



ROCOS Slide 8

c++ - skill初探

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

目录

- 追踪调用流程
- 理解plan()和execute()
- 写一个Skill的流程
- 实现一个简单的goalie

追踪调用流程

- LuaModule
- Factory
- TaskT & CPlayerTask
- PlayerTask.h

class PlayerTask

- plan()
- execute()
- setSubTask()

Skill的书写结构

- 双状态机(时序有限状态机)
 - 行为树/决策树
-

守门员的状态分析

- 正常站位
- 清球
- 扑救

具体实现