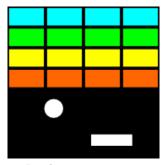
Brick Breaker

Isidora Poznanović RA163/2019

November 15, 2021

1 Kratak opis problema

Projekat podrazumeva implementaciju dvodimenzionalne igre bricks breaker. Igra se sastoji iz više nivoa gde je cilj svakog nivoa ukloniti sve blokove sa terena. Blokovi se uklanjaju ukoliko dođu u dodir sa lopticom. Igrač kontroliše palicu kojom sprečava lopticu od propadanja u neograđeni deo terena i usmerava je ka blokovima. Igra se završava ukoliko igrač pobedi sve nivoe ili ukoliko loptica zađe u neograđen deo terena. Pravila originalne igre se mogu pronaći na linku, dok će se sva pravila i funkcionalnosti projekta naći u krajnjoj prezentaciji zbog nepredvidivosti razvoja projekta.



Implementacija igre

Potrebno je implementirati kinematiku sa linearnim kretanjem. Takođe, potrebno je implementirati otkrivanje sudara loptice i bloka, loptice i palice, loptice i granice pravougaonog terena, kao i sudara loptice sa više blokova. Prilikom sudara loptica neće gubiti energiju, uvek će se kretati konstantnom brzinom, jer su svi sudari koje posmatramo apsolutno elastični.

2 Detaljna specifikacija

Projekat će biti rađen u programskom jeziku *python* uz upotrebu biblioteke *pygame* (moguća je pojava i drugih biblioteka po potrebi).

2.1 Otkrivanje sudara

Prilikom otkrivanja sudara uprošćavamo geometriju tela na sledeći način:

- Loptica ⇒ krug
- Palica ⇒ duž
- Granice terena ⇒ duži
- Blok \Rightarrow konveksan poligon

Loptica učestvuje u svakom sudaru. Stoga sudare uočavamo detekcijom da je rastojanje centra kruga od drugog elementa koji učestvuje u sudaru jednako dužini poluprečnika kruga. Loptica se uvek odbija od ravne površine stoga je ulazni ugao loptice uvek jednak izlaznom. Prilikom izrade projekta uočićemo da takav način odbijanja nema previše smisla prilikom odbijanja loptice o palicu. Jer ako bi loptica na samom početku igre započela kretanje normalno na palicu, nikada ne bi mogla da promeni svoje kretanje. Ukoliko bi loptica na početku krenula pod nekim nasumičnim uglom, taj ugao odbijanja se ne bi menjao do kraja nivoa. Stoga će odbijanje loptice od palice najverovatnije zavisiti od dela palice u koju je loptica udarila.

3 Ideje za dalji rad

Pošto je tema projekta opšte poznata igrica, nije problem naći gotovo rešenje na internetu. Na linku se nalazi jedno rešenje. Cilj ovog projekta je napraviti igricu samostalno pa neće biti korišćena gotova rešenja.

3.1 Modifikacija oblika palice

Modifikacijom oblika palice se može promeniti fizika problema. Na taj način što bi umesto pravougaone koristili kružnu, elipsastu ili palicu nekog drugog oblika. Samim tim bi bila izmenjena fizika sudara loptice i palice.

3.2 Modifikacija oblika terena

Modifikacijom oblika terena se može promeniti fizika problema. Na taj način što bi umesto pravougaonog terena koristili kružni, elipsast ili teren nekog nekonveksnog oblika. Time bi se izmenila fizika odbijanja loptice o zidove terena.

3.3 Fiksni elementi

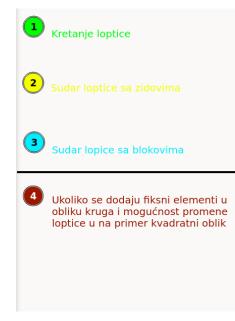
Može se napraviti nivo u kome postoje fiksni elementi kružnog oblika sa ciljem komplikovanja fizike samog problema. Takođe mogu se dodati fiksni blokovi koji će zakomplikovati igrački doživaljaj igrice tako što će otežati pristup ostalim blokovima.

3.4 Nagrade

Uništavanjem nekih blokova mogu se dobijati nagrade u formi dodatnog života, povećanja brzine loptice ili dupliranju, tripliranju ili *n*-pliranju loptice. Ukoliko se implementira mogućnost višestrukih loptica problem bi se **znatno** zakomlikovao.

Napomena: Sve dodatne funkcionalnosti zavise od snalaženja studeta i nisu obavezne. Cilj je za početak implementirati osnovni problem dok će o daljem napredku projekta odlučiti vreme ili asistent. Na slici 3.4 je prikazana korespodencija između projekta i nivoa težine sa uputstva za izradu predloga projekta.

