# 方案设计报告

## 需求分析

1. 步兵机器人建议选择平衡底盘，根据今年部分区域起伏路段、台阶增加，这说明对机器人的稳定性提出了更高的要求且平衡步兵机器人有着与地面更大的接触面积，这更能增加其稳定性，而不会在比赛时“翻车”。同时建议适当降低射速，提高稳定性和力道，因为这样不仅能使枪口不会有太高的温度，就能稳定输出，同时在相同弹量的条件下，比对手更稳定的攻击。且能恰好符合装甲模块检测间隔，这样尽量能使己方战车不会因温度过高而伤血，且视角更清晰。
2. 工程机器人要着重注意其弹仓材料，才能在比赛时快速且稳定取弹丸，同时对其抓取能力应有更大的改善，提一个自己的建议，在机械抓取臂上增加一些橡胶材料，同时增大机械臂的抓取力量，这样能提高抓取的稳定性，而不是用单纯的机械臂，就好比游戏厅里的抓娃娃机一样不稳定。
3. 还有一个不知道可不可以用的方法，就是在装甲模块上加一定的缓冲材料，因为攻击是通过震动频率来检测的，会不会当震动频率太小时检测不到？
4. 在战术上因为基地就是根本，那么其防御就很重要，就要注意对前哨站的保护，同时哨兵机器人也要自我保护，让我方虚拟护盾也要及时发挥作用。
5. 另一方面我觉得己方机器人应该先占领增益区，先把buff加上，主要是为了后期若再想上增益点可能会受到敌方的干扰，且对己方英雄机器人有更多的攻击力增加buff。
6. 且飞镖系统一定要注意不要在一开始就放飞镖，一是机会不多只有两次，第二是没到必要时候，建议在发起总攻时，或者是己方暂时被压制时，提供一次反击机会。

## 2.模块设计

