# PG4400 - C++ programmering

Innleveringsmåte: "WiseFlow".

#### Deltakere

Innleveringen skal leveres individuelt.

Det er lov å snakke sammen og hjelpe hverandre, men ikke kopiere kode direkte.

#### Kode

- Forståelse for C++. Ta med elementer du har lært om, der det er naturlig.
- Bruk mest mulig moderne C++, med moderne funksjonalitet fra standardbibilioteket.
- Fokuser på god software design.
- Ryddig kode. Gode navn på variabler og funksjoner, naming conventions og konsekvent språkbruk. Det er ikke nødvendig å bruke samme kodestandard som foreleser, så lenge du forteller hvor standarden kommer fra.
- Den innleverte løsningen skal kompilere og kjøre, med en beskrivelse av hva sensor må gjøre for å kunne kjøre løsningen.
- Velg «Build -> clean» før du leverer, så blir filene mye mindre.
- Lever en kjørbar fil ved siden av.

## Dokumentasjon

- Her gjør du rede for prosessen, og valgene du har gjort underveis.
- Få fram hvorfor din løsning er bra, vis med ord eller figurer at du har tenkt, planlagt og resonert du frem til gode valg underveis.
- Dersom du får problemer med implementasjonen og ikke føler du er ferdige når du leverer, påpek dette og beskriv hva du mener løsningen mangler.
- Gi en begrunnet redegjørelse for klasser/funksjoner du lager
- Forklar hvordan og i hvilken grad du har samarbeidet med andre
- Legg ved en kort video for å vise hvordan spillet fungerer i tilfelle sensor ikke får til å kjøre koden.

# Muligheter og begrensninger

- Det er lov å google etter tips.
- Det er ikke lov å kopiere andres kode/løsninger direkte.
- Det er greit å benytte kode delt ut i timene/i forbindelse med øvingene.
- Hvis ferdig kode brukes, gir en begrunnet redegjørelse for hva du bruker.

Dokumentasjonen leveres sammen med prosjektoppgaven (i samme .zip-fil – se neste side).

# Prosjektoppgaven

Hver gruppe skal programmere en softwareløsning i C++. Semesteroppgaven består i planlegging, programmering og bygging av softwareløsningen. Alle prosjektfiler (kildekode, grafikk, m.m.) skal leveres sammen i en .zip-fil. Teknisk bør oppgaven baseres på 2d-grafikk i SDL2. Oppgaven er basert på den klassiske sjangeren scrolling shooter. Et slikt spill kan sees her:

#### Hovedkrav til løsningen:

Minimumskrav til løsningen (med dette kan man maks få karakteren B):

- 1. Romskipet til spilleren kan bevege seg langs nedre kant av skjermen, styrt av knapper, mus, joystick eller liknende.
- 2. Fra toppen av skjermen kommer det inn fiender som beveger seg mot nedre kant av skjermen.
- 3. Fiender følger et enkelt forhåndsprogrammert bevegelsesmønster uavhengig av spilleren.
- 4. Romskipet kan skyte prosjektiler. Når disse treffer fiendene blir de borte.
- 5. Fiendene skyter prosjektiler.
- 6. Hvis spilleren treffes av et prosjektil eller en fiende, avsluttes spillet.
- 7. Den innleverte løsningen må være kjørbar, med en beskrivelse for hva sensor må gjøre for å kunne kjøre løsningen.

### Mulige utvidelser:

- Romskip og fiender skal ha enkle animasjoner
- Punkt 6 over byttes ut med: Hvis spilleren treffes av et prosjektil eller en fiende, mister den ett liv. Den har 3 liv.
- Når alle liv er brukt opp kommer en «game over screen» og spilleren får tilbud om å starte på nytt.
- Det er flere typer fiender i spillet, disse har forskjellige bevegelsesmønster og prosjektiler.
- Alternativ til punkt 3: Noen fiender skal være litt smarte, som at de faktisk sikter på spilleren eller liknende.
- Det skal finnes en fil som definerer hvor og når fiender kommer inn i spillet.
- Spillet skal telle og vise poeng basert på hvor mange fiender spilleren har truffet.
- Kollisjonssjekk skal være parallellisert.
- To spillere skal kunne spille samtidig. Det finne to romskip som kjemper mot fiendene på samme skjerm, og de kan kjøre gjennom hverandre. Dette kan gjøres lokalt eller over nett.
- Fornuftig bruk av lyd

### Mulig alternativ:

• I stedet for SDL2 kan oppgaven lages for et dot-matrix display og noen knapper koblet til en microcontroller. Da må det leveres grundig videodokumentasjon av spillet som kjører og hvilke featurers det har. Punkt 7 gjelder fortsatt, men det er ikke sikkert sensor har tilgang til riktig hardware.

Ellers står du fritt til å utvide oppgaven med funksjonalitet så lenge det er begrunnet i dokumentasjonen.