Universidade Tecnológica Federal do Paraná

Campus Apucarana Bacharelado em Engenharia da Computação

Relatório Atividade Prática 1 - Robocode

Alunos: Ana Carolina Ribeiro Miranda Eiti Parruca Adama Lucas Eduardo Pires Parra

Professor:

Dr. Rafael Gomes Mantovani

Setembro 2023

Universidade Tecnológica Federal do Paraná

Campus Apucarana Bacharelado em Engenharia da Computação

Relatório Atividade Prática 1 - Robocode

Primeiro Relatório da Atividade Prática apresentado na disciplina de Sistemas Inteligentes 1 do Curso de Engenharia de Computação da Universidade Tecnológica Federal do Parana, campus Apucarana como requisito parcial para aprovação da disciplina.

Aluno:

Ana Carolina Ribeiro Miranda Eiti Parruca Adama Lucas Eduardo Pires Parra

Professor:

Dr. Rafael Gomes Mantovani

Setembro 2023

Conteúdo

1	Resumo	1
2	Apresentação	2
3	Descrição de atividades	3
4	Análise dos Resultados	9
5	Trabalhos Futuros	14
6	Referências	15

1 Resumo

O presente trabalho representa a primeira atividade prática da disciplina, e tem como seu propósito a concepção de um agente inteligente capaz de participar de competições virtuais, nas quais robôs modelados como tanques de guerra interagem em uma arena virtual. Para tal empreendimento, utilizase a plataforma Robocode, implementada na linguagem de programação Java, com uma clara ênfase na Programação Orientada a Objetos.

O objetivo principal deste projeto consiste na criação de um robô que, munido das ferramentas e recursos disponibilizados pela plataforma, juntamente da comunidade, possa destacar-se no cenário competitivo, triunfando sobre seus adversários e alcançando a posição de líder no "ranking" de competidores.

O presente relatório engloba a estratégia que adotamos para o desenvolvimento do robô denominado "Miauzinho". Além disso, serão abordados os desafios que surgiram durante o processo de concepção e implementação, bem como os resultados que conseguimos atingir, trazendo à tona as contribuições e implicações deste trabalho para a disciplina e o campo de estudo em questão.

2 Apresentação

O presente trabalho representa um marco significativo para o aprendizado e aplicação prática da inteligência artificial e da programação orientada a objetos. Esta atividade é a nossa primeira incursão na disciplina de sistemas inteligentes 1, onde nos dedicamos à criação de um agente inteligente destinado a competir em um ambiente virtual, caracterizado por batalhas épicas entre robôs modelados como tanques de guerra.

Empregando a plataforma Robocode e fazendo uso da linguagem de programação Java, nossa missão foi desenvolver um robô capaz de superar todos os adversários e conquistar o cobiçado primeiro lugar no topo do ranking. Para atingir esse objetivo, exploramos as amplas possibilidades oferecidas por essa plataforma, aprimorando nossa compreensão da programação orientada a objetos e expandindo nosso repertório de habilidades em inteligência artificial.

Nosso objetivo primordial é desenvolver um robô que, enquanto segue a ideia do "Crazy", que tem como principal característica sua movimentação aleatória, visando dificultar os oponentes de atingi-lo, acrescentar um componente de precisão que se ajusta conforme a distância entre os adversários.

3 Descrição de atividades

O robô "Miauzinho" é uma expressão do nosso esforço para criar um agente inteligente capaz de competir com eficácia em batalhas virtuais no ambiente Robocode. Inspirado na estratégia do "Crazy", o "Miauzinho" se destaca por sua capacidade de realizar ataques precisos com base na distância do adversário. A seguir, detalhamos as principais características e estratégias implementadas no "Miauzinho":

- Mudança Aleatória de Cores: Uma característica distintiva do "Miauzinho" é sua capacidade de mudar de cores de forma aleatória para surpreender seus adversários. Isso não apenas adiciona um elemento de diversidade visual ao robô, mas também reflete a adaptabilidade do "Miauzinho" em suas táticas.
- Movimento Aleatório: O movimento aleatório do "Miauzinho" é uma característica central que o ajuda a se adaptar tanto às batalhas X1 quanto às batalhas "Battle Royale". Ele calcula a direção do objetivo com base na posição do inimigo e acrescenta uma pequena variação aleatória a essa direção. Essa abordagem permite que o robô mantenha sua capacidade de esquiva e adaptação em ambas as situações de combate.

