

ربات فوتباليست

حریف، سرعت جابجاییقابل قبول بر ایپشت سرگذاشتن باز یکنتیمحریف، تو اناییشناساییو تشخصی عوامل محیطیو فیزیکیبازیبه راحتیمانند (حریف، بازیکنخودی، دروازه ها، توپ)، استفاده نکردن دست بچز دروازه بان محیط: زمینچمن (مصنوعی،طبیعی)، فوتسال، ساحلی(شن) عملگرها: شوت، چیپ، سانتر کردن، علی عملگرها: شوت، چیپ، سانتر کردن، سنسوری، مدروازه بان)، هد زدن، تکل زدن سنسور تشخیصتوپ، سرعت توپ و جهت آن، سنسور تشخیصفاصله، سنسور آنالیزبازیکنان محریف، سنسور تشخیصبازیکنحریف/خودی /حریف، سنسور خطوط (بر ایبیروننرفتن توپ از محیطزمین)، سنسور تشخیصبازیکنحریف/خودی) دروازه ها، سنسور شخیصجهت باد قبل از شوت زدن)، سنسور دوربین، ۳۶۰درجه، سنسوراب و هوا ابرایزنزخوردن و تشخیصجهت باد قبل از شوت زدن)، سنسور افساید

معیارکارایی: برد بازی، گل زدن بیشتراز تیمحریف، بیروننرفتن از چهارچوب بازی، خطا نکردن رویبازیکن

شیرین منصوري(تمرین۱)