

سید علی علم بلادی Peas ربات فوتبالیست:

معیار کارایی: برد بازی ، گل زدن بیشتر از تیم حریف ، بیرون نرفتن از چهارچوب بازی ، خطا نکردن روی بازیکن حریف ، سرعت جابجایی قابل قبول برای پشت سر گذاشتن بازیکن تیم حریف ، توانایی شناسایی و تشخیصی عوامل محیطی و فیزیکی بازی به راحتی مانند (حریف ، بازیکن خودی ، دروازه ها ، توپ) ، استفاده نکردن دست بجز دروازه بان

محیط : زمین چمن (مصنوعی،طبیعی) ، فوتسال ، ساحلی (شن)

عملگرها : شوت ، چپ ، سانتر کردن ، پاس دادن ، گرفتن توپ توسط دست (دروازه بان) ، هد زدن ، تکل زدن

سنسور:، سنسور تشخیص توپ ، سرعت توپ و جهت آن ، سنسور تشخیص فاصله ، سنسور آنالیز بازیکنان حریف ، سنسور خطوط (برای بیرون نرفتن توپ از محیط زمین) ، سنسور تشخیص بازیکن حریف/خودی / دروازه ها ، سنسور شناسایی عوامل بیرونی محیطی / فیزیکی ، سنسور دوربین ۳۶۰ درجه ، سنسور اب و هوا (برای لیز خوردن و تشخیص جهت باد قبل از شوت زدن)، سنسور افساید