De forma mais específica, no código usa variáveis como a variável "distancia" para manter o controle da distância entre ele e seu alvo, a "contDirection" e "moveTime" que são usadas para controlar o movimento do robô, alternando sua direção de movimento, o "moveDirection" que define a direção atual de movimento, sendo para frente ou trás, a "velocidadeBalinha" usada para calcular o tempo de movimento com base na potência do tiro. Também é utilizado a variável "desejadaDirection" do robô que determina para onde ele se move no campo de batalha. Esta direção é calculada com base em informações sobre a posição do alvo (inimigo) e a orientação atual do robô, seguindo o calculo de subtrair um ângulo de desvio da direção da alvo para determinar a direção desejada, em seguida adiciona uma variação aleatória à direção desejada, isso introduz uma imprevisibilidade no movimento do robô, tornando-o menos previsível para os adversários, essa aleatoriedade produz um valor entre -0.5 a 0.5 enquanto gera outro valor entre 1 e 3 que multiplica essa variação.

• Esquiva de Paredes: Para evitar colisões com as paredes da arena, o "Miauzinho" utiliza um algoritmo que calcula a trajetória do robô e faz ajustes à medida que se aproxima das bordas. Isso garante que o robô possa contornar as paredes de forma suave, além de eficaz em qualquer

tipo de batalha, garantindo que o robô possa contornar obstáculos e paredes sem problemas, ou seja, ele verifica se o próximo movimento fará o robô colidir com a parede e, caso positivo, ajusta a direção, isso é feito dentro de um "loop while" que continua até que o robô esteja em uma posição segura.

No código é usado a variável "randomDistParede" para determinar a distância aleatória da parede para adicionar variação ao movimento, ela varia entre 120 e 160 "pixels" para adicionar variação ao movimento e é novamente ajustada na função "run" para adicionar mais variações à distância da parede.

Também é capaz de contornar paredes evitando colisões, o processo de contorno de paredes é detalhado a seguir:

```
// Para contornar a parede sem bater
double x = getX();
double y = getY();
double smooth = 0;
// Cria um retângulo e verifica se o ponto calculado
//com base na direção desejada do robô está dentro
//desse retângulo.
Rectangle2D fieldRect = new Rectangle2D.Double(18, 18,
getBattleFieldWidth()-36, getBattleFieldHeight()-36);
while (!fieldRect.contains(x+Math.sin(desejadaDirection)*
randomDistParede, y+ Math.cos(desejadaDirection)*
randomDistParede)) {
// Vira pro inimigo e tenta dnovo
    desejadaDirection += moveDirection*0.1;
    smooth += 0.1;
}//while
// Se for mt, inverte a direção
if(smooth > 0.5 + Math.random()*0.125) {
    moveDirection = -moveDirection;
    contDirection = 0;
}//if
```

Nesse trecho em questão, encontra-se o controle das coordenadas X e Y da sua posição atual, em seguida é criado um retângulo "fieldRect" que representa a área de jogo, com uma margem de 18 "pixels" a partir das bordas do campo, assim o robô entra em um "loop" enquanto verifica se o ponto calculado com

base na "desejadaDirection" está dentro do retângulo "fielReact", se o ponto estiver fora do retângulo, o robô ajusta sua "desejadaDirection" girando na direção do inimigo, e incrementa a variável "smooth", se o valor for maior que 0.5 acrescido de uma pequena variação aleatória, o "Miauzinho" inverterá sua direção de movimento e irá redefinir o "contDirection" como zero, uma forma de ter controle para caso indique que provavelmente está preso em uma situação perigosa ou beirando uma parede.

