#### Präsentation für den zweiten Meilenstein

Robocup Team

9. Juni 2013

Socket

Einleitung

Parser

Probleme

#### Kommunikation

Einleitung

Codierung

Senden und Empfangei

Decodierung

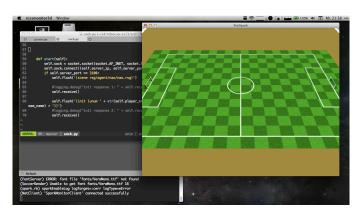
Fazit

#### Taktil

Einleitung

Funktionen

• NAO wird in einem Simulator ausgeführt



- Die Erkennung der Sensoren des NAO ist eingebaut.
- Wir verbinden uns via Socket zum NAO

Server: localhost Port: 3100

 Der NAO sendet Sensordaten und empfängt Befehle als S-Expression:

```
(See (G2R (pol 17.55 ^{-3}.33 4.31)) (G1R (pol 17.52 3.27 4.07)) (F1R (pol 18.52 18.94 1.54)) (F2R (pol 18.52 ^{-1}8.91 1.52)) (B (pol 8.51 ^{-0}.21 ^{-0}.17)) (P (team teamRed) (id 1) (head (pol 16.98 ^{-0}.21 3.19)) (rlowerarm (pol 16.83 ^{-0}.06 2.80)) (rfoot (pol 17.00 0.29 1.68)) ) (L (pol 12.97 ^{-3}7.56 ^{-2}.24) (pol 13.32 ^{-3}2.98 ^{-2}2.20)))
```

Wie nutzen wir diese Daten?

• Endlosschleife wartet auf Empfang neuer Daten

- Endlosschleife wartet auf Empfang neuer Daten
- Ein regulärer Ausdruck zergliedert rekursiv die S-Expression

- Endlosschleife wartet auf Empfang neuer Daten
- Ein regulärer Ausdruck zergliedert rekursiv die S-Expression

 Die entstandene Liste wird anschließend ins Weltmodell des NAO eingepflegt

#### **Probleme**

 Fehler im Regulären Ausdruck, Parameter der Sensoren wurden nicht erkannt

Socket

Einleitung

Parser

Probleme

#### Kommunikation

Einleitung

Codierung

Senden und Empfangen

Decodierung

**Fazit** 

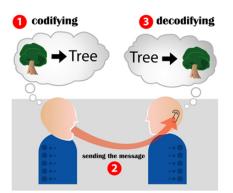
#### Taktil

Einleitung

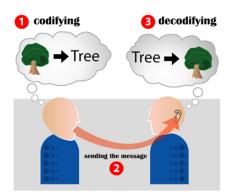
Funktionen

 Zur Koordination haben die NAOs die Möglichkeit, miteinander zu kommunizieren.

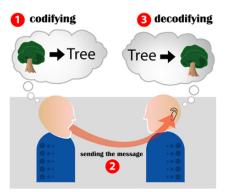
• Das funktioniert, im Prinzip, wie bei Menschen auch:



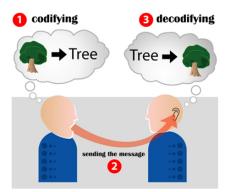
- Das funktioniert, im Prinzip, wie bei Menschen auch:
- · Zunächst wird die Nachricht erstellt und codiert.



- Das funktioniert, im Prinzip, wie bei Menschen auch:
- Zunächst wird die Nachricht erstellt und codiert.
- Über den Server wird sie nun an die NAOs weitergeleitet.



- Das funktioniert, im Prinzip, wie bei Menschen auch:
- Zunächst wird die Nachricht erstellt und codiert.
- Über den Server wird sie nun an die NAOs weitergeleitet.
- Diese müssen die Nachricht entschlüsseln und interpretieren.



## Die Rahmenbedingungen

• Die Kommunikation unterliegt einigen Einschränkungen:

# Die Rahmenbedingungen

- Die Kommunikation unterliegt einigen Einschränkungen:
- Maximal 20 Zeichen pro Nachricht.

