

Projekt nr 2

Zespół „Dumplings”

Strilchuk Mariia
Haivoronska Alina
Drozd Kateryna



„RoboSoccer”

Witamy!

W tym projekcie zaprojektowaliśmy robotów:
piłkarzy i gimnastycy.

Skoncentrowaliśmy bardziej na obronie bramki
niż atakowaniu. Chociaż uważamy że strzelają
jednak nieźle!

Żeby nie dać szansy przeciwnikom, nasze roboty
zrobią nieprzewidziane sztuczki, a nawet
(spoiler) szpagat!

Zapraszamy do oglądania naszej prezentacji i na
pewno Państwo nie pożałują!





Kod: obrońca

Zaprojektowaliśmy obrońcę w ten sposób że on nie wpuści piłki po prostu siedzeniem przed bramką.

Ponieważ nie jest to dozwolone regułami żeby piłkarz przez cały czas siedział, wykorzystaliśmy switch-case żeby sterować pozycją.

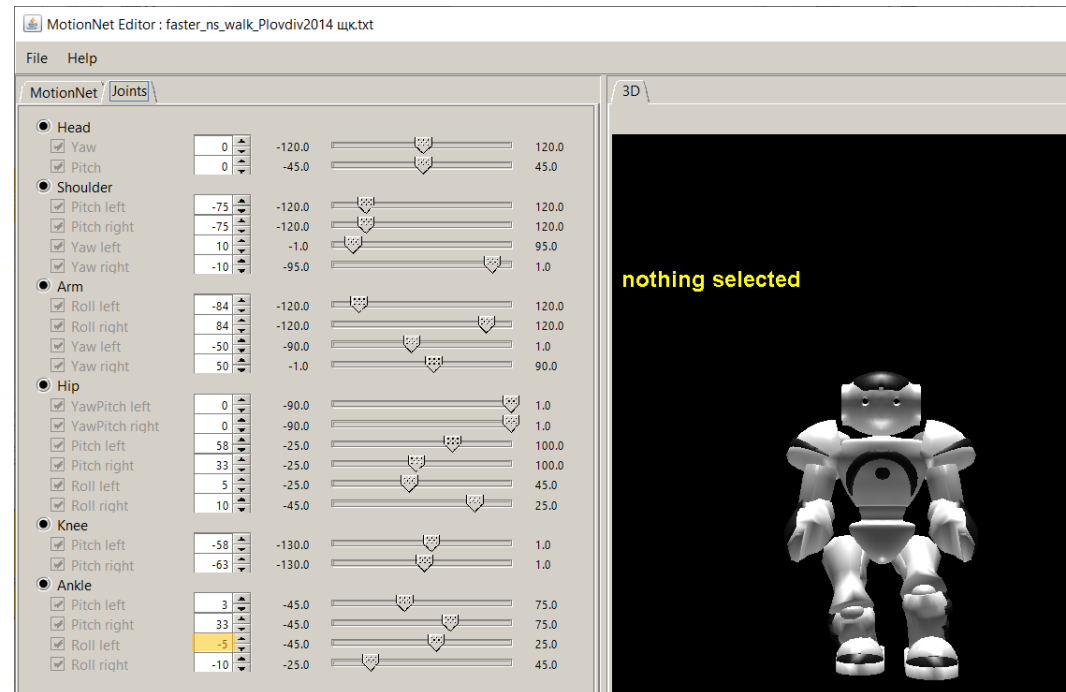
Więc, gra się zaczyna (state = 0), robi szpagat i przechodzi do State = 1, czeka 300 ms i przechodzi do state 2 w którym wstaje, znowu czeka 100 ms i przechodzi do state 0.

Implementacja jest na tyle prosta że udało nam się uniknąć zniknięcia robota dzięki temu **delay** w przypadkach 1 i 3.

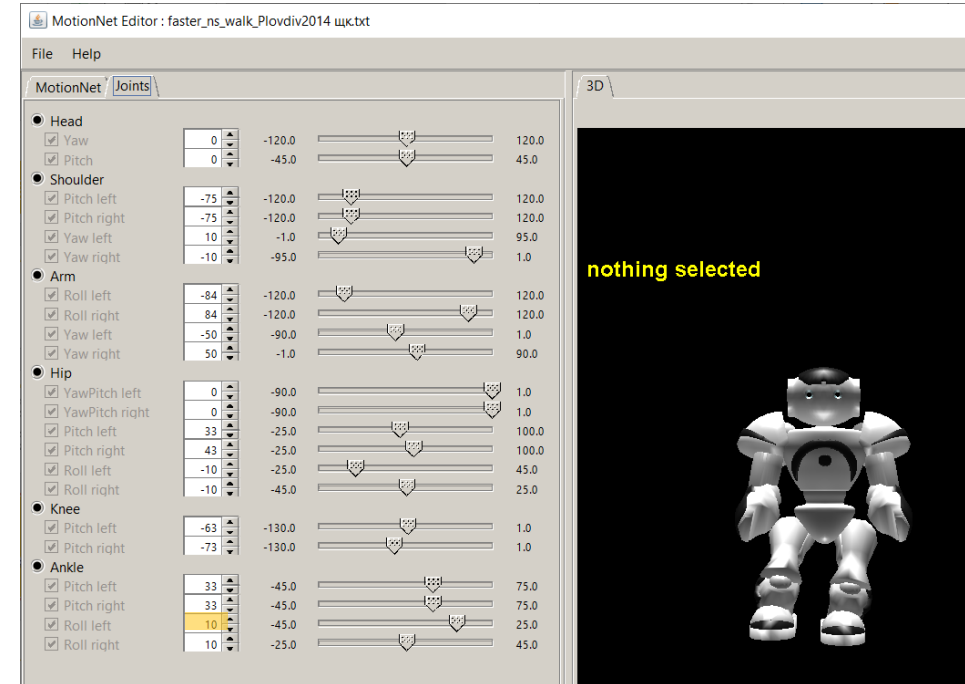


```
@Override
public void decide() {
    if (motion.ready() ) {
        switch (state) {
            case 0:
                motion.setTwine();
                state = 1;
                break;
            case 1:
                if (wait_time == 0) {
                    state = 2;
                    wait_time = 300;
                } else {
                    wait_time--;
                }
                break;
            case 2:
                motion.setStandUpFromBack();
                state = 3;
                break;
            case 3:
                if (wait_time == 0) {
                    state = 0;
                    wait_time = 100;
                } else {
                    wait_time--;
                }
                break;
        }
    }
}
```

