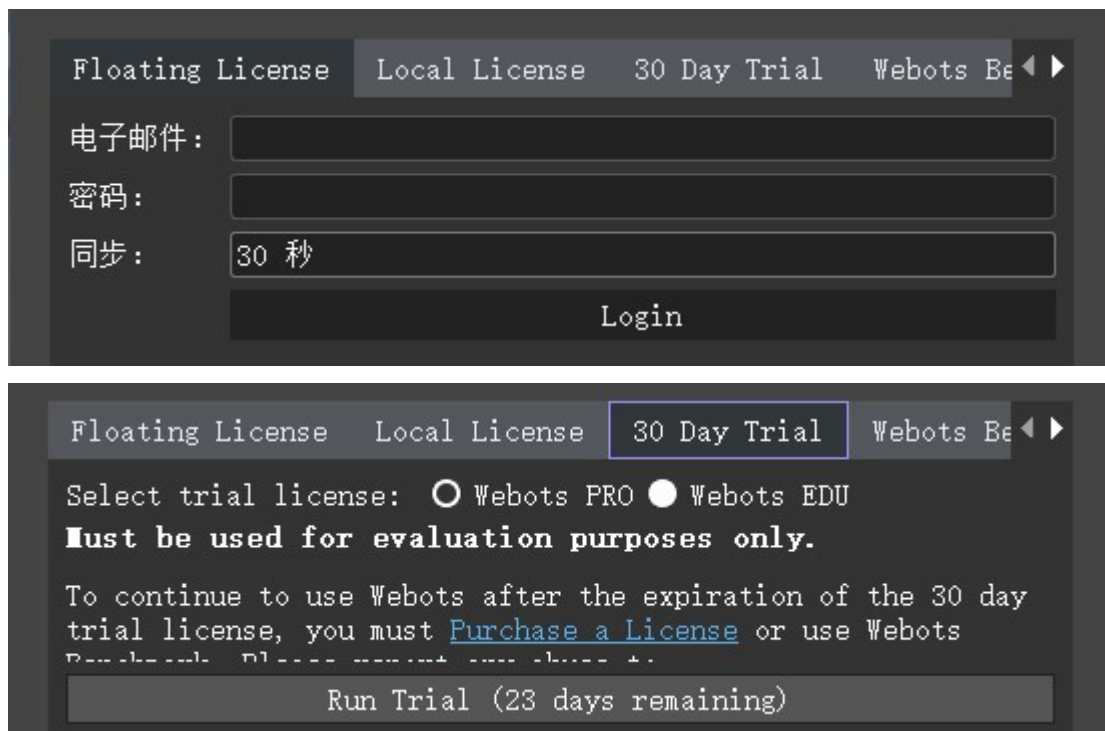


如何打开和使用模型？

1、去 webots 官网下载最新版 Webots R2018b，并安装，安装完成后打开软件出现如下界面，选择页面中的"30 Day Trial"，出现第二个界面。