## Die Rahmenbedingungen

- Die Kommunikation unterliegt einigen Einschränkungen:
- Maximal 20 Zeichen pro Nachricht.
- Es steht nur ein eingeschränkter ASCII-Zeichensatz zur Verfügung. (90 Zeichen)

• Über say-Methoden kann eine Nachricht codiert werden.

- Über say-Methoden kann eine Nachricht codiert werden.
- Eine codierte Nachricht ist wie folgt aufgebaut:

- Über say-Methoden kann eine Nachricht codiert werden.
- Eine codierte Nachricht ist wie folgt aufgebaut:
- < MessageCode >< Parameter >< Prüfsumme >

- Über say-Methoden kann eine Nachricht codiert werden.
- Eine codierte Nachricht ist wie folgt aufgebaut:
- < MessageCode >< Parameter >< Prüfsumme >
- Ein Message-Code definiert hier die Art der Nachricht.

- Über say-Methoden kann eine Nachricht codiert werden.
- Eine codierte Nachricht ist wie folgt aufgebaut:
- < MessageCode >< Parameter >< Prüfsumme >
- Ein Message-Code definiert hier die Art der Nachricht.
- Sender, Empfänger und Parameter sind dahinter angehängt.
  Doubles als Parameter haben einen Wertebereich von ±364.00.

- Über say-Methoden kann eine Nachricht codiert werden.
- Eine codierte Nachricht ist wie folgt aufgebaut:
- < MessageCode >< Parameter >< Prüfsumme >
- Ein Message-Code definiert hier die Art der Nachricht.
- Sender, Empfänger und Parameter sind dahinter angehängt.
  Doubles als Parameter haben einen Wertebereich von ±364.00.
- Am Ende wird die Nachricht durch eine Prüfsumme validiert.

#### Senden der Nachricht

• Nachdem die Nachricht codiert ist, kann sie versendet werden.

#### Senden der Nachricht

- Nachdem die Nachricht codiert ist, kann sie versendet werden.
- Hierzu steht einem der Say-Effector des NAO zur Verfügung.

#### Senden der Nachricht

- Nachdem die Nachricht codiert ist, kann sie versendet werden.
- Hierzu steht einem der Say-Effector des NAO zur Verfügung.
- Über ihn gelangt die Nachricht an den Server.

• Nun muss die Nachricht natürlich auch empfangen werden.

- Nun muss die Nachricht natürlich auch empfangen werden.
- Dafür nutzen wir den Hear-Perceptor des NAO.

- Nun muss die Nachricht natürlich auch empfangen werden.
- Dafür nutzen wir den Hear-Perceptor des NAO.
- Wenn der NAO gerade zuhört, empfängt er über ihn die Nachricht.

- Nun muss die Nachricht natürlich auch empfangen werden.
- Dafür nutzen wir den Hear-Perceptor des NAO.
- Wenn der NAO gerade zuhört, empfängt er über ihn die Nachricht.
- Hierfür steht eine Methode hear(...) zur Verfügung.

 Zunächst wird die Nachricht von einem Translator in ihre Bestandteile aufgetrennt.

- Zunächst wird die Nachricht von einem Translator in ihre Bestandteile aufgetrennt.
- Daraus wird ein HearObject erstellt.

- Zunächst wird die Nachricht von einem Translator in ihre Bestandteile aufgetrennt.
- Daraus wird ein HearObject erstellt.
- Dieses unterscheidet sich je nach Nachricht, und alle relevanten Daten sind in ihm gespeichert.

- Zunächst wird die Nachricht von einem Translator in ihre Bestandteile aufgetrennt.
- Daraus wird ein HearObject erstellt.
- Dieses unterscheidet sich je nach Nachricht, und alle relevanten Daten sind in ihm gespeichert.
- Über eine eval()-Methode kann das Objekt nun ausgewertet werden. (Taktik)

#### Weitere Details

 Es gibt noch einige weitere Einschränkungen der Kommunikation, die zu beachten sind:

- Es gibt noch einige weitere Einschränkungen der Kommunikation, die zu beachten sind:
- Ein NAO ist 50m weit zu hören.

