

Projeto de Laboratório de Programação II - Fase 4

Karina Suemi, Vinícius Silva, Renato Cordeiro

1 Introdução

Nesta fase final, temos um jogo "jogável", onde além da interface gráfica, há a presença da linguagem própria para o jogo feita em javacc. Portanto, agora o usuário pode programar seus próprios robôs numa linguagem mais simples e confortável para ele, podendo assim montar robôs mais eficientes.

As especificações da linguagem estão no manual de usuário.

Também há a opção de criar robôs em tempo real (no meio de um jogo) programando na hora, em um editor de texto fornecido pelo programa e do mesmo modo também há a opção de modificar o programa dos robôs apenas clicando neles.

1.1 Projeto

Os arquivos estão separados de acordo com a seguinte estrutura de diretórios:

- **bin:** Arquivo executável principal do programa;
- **behaviors:** Onde estão os programas teste em assembly do robô;
- **doc:** Pasta para a documentação, com este arquivo e a versão fonte em \LaTeX ;
- **lib:** Arquivos com classes/pacotes de Perl no formato `.pm`;
- **src:** Pasta que contém os códigos-fonte em JAVA, separados e organizados por pastas.
- **test:** Arquivos de teste com código em Assembly do montador/máquina virtual `.txt`.

1.2 Estrutura

Para informações sobre o uso do programa e os seus desenvolvedores, consultar os arquivos `README.md` e `LICENSE`.

2 Montador

O montador tem como função ler o programa em texto (que será passado pelo usuário), ver se ele está formatado de maneira correta e em caso positivo, é criada uma matriz 3 x n, sendo *n* o número de comandos, que será passada para a Máquina Virtual.

O arquivo com o montador está no diretório de bibliotecas `lib/` e é chamado `Cortex.pm`

No caso, as linhas do programa de entrada terão que seguir o seguinte padrão:

[Comando, Argumento, Label]

O montador devolverá erro em caso de comandos que não sejam compatíveis com seus respectivos tipos de argumentos. No caso da entrada ser:

✗ "ADD Olá" O comando ADD não deveria receber argumentos, e como não é o caso, o programa passará *undef* para a Máquina Virtual.

✓ "ADD" Este seria o correto.

✗ "PUSH Oie!" O comando PUSH deveria receber argumentos numéricos, e como não é o caso, o programa passará *undef* para a Máquina Virtual.

✓ "PUSH 100" Este seria o correto.

✗ "JIF 5uvas" O comando JIF deveria receber argumentos em forma de texto (pode conter números, desde que não sejam 1º caracter), e como não é o caso, o programa passará *undef* para a Máquina Virtual.

✓ "JIF uvas5" Este seria o correto.

Segue a tabela com os argumentos necessários para cada tipo de comando:

Vazio	ADD - DIV - DUP - END - EQ - GE - GT MOD - LE - LT - MUL - NE - POP - PRN SUB - RET - MOVE - DRAG - DROP - HIT LOOK - ITEM - SEE - SEEK - ASK - NOP SWAP
Numérico	RCL - STO
Endereço	JMP - JIF - JIT - CALL
Nome Variável	ALOC - FREE - GET - SET
String	JMP - JIF - JIT - CALL
Empilhável	crystal - stone
Ataque	ranged - melee

3 Packages

Foram criados pacotes para facilitar a divisão e entendimento do código.

3.1 Arena

O package "Arena" cuida das classes que envolvem os terrenos e a arena em si, bem como o classe que cuida da autorização de execução de determinadas funções que necessitam da consultoria da arena para serem executadas.

3.1.1 Action.java

Aqui é onde encontramos a implementação das funções utilizadas diretamente pelos robôs, tais como

HIT – bate em outro robô –

ASK – Devolve a sua localização –

SEE – Observa a presença de algo na sua vizinhança –

SKIP – Não faz nada –

SEND – manda mensagem para todos os robôs –

DROP – Deposita itens (cristal) –

LOOK – Observa a presença de algo em determina posição –

DRAG – Pegar itens (cristal) –

MOVE – Move para determinada direção –

e tratamos a saída de modo que os dados que sejam emitidos na pilha ao usar a função, são devolvidos em um vetor de Stackables. Caso a função só lance uma String como saída, essa String será passada para tipo Text e preencherá a primeira casa do vetor de Stackables.

O restante das funções são auxiliares, que devolvem os respectivos resultados de cada função

3.1.2 Appearence.java

É uma estrutura chamada Enum, onde dizemos que as aparências podem ser somente as mostradas a seguir: **DEEP**, **DIRT**, **GRASS**, **ROCKY**, **ICE**, **WATER**, **SAND**, **JUNGLE** e **TUNDRA**.

