

UNIVERSITÉ DE MONTPELLIER

L2 INFORMATIQUE

GOLF MATHÉMATIQUE

RAPPORT DE PROJET T.E.R
PROJET INFORMATIQUE HLIN405

Etudiants:

M. Mike Germain
M. Benjamin Baska
M. Kevin Lastra

Encadrante:

Mm. Annie Chateau

Table de Matières

1	Organisation du projet	3
1.1	Objectifs et cahier des charges	3
1.2	Division du travail	3
1.3	Outils de travail	4
2	Conception	5
2.1	Base du jeu	5
2.2	Graphic	6
2.3	Intelligence Artificielle - IA	6
2.4	Génération du Terrain	7
2.4.1	Génération Automatique	7
3	Bibliographie	13
4	Annexes	13

Introduction

Sous la direction de Mm. Annie Chateau, notre groupe composé de Mike Germain, Benjamin Baska et Kevin Lastra à travaillé sur le développement du jeux "Golf Mathématique" comme projet du module HLIN405.

1 Organisation du projet

1.1 Objectifs et cahier des charges

wtf

Base et Règles

aucune idée

Interface Graphique

pire

Génération automatique de la carte

x2

Intelligence Artificielle

au secours

1.2 Division du travail

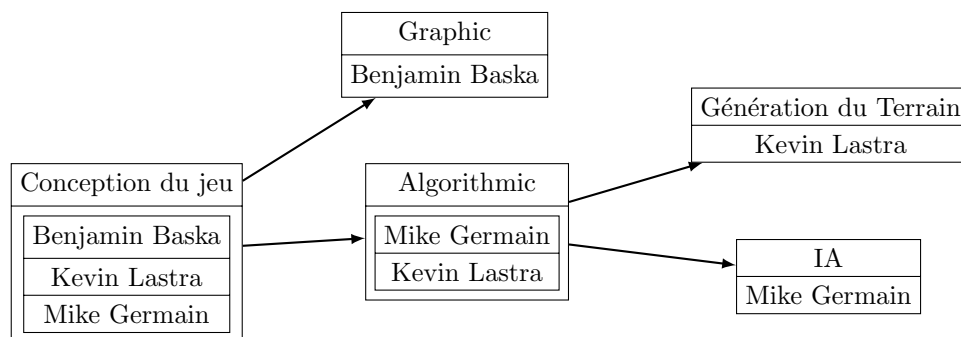


Figure 1: Diagramme de répartition du travail.

1.3 Outils de travail

Langage de programmation

Le langage qu'on a choisi pour le développement du jeu, est le C++ pour 2 raisons principales:

1. Ce langage est un langage de "programmation orienté aux objets" (POO).
2. Grace aux modules de HLIN202 et HLIN302 on a une base de connaissance avec laquelle on peut travailler de manière très confortable.

Software de programmation graphique

On a choisit la librairie QT pour les différents avantages qu'elle nous apporte. Cette librairie dispose d'une bonne documentation, elle est adaptée au langage C++ et elle dispose aussi d'un outil de travail très intéressant appelé "QT Creator", qui rend le travail plus facile.

Travail collaboratif

Nous avons utilisé de multiples programmes:

1. GitHub. Ce logiciel nous permet de partager les avancements du travail réalisé par chacun depuis différents ordinateurs et aussi de sauvegarder plusieurs versions du travail, ce qui est très rassurant en cas de perte.
2. Discord. Ce logiciel nous permet le partage d'écran, la communication orale et écrite, ce qui est très utile pour le développement du jeu.

Éditeur de texte

La production du projet est réalisée grâce à plusieurs éditeurs de texte:

1. Éditeur de code - Emacs, sublime et QtCreator.
2. Éditeur \LaTeX - TexMaker

2 Conception

De la premier réunion, utilisant l'image proportionnée dans le sujet du projet, on à travaillé dans une architecture, pour le quel ce jeux s'adapterait mieux.

La premier chose qu'on à définit est la structure du terrain de jeux, Terrain de NxM Node, après la classe Terrain crée on a structuré une classe qui manipulerait tout les entre/sortie ("GameMaster") et finalement les joueur avec une classe "PlayerController".

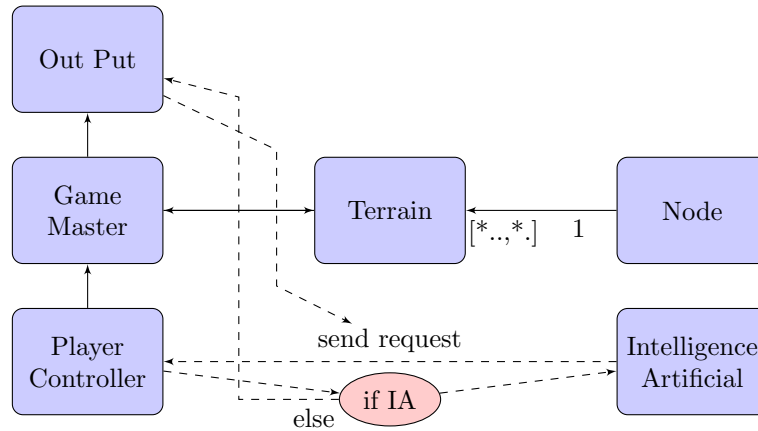


Figure 2: Représentation du flux du jeu.

