

Qt 프로젝트

Bingo with Canon

로봇 20기 인턴 | 김민조, 강은구

목차

1	프로그램 개요
2	클래스
3	물리법칙
4	빙고시스템
5	맵
6	통신
7	조작

프로그램 개요

물리법칙 적용

- 대포알 포물선 궤적따라 이동

조작 방식

- 키보드로 각도 조절
- 마우스로 파워 조절

빙고 시스템

- 빈 칸에 대포알 맞출 시 색칠

맵

- 3X3 격자판



클래스

그래픽, 물리법칙, 빙고판 등
통합하여 관리

```
private:
    Ui::MainWindow *ui;
    QGraphicsScene *scene;

    QGraphicsEllipseItem *ball;        // 빨간 공 (내 공)
    QGraphicsEllipseItem *enemyBall;    // 초록 공 (상대 공)
    QTimer *timer;                     // 내 공 타이머
    QTimer *enemyTimer;                // 상대 공 타이머

    QUdpSocket *udpSocket; // UDP 소켓
    QTimer *powerTimer;     // 파워 충전용 타이머
    bool spacePressed;

    // 내 공 변수
    double angle1, angle2, power;
    double vx, vy, vz;
    double x, y, z;
    double t;

    // 상대 공 변수
    double enemyAngle1, enemyAngle2, enemyPower;
    double evx, evy, evz;
    double ex, ey, ez;
    double et;

    // 환경 변수
    double g;
    double wallZ;

    // 시작 위치
    double startX, startY;    // 빨간 공 시작 위치
    double enemyX, enemyY;    // 초록 공 시작 위치

    // 벽 셀
    QGraphicsRectItem* wallCells[3][3];

    int board[3][3];          // 0=미점유, 1=내(빨강), 2=상대(초록)
    bool gameOver;            // 게임 종료 플래그

    void markCell(int row, int col, int owner);
    bool checkBingo(int owner) const;
    void endGame(int winner); // 1=빨강 승, 2=초록 승
```

물리법칙

중력 가속도 및 벡터 반영

=> 좌표에 따라 입체적으로 표현

```
190
191 void MainWindow::updateBall()
192 {
193     x = vx * t;
194     y = vy * t - 0.5 * g * t * t;
195     z = vz * t;
196
197     if (z >= wallZ) {
198         timer->stop();
199         if (gameOver) return;
200
201         double scale = wallZ/(z);
202         double hitX = startX + x * scale;
203         double hitY = startY - y * scale;
204
205         int cellW = 100;
206         int cellH = 50;
207         int col = (int)((hitX + 150) / cellW);
208         int row = (int)((hitY + 150) / cellH);
209         if(hitY<-150||hitX<-150)return;
210         qDebug() << "[내 공 충돌]"
211             << "hitX:" << hitX
212             << "hitY:" << hitY
213             << "row:" << row
214             << "col:" << col;
215
216
217         if (row >= 0 && row < 3 && col >= 0 && col < 3) {
218             markCell(row, col, 1);
219             if (board[row][col] == 1) wallCells[row][col]->setBrush(QBrush(Qt::red));
220             else if (board[row][col] == 2) wallCells[row][col]->setBrush(QBrush(Qt::green));
221         }
222         return;
223     }
224
225     double c = 7.14, K = 571.4;
226     double size = K / (z + c);
227     if (size > 80) size = 80;
228     if (size < 10) size = 10;
229
230     t += 0.03;
231
232     ball->setRect(-size/2, -size/2, size, size);
233     ball->setPos(startX + x * wallZ / (z + 1.0), startY - y * wallZ / (z + 1.0));
234 }
```