3.1.3 Map.java

A classe mapa vai cuidar da matriz de terrenos, e podemos assumir que cada mapa terá um clima diferente.

É nessa classe que também criamos os times a partir do parâmetro número do time passado, onde temos uma matriz representando jogadores de determinado time.

Também inserimos exércitos e removemos Cenários. Como nas seguintes funções:

public Scenario removeScenario(int i, int j) que eliminará os Cenários do terreno com as coordenadas passadas como parâmetro. Essa função serve para o caso de termos ataque a árvores e até mesmo a morte de robôs, já que estes também são do tipo Scenario.

public Robot insertArmy(String name, int player, int ID, int i, int j, String pathToProg) que irá inserir um robô de acordo com os parâmetros recebidos, como nome do robô, a qual jogador ele pertence, o seu ID e as suas coordenadas. Essa função irá criar esse robô e implementá-lo no como um Scenario nas coordenadas indicadas da arena.

3.1.4 Robot.java

Essa classe é a que define as características dos robôs em geral, como velocidade do robô, vida, quantos danos ele causa, entre outras.

Dentre suas funções, temos o construtor que recebe determinadas características e cria um robô, têm também a

`public Item removeSlots(int position)` que remove o robô de determinado terreno, a
`public void identify()` que imprime as características principais do robô,
`public void run()` executa o programa, acrescentando 1 no PC,
`public void upload(Vector<Command> PROG)` carrega um novo programa e
`public int takeDamage(int damage)` que, por ser um Scenario, remove das vidas do robô o dano sofrido.

E quando imprimimos um determinado robô, é devolvida uma String com o nome dele. Além de possuir também os getters e setters de determinadas características.

3.1.5 RobotList.java

Ele cuida dos exércitos de robôs de tal forma a possuir um vetor de robôs e conseguir controlar seus movimentos e suas respectivas ordens.

Para que possamos fazer com que os robôs mais velozes cheguem antes dos menos velozes, usamos a função quick sort que compara velocidades de robôs, onde esta ordenará a velocidade dos respectivos robôs e passará para o programa, a ordem certa de movimentação.

Funções como a de manutenção dos exércitos também são encontradas nessa classe, como a de adição e remoção de um robô dentro de determinado exército.

3.1.6 Terrain.java

Cada terrain é um empilhável e possui um tipo de rugosidade, uma aparência e possivelmente um Scenario.

A maioria de suas funções, além do construtor (que irá receber a aparência e a partir dela, determinar o tipo de rugosidade), tem-se basicamente getters, setters e removedores de características da classe. É válido lembrar que utilizamos polimorfismo para o construtor dessa classe, pois há vários tipos dessa função que recebem diferentes tipos e números de argumentos.

3.1.7 Type.java

Assim como em Appearance, type também é um Enum, só que dessa vez, representa os tipos de terreno da arena. Sendo eles, por enquanto: `NORMAL` e `ROUGH`.

3.1.8 World.java

World é uma parte mais global do programa que cuida das características do jogo em geral, como número de jogadores, tempo, o mapa, entre outros. É uma classe única, já que só teremos um único mundo para cada partida.

Nela temos as funções que controlam a inserção e remoção de exércitos, além da função que controla os timesteps (tempos) e também cuida do modo Debugger.

3.2 Exception

O package "Exception" cuida dos lançamentos de exceção que o programa gera para erros no código que será recebido do usuário.

Como por exemplo as exceções de falha de segmentação, operações inválidas, erros de tipo, variáveis não inicializadas, entre outros.

As classes desse package são chamadas pelas outras classes que utilizam essa forma de mandar exceção.

3.3 Main

O package main contém a classe de mesmo nome, com o método main como principal. Esta classe é a responsável por receber informações do usuário, via linha de comando, e processá-los.

Também nela, está o loop principal de execução dos *timesteps* da arena. Por padrão, o programa para de executar após 370 *timesteps*.

Para receber as opções, a classe Main utiliza duas bibliotecas externas, cujo download é realizado pelo programa Ivy dentro do Ant. Ambas as bibliotecas são distribuídas com a licença GNU GLP v3.0, e são o porte para Java da biblioteca getopt do C.

3.4 Parameters

3.4.1 Debugger.java

Essa classe irá auxiliar no encontro dos erros do código, pois mostra passo a passo, como o programa do usuário está sendo lido e interpretado.