• Mira Precisa com Base na Distância: Uma característica fundamental do "Miauzinho" é sua capacidade de mirar com precisão, levando em consideração a distância do inimigo, sendo bem aplicável tanto nas batalhas X1 quanto nas batalhas "Battle Royale". Ele ajusta o poder de fogo da bala com base na distância, garantindo que tiros mais fortes sejam usados à queima-roupa e tiros mais fracos a distâncias maiores, otimizando sua capacidade de ataque em ambas as situações.

No código temos as variáveis "balaPower" e "balaSpeed", o poder do tiro varia aleatoriamente entre 1 e 3, tornando os tiros menos previsíveis, já a velocidade da bala é calculada inversamente proporcional ao poder do tiro, ou seja, quanto maior o poder do tiro, menor a velocidade da bala. Para o calculo da precisão da bala, utiliza-se "velLatIni" para calcular o componente da velocidade lateral do inimigo e o "anguloFuga" representa o angulo de inclinação da mira do robô em relação ao movimento do inimigo.

```
// BANG BANG
double balaPower = 1 + Math.random()*2;
double balaSpeed = 20 - 3 * balaPower; // Quanto maior
//a potência do tiro, menor será a velocidade do projétil.

// Mira em um deslocamento aleatório na direção geral
//para a qual o inimigo está indo
double velLatIni = e.getVelocity()*
Math.sin(e.getHeadingRadians() - anguloAlvo);
double anguloFuga = Math.asin(8 / balaSpeed);

// Signum produz 0 se não estiver se movendo, o que
//significa que atiraremos diretamente de frente
//para um alvo imóvel
double iniDirection = Math.signum(velLatIni);
double angleOffset =anguloFuga*iniDirection*Math.random();
setTurnGunRightRadians(Utils.normalRelativeAngle(
```

```
sanguloAlvo + angleOffset - getGunHeadingRadians()));
distancia = e.getDistance();
// Não atirar se isso for fazer ficarmos com 0 de energia
if(getEnergy() > balaPower) {
    if (distancia < 100){ // De perto, força máxima
        //Volta atras quando esta muito perto do inimigo
        setBack(50);
        fire(3);
    }else if (distancia >= 100 && distancia < 300){</pre>
    //Caso a distancia do robo inimigo seja menor que
    //100 pixels o robo ira dar um tiro forte, caso
    //seja entre 100 e 300 um tiro médio
        setFire(2);
    }//else
    else{
        setFire(balaPower);
    }//else
}//if
```

A variável "iniDirection" recebe a função "Math.signum()" que retorna o argumento do sinal passado, que se for maior que zero, retornará 1, se for igual a zero receberá 0 e se for menor que zero, retornará -1, no caso em questão, utiliza o sinal "velLatIni" determinando que se for positivo receberá 1 indicará que o inimigo está se movendo lateralmente para a direita em relação ao "Miauzinho" e se negativo -1 então estará se movendo lateralmente para a esquerda, ou seja, determina a direção de fuga em relação ao inimigo, assim o "angleOffset" calcula o deslocamento aleatório na direção geral para a qual o inimigo está se movendo, introduzindo uma pequena aleatoriedade na mira para ser menos imprevisível para o adversário.

Para a tomada de decisão para disparar o tiro, primeiramente verifica se o nível de energia do robô "getEnergy()" é maior do que o poder do tiro planejado "balaPower", caso seja verdadeira, o robô efetuará o disparo sem esgotar toda sua energia, assim com base na distância, se for menor que 100 pixels irá disparar um tiro com a força máxima, que é 3, caso esteja entre 100 a 300 pixels, um tiro na potência média, que é 2, e no caso do inimigo estar mais distante, o disparo será com o poder calculado previamente.

