MAC216 – Técnicas de Programação I

Parte 2 – Relatório

Integrantes: Iggor Francis Numata Matheus – 10262572

Luis Hikaru Saito Silva – 10297780 Vinicius Moreno da Silva – 10297776

Nessa parte do projeto, as seguintes mudanças foram efetuadas:

- **1. Criação da arena:** Com os arquivos arena.c e arena.h, foi implementada a arena hexagonal para a batalha, sendo inicializada com tipos diferentes de terreno, as bases e distribuindo os cristais por toda a grade. As funções InsereExercito() e RemoveExercito(), se encarregam de iniciar e finalizar o jogo, enquanto a função Atualiza(), avança o tempo dentro do jogo e realiza as mudanças necessárias na arena e Sistema(), trada das chamadas de sistema requisitadas pelas máquinas virtuais.
- **2. Chamadas de sistema:** Os robôs agora podem fazer chamadas de sistema para alterarem seu estado, iniciamos nossas chamdas de sistema com as operações que realizam movimento (SISM), ataque (SISA), recolhimento dos cristais (SISR) e depósito dos mesmos (SISD). Devidamente alterando o vetor \*CODES[] e o enum OpCode em instr.h.
- <u>3. Verificação de tipo para as Instruções em maq.c:</u> O código em maq.c agora faz a verificação de tipo do OPERANDO antes de realizar as instruções dentro do switch case em excec\_maquina(), de forma a prevenir instruções incompatíveis com a pilha de serem realizadas.
- **4. Demais modificações:** As máquinas virtuais agora gurdam novos atributos, que se relacionam com esta fase do projeto, pos[]guardam a posição do robô na arena e ncristais, o número de cristais que carregam. instr.h adaptada às modificações propostas para esta fase, com a introdução das structs Terreno, que definem os tipos possíveis de terreno que a arena pode ter, Celula, uma struct usada em maq.c: terreno, possuindo qual o seu tipo de terreno, cristais, qua armazena o número de cristais que a célula possui, ocupado, que indica se há um robô na célula, pos[], que guarda a posição desta célula na arena e time, que guarda a qual time pertence a célula (apenas para células do tipo base), e a modificação de OPERANDO, agora sendo uam struct que armazena o tipo do operando em t e uma union val, que armazena o valor do OPERANDO respectivo ao tipo.
- <u>5. Teste:</u> Como teste, fizemos nossos robôs realizarem tarefas simples, como andar em círculos. Como ainda não temos a interface gráfica, ficaria desnecessáriamente complicado realizar qualquer outra ação.