3.4.2 Game.java

É uma classe que detém as características do jogo que serão passadas para muitas outras classes. Tais como a velocidade da animação, o tamanho do mapa, o número máximo de robôs, entre outras.

Ela foi criada para ter um maior controle das características configuracionais do jogo e caso necessitem ser alteradas, todas estarão no mesmo lugar.

3.4.3 Costs.java

É uma classe que contém as características dos robôs relativas aos custos (energia que um robô irá gastar ou receber para determinado tipo de operação) tais como o quanto ele receberá por rodada e a energia baixa, média e alta que o robô gasta. Essas características são facilmente modificadas, pois estão agrupadas no mesmo lugar.

3.4.4 Verbosity.java

É um dos métodos debug, que usa a função de impressão na tela.

3.5 Parser

3.5.1 Parser.java

Os parser em Perl recebe um vetor de trincas (comando, argumento, label), analisa as variáveis conforme o tipo correspondente no java e monta uma classe com o mesmo nome do programa em assembly passado como argumento.

Adicionalmente, o programa cria um arquivo "Parser.xml" para ser rodado pelo Ant e compilar todos os códigos no diretório do package.

Estes parsers criados, então, ficam armazenados como parte do package Parser.

3.6 Players

3.6.1 Player.java

Essa classe é responsável pelas características e funções relacionadas aos jogadores (ao time). No caso, cada jogador ou time terá um nome, uma base e uma cor de robôs, além das funções de adição e remoção de um robô ao time e getters das informações desse jogador.

3.6.2 Base.java

Representa as bases em si. Cada base, contendo características como posição, número de cristais e o jogador a que ela pertence. Possui as funções de acrescentar cristais, receber dano (que no caso, não faz nada, pois ao ser atacada a base não perde vidas) e getters das informações da base.

A base tem um número escolhido ao acaso (42) de vidas, portanto, quando formos retornar o HP, sempre será 42. Já que a base, ao ser atacada, não recebe danos.

E ao imprimirmos uma base, teremos como resultado "(\pounds) Base".

3.7 Random

Aqui criamos os mapas de determinados cenários, gerados de forma probabilística, de modo que o mesmo cenário se altere de acordo com a semente passada. Cada cenário usa os tipos `Scenario` que são os elementos que compõe os cenários.

3.7.1 `CalmField.java`

Gera um cenário com árvores, rochas, pedras e cristais no terreno de forma probabilística. Não podemos esquecer que ela gera as bases necessárias para cada time.

3.7.2 `Desert.java`

Gera um cenário com rochas, pedras, cristais e bases de uma forma aleatorizada e tenha as características de um deserto.

3.7.3 `Jungle.java`

Gera um cenário com árvores, rochas, pedras, cristais e bases. Também possui um rio gerado e distribuído probabilisticamente em meio a arena.

Esse rio possui partes de água mais rasas e outras mais profundas, são as chamadas `deep water` e `water` respectivamente.

3.7.4 `RamdomMap.java`

É responsável pela geração do mapa. Recebe parâmetros indicando qual será o tipo de clima e os associa com o respectivo tipo de mapa.

Em sua outra função, ela gera o mapa, colocando os determinados símbolos nos seus terrenos.

3.7.5 `Theme.java`

Essa é uma interface que padroniza todos os tipos de temas, como `JUNGLE`, `DESERT` e `WINTER`. Esse tipo de dado possui uma função específica que retorna uma matriz representando o mapa criado.

3.7.6 `Weather.java`

`Weather` é um tipo `enum`, representando os diversos, tipos de cenário disponíveis para a arena. São eles:

`CONTINENTAL`, `ARTICAL`, `DESERTIC` e `TROPICAL`.

3.7.7 `Winter.java`

Gera um cenário com árvores, rochas, pedras, cristais e bases de forma aleatória. Além de gerar um rio congelado (água) no centro da arena.

3.8 Remote

3.8.1 Operation.java

Essa classe é um meio de comunicação entre a arena e a RVM, pois ela manda como retorno a resposta da função, se ela pode ou não pode ser realizada.

Para a sua construção, ela necessita receber a RVM, juntamente com a ação que o robô deseja realizar.

3.9 Robot

Esse package cuida das funções atreladas aos robôs em si, entre elas está a RVM e as funções que interpretam os comandos utilizados pelos usuários.

3.9.1 Arit.java

Essa classe controla as funções que interpretam os comandos aritméticos que o usuário passar na pilha de comandos, como por exemplo: Soma, subtração, divisão, Multiplicação e Resto. Tudo isso é manipulado na pilha de dados, recebemos os valores de lá, e mandamos a resposta para o topo da mesma.