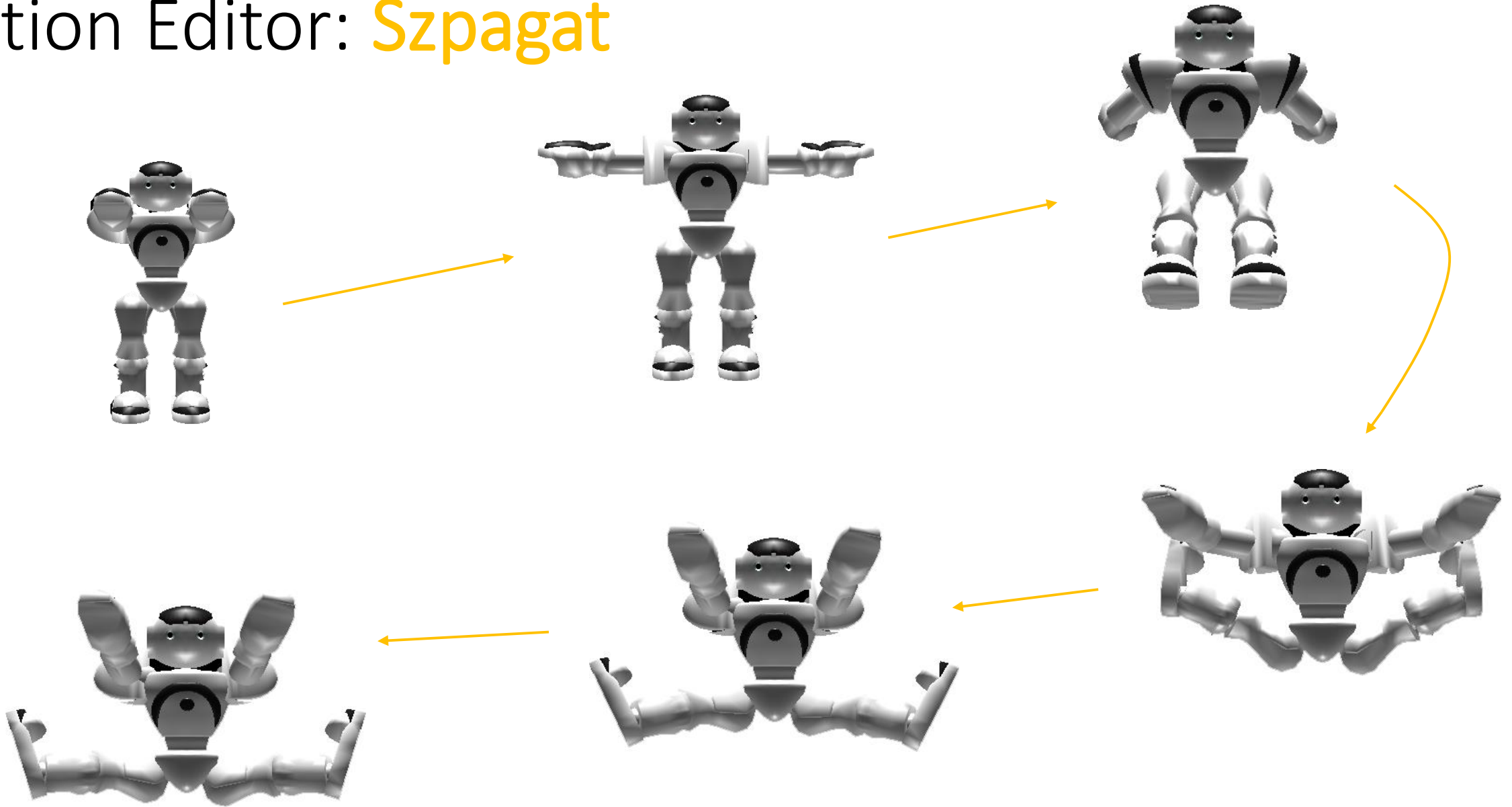

Motion Editor



Udało nam się
znaleźć błąd w
chodzeniu
robota.
Polegało to na
tym, że w jedną
stronę on się
bardziej pochylał.



Motion Editor: Szpagat



Dziękujemy za uwagę!

