Instructions

В первую очередь подключите файл Parameters.h.

Функция, вызываемая ядром, должна иметь следующий вид:

void DoStep(stepinfo \*Info, step \*Step)

Для совершения действия вызывайте функцию DoAction:

void DoAction(step \*Step, int type, int dx = 0, int dy = 0, int A = 0, int P = 0, int V = 0)

1. Первым параметром передавайте Step, это структура, в которую пишется действие.
2. type – тип действия, которое вы хотите совершить. Варианты:

ACT\_MOVE

ACT\_ATTACK

ACT\_TECH

Обратите внимание, что действия производятся с учетом параметров и положений на начало хода, т.е. атака, например, будет совершена с силой, заданной в прошлом ходу.

1. dx и dy – координаты относительно ваших, на которые будет направлено действие (перемещение ACT\_MOVE или атака ACT\_ATTACK).
2. A, P, V – новые значения параметров при распределении (ACT\_TECH).

Информация о поле содержится в структуре Info.

struct stepinfo

{

int stepnum;

int yourNumber;

robot \*\*robots;

object \*\*objects;

step \*\*history;

fieldData field;

};

stepnum – номер хода

yourNumber – Ваш номер в списке роботов

robots – массив с текущими данными всех роботов

objects – массив с текущими данными всех объектов

history – данные о предыдущем шаге для каждого робота (индексы те же, что в robots)

field – информация о параметрах поля