# Robocode: Programación y estrategias

#### 9 de noviembre de 2021

## 1. Programación

Para crear nuestro primer tanque seleccionaremos nuestro programa ya instalado de **Robocode**, seguidamente seleccionaremos **Robot** y por último, **Source Editor** para que nos habrá el editor desde donde programar.

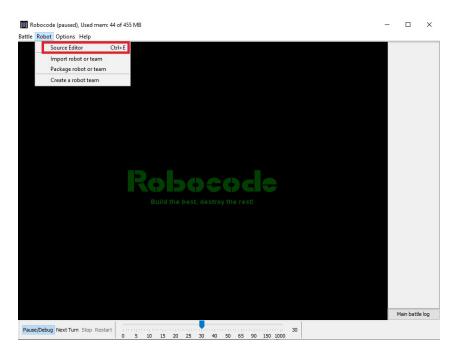


Figura 1: Selección editor

Desde el editor ya abierto seleccionaremos **File** y **New Robot** para crear nuestro primer tanque. Seguidamente, nos saltará una ventana donde nos indica que le tenemos que dar un nombre al tanque (ponemos el que queramos) y por último, nos pedirá añadir un paquete más, que este caso añadiremos el paquete **pkg**. Y el editor pasará a rellenarse de manera automática con lo siguiente:

```
Robot Editor
                                                                                     X
File Edit View Compiler Window Help
Editing - MyFirstRobot
  1 package pkg;
  2 import robocode.*;
  3 //import java.awt.Color;
    // API help : https://robocode.sourceforge.io/docs/robocode/robocode/Robot.html
  7 /**
 8 * MyFirstRobot - a robot by (your name here)
  9 */
10 public class MyFirstRobot extends Robot
 11 {
12
13
         * run: MyFirstRobot's default behavior
14
15
        public void run() {
16
             // Initialization of the robot should be put here
17
 18
             // After trying out your robot, try uncommenting the import at the top,
19
             // and the next line:
 20
21
             // setColors(Color.red,Color.blue,Color.green); // body,gun,radar
 22
 23
             // Robot main loop
 24
             while(true) {
                 // Replace the next 4 lines with any behavior you would like
Line: 1 Column: 1
```

Figura 2: Editor ya preparado

Pero antes de ver todo lo que está escrito dentro de este código vamos a ver las partes del tanque para saber cómo programarlas posteriormente en el código.

### 1.1. Partes del tanque

El tanque se divide en las siguientes partes mostradas en la imagen siguiente:

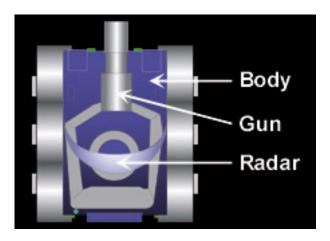


Figura 3: Partes del tanque

- Body (Cuerpo): Es el que lleva encima el arma y el radar. Esta parte se va a encargar de los movimientos, ya sea, de derecha, a izquierda o de arriba a abajo.
- Gun (Arma): Está encima del cuerpo y se encarga de disparar las balas con una energía determinada. Se podrá girar a la derecha o la izquierda. Encima de esta está el radar para detectar a los enemigos.

 Radar: Está encima del arma y se encarga de detectar a los otros tanques. También se podrá mover el radar y para escanear a los enemigos vamos a utilizar el comando onScannedRobot().

#### 1.2. Primeros comandos

En esta parte vamos a analizar lo que tenemos del código. Vamos a empezar con las dos primeras líneas:

Listing 1: Primeras líneas

```
package pkg;
import robocode.*;
```

En estas dos primeras líneas se está primero importando el **pkg** necesario para una posterior importación de paquetes y para que funcionen los demás entornos y para que lo detecte como un tanque, importaremos el paquete **robocode**.