• Rotação do Radar e Movimento: O controle do radar e o movimento

é uma parte essencial da estratégia de forma eficaz em qualquer tipo de batalha. Ele mantém o radar girando constantemente para detectar inimigos e ajusta sua direção de movimento de acordo com a posição do adversário, independentemente do formato da batalha.

No código o robô ajusta a configuração para controlar o radar e executa a ação " $setTurnRadarRightRadians(Double.POSITIVE_INFINITY)$ " para girar o radar infinitamente. Isso permite que o robô mantenha o radar sempre ativo para detectar inimigos. "execute()" é chamado para executar as ações.

Utilizamos a função "Utils.normalRelativeAngle()" para calcular a menor diferença angular entre dois ângulos e retornar um valor que representa a quantidade de rotação necessária para alinhar a direção atual do robô com a direção desejada. No código em questão, verificamos se a quantidade de rotação necessária do "viraVirou" é maior que 90 graus, se for, indica que o "Miauzinho" precisa realizar uma rotação para alinhar-se a direção desejada, o que pode ser mais eficiente de ser feito movendo-se para trás, logo, se a condição for verdadeira o código ajusta a direção desejada adicionando 180 graus no "viraVirou" e define o movimento para trás com "setBack(100)", permitindo que faça um ajuste rápido de direção enquanto se move em sentido contrário, caso não seja verdadeiro, se moverá para frente. Por fim define a rotação com o "setTurnRightRadians(viraVirou)", fazendo que execute a rota necessária para o alinhamento da direção com a direção desejada, garantindo que aponte na direção correta enquanto se move.

• Reação a Balas Inimigas: Quando atingido por balas inimigas, o "Miauzinho" avalia a situação e ajusta sua estratégia, incluindo a

possibilidade de mudar de alvo se o robô agressor estiver mais próximo. Essa capacidade é valiosa principalmente em cenários mais caóticos de "Battle Royale".

• Dança da Vitória: Em momentos de vitória, o "Miauzinho" celebra com uma dança giratória, demonstrando uma personalidade lúdica.

Os principais métodos presentes na plataforma que podemos enfatizar, permitindo que ele tome decisões inteligentes em resposta a eventos específicos durante a batalha podem ser classificados como:

- setBodyColor, setGunColor, setRadarColor, setScanColor e setBulletColor: São utilizados para definir a cor do corpo, arma, radar, "scanner" e projétil do robô;
- run É o ponto de partida para a execução do robô. No loop while (true), o robô ajusta a configuração para controlar o radar e executa a ação para girar o radar infinitamente. Isso permite que o robô mantenha o radar sempre ativo para detectar inimigos. "execute()" é chamado para executar as ações.
- onScannedRobot Chamado sempre que o robô detecta um inimigo no radar. Neste método, o robô realiza cálculos complexos para determinar a posição e a direção do inimigo, ajustar a mira e decidir quando atirar com base na distância e na velocidade do inimigo.
- *onHitByBullet* Chamado quando o robô é atingido por uma bala inimiga. O robô calcula a distância estimada do atacante com base na potência da bala e na velocidade do projétil. Se o atacante estiver mais próximo do que o inimigo atual, o robô muda de alvo.
- *onHitRobot* Chamado quando o robô colide com outro robô, no caso do "*Miauzinho*" reage rapidamente, ajustando sua mira e disparando uma bala de alta potência.

4 Análise dos Resultados

Com base nas simulações feitas utilizando uma arena de dimensões "800x600", onde foi realizado batalhas com 500 rounds cada, contra diferentes adversários, com o intuito de testar o "Miauzinho" em diferentes situações, visto que os robôs enfrentados implementavam diferentes estratégias, obtevese contra os robôs do semestres 2022-2 e 2023-1 um desempenho notável, demonstrando sua capacidade de competir efetivamente nas batalhas.

No entanto, é importante salientar os principais desafios encontrados em suas batalhas, em principal contra os robôs denominados "*Igris*", "*Neo*" e "*WallHack*", onde, durante essas batalhas, observou-se dificuldades ao enfrentar suas estratégias de movimentação, previsão de movimento e suas estratégias de ataque, juntamente com suas miras precisas, impossibilitando a sobrevivência do "*Miauzinho*".