빙고시스템

상대가 이미 점유한 칸은 X
한 줄로 이어지는 부분 있는지 체크

```
bool MainWindow::checkBingo(int owner) const
{
    for (int i = 0; i < 3; ++i) {
        if (board[i][0] == owner && board[i][1] == owner && board[i][2] == owner)
            return true;
        if (board[0][i] == owner && board[1][i] == owner && board[2][i] == owner)
            return true;
    }
    if (board[0][0] == owner && board[1][1] == owner && board[2][2] == owner)
        return true;
    if (board[0][2] == owner && board[1][1] == owner && board[2][0] == owner)
        return true;

    return false;
}
```

```
void MainWindow::markCell(int row, int col, int owner)
{
    if (row < 0 || row >= 3 || col < 0 || col >= 3) return;
    if (gameOver) return;

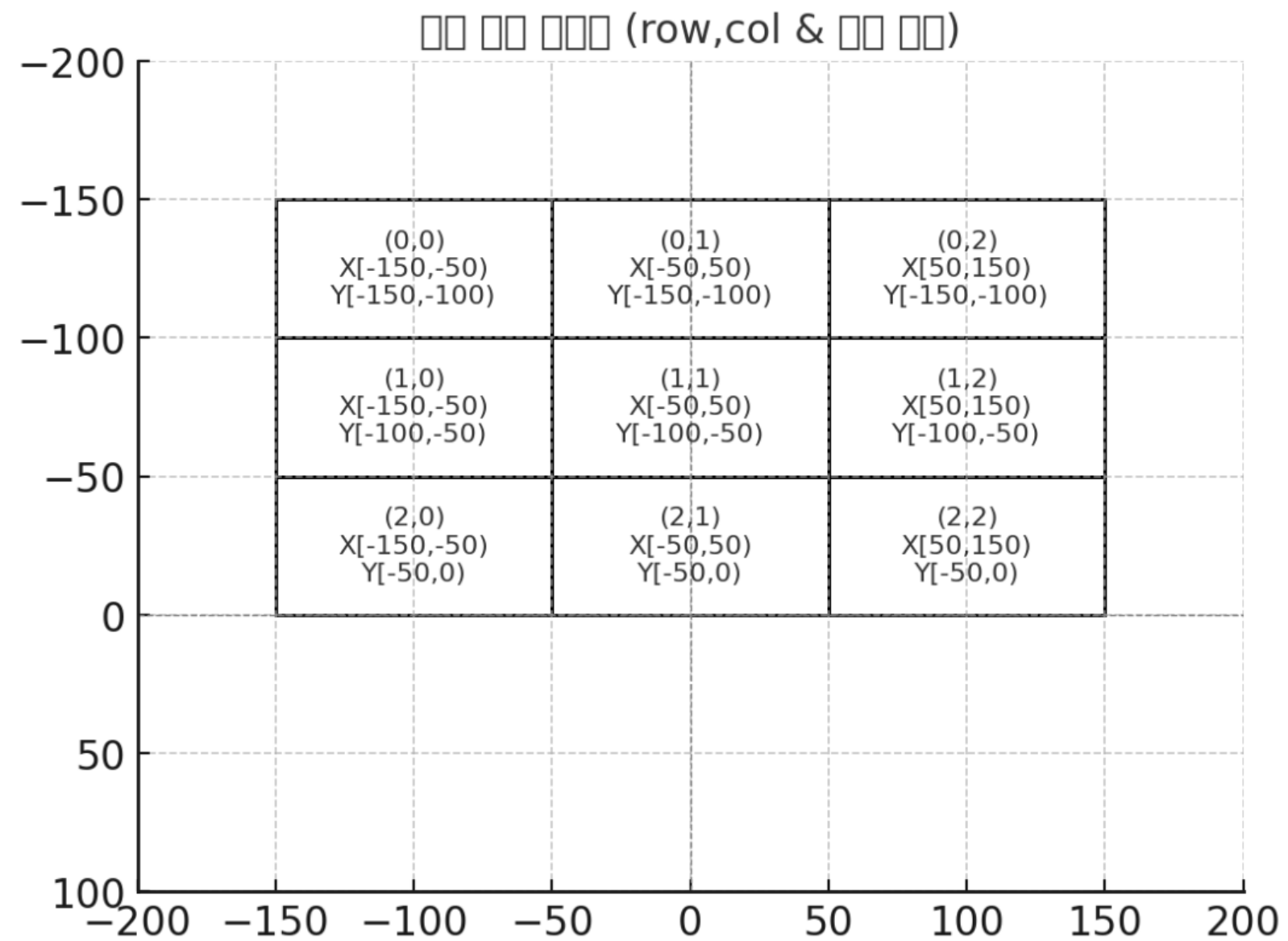
    if (board[row][col] != 0 && board[row][col] != owner) {
        qDebug() << "이미 상대가 점유한 칸:" << row << col;
        return;
    }

    board[row][col] = owner;

    if (checkBingo(owner)) {
        endGame(owner);
    }
}
```


맵

셀 1개: 100x50 사이즈



```
// 벽 3x3
int cellW = 100;
int cellH = 50;
for (int row = 0; row < 3; row++) {
    for (int col = 0; col < 3; col++) {
        int x0 = -150 + col * cellW;
        int y0 = -150 + row * cellH;
        wallCells[row][col] = scene->addRect(
            x0, y0, cellW, cellH,
            QPen(Qt::black), QBrush(Qt::white));
        board[row][col] = 0; // 빙고 보드 초기화
    }
}
```

통신

readPendingDatagrams() 호출

```
udpSocket = new QUdpSocket(this);

if (!udpSocket->bind(12345, QUdpSocket::ShareAddress)) {
    qDebug() << "UDP 바인딩 실패!";
} else {
    qDebug() << "UDP 수신 대기중 (포트 12345)";
}

connect(udpSocket, &QUdpSocket::readyRead,
        this, &MainWindow::readPendingDatagrams);
```


조작

키보드로 좌우상하 각도 조절

마우스로 파워 조절

```
connect(ui->btnFire, &QPushButton::pressed, this, [=]() {
    if (gameOver) return;
    spacePressed = true;
    powerTimer->start();
});

connect(ui->btnFire, &QPushButton::released, this, [=]() {
    if (gameOver) return;
    spacePressed = false;
    powerTimer->stop();
    fireBall();
    power = 10;
    ui->sliderPower->setValue(power);
});
```

```
void MainWindow::keyPressEvent(QKeyEvent *event)
{
    switch (event->key()) {
        case Qt::Key_A:
            angle2 -= 1;
            if (angle2 < -90) angle2 = -90;
            ui->sliderAngle2->setValue(angle2);
            break;
        case Qt::Key_D:
            angle2 += 1;
            if (angle2 > 90) angle2 = 90;
            ui->sliderAngle2->setValue(angle2);
            break;
        case Qt::Key_W:
            angle1 += 1;
            if (angle1 > 90) angle1 = 90;
            ui->sliderAngle1->setValue(angle1);
            break;
        case Qt::Key_S:
            angle1 -= 1;
            if (angle1 < 0) angle1 = 0;
            ui->sliderAngle1->setValue(angle1);
            break;
        default:
            QMainWindow::keyPressEvent(event);
    }
}
```

Qt 프로젝트

감사합니다

로봇 20기 인턴 | 김민조, 강은구