Temos a seguinte função:

`private static final void calculate(RVM rvm, Operation op)` que cuida da generalização do trabalho realizado na pilha. Essa classe controla as funções que interpretam os comandos aritméticos que o usuário passar na pilha de comandos, como por exemplo: `ADD` (Soma), `SUB` (Subtração), `DIV` (Divisão), `MUL` (Multiplicação) e `MOD` (Resto). Tudo isso é manipulado na pilha de dados, recebemos os valores de lá, e mandamos a resposta para o topo da mesma. de dados pelas funções aritméticas.

3.9.2 Cast.java

Essa classe está ligada ao tipo de variável que se refere a coordenadas. Como coordenadas são a junção de 2 números, um I e um J, essa classe possui funções que:

`static void COOR(RVM rvm)` que pega dois Stackables da pilha que sejam do tipo Num e os transforma em uma coordenada, empilhando esta na pilha em forma de coordenada. Ela desempilha antes o J e depois o I, portanto, na pilha, para que essa função seja usada corretamente, o J deve estar acima do I.

`static void GTIJ(RVM rvm)` que pega um Stackable da pilha que seja do tipo coordenada e o transforma em dois números do tipo Num, jogando-os no topo dessa mesma pilha. Ele coloca primeiro o I e depois o J, de forma que o J fique acima do I na pilha.

3.9.3 Check.java

Essa função tem como objetivo checar o terreno em si e sua vizinhança, bem como

`static void ITEM(RVM rvm)` que dá um pop na pilha caso o topo seja um terreno e empilha os itens contidos nesse terreno na pilha de dados.

`static void SEEK(RVM rvm)` que verifica se o topo é um Stackable e desempilha, depois verifica se o topo é um Around, e desempilha. Depois, percorre a vizinhança do próprio robô (que dependerá do quão longe o robô enxerga) e tenta encontrar Items nessa vizinhança.

Isso auxilia quando o robô for procurar cristais, por exemplo, fazendo com que ele não precise estar necessariamente na casa do cristal para notar a sua presença.

3.9.4 Command.java

Cria objetos do tipo comando, para serem manipulados da mesma forma na pilha de comandos. Tem como parâmetros o próprio comando, os argumentos do tipo Stackable e a label que caracterizam as linhas passadas pelo usuário no programa que o mesmo cria em baixo nível. Na classe, também temos as funções básicas getters e setters de determinadas características de cada comando.

3.9.5 Ctrl.java

É um comunicador que interpreta um comando do programa do usuário em forma de String (por exemplo: "JMP") e chama a respectiva função, passando os seus parâmetros para ela.

Dentre esses comandos que ela interpreta, estão também aqueles que podem ser executados pelos robôs, como [MOVE](#), [HIT](#), [DRAG](#), [DROP](#), [SEE](#) e [LOOK](#).

3.9.6 Debug.java

Essa classe é responsável por captar os erros coletados na RVM, os erros dos programas em assembly. Ela possui funções que imprimem onde o erro ocorreu, os comandos executados, e a situação da pilha de dados em cada comando. E isso é feito de forma colorida para facilitar o encontro de erros do programa.

3.9.7 Func.java

É responsável pelas funções CALL e RET que controlam o valor do PC quando comandos do tipo Jump são executados. Temos as seguintes funções:

[static void CALL\(RVM rvm, Stackable arg\)](#) Atualiza o PC para o valor que foi solicitado pelo por algum dos tipos de Jump, esse valor pode ser tanto uma label quanto um número que representa a linha do programa criado pelo usuário.

[static void RET\(RVM rvm\)](#) Essa função trabalha em conjunto com o CALL, já que ela recupera o valor que o PC tinha antes de ser alterado pelo próprio CALL.

3.9.8 IO.java

Essa classe controla as funções que interpretam os comandos IO (Input/Output) que o usuário passar na pilha de comandos, que no caso, só temos o print ([static void PRN\(RVM rvm\)](#)).

Nessa função, desempilhamos o topo da pilha e imprimimos seu valor.

3.9.9 Jumps.java

Assim como as classes Arit e IO, essa classe também executa os comandos passados pelo usuário, só que, desta vez, com funções Jump. Como o [JIT](#) (Jump If True), [JIF](#) (Jump If False), [JMP](#) (JuMP) e [JCMP](#) (Jump CoMPare), atuando de tal forma que o PC é atualizado para o endereço passado.

