포넌트를 클릭한다.
Event	(C): Login 페이지를 띄운다. (S): 클라이언트 계정 정보를 서버에서 제거한다.

# - UI Widgets 4. wait List

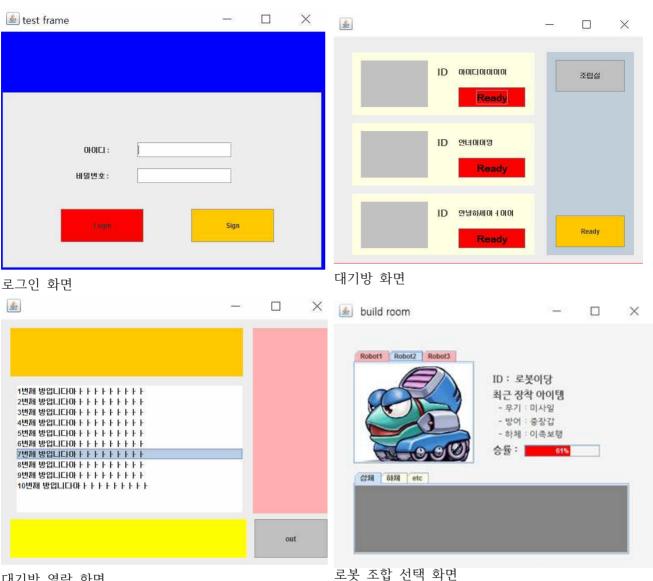


Use Case	Machine Setting
Actor	User
Pre-Condition	N/A
Purpose	Build Room에서 로봇을 조립한다.
	(A): Actor, (C): Client System
Typical Courses of	
Event	(A): B컴포넌트를 클릭한다.
	(C): Build Room 페이지를 띄운다.

Use Case	
Actor	User
Pre-Condition	N/A
Purpose	게임의 준비가 완료됨을 알린다.
Typical Courses of Event	(A): Actor, (C): Client System, (S): Server System         (A): C컴포넌트를 클릭한다.         (S): 클라이언트 계정정보의 Room 상태를 변경한다.         (C): A컴포넌트에서 준비가 된 User들의 Ready 박스의 색상을 변경한다.

### □ 인터페이스

- 유저 인터페이스



대기방 열람 화면

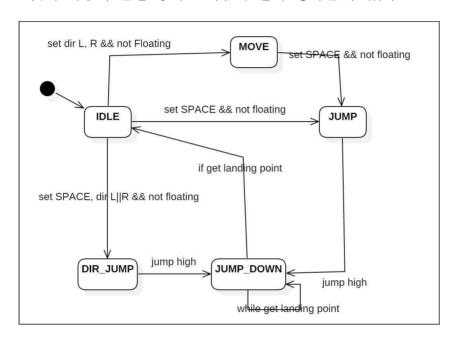


In Game Display

- 입력 인터페이스: 좌우 방향키(이동) 상하 방향키(각도조절), SPACE(발사), ZXC(점프, 스킬1, 2), F(재장전)
- 출력 인터페이스 : 디스플레이 화면
- Communication: Dialog popup

#### □ 기능적 요구사항

- 1. 로봇은 땅을 밟고 있고, 방향키 좌우방향키 입력 시 이동하여야 한다.
- 2. 로봇은 땅을 밟고 있고, 점프키 입력 시 점프를 해야 한다.
- 3. 로봇의 점프와 착지는 다음과 같은 과정을 통해 이루어진다.
  - -로봇의 이동에 관한 상태는 다음과 같이 정리될 수 있다.



- 4. 로봇은 상체, 하체, 무기의 총 3가지 파츠로 구성되어 있다.
- 5. 로봇은 선택한 파츠에 따라 성능이 결정된다.
- 6. 로봇의 하체는 이동 기능을 담당하며, 상태를 통해 수행된다.
- 7. 로봇의 상체는 데미지 연산 및 특수기능을 담당한다.
- 8. 로봇의 무기는 총알객체의 생성, 장탄 수, 각도조절 기능을 담당한다.
- 9. 키보드 조작을 통해 이동, 조준, 발사, 특수기능을 수행한다.
- 10. UI조작은 마우스를 통해 수행된다.
- 11. 무기의 발사횟수(장탄수)는 정해져 있고, 재장전의 개념을 적용하여 장전 중엔 발사가 불가능하다.
- 12. 무기의 연속적인 사용 입력 시, 무기마다 정해진 Delay에 따라 다음 사용시간까지 대기시간이 존재한다.
- 13. 총알은 정해진 시간동안 존재하며, 시간이 지나면 게임 내에서 소멸된다.

# □ 비기능적 요구사항

- 1. 로봇의 특성과 상성을 이용하여 다양한 파츠를 조립하고, 즐거움을 느낄 수 있다.
- 2. 플레이 환경이 유저에게 최적화 되어 있어야 한다.
- 3. 플레이가 지루해지지 않도록 로봇을 이용한 전투만이 아닌 다른 게임내의 목표가 있어야 한다.

## □기타

- 게임 내 프레임 딜레이, 재장전 대기시간, 발사 대기시간 등은 모두 밀리세컨드 단위로 수행한다.