**机器人使用文档**

1. **使用方法：**

双击luxian\trunk\robot\runrobot.bat运行机器人，默认java内存参数是-Xms2G -Xmx4G，如果运行时因为机器内存受限而报错，需要修改这两个参数。

运行之前要根据需求设置参数，并生成数据和协议，具体见下面两节。

1. **重点参数说明：**

运行机器人前根据需求设置参数，主要参数包括机器人用户名前缀、服务器、地图、机器人数量、机器人行为：

1. **luxian\trunk\robot\scripts\robot\robotcfg.lua 内参数：**
2. **UsernamePrefix**：机器人username前缀。

比如前缀是“robot”，有10个机器人，那么机器人username是“robot1” ~“robot10”。前缀需要在本地重新设置，防止和别人冲突，导致角色被踢下线。

1. **RobotConfig**表内参数说明：

通过RobotConfig表可以自定义多服务器、多地图、指定机器人数量、指定机器人行为，以下面为例：

RobotConfig = {

--策划服

{

serverindex = 2,

maps={

{mapid=1, num=1},

{mapid=2, num=1},

},

actions = {

{type = RobotActionType.MOVE, param = 1},

{type = RobotActionType.FIGHT, param = 2},

},

},

--外网测试服

{

serverindex = 7,

maps={

{mapid=1, num=1},

{mapid=2, num=1},

},

actions = {

{type = RobotActionType.MOVE, param = 1},

{type = RobotActionType.FIGHT, param = 2},

},

},

}

**serverindex**：服务器序号，序号与服务器对应关系参见cfg/server.lua

**maps**:键为mapid值为num的表，mapid表示目标地图id, num表示这张地图上添加的机器人数量。

**action**：机器人行为循环队列，当行为类型type为MOVE，param表示行走次数；当行为类型type为FIGHT，param表示技能释放次数。param为nil表示无限循环，param小于等于0表示不执行。

1. **luxian\trunk\robot\scripts\map\** **robotmapconfig.lua内参数：**
2. RobotMapConfig：指定某个地图内的行走目标点。

如果RobotTargetMaps指定地图id为在RobotMapConfig未定义，将在该地图内随机选点移动，有可能不可达。

1. **数据和协议生成**

运行机器人前最好生成一下数据和协议：

生成数据运行luxian\trunk\robot下的genConfig.bat和genConfigCode.bat；生成协议运行genProtocol.bat。