

Collect



Carrot

Proyecto SMX2B



Presentado por Mario Alcaraz Corbacho y
Jon Bornás Cunillera

índice



01

Portada

02

Introducción

03

Objetivos

04

Tecnología y
Metodología

05

Arquitectura

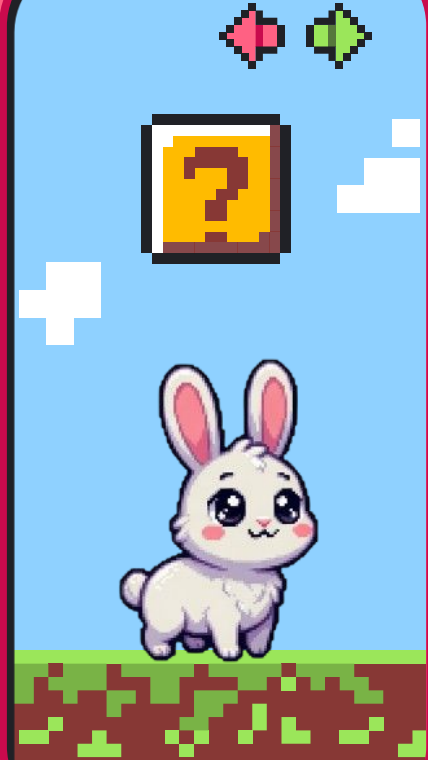
06

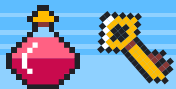
Evaluación



Portada

Qué es el proyecto y primer impacto



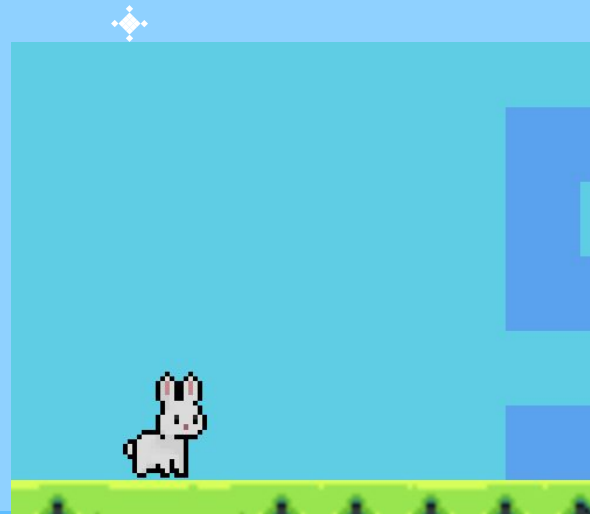


Portada

Collect Carrot: Videojuego de plataformas interactivo en 2D.

Inspiración en mecánicas clásicas de movimiento y recolección.

Progresión visual dividida en dos entornos diferenciados (Bosque y Cueva).



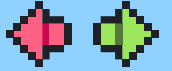
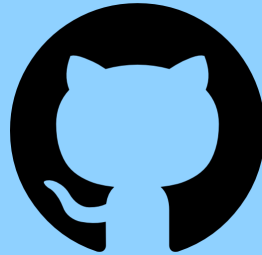


Introducción

El motor de juego y el lenguaje de programación que usamos.

Introducción

El Reto Técnico: Unificar sistemas aislados en un entorno de ejecución simultánea en tiempo real.
Arquitectura Coherente: Integración síncrona de físicas del personaje, rutas de IA y persistencia de datos.
Metodología de Equipo: Control de versiones profesional mediante repositorio remoto en GitHub.





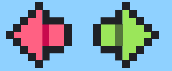
Objetivos

Lo que queríamos conseguir para que el juego funcionara al 100%.



