因为比赛为回合制，每一回合限制移动至多15步，限时时间至多40秒。所以速度可以稍微舍弃，只要在限定的时间内最大限度地利用移动步数与限制时间。而需要突出的是机器人的稳定性与放球的精确性。以保证能量球的合理利用不浪费。同时速度降低可降低操作的难度，使选手不易经过被对方占领的道路，而导致扣分。关键在于能量球的放置与能量仓的使用。我采取分区放置，以提高操作辨识度。

我的想法是对局初期使用1能量点的球（不只1个）尽可能多占领区域大的面积，以增加对方经过占领点扣分的率，在对方占领区试探以扰乱对方进攻与防守节奏，适当使用4点能量值（极少量）抢占可能连成片的地区，在中期主要以扰敌为主，是否抢下占领区为次要，后期使用4点能量球进行突击进攻，打对方措手不及。但此方案具有一定风险，需选手根据局势，适当使用4点能量值，以保证不崩盘。

结构图