3.9.10 Mem.java

Da mesma forma que algumas classes anteriores, essa função cuida dos comandos passados pelo usuário. Sendo esses comandos, formas de controlar o armazenamento e recuperação de dados na memória.

Temos as seguintes funções:

[static void STO\(RVM rvm, Stackable position\)](#) que armazena o que está no topo da pilha de dados, na memória de acordo com o parâmetro recebido, que representa o endereço de memória em que se deseja ser salvo o dado. E após esse processo, retira o dado da pilha de dados.

[static void RCL\(RVM rvm, Stackable position\)](#) que recupera o que foi armazenado em um determinado endereço de memória, que é passado pelo usuário como parâmetro, e joga esse dado na pilha de dados.

3.9.11 Net.java

Essa classe é responsável pela comunicação entre os robôs, nela montamos uma rede onde a informação é passada da memória para a pilha de cada robô ao receber a mensagem e passada da pilha do robô para a memória ao mandar uma mensagem.

3.9.12 Prog.java

Controla as funções que não tem uma função específica no programa, como o END (que não faz mais nada além de finalizar o programa) e NOPE (que não realiza nada).

Em: [static void END\(RVM rvm\)](#) atualizamos o PC para -1 (local onde não há nenhum outro comando) o que faz com que o programa seja finalizado.

3.9.13 Returns.java

É uma interface que cuida dos retornos do sistema, onde ele atribui 1 ou 0 para cada tipo de retorno.

3.9.14 RVM.java

A *Robot Virtual Machine* (RVM) é a classe principal que controla o 'cérebro' dos robôs, servindo como o interpretador para os comandos interpretados. Cada instância da classe RVM possui os seguintes atributos:

- PROG: Vetor com os comandos do programa, conforme o formato criado pelo montador;
- DATA: Vetor com a pilha principal de memória, no qual serão armazenados os dados colocados com comandos de manipulação da pilha;
- PC: Registrador para a posição atual de execução dos comandos dentro do vetor PROG;
- RAM: Memória auxiliar, a ser utilizada para funções;
- CTRL: Vetor de controle dos retornos das funções (callbacks);
- LABEL: Hash com as posições associadas a cada LABEL criado como marcador no código da RVM.

3.9.15 State.java

É uma estrutura chamada Enum, onde dizemos que os estados podem ser somente as mostradas a seguir: [SLEEP](#) e [ACTIVE](#).

Assim, quando o robô não tiver mais energia, por exemplo, seu estado será SLEEP e o robô não terá mais movimentos.

3.9.16 Stk.java

Cuida das funções que mexem diretamente com a memória, como [PUSH](#), [POP](#) e [DUP](#). Que implementam um dado no topo da pilha, o retiram e duplicam o q está no topo, respectivamente.

3.9.17 Syst.java

Essa é a classe que controla os comandos destinados aos próprios robôs, como por exemplo [HIT](#), [DRAG](#), [DROP](#), [MOVE](#), [SEE](#) e [LOOK](#).

Sendo que `private static void action(RVM rvm, String type)` guarda o tipo de comando passado da pilha de dados, cria uma [Operação](#) op e verifica se essa operação é válida, caso seja, coloca na pilha de dados as informações necessárias que serão lançadas como resposta.

3.9.18 Tests.java

Controla as funções que executam os comandos do usuário e que são do tipo comparativas. Entre elas, estão [CMP](#), [EQ](#), [NE](#), [LE](#), [LT](#), [GE](#), [GT](#) que dão pop no topo da pilha de dados, duas vezes, e compara os dois dados de acordo com a função especificada.

Depois desse processo, é empilhado um dado do tipo Num (que é um Stackable) na pilha de dados. De tal forma que, caso a comparação seja verdadeira, é empilhado um Num de conteúdo 1, caso contrário, um Num de conteúdo 0.

3.9.19 Var.java

Essa classe cuida dos comandos voltados a criação de variáveis no programa do usuário. Tais como alocação de memória, liberação de memória, receber e alterar o valor da variável. Temos as seguintes funções:

`static void ALOC(RVM rvm, Stackable name)` que recebe o nome da variável como parâmetro e verifica na RVM se não existe outra com outro nome. Caso negativo, é criada uma variável com valor null.

`static void FREE(RVM rvm, Stackable name)` que remove a variável com o nome name da RVM.

`static void SET(RVM rvm, Stackable name)` que pega o valor do topo da pilha e armazena na variável com o nome name, caso ela exista.

`static void GET(RVM rvm, Stackable name)` que pega o valor da variável e o coloca no topo da pilha de dados.