03

Objetivos

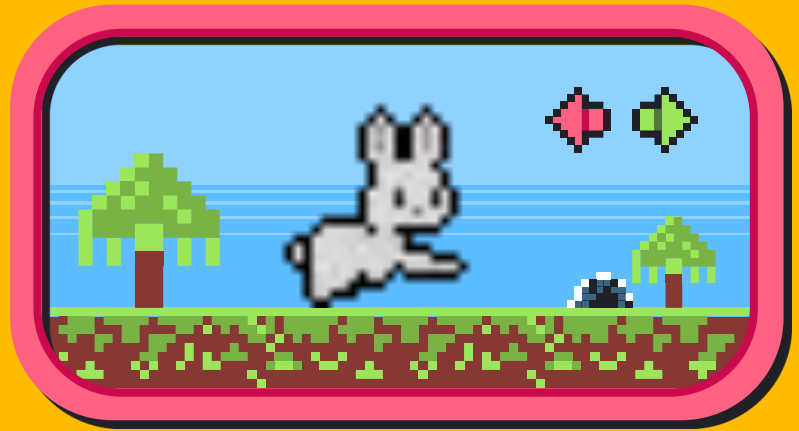
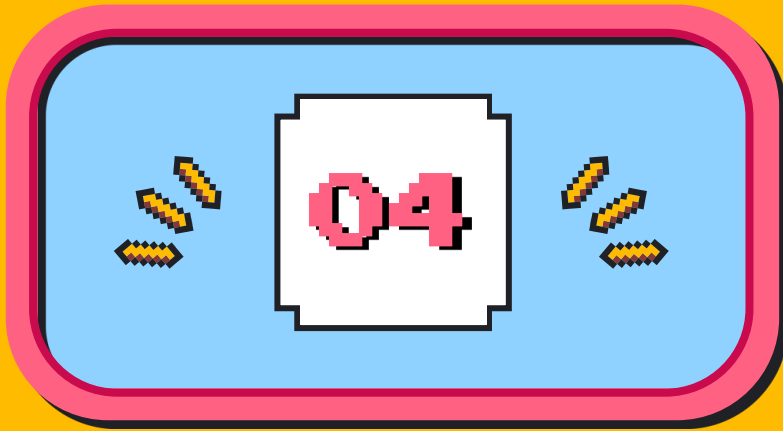


Meta Principal: Entrega de un software finalizado, pulido y jugable de 10 niveles sin excepciones lógicas.

Indicadores Técnicos de Rendimiento:

- *Interactividad:* Latencia mínima y respuesta fluida en los controles del personaje.
- *Autonomía:* Patrullas enemigas automatizadas confinadas a sus límites físicos.
- *Persistencia:* Retención e integridad de datos globales (vidas/zanahorias) entre escenas.





Tecnología y Metodología

Motor de desarrollo Godot 4 y herramientas de software.

Tecnología y Metodología

Entorno de Desarrollo: Selección de **Godot Engine 4** frente a Unity/Unreal por optimización de hardware.

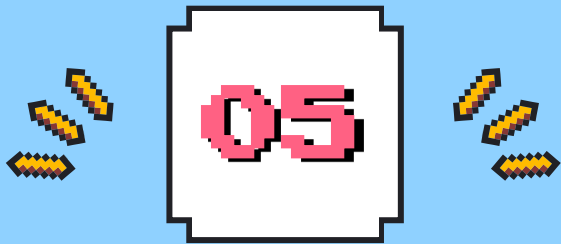
Lenguaje Nativo: Implementación de lógica orientada a objetos mediante **GScript**.

Metodología Modular: Arquitectura basada en scripts independientes (Jugador / Enemigos / Coleccionables).

Beneficios: Escalabilidad del sistema, limpieza de código y mantenimiento eficiente.



GDScript



Arquitectura

Organización por fases y flujo de trabajo del equipo.

Conejos (Físicas, animaciones, audios)



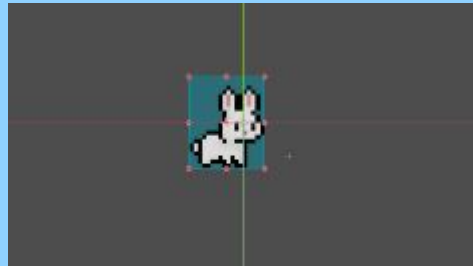
Nodo Raíz: CharacterBody2D (Esqueleto físico y control cinemático).

Bucle de Físicas: Función nativa `_physics_process(delta)`.

Detección de Suelo: Uso de `is_on_floor()` para el cálculo de gravedad.

