



ROCOS Slide 4

封装 `task.lua`

Created by [Mark](#) - [ZJUNlct](#)

Task

- 典型的进攻task - 截球进攻
- 典型的防守task - 盯人防守
- 典型的配合task - 补射站位

截球进攻

- skill分两阶段
 - 在未持球状态考虑截球
 - 持球后转向球门
-

- 输入?
- 异常情况处理
 - 球在禁区/界外

盯人防守

- 功能描述：一定区域内站位防守某一辆敌方机器人
 - 难点：如何获取敌方机器人编号
-
- 输入？区域位置/敌方机器人号码？
 - 异常情况处理：不能进禁区？
 - 附加：
 - 有多个敌方机器人,保证有效性
 - 区域联合防守

补射站位

- 功能描述：协同进攻车进行站位
 - 难点：获取我方进攻车
-
- 输入？位置偏移？
 - 附加：
 - 协调与进攻车的关系
 - 有敌方防守怎么办

经典比赛场景 - Skill无敌

队伍	Skill	典型年份
CMDragon	InterKick	2015
Immortals	ChaseKick	2011
Skuba	ChaseKick	2009-2012
MRL	ChaseKick	2019
ZJUNlict	Z-Breaking	2018-2019