3.10 Scenario

Nesse package, temos as classes que representam os vários tipos de elementos contidos nos cenários do jogo. Para o controle desses elementos, usamos a interface `Scenario` que além de padronizar o tipo de dado, força todas as classes a terem uma função que cuida dos danos adquiridos ao decorrer do jogo (por exemplo, quando uma pedra é atacada por um robô, ela perde vidas, e perdendo um determinado número de vidas, ela é destruída).

Dentre eles há rochas, árvores e água.

3.10.1 `Rock.java`

A pedra retira o dano recebido do seu HP(vida) e o devolve quando é chamada a função que retorna o HP. E ao imprimirmos uma pedra, teremos como resultado "(O) Rock".

3.10.2 `Scenario.java`

Interface que padroniza os diferentes tipos de elementos do cenário em um tipo `Scenario`, além de padronizar a função que cuida dos danos recebidos por cada objeto.

Tem-se as seguintes funções:

`public int getHP()` Retorna o número de vidas do presente no robô.

`public int takeDamage (int damage)` Essa é a função que cuida dos danos recebidos pelo objeto, recebendo o dano como parâmetro para poder subtrair vidas do cenário.

3.10.3 `Tree.java`

Assim como a pedra, a árvore recebe danos e os subtrai de seu HP. E quando a imprimimos através das funções IO, temos "() Tree".

3.10.4 `Water.java`

A água, assim como a base, não recebe dano. Portanto ela tem um número específico de HP que se manterá intacto aos ataques sofridos. Ao imprimirmos uma árvore, temos "() Water".

3.11 Stackable

Nesse package, temos a interface `Stackable` que será o tipo responsável pela atribuição da característica empilhável dos empilháveis.

3.11.1 `Addr.java`

Os objetos do tipo `Addr` são endereços de determinados valores em um vetor. Portanto são representados por inteiros.

Nele encontramos as seguintes funções:

`public Addr(int address)` que é o construtor de objetos do tipo `Addr`.

`public int getAddress()` que retorna o valor do endereço como um inteiro.

`public String toString()` que além de retornar a String com o valor da variável, manda o texto para as funções IO.

3.11.2 Around.java

Tem como característica uma matriz de Strings que representam as direções as quais os robôs devem seguir para chegar aos determinados pontos vizinhos.

Nela, encontramos as seguintes funções:

`public Around(Terrain[] seeing)`

`public String[] indexToPosition (int index)` é responsável pelo retorno da String de coordenadas que o robô deve seguir para chegar a sua vizinhança. Ela recebe como parâmetro, o número de casas de distância que o robô pode atacar/ver.

`public void print()` função para modo debugger!

`public String toString()` devolve a String "around", incluindo para saídas de IO.

3.11.3 Attack.java

Os objetos do tipo Attack são os tipos de ataque que o robô pode realizar. Por enquanto, temos o ataque MEELE que é a curta distancia(somente poderá atacar o que estiver nas casas vizinhas a sua) ou RANGED que é a uma distância determinada pelas características do robô (caso o robo tenha um poder de atacar a 3 de distância, ele irá atingir o que está a até 3 casas de distância da sua).

Nela, temos as seguintes funções:

`public Attack(String s)` um construtor que monta o objeto a partir da String passada.

`public String getAttack()` retorna o tipo de ataque em forma de String.

`public String toString()` que além de retornar a String com o valor de da variável, manda o texto para as funções IO.

3.11.4 Coordinate.java

Como empilhável, também temos o tipo Coordinate, onde é possível representar as coorenadas de cada hexágono em relação a Arena.

Para ser criado, ele precisa de duas dimensões, I e J (que podem ser passadas como int ou como Num — polimorfismo —) de acordo com a representação quadrada da matriz hexagonal.

Essa classe tem métodos getters que devolvem as coordenadas ou os pontos I e J e possui o toString que devolve no formato [I,J];

3.11.5 Direction.java

Os objetos do tipo Direction são do tipo que orientará os robôs na arena em relação a movimentação e ataque. Pelo fato de a arena ser formada por bases hexagonais, temos as direções **E** (leste), **NE** (nordeste), **NW** (noroeste), **W** (oeste), **SW** (sudoeste) e **SE** (sudeste). Sempre que um objeto do tipo Direction for chamado pelo usuário, este deve ser retratado com o símbolo "->" antes do seu conteúdo.

Por exemplo, "->WE".