1. model 2. linearno retanje (simpl. Djierova metoda) 2. linearno retanje (simpl. Djierova metoda) 2. linearno retanje (simpl. Djierova metoda) 2. krug na steru 3. krug na poligon (SAT ili GIK + EPA) 3. krug na poligon (SAT ili GIK + EPA) 3. krug na poligon (SAT ili GIK + EPA) 3. krug na steru 3. krug na poligon (SAT ili GIK + EPA) 3. krug na	Nivo težine	Kinematika		Otkrivanje sudara		
Osnovni retanje (simpl. Djlerova metoda) 1. sve osnovno 2. rotacija (simpl. Djlerova metoda) 2. krug na 2. linearno 2. krug na 2. krednje (simpl. Djlerova metoda) 1. sve osnovno 2. krug na poligon (SAT iii GIK + EPA) Napredni / 2. rotacija (simpl. Ojlerova metoda) 1. sve osnovno 2. krug na poligon (SAT iii GIK + EPA) 1. sve osnovno 2. rotacija (simpl. Ojlerova metoda) 2. sordnje (SAT iii GIK + EPA) 1. sve srednje 2. constrai (MLCP iii Sequent Impulse) za insara kretanje 2. krug na 2. stera na 2. stera na površ (SAT iii GIK + EPA) 1. sve osnovno 2. poligon na poliedar (SAT iii GIK + EPA) 1. sve napredno 2. poliedar na poliedar (SAT iii GIK + EPA) 1. sve napredno 2. constrai (MLCP iii Sequent Impulse) za rotaci kretanje		2D	3D	2D	3D	Ograničeno kretanje
Srednjii 2. rotacija (simpl. Ojlerova metoda) 1. sve osnovno 2. rotacija (simpl. Ojlerova metoda) 1. sve srednje 2. sfera na poliedar (SAT ili GIK + EPA) 1. sve srednje 2. sfera na poliedar (SAT ili GIK + EPA) 1. sve srednje 2. sfera na poliedar (SAT ili GIK + EPA) 1. sve napoliedar (SAT ili GIK + EPA)		2. linearno cretanje (simpl.	2. linearno cretanje (simpl.	2. krug na	,	2. korekcija pozicija, zakon održanja impulsa za linearno
Napredni / 2. rotacija (simpl. Ojerova metoda) 2. poligon a poliedar (SAT iii GIK e EPA) 2. constrai GIK + EPA) 2. constrai (MLC III šeculi muli metoda) 2. poliedar (SAT iii GIK e EPA) 2. poliedar (SAT iii GIK e EPA) 3. sve napredno 2. poliedar (SAT iii GIK e EPA) 4. sve napredno 2. poliedar (SAT iii GIK e EPA) 4. sve napredno 4. sve napredno 4. sve napredno 6. ki ii GIK e EPA) 4. sve napredno 6. ki ii GIK e EPA) 4. sve napredno 6. ki ii GIK e EPA) 4. sve napredno 6. ki ii GIK e EPA) 5. sve napredno 6. sve napredno 6. ki ii GIK e EPA) 6. sve napredno 6	Srednji	osnovno 2. rotacija (simpl. Ojlerova	,	osnovno 2. krug na poligon (SAT ili GJK	sferu 2. sfera na površ (SAT ili GJK +	sve osnovno korekcija pozicija, zakon održanja impulsa za rotaciono kretanje
Entuzijastič / / , 2. poliedar na poliedar (SAT iii GIK + EPA) Ri GIK + EPA) Entuzijastič / , 2. poliedar na poliedar (SAT iii GIK + EPA) Ri GIK + EPA)	Napredni	,	osnovno 2. rotacija (simpl. Ojlerova	srednje 2. poligon na poligon (SAT ili	sfera na poliedar (SAT ili GJK	constraint solver (MLCP ili Sequential Impulse) za linearno
RK4 metoda u bilo kojoj kombinaciji Mehanizam za prostorno indeksiranje Svaka dodatn		/	/	/	napredno 2. poliedar na poliedar (SAT ili	sve napredno constraint solver (MLCP ili Sequential Impulse) 2a rotaciono kretanje
	Opciono			u bilo kojoj kombinaciji podiže nivo		kategorija ograničenja (osim kontakata) podiže
Opciono I ZD I 3D I				2D	3D	nivo težine za 1 • Mehanizam grupisanja (islands) podiže nivo težine za 1
za 1 za 2 grupisanja (s podiže nivo t				za 1	za 2	



References

- [1] materijali sa predavanja i vežbi iz predmeta numerički algoritmi i numerički softver.
- [2] materijal sa predavanja "fizika u video igrama".
- [3] http://buildnewgames.com/gamephysics/.