



# ROCOS Slide 5

**task.lua <> play.lua**

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

# task还需要增加的功能

- 吸球
- 踢球

# play.lua与task的调用

- play.lua如何解析脚本
- task function的返回值
  - c++层面托管 - 复杂skill的双返回值
  - lua层面托管 - 多返回值
- lua与c++的指令优先级

# 带吸球和踢球的简单实现

# 经典场景 - 机器人控制对比

队伍	路径	避障	速度	性能	性能
ZJUNlict	RRT*	DSS	Bangbang	3	1
Tigers	Topo+ Bspline	capsule	2D-Bang	1	2
Immortals	NOK- RRT	DSS	-	1	3
ER-Force	RRT	-	2D-Bang	2	1

- 1最好-3较差