Después tendremos declarada la clase con el nombre de nuestro robot con unas acciones ya determinadas, que en este caso, se harán en todo momento:

Listing 2: Acciones en todo momento

```
public class MyFirstRobot extends Robot
  {
2
           /**
           * run: MyFirstRobot's default behavior
           */
           public void run() {
                   // Initialization of the robot should be put here
                   // After trying out your robot, try uncommenting
                      the import at the top,
                   // and the next line:
                   // setColors(Color.red,Color.blue,Color.green); //
                       body, gun, radar
                   // Robot main loop
                   while(true) {
                            // Replace the next 4 lines with any
                               behavior you would like
                            ahead (100);
                            turnGunRight(360);
                            back(100);
                            turnGunRight (360);
20
                   }
```

Ahora, vamos a ver qué hacen cada uno de los comandos del bucle principal (while (true)):

- ahead: Se mueve hacia delante un número determinado de píxeles que están indicados entre paréntesis. En el caso del ejemplo se mueve 100.
- turnGunRight: Mueve el Arma a la derecha unos grados determinados por el número que esté entre paréntesis, en este caso 360 grados.
- back: Se mueve hacia atrás un número determinado de píxeles que están indicados entre paréntesis. En el caso del ejemplo se mueve 100.

Seguidamente, vamos a ver qué realiza la clase declarada a continuación:

Listing 3: Código para disparar

Con estas líneas le estamos indicando que siempre que escanee otro tanque le dispare con una bala de fuerza 1.

La siguiente clase indica qué hacer al tanque en caso de que le haga daño una bala contraria:

Listing 4: Código en caso de daño

En este caso, si a nuestro tanque le da una bala se moverá atrás 10 píxeles.

Y por último, esta la instrucción en caso que nos demos con una pared:

Listing 5: Código en caso de dar con una pared

Para este caso, cuando se dé con una pared se moverá atrás 20 píxeles.

Dentro de las instrucciones tipo void podemos utilizar los siguientes comandos:

| Modificador tipo void | Comando   | Descripción   |
|-----------------------|---|---|
| void                  | ahead(dist)   | Se mueve hacia adelante según la distancia dist. en píxeles               |
| void                  | back(dist)  | Se mueve hacia atrás según la distancia dist. en píxeles                  |
| void                  | fire(pow)   | Dispara una bala con la potencia indicada según pow                       |
| void                  | onBulletHit (BulletHitEvent event)                            | Dispara el evento en caso de daño por bala                                |
| void                  | onBulletMissed(BulletMissedEvent event)                       | Dispara el evento en caso que nuestra bala falle                          |
| void                  | onHitWall (HitWallEvent event)                                | Dispara el evento en caso que nuestro tanque se dé contra un muro         |
| void                  | onHitRobot(HitRobotEvent event)                               | Dispara el evento en caso que nos demos contra otro tanque                |
| void                  | onScannedRobot (ScannedRobotEvent event)                      | Dispara el evento en caso de que nuestro escáner detecte un tanque        |
| void                  | setColors (Color bodyColor, Color gunColor, Color radarColor) | Damos color a las distintas partes del tanque                             |
| void                  | turnGunLeft(deg) / turnGunRight(deg)                          | Gira la arma a la derecha/izquierda unos grados determinados por deg.     |
| void                  | turnLeft/turnRight (deg)                                      | Se gira a la izquierda/derecha unos grados determinados por deg.          |
| void                  | turnRadarRight (deg)/turnRadarLeft(deg)                       | Se gira el radar a la derecha/izquierda unos determinados grados por deg. |

**IMPORTANTE**: Para el caso de los comandos que empiezan por **on** se tiene que poner la acción entre llaves como se puede ver en los ejemplos anteriores.

Una vez que nuestro tanque esté terminado sólo tendremos que seleccionar **File**, **Save** y darle un nombre, y compilarlo con **Compiler** o con **Cntrol**+**B**.

## 2. Estrategias

En este apartado vamos a ver los distintos tipos de tanques que podemos utilizar. Estos códigos son orientativos y después se pueden modificar al gusto de cada uno e inclusive combinar varias estrategias.