2.1 Base du jeu

Golf mathématique est un sous type du golf original, donc cela signifie qu'on doit modifier le jeu pour perdre l'esprit du golf. Le Golf est un jeu de plusieurs joueurs par tour, la personne qui gagne est celui qui a moins de points, etc... Donc pour définir les bases de notre jeu on doit utiliser les règles du jeu original et les objets qui lui entourent. Dans un Terrain de golf, on a un :

- Départ(zone où les joueurs commencent.)
- Cible(le trou)
- Obstacles(zone d'eau ou sable)

Un joueur peut avoir plusieurs positions et taper la balle avec une portée. Avec tout ça on trouve des éléments avec lesquels on peut travailler. Un terrain on

l'interprétera comme un tableau d'entier les quelles la valeur sera la portée de la balle. Un terrain sera divisé en 3 zones différents:

- Eau
- sable
- Herbe

2.2 Graphic

2.3 Intelligence Artificielle - IA

2.4 Génération du Terrain

2.4.1 Génération Automatique

Pour générer un terrain de manière automatique on doit place des règles:

- Le Terrain doit être connexe ou au moins cheminable.
- La génération des portées doit être presque linéale.

Après avoir testé différentes idées, nous avons trouvé une solution très convenable pour construire un terrain. Pour générer notre terrain on va produire un chemin et sur celui là on va faire apparaître la surface.

Cette algorithmique est divisée en deux passages sur une grille:

Premier Passage

On produit un premier point de manière aléatoire $(P_{x,y})$, et à partir de ce point on génère $n-1$ autres points $(P_{x,y}, \dots, P_{n_{x_n}, y_n})$.

$$k \leq n \text{ et } k > 0, P_k = P_{k-1} + \lambda(a, b)$$

Telle que le vecteur $(a, b) \in V$, avec V l'ensemble des 7 différentes directions valides représentées avec des vecteurs.

$$V = \{(-1, -1), (-1, 0), \dots, (1, 1)\}$$
$$\text{Et } \lambda = B_i \text{ avec } B = \{n-1, n-1, n-2, n-3, \dots, 4, 3, 2, 2\}.$$

Avec cette algorithmique on trouverait que:

X: "l'ensemble des terrains générés"

Y: "l'ensemble des chemins possibles"

$\forall x \in X, \exists y \in Y$ telle que "y" est un chemin valide.

Avec cette phrase on pouvait générer le terrain sans avoir à penser aux possibles contraintes comme la connexité.

Pseudo Code

Algorithm 1: GénérationChemin(d lo: entier, d la: entier, d n: entier):
Tableau d'entier

variables : Tab: tableau d'entier bidimensionnel de taille
n*m.
i: entier.
v: structure vecteur contenant une paire d'entier
"x" et "y".

début algorithme:

```
i ← 1;  
// on définit v le premier point du chemin.  
v.x ← random()%( $\frac{lo}{2}$ );  
v.y ← random()%( $\frac{la}{2}$ );  
Tab[v.x][v.y] ← 1;  
while i < n do  
    dir ← getdirection();  
    // renvoi un nombre entre 0-7 aléatoirement, qui  
    // représente les 8 différentes directions  
    v ← nouvelPosition(v,dir);  
    // renvoi un vecteur qui représente la nouvelle position  
    // vn+1 par rapport à la direction et la position vn;  
    if v est valide && Tab[v.x][v.y] == 0 then  
        Tab[v.x][v.y] ← 1;  
return Tab;
```

Cette algorithmme va nous rendre un tableau d'entier, le quelle on peut
représente avec un graph:
GénérationTerrain(n,m,5);

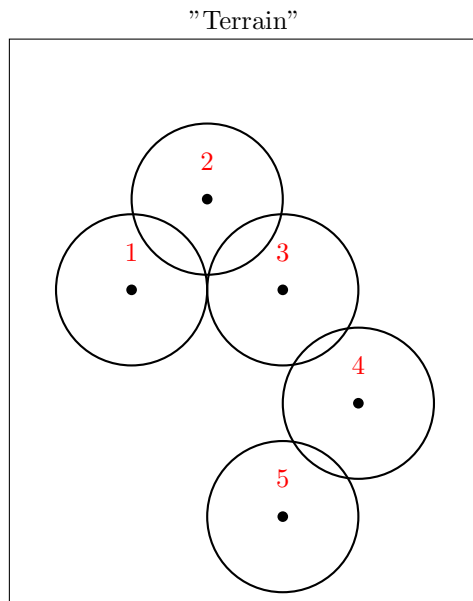


Figure 3: les cercles représente la zone ou le Terrain va ce générer. Anexe 0.