Caja de Colisión: CollisionShape2D en forma de cápsula (Optimización de salto).

```
13
14 ▾ func _physics_process(delta: float) -> void:
15 ▾ |> if esta_muerto:
16   |> |> velocity.x = 0
17 ▾ |> |> if not is_on_floor():
18   |> |> |> velocity += get_gravity() * delta
19   |> |> |> move_and_slide()
20   |> |> |> return
21
22 ▾ |> if not is_on_floor():
23   |> |> velocity += get_gravity() * delta
```





Enemigos, IA y Música

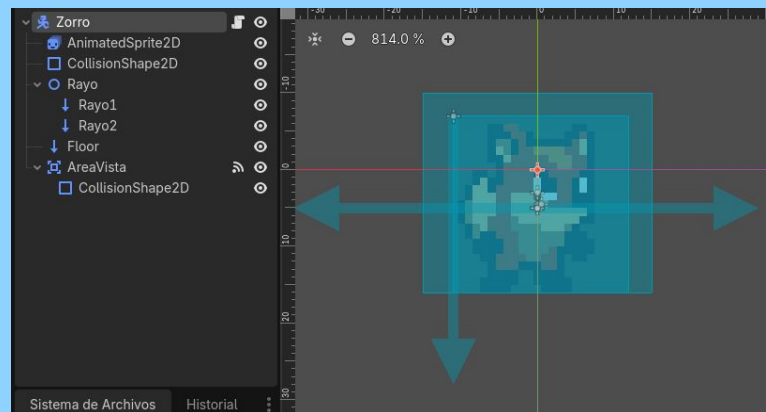
Inteligencia de Patrulla: Comportamiento automático para vigilar plataformas y rebotar al llegar a los extremos.

Sensor Dinámico (Floor): Nodo RayCast2D que actúa como un láser invisible hacia el suelo y se recoloca a izquierda (-8) o derecha (8) según la marcha del zorro.

Detección de Vacío (!ray_suelo.is_colliding()): Condición lógica en el script que avisa al instante cuando el nodo Floor deja de tocar suelo firme.

Inversión de Marcha (velocity.x *= -1): Multiplicación que cambia el signo de la velocidad para dar la vuelta inmediatamente al tocar paredes o detectar abismos.

```
> if is_on_wall() or !ray_suelo.is_colliding():  
> > velocity.x *= -1
```



Vidas, Zanahorias y Datos Globales

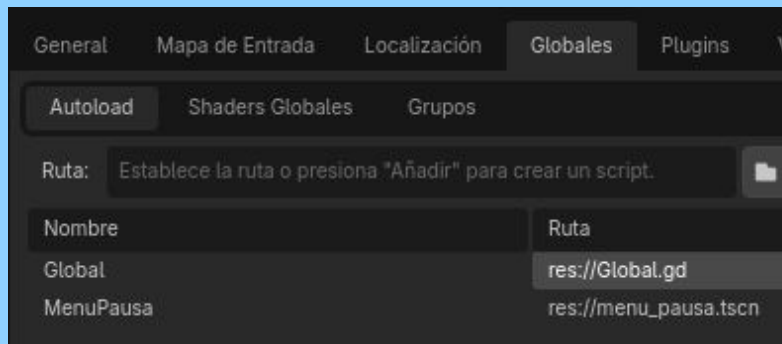


Persistencia de Datos: Script permanente (Global.gd / Autoload) para evitar el reseteo de marcadores al cambiar de nivel.

Zona de Detección: Nodo Area2D invisible para registrar la recolección sin frenar el movimiento del protagonista.

Efecto de Recolección: Sumador automático de puntos en el almacén global tras interactuar con el objeto.

Optimización del Sistema: Comando queue_free() para eliminar el objeto recogido y liberar recursos de forma limpia.



Menús de Pausa, Victoria y Muerte



Tránsito entre Escenas: Método `change_scene_to_file()` para conectar de forma secuencial los niveles del 1 al 10.

Menú de Pausa: Congelación absoluta de físicas mediante `get_tree().paused` con tres botones interactivos de madera.

Pantalla de Victoria: Activación lógica al pisar la meta final, desplegando un mensaje de éxito y animaciones de celebración.