### 2.1. Tanque pegado al muro

Este tanque irá pegado al muro y desde allí dispará a los otros tanques en el momento que los detecte:

Listing 6: Walls

```
static int corner = 0; // Which corner we are currently
              using
          // static so that it keeps it between rounds.
21
          boolean stopWhenSeeRobot = false; // See goCorner()
          /**
24
                    Corners' main run function.
           * run:
           */
          public void run() {
                   // Set colors
                   setBodyColor(Color.red);
                   setGunColor(Color.black);
                   setRadarColor(Color.yellow);
                   setBulletColor(Color.green);
                   setScanColor(Color.green);
                   // Save # of other bots
                   others = getOthers();
36
                   // Move to a corner
                   goCorner();
                   // Initialize gun turn speed to 3
41
                   int gunIncrement = 3;
                   // Spin gun back and forth
                   while (true) {
45
                           for (int i = 0; i < 30; i++) {
46
                                    turnGunLeft(gunIncrement);
48
                           gunIncrement *= -1;
          /**
           * goCorner: A very inefficient way to get to a corner.
               Can you do better?
           */
          public void goCorner() {
                   // We don't want to stop when we're just turning
                   stopWhenSeeRobot = false;
58
                   // turn to face the wall to the "right" of our
                      desired corner.
                   turnRight(normalRelativeAngleDegrees(corner -
                      getHeading()));
                   stopWhenSeeRobot = true;
61
```

```
// Move to that wall
                   ahead (5000);
                   // Turn to face the corner
64
                   turnLeft(90);
                    // Move to the corner
                   ahead(5000);
67
                   // Turn gun to starting point
                    turnGunLeft(90);
           /**
            * onScannedRobot: Stop and fire!
            */
           public void onScannedRobot(ScannedRobotEvent e) {
                   // Should we stop, or just fire?
                   if (stopWhenSeeRobot) {
                            // Stop everything! You can safely call
                               stop multiple times.
                            stop();
                            // Call our custom firing method
80
                            smartFire(e.getDistance());
81
                            // Look for another robot.
                            // NOTE: If you call scan() inside
                               onScannedRobot, and it sees a robot,
                            // the game will interrupt the event
                               handler and start it over
                            scan();
85
                            // We won't get here if we saw another
86
                               robot.
                            // Okay, we didn't see another robot...
87
                               start moving or turning again.
                            resume();
                    } else {
                            smartFire(e.getDistance());
90
91
           /**
            * smartFire: Custom fire method that determines
95
               firepower based on distance.
96
             @param robotDistance the distance to the robot to fire
97
            */
           public void smartFire(double robotDistance) {
                   if (robotDistance > 200 || getEnergy() < 15) {</pre>
100
                            fire(1);
```

```
else if (robotDistance > 50) {
                            fire(2);
                     else {
104
                             fire(3);
106
           /**
            * onDeath:
                         We died.
                                    Decide whether to try a different
                corner next game.
           public void onDeath(DeathEvent e) {
                    // Well, others should never be 0, but better safe
                        than sorry.
                    if (others == 0) {
                             return;
116
117
                    // If 75% of the robots are still alive when we
                       die, we'll switch corners.
                    if ((others - getOthers()) / (double) others <</pre>
                       .75) {
                             corner += 90;
120
                            if (corner == 270) {
                                     corner = -90;
                             out.println("I died and did poorly...
                                switching corner to " + corner);
                    } else {
                            out.println("I died but did well. I will
126
                                still use corner " + corner);
129
```

No tenéis que copiar este código para seguir la estrategia, ya que, tenéis varias funciones para distintos casos. O podéis modificar las cifras para que su comportamiento sea distinto. Para encontrarlo, sólo tenéis que meteros en el editor y abrir el tanque **Walls**.

