

Robocode Documentatie

Stijn van Deijzen 3029681

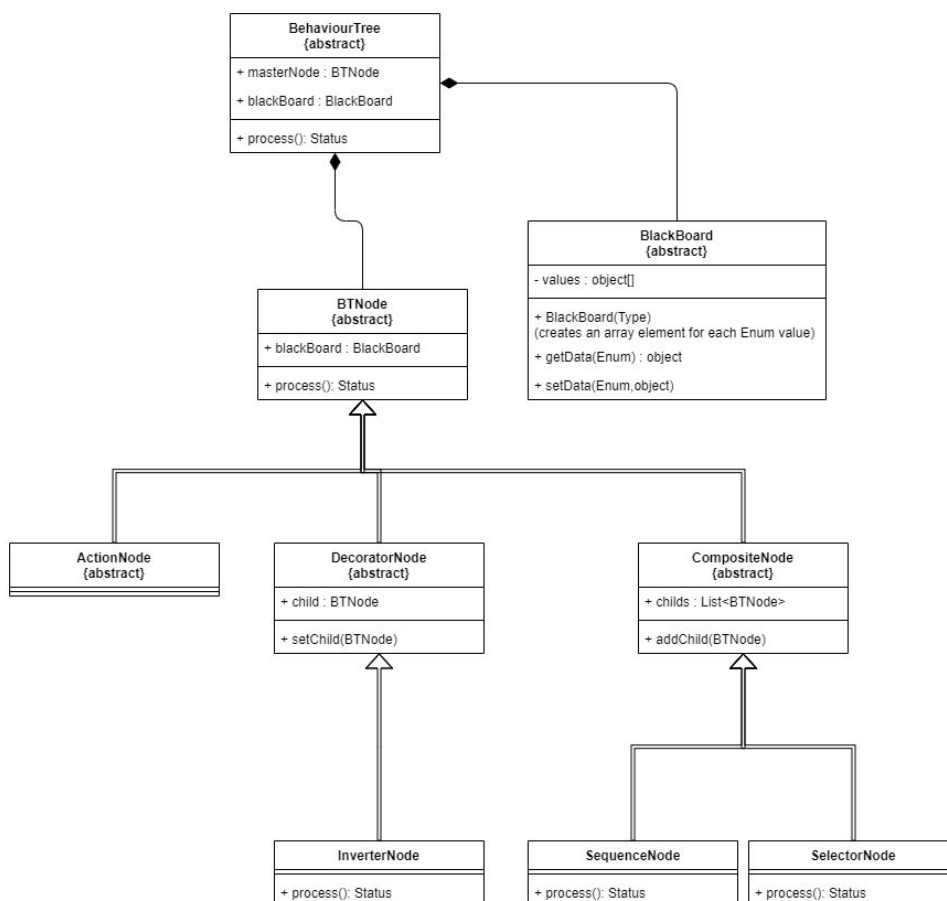
Process

Ik ben vrij snel begonnen en had snel al een werkende behaviour tree. Daarna ben ik aan het robocode gedeelte gaan werken, dit liep helaas minder soepel maar ik heb met niet al te veel moeite een simpele robot gecodeerd. Helaas is het hierbij ook gebleven omdat ik erg weinig motivatie kon opbrengen en omdat ik veel obstakels tegenkwam met de functionaliteit van robocode.

Code

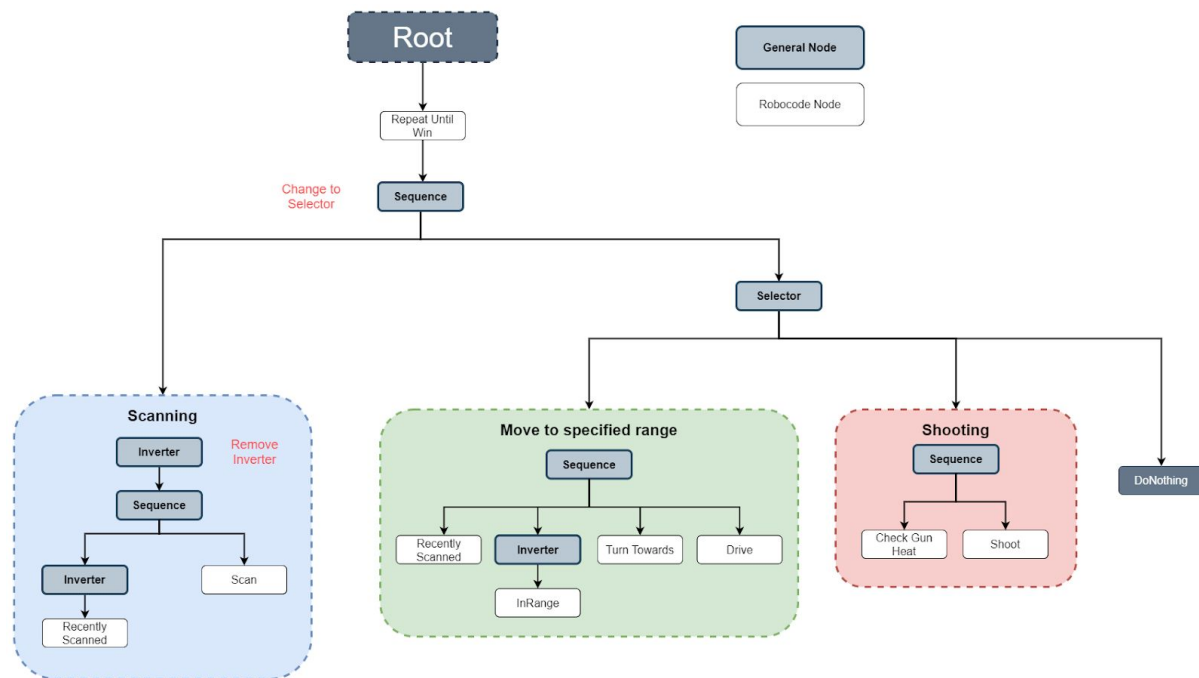
Behaviour tree

Ik ben begonnen met een algemene behaviour tree, daarna heb ik daarop uitgebreid met nodes die met robocode communiceren. De BlackBoard heeft een array van objects, één per waarde van een Enum, zo kunnen er geen fouten ontstaan met opvragen via strings.



Ontwerp Gedrag / Behaviour Tree

Hieronder de eerste versie van het gedrag van mijn robot, het vertoont vrij simpel gedrag. Het scant als het niet recent gescand heeft (dit omdat ik dacht dat scannen niet tegelijk kan met andere acties). Als het een robot gescand heeft probeert het eerst in bereik te komen door er recht op af te gaan, daarna zal het blijven schieten.



In mijn poging tot verbetering probeerde ik dit gedrag, ik liep echter tegen problemen aan waardoor dit alleen werkt zonder de rest van de Behaviour Tree.