Figura 1: Placar do X1 contra o Igris

2	Results for	500 rounds									×
Rank	Robot Na	Total Score	Survival	Surv Bonus	Bullet D	Bullet Bonus	Ram Dmg	Ram Bo	1	2n	3r
1st	Igris*	54884 (54%)	12650	2530	35215	4437	52	0	253	247	0
2nd	Miauzinho*	46495 (46%)	12350	2470	28350	3285	40	0	247	253	0

Fonte: Autoria própria.

Figura 2: Placar do X1 contra o Neo

2	Results for	500 rounds									×
Rank	Robot Na	Total Score	Survival	Surv Bonus	Bullet D	Bullet Bonus	Ram Dmg	Ram Bo	1	2n	3r
1st	Neo*	68975 (91%)	24800	4960	32716	6497	1	0	496	4	0
2nd	Miauzinho*	7168 (9%)	200	40	6908	19	1	0	4	496	0

Fonte: Autoria própria.

Figura 3: Placar do X1 contra o WallHack

8	Results for	500 rounds									×
Rank	Robot Na	Total Score	Survival	Surv Bonus	Bullet D	Bullet Bonus	Ram Dmg	Ram Bo	1	2n	3r
1st	WallHack*	52944 (78%)	19900	3980	24674	4378	12	0	398	102	0
2nd	Miauzinho*	14664 (22%)	5100	1020	8040	494	10	0	102	398	0

Fonte: Autoria própria.

No início do desenvolvimento do "Miauzinho", foram conduzidos testes fundamentais de combate individual contra os adversários "Walle", "MKIII_X1",

"Freeza", "Barretinho", "Ussop", "SAMU" e "CoadjuvanteBR". O objetivo era alcançar a vitória decisiva sobre esses oponentes.

Figura 4: Placar do X1 contra o Walle

8	Results for	500 rou	nds									×
Rank	Robot Na	Total	Score	Survival	Surv Bonus	Bullet D	Bullet Bonus	Ram Dmg	Ram Bo	1	2n	3r
1st	Miauzinho*	52613	(52%)	15250	3050	30214	4079	19	0	305	195	0
2nd	Walle*	47892	(48%)	9750	1950	32727	3445	19	0	195	305	0

Fonte: Autoria própria.

Figura 5: Placar do X1 contra o MKIII_X1

2	Results for 500 rounds											
Rank	Robot Na	Total Score	Survival	Surv Bonus	Bullet D	Bullet Bonus	Ram Dmg	Ram Bo	1	2n	3r	
1st	Miauzinho*	65244 (55%)	18100	3620	37611	5669	100	145	365	135	0	
2nd	MkIII_X1*	53283 (45%)	6750	1350	31436	2008	10363	1376	138	362	0	

Fonte: Autoria própria.

Figura 6: Placar do X1 contra o Freeza

2	Results for	500 rounds									×
Rank	Robot Na	Total Score	Survival	Surv Bonus	Bullet D	Bullet Bonus	Ram Dmg	Ram Bo	1	2n	3r
1st	Miauzinho*	66330 (88%)	24250	4850	31126	6039	65	0	485	15	0
2nd	Freeza*	8903 (12%)	750	150	7820	153	30	0	15	485	0

Fonte: Autoria própria.

Figura 7: Placar do X1 contra o Barretinho

響	Results for	500 rounds									×
Rank	Robot Na	Total Score	Survival	Surv Bonus	Bullet D	Bullet Bonus	Ram Dmg	Ram Bo	1	2n	3r
1st	Miauzinho*	73247 (56%)	17650	3530	45091	6764	84	128	354	146	0
2nd	Barretinho*	56972 (44%)	7300	1460	32047	2422	12448	1296	147	353	0

Fonte: Autoria própria.

