

Projet Foot 2I013

Nicolas Baskiotis

`nicolas.baskiotis@lip6.fr`

Université Pierre et Marie Curie (UPMC)
Laboratoire d'Informatique de Paris 6 (LIP6)

S2 (2014-2015)

Python : prise en main

Opérations usuelles

<code>=</code> <code>+, -, *, /, %</code> <code>a ** b</code> <code>==, <=, >=, !=</code> <code>and, or, not</code> <code>#, " " " "</code>	affectation opérations arith. a^b comparaisons opérations logiques commentaire
--	---

```
>>> a = 3; b = 3.5; c = "Joueur"  
>>> a + b  
6.5  
>>> a * b  
10.5  
>>> b**a  
42.875
```

```
>>> c + c  
'JoueurJoueur'  
>>> c*3  
'JoueurJoueurJoueur'  
>>> str(a) + c; 'a' + c;  
'Joueur3'  
'Joueur3'
```

Python : prise en main

Structures

<pre>if condition : a = 2 b = 3 else : a = 3</pre>	Bloc conditionel
<pre>for i in range(10): a += i b += i</pre>	Boucle
<pre>while i < 10: i += 1</pre>	Boucle conditionelle
<pre>def fonction(x,y,z=0): a = x + y return a - z</pre>	Fonction

Python : prise en main

Type d'import	Utilisation
<code>from module import ma_fonction</code>	<code>ma_fonction()</code>
<code>from module import *</code>	<code>ma_fonction()</code>
<code>import module</code>	<code>module.ma_fonction()</code>

Modules et fonctions utiles

math				random	
	<code>sqrt</code>	<code>sin</code>	<code>cos</code>		<code>randint</code>
	<code>floor</code>	<code>abs</code>	<code>ceil</code>		<code>random</code>
	<code>pi</code>	<code>log</code>	<code>exp</code>		<code>uniform</code>
pickle	<code>dump</code>	<code>load</code>			

Structures de données

Listes

initialisation	<code>l = []</code>	<code>list()</code>
	<code>l = [0, 1, 2, 3, 4, 5]</code>	<code>range(5)</code>
accession	<code>l[1] -> 1</code>	<code>l[1:4] -> [1, 2, 3]</code>
	<code>l[:3] -> [0, 1, 2]</code>	<code>l[-1] -> 5</code>
opérations	<code>l.append(6)</code>	<code>l + [6, 7, 8]</code>
	<code>2 in l</code>	<code>len(l) -> 6</code>
	<code>max(l), min(l)</code>	<code>sorted(l), l.sort()</code>

Dictionnaires

```
d={}, dict()  
d={'a':'avt','b':'bfr','c':'chx'}  
d=dict([('a','avt'),('b','bfr'),('c','chx')])  
d['a'] -> 'avt'  
d.items(), d.keys(), d.values()
```

N-uplets, tuples

```
t=(1,2,3), t[1]
```

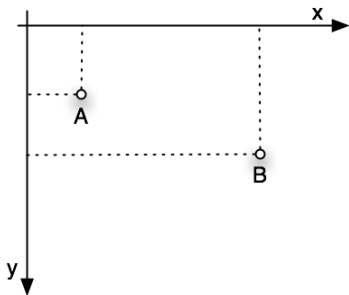
Objet

```
class SoccerState:
    def __init__(self, team1, team2, ball):
        self.team1=team1
        self.team2=team2
        self._winning_team=0
        self.ball=ball
    def get_team(self, teamid):
        if teamid==1:
            return self.team1
        if teamid==2:
            return self.team2
    def get_player(self, num_team, player):
        return self.get_team(num_team).get_player(player)
class SoccerTeam:
    def __init__(self, name, soccer_club=None):
        self._name=name
        self._exceptions=[]
        self._players=dict()
    def add_player(self, player):
        self._players[player.name]=player
    @property
    def players(self):
        return self._players.values()
```

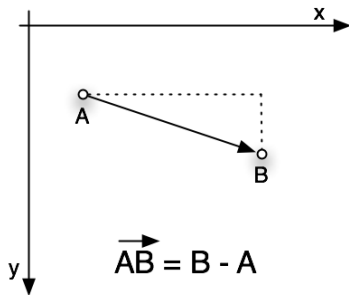
Géométrie

`Vector2D` est utilisée pour la position et pour la direction :

Positions



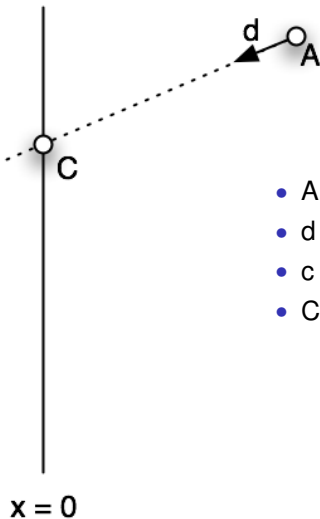
Direction



```
a = Vector2D(1,1); b = Vector2D(4,4);  
ab = b - a
```

Géométrie

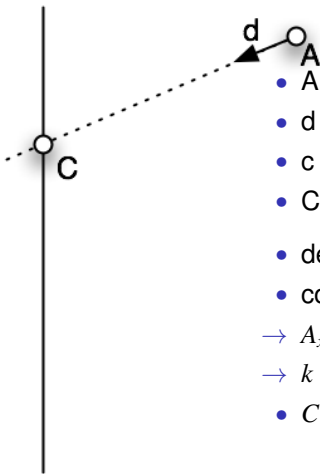
Bord du terrain



- A position courante
- d = direction
- c point de collision avec le bord du terrain
- Comment trouver c ?

Géométrie

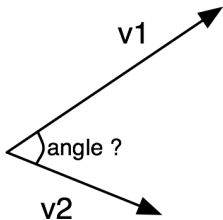
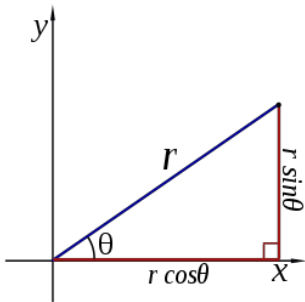
Bord du terrain



$x = 0$

- A position courante
- d = direction
- c point de collision avec le bord du terrain
- Comment trouver c ?
- demi-droite d'équation : $A + k * d$
- contrainte : $x = 0$
- $A_x + k * d_x = 0$
- $k = -A_x/d_x, y = a_y - A_x * d_y/d_x$
- $C = (0, A_y - A_x * d_y/d_x)$

Coordonnées polaires/cartésiennes



- Coordonnées cartésiennes : définies par un vecteur, $v = (v_x, v_y)$
- Coordonnées polaires : définies par un rayon R et un angle θ
- Cartésien \rightarrow polaire :
$$R = \|v\| = \sqrt{v_x * v_x + v_y * v_y}$$
$$\theta = \text{atan2}(v_y, v_x)$$
- Polaire \rightarrow cartésien
$$v_x = R * \cos(\theta)$$
$$v_y = R * \sin(\theta)$$
- angle α entre deux vecteurs v_1 et v_2 :
$$v_1 \cdot v_2 = \|v_1\| \times \|v_2\| * \cos(\alpha)$$
$$\alpha = \frac{\text{acos}(v_1 \cdot v_2)}{(\|v_1\| \times \|v_2\|)}$$
- Attention : angle en gradiant !