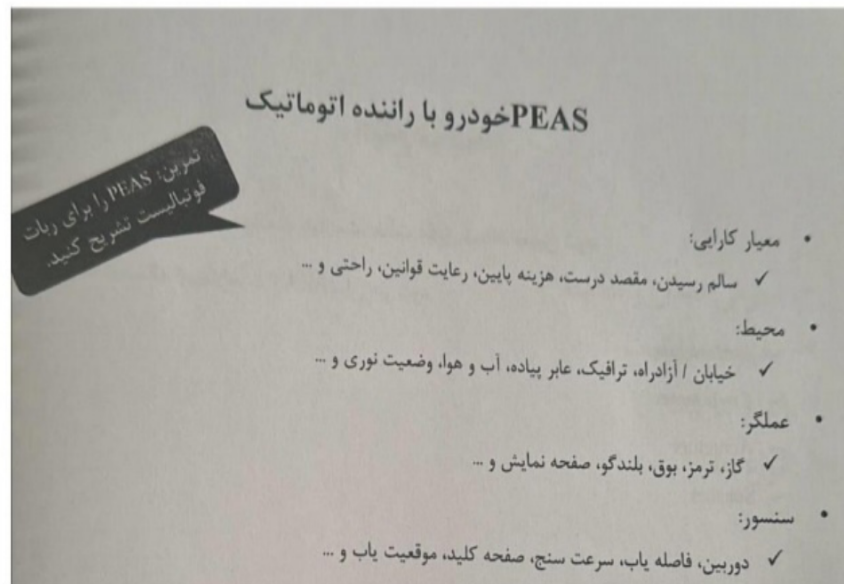


تمرین 1 نرگس ابراهیمی



ربات فوتبالیست

معیار کارایی: برد بازی، گل زدن بیشتر از تیم حریف، بیرون رفتن از چهارچوب بازی، خطا نکردن روی بازیکن حریف، سرعت جابجایی قابل قبول برایش سر گذاشتن بازیکن تیم حریف، توانایی شناسایی و تشخیصی عوامل محیطی و فیزیکی بازی را در اختیار تیم خود (حریف، بازیکن خودی، دروازه ها، توپ)، استفاده نکردن دست بجز دروازه بان

محیط: زمین چمن (مصنوعی، طبیعی)، فوتبال، ساحلی (شن)

عملگرها: شوت، چپ، سانتِر کردن،

پاس دادن، گرفتن توپ توسط دست (دروازه بان)، هد زدن، تکل زدن

سنسور: سنسور تشخیص توپ، سرعت توپ و جهت آن، سنسور تشخیص فاصله، سنسور آنالیز بازیکنان

/حریف، سنسور خطوط (برای بیرون رفتن توپ از محیط زمین)، سنسور تشخیص بازیکن حریف/خودی

(دروازه ها، سنسور شناسایی عوامل بیرون محیطی/ فیزیکی، سنسور دوربین ۳۶۰ درجه، سنسور آب و هوا

برای آنالیز خوردن و تشخیص جهت باد قبل از شوت زدن)، سنسور افساید