Figura 8: Placar do X1 contra o Barretinho

8	Results for	500 rounds									×
Rank	Robot Na	Total Score	Survival	Surv Bonus	Bullet D	Bullet Bonus	Ram Dmg	Ram Bo	1	2n	3r
1st	Miauzinho*	73247 (56%)	17650	3530	45091	6764	84	128	354	146	0
2nd	Barretinho*	56972 (44%)	7300	1460	32047	2422	12448	1296	147	353	0

Fonte: Autoria própria.

Figura 9: Placar do X1 contra o Ussop

2	Results for	500 rounds					1				×
Rank	Robot Na	Total Score	Survival	Surv Bonus	Bullet D	Bullet Bonus	Ram Dmg	Ram Bo	1	2n	3r
1st	Miauzinho*	83516 (96%)	24900	4980	44705	8925	6	0	498	2	0
2nd	Ussop*	3211 (4%)	100	20	3044	40	7	0	2	498	0

Fonte: Autoria própria.

Figura 10: Placar do X1 contra o Samu

2	Results for	500 rounds									X
Rank	Robot Na	Total Score	Survival	Surv Bonus	Bullet D	Bullet Bonus	Ram Dmg	Ram Bo	1	2n	3r
1st	Miauzinho*	63440 (82%)	24150	4830	28861	5580	19	0	483	17	0
2nd	SAMU*	14079 (18%)	850	170	12758	296	5	0	17	483	0

Fonte: Autoria própria.

Figura 11: Placar do X1 contra o CoadjuvanteBR

2	Results for 500	rounds									×
Rank	Robot Name	Total Score	Survival	Surv Bonus	Bullet D	Bullet Bonus	Ram Dmg	Ram Bo	1	2n	3r
1st	Miauzinho*	60579 (80%)	23300	4660	27435	5116	46	23	466	34	0
2nd	CoadjuvanteBR*	15084 (20%)	1700	340	11395	407	1174	68	34	466	0

Fonte: Autoria própria.

Em seguida, foi realizado um combate em que todos os adversários atuaram simultaneamente, com a alteração daqueles que originalmente foram projetados para um combate individual para os que foram desenvolvidos para combate em grupo.

Figura 12: Placar do Battle Royale

2	Results for 500 rounds										
Rank	Robot Name	Total Score	Survival	Surv Bonus	Bullet D	Bullet Bonus	Ram Dmg	Ram Bo	1	2n	3r
1st	MkIII*	233563 (11%)	156250	7400	60928	4688	3744	553	75	75	72
2nd	Igris*	220598 (11%)	132600	8300	63050	4894	11190	564	84	33	42
3rd	Miauzinho*	205580 (10%)	143450	8800	48705	2645	1880	100	88	44	47
4th	SAMU*	194957 (9%)	139200	4200	47055	3272	1170	60	42	74	52
5th	Walle*	194624 (9%)	126750	3800	54026	3405	6487	156	40	43	48
6th	CoadjuvanteBR*	193254 (9%)	119100	5100	48870	3380	15529	1275	52	45	31
7th	Neo*	187629 (9%)	129350	5300	40951	2353	9307	368	53	45	49
8th	Freeza*	180488 (9%)	127900	3200	46164	2593	611	20	33	58	42
9th	Barretinho*	164578 (8%)	104050	400	44457	3280	11119	1272	6	36	47
10th	WallHack*	154803 (8%)	101300	2100	45950	1944	3331	178	21	25	41
11th	Ussop*	131553 (6%)	92600	1000	33974	1106	2749	124	10	19	30

Fonte: Autoria própria.

Também identificamos uma estratégia específica que demonstrou um desempenho significativamente superior ao enfrentar o denominado robô "Barretinho", esta melhoria envolveu a redução do valor fixo utilizado para determinar a quantidade de deslocamento angular, conhecida como variável "anguloFuga" de 8 para 3. Entretanto, é importante ressaltar que essa estratégia foi mais eficaz quando utilizada contra robôs com função "Tracker" semelhantes ao "Barretinho", mas quando aplicada contra os outros robôs testados anteriormente, essa alteração resultou em uma pequena redução no desempenho.