#### 2.2. Movimiento aleatorio

Este tanque hará movimientos aleatorios e irá disparando según encuentre el tanque. Su código es el siguiente:

Listing 7: Crazy

```
package sample;
```

```
import robocode.*;
  import java.awt.*;
  /**
   * Crazy
   * 
   * This robot moves around in a crazy pattern.
  public class Crazy extends AdvancedRobot {
          boolean movingForward;
          /**
           * run: Crazy's main run function
           */
          public void run() {
                   // Set colors
                   setBodyColor(new Color(0, 200, 0));
                   setGunColor(new Color(0, 150, 50));
                   setRadarColor(new Color(0, 100, 100));
                   setBulletColor(new Color(255, 255, 100));
                   setScanColor(new Color(255, 200, 200));
                   // Loop forever
                   while (true) {
                           // Tell the game we will want to move
                              ahead 40000 -- some large number
                           setAhead (40000);
                           movingForward = true;
                           // Tell the game we will want to turn
                              right 90
                           setTurnRight(90);
                           // At this point, we have indicated to the
                               game that *when we do something*,
                           // we will want to move ahead and turn
                              right. That's what "set" means.
                           // It is important to realize we have not
34
                              done anything yet!
                           // In order to actually move, we'll want
                              to call a method that
                           // takes real time, such as waitFor.
36
                           // waitFor actually starts the action --
37
                              we start moving and turning.
                           // It will not return until we have
                              finished turning.
                           waitFor(new TurnCompleteCondition(this));
39
                           // Now we'll turn the other way...
40
```

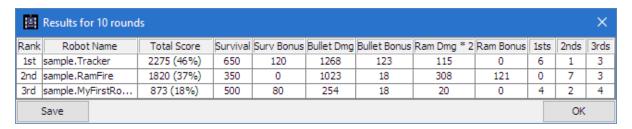
```
setTurnLeft(180);
41
                            // ... and wait for the turn to finish ...
42
                            waitFor(new TurnCompleteCondition(this));
                            // ... then the other way ...
                            setTurnRight(180);
                            // .. and wait for that turn to finish.
46
                            waitFor(new TurnCompleteCondition(this));
47
                            // then back to the top to do it all again
           /**
            * onHitWall:
                           Handle collision with wall.
           public void onHitWall(HitWallEvent e) {
                   // Bounce off!
                   reverseDirection();
           /**
            * reverseDirection: Switch from ahead to back & Dack & Samp; vice
61
                versa
            */
62
           public void reverseDirection() {
                   if (movingForward) {
                            setBack(40000);
                            movingForward = false;
                   } else {
67
                            setAhead (40000);
                            movingForward = true;
           /**
            * onScannedRobot:
                                Fire!
           public void onScannedRobot(ScannedRobotEvent e) {
                   fire(1);
           /**
80
            * onHitRobot:
                            Back up!
            */
           public void onHitRobot(HitRobotEvent e) {
                   // If we're moving the other robot, reverse!
                   if (e.isMyFault()) {
85
                            reverseDirection();
86
```

Los códigos aquí mostrados son orientativos y es para, que podáis adentraros y averiguar más sobre nuevas estrategias.

RECOMENDACIÓN: En caso de conocer qué tipo de clase es se recomienda utilizar Help y ver el Robocode API para ver cómo se estructuran.

#### 2.3. Puntuación

Una vez se termine el combate aparecerá la siguiente tabla de puntuación:



Donde se muestran las siguientes estadísticas:

- Total score: Puntuación total obtenida.
- Survival Score: Se suman 50 puntos cada vez que se mata a otro tanque.
- Last Survivor Bonus: El último tanque en pie se le suman 10 puntos adicionales.
- Bullet Damage: Cada tanque suma 1 punto cada vez que una de sus balas da al contrario.
- Bullet Damage Bonus: Cuando un tanque mata a otro enemigo se le suma un 20 % a la puntuación obtenida.
- Ram Damage: El tanque suma 2 puntos cada vez que causa daño a más de un enemigo.
- Ram Damage Bonus: Cuando un tanque es destruido por daño colateral se le suma un 30 % al que le ha destruido.
- Posiciones: Muestra la clasificación de los tanques.