Deuxième Passage

Déjà générant le chemin, on va passer case par case de notre grille et on va tester si la distance entre la case est un point du chemin est inférieure à un certain nombre.

On pose (x, y) une case.

T l'ensemble des points du chemin.

λ le rayon.

Si $\text{distance}((x, y), T_i) < \lambda$ alors la case est valide.

si une case est valide ça veut dire que cette case est partie de la surface de notre terrain, donc on doit lui donner une portée, cette portée est définie par la formule suivante:

$$\text{porté} = (2 + (\frac{\text{dist} * 8}{\text{srayon}} \% 8)) + (((\text{rand}() \% 5) - 2) \% 2)$$

Cette formule est divisée en 2 parties, représentée par les couleurs:

$$1. \quad (2 + (\frac{\text{dist} * 8}{\text{srayon}} \% 8))$$

dist est la distance entre le dernier point du chemin et la case actuelle.

srayon est la distance entre le dernier point du chemin et le point valide le plus éloigné du dernier point du chemin.

A l'aide de GeoGebra on peut représenter cette formule de manière plus graphique.

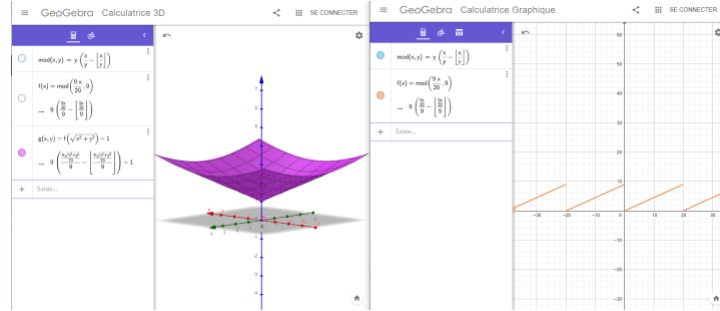


Figure 4: srayon = 20, 9 au lieu 8 et 1 au lieu 2. La portée d'un point est équivalente à l'axe z.

$$2. \quad (((\text{rand}() \% 5) - 2) \% 2)$$

$\text{rand}()$ un nombre aléatoire entre 0 et RAND_MAX (un nombre très grand qui dépend du langage);

$$\begin{aligned} \text{rand}() \% 5 &\leftarrow \text{est un nombre entre 0 et 4} \\ ((\text{rand}() \% 5) - 2) &\in \{-2, -1, 0, 1, 2\} \end{aligned}$$

3 nombre pair(60%) et 2 nombre impair(40%).

$$(((rand())\%5) - 2)\%2 \in \{-1, 0, 1\},$$

ça veut dire qui est plus probable d'avoir 0 que 1 ou -1 donc 60% de probabilité de ne pas modifier et 40% pour modifier.

Pseudo Code

Algorithm 2: GénérationTerrain(d Tab: tableau d'entier,d Ch:tableau de vecteur(les points du chemin),d lo:entier,d la:entier): Tableau d'entier

```
variables      :
début algorithme:
ext ← extrem(Tab);
// renvoi le point le plus éloigner du dernier point du
    chemin(Ch[n-1]).
for x ← 0 to lo do
    for y ← 0 to la do
        if dansRayon(Tab[x][y ],Ch) et Tab[x][y ] ∉ Ch then
            // dansRayon renvoi vrai ou faux dépendant si un
                point (x, y) est dans le rayon d'un point du
                    chemin.
            Tab[x][y ] ← calcPortee(ext,Ch[n-1],Tab[x][y ]);
            // calcPortee renvoi la porte d'un point utilisant
                la formule vue avant.
return Tab;
```

"Terrain"

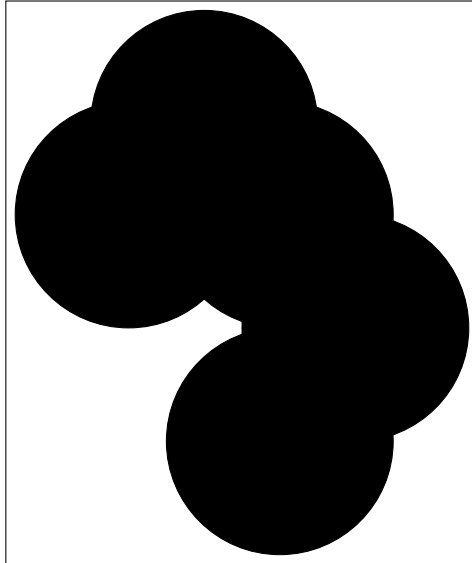


figure 0: les zones noire représenter la surface jouable. Anexe 0.

3 Bibliographie

4 Annexes