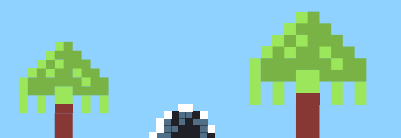
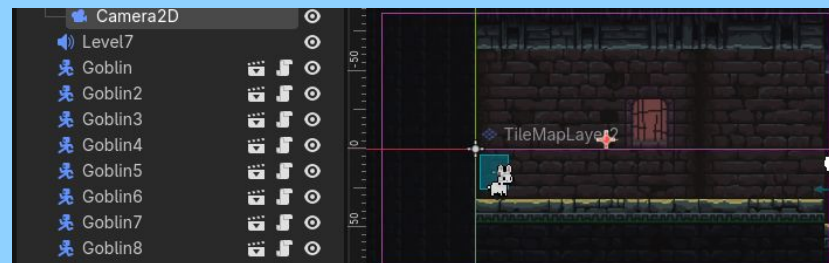
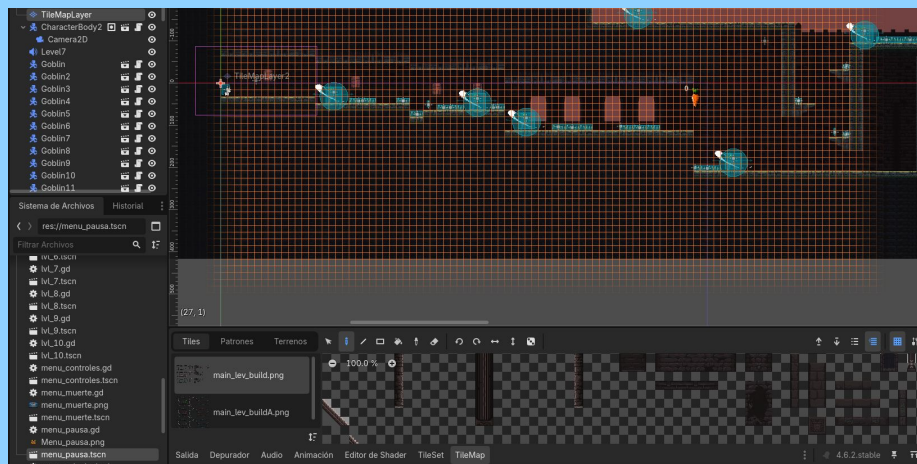
Menú de Muerte: Sistema de reintento enlazado al script global para restaurar la salud y recargar la escena desde cero.





Diseño del Mundo

Construcción por Matriz (TileMapLayer): Edición sistemática de niveles que optimiza los procesos del juego.
Seguimiento Óptico (Camera2D): Nodo de encuadre centrado con desplazamiento suavizado del protagonista.
Profundidad Visual (ParallaxBackground): Sistema de capas infinitas con movimiento asíncrono para generar realismo.





Evaluación

Resultado del juego y lo que hemos aprendido programando

Evaluación



Producto Terminado: Videojuego de plataformas robusto, divertido y 100% estable en sus 10 niveles consecutivos.

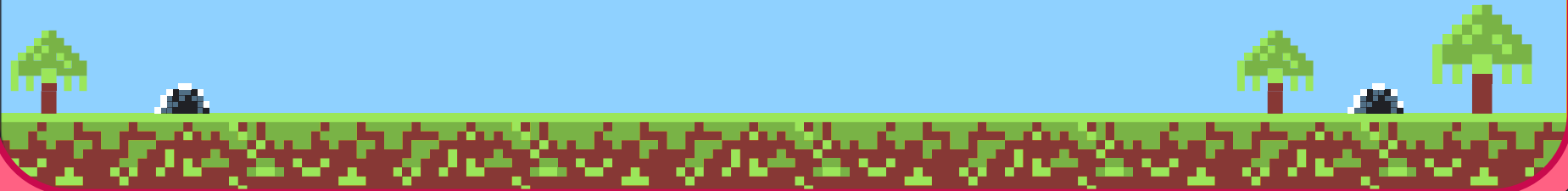
Cero Fallos Lógicos: Funcionamiento totalmente fluido, garantizado y libre de cuelgues o bloqueos de código.

Arquitectura Modular: Scripts completamente desacoplados por componentes independientes para facilitar la limpieza y el mantenimiento.

Escalabilidad Garantizada: Estructura base altamente eficiente que permite añadir decenas de mapas nuevos sin romper el núcleo.

Persistencia Externa (Mejora): Futuro sistema de archivos locales para guardar el progreso del juego al cerrar la aplicación.

IA Avanzada (Mejora): Futuras mecánicas de persecución activa por rango de visión para los enemigos.





Muchas Gracias

<https://projectes.elpuig.xeill.net/proyecto/43>