A classe Direction possui armazenará o movimento como uma matriz de coordenadas, que terá determinados tipos de movimento quando o robô estiver em uma linha par e outro tipo de movimento quando o mesmo estiver numa linha ímpar. Essas coordenadas são dadas de modo que, quando a somamos com as coordenadas do robô, ele se movimentará para o local desejado. Obs.: Quando a linha é par, usamos a 1ª linha da matriz, caso contrário, usamos a 2ª.

Temos as funções:

`public Direction(String dir)` que é o contrutor

`public Direction(int move, int dir)` que recebe a direção e a partir dela, preenche a matriz com as respectivas direções.

`public String toString()` que além de retornar a String com o valor de da variável, manda o texto para as funções IO. `static void ALOC(RVM rvm, Stackable name)` `public int[] get(int row)` Devolve um vetor com a direção a ser seguida, se a linha em que ele está for par, devolvemos a "() Tree". 1ª linha da matriz, caso contrário, a 2ª.

`private void set(int even_x, int even_y, int odd_x, int odd_y)` preenche a matriz com as direções que são recebidas como parâmetro.

3.11.6 Item

Item não é uma classe, é uma pasta com as classes que representam objetos do tipo item (implementam a interface de itens), o tipo item é um empilhável que pode ser pego e destruído pelo robô. Dentre elas, temos a

`Crystal.java` que é responsável pela criação de objetos cristais.

a `Item.java` que é uma interface responsável pela atribuição do tipo item às classes.

e a `Stone.java` que é responsável pela criação das pedras que são destruíveis e colecionáveis pelos robôs.

3.11.7 Nil.java

É um empilhável que representa as informações da memória utilizada na comunicação entre os robôs (CACHE). É um stackable simples que possui apenas função `get` (devolve o próprio objeto Nil) e `toString`;

3.11.8 Num.java

É um empilhável do tipo número. Ela possui as seguintes funções:

`public Num(double num)` que é o construtor, que cria o objeto usando um parametro numérico que é recebido.

`public double getNumber()` que retorna o valor de Num em formato double.

`public String toString()` que além de retornar a String com o valor de da variável, manda o texto para as funções IO.

3.11.9 Stack.java

Essa classe controla as pilhas. Desta forma, deve armazenar um vetor que contém os valores que deverão ser armazenados na pilha, além do controle com seu topo e seu tamanho (esse controle é feito por variáveis do objeto).

Nessa classe, temos a função que retorna o topo, a que verifica se a pilha está vazia, a que dá push (coloca no topo da pilha) e pop (tira o topo da pilha) e temos também a função que duplica o vetor da pilha, pois, em JAVA, um vetor pode ser criado somente se colocamos seu tamanho como um parâmetro fixo, e como não sabemos o seu tamanho inicialmente, duplicamos a pilha caso metade dela já esteja preenchida (isso é verificado na função).

3.11.10 Stackable.java

É a interface Stackable que se responsabiliza pelos objetos empilháveis. Essa interface não possui características exclusivas como funções e variáveis que seriam herdadas pelas classes desse tipo, é apenas para generalizar o tipo dos empilháveis.

3.11.11 Text.java

É criado o tipo de Stackable Text, onde poderemos empilhar um texto ou String. Possui as seguintes funções:

`public String getText()` que retorna o texto em si em formato String.

`public String toString()` que além de retornar a String com o valor de da variável, manda o texto para as funções IO.

3.11.12 Variable.java

Essa classe representa as variáveis de modo que elas sejam empilháveis. Desse modo, quando um usuário criar uma variável em seu programa, esta poderá ser passada para a pilha com comandos push e pop (internamente).

Ela possui um construtor que armazena somente o seu nome em tipo String, um setter e um `toString`;

3.12 UI

A classe para modo texto da GUI percorre a matriz hexagonal observando as características presentes em cada um dos terrenos (tipo, itens e cenários). Então, realiza a impressão desses elementos com auxílio de bibliotecas JAVA, simulando visualmente o jogo em interface gráfica.

3.12.1 graphical/Cell.java

É responsável pela criação dos terrenos em si. Desenha as células em forma hexagonal de acordo com as coordenadas x e y e o raio do hexágono que são recebidos por parâmetros no construtor.

3.12.2 graphical/EditorFrame.java

Essa classe é responsável pela criação de um frame que contenha um JTextPanel. Que será uma nova janela onde o usuário poderá digitar o código que manipulará determinado robô de seu exército. Será um receptor do código em alto nível na fase seguinte.

3.12.3 graphical/Graphical.java

A Graphical irá controlar toda a parte gráfica. Como agora possuímos dois tipos de frames sendo exibidos, precisamos de algo mais externo para controlar tudo. Portanto a Graphical irá manipular o que ocorre nos dois Frames, no que imprime o mapa e no que permite que o código dos robôs seja alterado.