在上面这个界面中选择 Webots PRO，然后点击 Run Trial，即可进入软件。

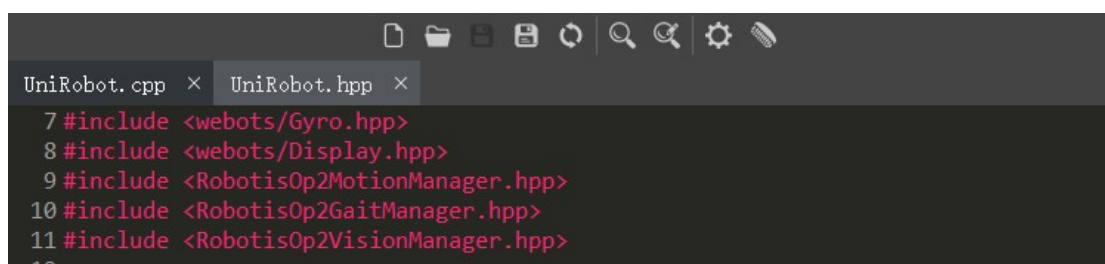
注意，这个软件只能免费使用 30 天。

2、打开所给模型，如图所示：



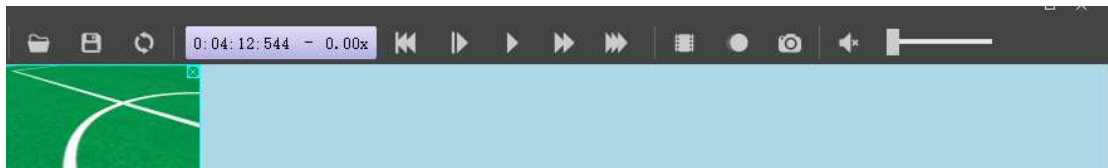
打开所给文件中的 seu-unirobot-2018/worlds/seu-unirobot-2018.wbt，即可浏览所给的世界模型。

右侧为代码编辑区，控制代码在这个地方编写，如图所示：



上面这个界面中齿轮状的按钮为编译，修改代码后需要先编译才能运行。

中间为模型 3D 视图浏览区，如图所示：



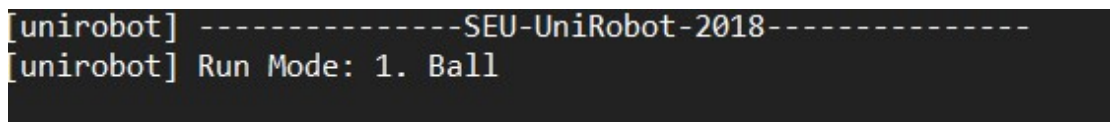
可以控制仿真的开始，暂停，快进等操作，如果要恢复初始状态，点击上图所示中从左往右第三个样式的按钮。

左边为模型节点区，如图所示：



节点区域中，除了光照和机器人模型的初始位置外，不要擅自修改。

下面部分为输出区，如图所示：



程序的输出会在这里显示。

3、修改启动参数

在左侧模型节点区找到如下图所示地方，



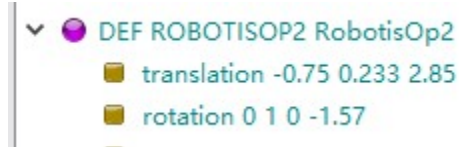
修改 controllerArgs 的值：1 为踢球，2 为循迹。

如何修改初始位置？

因为比赛分为两个项目，不同项目的初始位置不同，因此需要对初始位置进行修改。

初始位置修改方法如下：

在左侧模型节点区找到如下图所示地方，



单击 translation 即可修改初始位置，单击 rotation 即可修改初始朝向，单位为弧度。

下面是不同项目的初始位置：

Ball

translation -0.75 0.233277 0

rotation 0 1 0 1.57

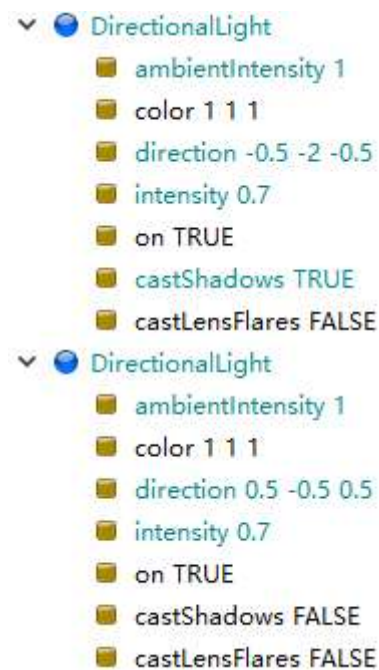
Line

translation -0.75 0.233277 02.85

rotation 0 1 0 -1.57

如何修改光照条件？

在左侧模型节点区找到如下图所示地方，



然后进行修改。