Figura 13: Placar do X1 contra o Barretinho valor fixo 8

Results for 500 rounds											×
Rank	Robot Na	Total Score	Survival	Surv Bonus	Bullet D	Bullet Bonus	Ram Dmg	Ram Bo	1	2n	3r
1st	Miauzinho*	73247 (56%)	17650	3530	45091	6764	84	128	354	146	0
2nd	Barretinho*	56972 (44%)	7300	1460	32047	2422	12448	1296	147	353	0

Fonte: Autoria própria.

Figura 14: Placar do X1 contra o Barretinho valor fixo 3

2	Results for 500 rounds										×
Rank	Robot Na	Total Score	Survival	Surv Bonus	Bullet D	Bullet Bonus	Ram Dmg	Ram Bo	1	2n	3r
1st	Miauzinho*	86279 (70%)	23300	4660	48907	9172	101	139	466	34	0
2nd	Barretinho*	37214 (30%)	1700	340	22847	355	11219	754	34	466	0

Fonte: Autoria própria.

Alguns desafios não esperados no comportamento do "Miauzinho" durante as batalhas foram duas em questão: a mudança de alvo ao ser atingido e a colisão ocasional com parede. Durante algumas batalhas observa-se que o seu comportamento para um novo alvo após ser atingindo por uma bala não estava funcionando conforme o esperado, o que resultou em ocasionadas perdas. Já a colisão contra as paredes mesmo havendo uma função destinada a evitar essa situação, o que resultou em um impacto negativo em sua posição tática e sua capacidade de manobra, principalmente se outro robô estiver lhe prendendo.

A estratégia de não atirar quando o robô está prestes a ficar sem energia foi de suma importância para garantir que o robô continuasse se movendo e executando suas ações. Se o robô atirasse mesmo quando a energia estivesse quase esgotada, ele desativaria, ficando parado, vulnerável a ataques inimigos sem a capacidade de reagir. Essa abordagem de tomar decisões com base na distância para o inimigo e no nível de energia do robô torna a estratégia de disparo do "Miauzinho" mais adaptativa e eficiente, permitindo que ele se adapte às condições da batalha e aumente suas chances de acerto.

Além disso, é importante ressaltar que a aplicação dessa estratégia foi fundamental para nossos sucessos em batalhas, especialmente durante a competição em sala de aula. Muitas de nossas vitórias ocorreram devido a outros robôs ficarem sem energia, incapacitando-os de continuar a luta. Isso demonstra a eficácia de nossa abordagem, considerando não apenas o ataque, mas também a gestão de recursos como a energia, resultando em um desempenho vitorioso.

Em suma, embora "Miauzinho" tenha demonstrando um desempenho notável em muitas batalhas, é natural enfrentar desafios específicos, e mediante a batalha final ocorrida em sala de aula, obteve-se o estimado primeiro lugar no ranking no combate individual, battle royal contra os demais participantes da sala e por fim contra todos participantes somado com os da turma 2022-2. Sendo uma competição de 101 rounds na arena de dimensões "1000x1000".

5 Trabalhos Futuros

Para futuros desenvolvimentos, planeja-se explorar estratégias com enfase em um melhor desempenho em confrontos contra adversários que possuam uma movimentação de difícil previsão, melhorando a taxa de acerto de tiros do "Miauzinho", além do aprimoramento de algumas das implementações ao qual não funcionaram como o planejado, como o melhor desvio das balas, permitindo ser mais imprevisível ainda, possibilitando o tornar mais competitivo em ambientes de combate robótico.

6 Referências

Referências

- [1] Robocode. Disponível em: https://robocode.sourceforge.io/. Acesso em: 06/09/2023.
- [2] Robocode Documentação oficial. Disponível em: https://robocode.sourceforge.io/docs/robocode/. Acesso em: 06/09/2023.