Nessa classe, usamos as bibliotecas Swing e AWT para utilizar os recursos gráficos destas.

3.12.4 graphical/Images.java

Cuida das imagens do jogo. Faz isso de tal forma que, apenas utilizando um nome atribuído a imagem, podemos acessá-la em seu respectivo diretório. E também possui uma função que transforma essa imagem como uma variável do tipo BufferedImage para que esta possa ser manipulada pelas funções das bibliotecas do JAVA.

Possui getters para largura e comprimento da imagem.

3.12.5 graphical/MapFrame.java

Representa o frame em que será exibido o mapa do jogo. Além de ser um meio de comunicação entre a Graphical e o Panel e o UserInterface.

Ele também cria a área de texto onde são exibidas as mensagens do jogo, como erro de código do programa do usuário ou carregamento de determinada imagem.

3.12.6 graphical/Menu.java

Representa o frame em que será exibido o menu inicial. Nessa classe estão contidas apenas as características da janela. É chamado pelo main, que trabalha recursivamente enquanto o usuário não quiser se sair do jogo, e manda informações para MenuPanel.

3.12.7 graphical/MenuPanel.java

Representa o painel que está contido no frame Menu e controla a imagem exibida e os eventos de botões, devolvendo a resposta dos cliques para o Menu.

3.12.8 graphical/MiniMapFrame.java

Representa o frame em que será exibido o mini mapa, usando as informações da classe mapa para imprimi-lo em tela.

3.12.9 graphical/Panel.java

É responsável pela imagem que será impressa no painel, portanto controla, desde árvores e cristais, a configurações dos hexágonos no mapa. Portanto possui uma matriz de células e o mapa como parâmetros.

Percorre a matriz de terrenos do mapa e imprime cada célula de acordo com a sua configuração. Se possuir robôs, pedras, árvores ou bases, estes também serão impressos no painel.

Este também tem acesso aos robôs que estão contidos no mapa, o que permite ver o quanto de vida ainda resta. Dessa forma é possível mostrar na tela uma barrinha de vida para cada robô.

Também é responsável, por setar as fases do jogo, informando o mesmo de quando podemos continuar o jogo normalmente ou jogo, ou informar sobre perdedores e ganhadores.

Nesse mesmo arquivo temos uma outra classe, a JRobot, que é responsável pela mudança de programa em tempo real de um robô. Nela, é permitido clicar em um robô e reescrever o programa que o rege.

Isso é feito com eventos de mouse nas imagens Graphical2D.

3.12.10 graphical/Phase.java

É uma estrutura Enum que define o Status atual do jogo, se ele está rodando normalmente, se o jogador foi vendido ou perdeu.

ACTIVE,
LOOSER e
WINNER.

3.12.11 graphical/UserInterface.java

Representa o painel de menu do jogo que está no mesmo frame que o mapa. É uma Thread que rodará paralelamente ao jogo em si, pois precisa estar constantemente atenta aos eventos dos botões.

Nela temos o botão que oculta o aparecimento do mini mapa, o que cria novos robôs (perguntando seu nome) permitindo que esses sejam criados com arquivos já existentes ou com programas escritos pelo usuário. Há também o botão que controla a visibilidade da janela do editor de texto (onde o usuário irá digitar os seus programas), outro botão que limpa o editor de texto e por fim, o que finaliza o jogo.

3.12.12 textual/*

Esse jogo também pode ser exibido em modo texto (caractères), (como foi feito na versão passado) para que possa ser exibido no terminal. Essa pasta contém classes que printam o jogo no terminal.

3.12.13 Interfaces.java

É uma estrutura chamada Enum, onde dizemos que as interfaces podem ser somente as mostradas a seguir:

TEXTUAL e
GRAPHICAL.

3.12.14 MENU.java

É uma estrutura Enum que representa o que a tela de menu deverá fazer, se ela irá iniciar um novo jogo ou se ela deverá fechar as telas, terminando a sessão de jogo.

EXIT e
NEW_GAME.

3.12.15 Printable.java

É uma interface que representa tudo que pode ser graficamente impresso. Todos os objetos desse tipo devem ter uma função que retorna seu nome (String).

3.12.16 UI.java

É uma interface que padroniza as funções que todos os modos de exibição (interfaces) devem ter. De acordo com ela, tanto a interface gráfica quanto a textual devem ter as funções que pintam, pintam mapa, pintam o mini mapa, imprimem texto e avisam quem é o ganhador e o perdedor.