- Es gibt noch einige weitere Einschränkungen der Kommunikation, die zu beachten sind:
- Ein NAO ist 50m weit zu hören.
- Er kann ausserdem nur alle 0.04s etwas hören. In der Zwischenzeit kann er keine Nachrichten empfangen.

- Es gibt noch einige weitere Einschränkungen der Kommunikation, die zu beachten sind:
- Ein NAO ist 50m weit zu hören.
- Er kann ausserdem nur alle 0.04s etwas hören. In der Zwischenzeit kann er keine Nachrichten empfangen.
- Sollten 2 NAOs gleichzeitig sprechen, wird nur einer von ihnen gehört. Der Sprecher hört sich jedoch immer selbst.

- Es gibt noch einige weitere Einschränkungen der Kommunikation, die zu beachten sind:
- Ein NAO ist 50m weit zu hören.
- Er kann ausserdem nur alle 0.04s etwas hören. In der Zwischenzeit kann er keine Nachrichten empfangen.
- Sollten 2 NAOs gleichzeitig sprechen, wird nur einer von ihnen gehört. Der Sprecher hört sich jedoch immer selbst.
- Die Teams sprechen versetzt, man kann also nicht die Kommunikation des anderen Teams blockieren.

Communication.py stellt Methoden zur Kommunikation zur Verfügung.

- Communication.py stellt Methoden zur Kommunikation zur Verfügung.
- say-Methoden dienen dem senden von Nachrichten.

- Communication.py stellt Methoden zur Kommunikation zur Verfügung.
- say-Methoden dienen dem senden von Nachrichten.
- Soll der NAO zuhören was gesagt wird, benutzt man hear().

- Communication.py stellt Methoden zur Kommunikation zur Verfügung.
- say-Methoden dienen dem senden von Nachrichten.
- Soll der NAO zuhören was gesagt wird, benutzt man hear().
- Man erhält nun ein HearObject.

- Communication.py stellt Methoden zur Kommunikation zur Verfügung.
- say-Methoden dienen dem senden von Nachrichten.
- Soll der NAO zuhören was gesagt wird, benutzt man hear().
- Man erhält nun ein HearObject.
- Über eval() wertet man es zu einem geeigneten Zeitpunkt aus.

#### Parse

Socket

Einleitung

Parser

Probleme

#### Kommunikation

Einleitung

Codierung

Senden und Empfanger

Decodierung

Fazit

#### Taktik

Einleitung

Funktionen

# Taktik



# Konzept

- Schwarmverhalten als Grundkonzept
- Prinzipiell keine festen Rollen sondern dynamische Handlungen
- Handlungen hängen prinzipiell von der aktuellen Position ab
- Grundlegende Funktion ist  $f(x) = \frac{1}{x}$ , wobei x der Abstand zu einem anderen Objekt ist

## Algorithmus zur Auswahl der aktuellen Aktion

- Funktionen, die Werte zwischen 0 und 1 zurückgeben.
- Funktionen hängen vom Abstand des Nao zu anderen Entitäten ab
- 0 ist niedrigste Priorität und 1 höchste
- Alle Funktionen ausgewertet, die mit der höchsten Zahl wird ausgeführt

## Beispiele von Funktionen

- enemy\_owns\_ball: Gibt zurück ob der der Gegner den Ball hat
- run\_to\_ball: Repräsentiert die Priorität zum Ball zu laufen
- run\_to\_enemy\_goal: Repräsentiert die Priorität zum gegnerischen Tor zu laufen. Das macht Sinn, wenn man den Ball hat
- stay: Einfach stehen bleiben. Das macht wenig Sinn und hat daher eine konstant niedrige Priorität

# Beispielaufruf I

• run\_to\_ball: 0.83

• run\_to\_own\_goal: 0.451

• run\_to\_enemy\_goal: 0.034

• stay: 0.1

### Beispielaufruf II

- run\_to\_ball: 0.83 → wird ausgewählt, da der Wert am höchsten ist
- run\_to\_own\_goal: 0.451
- run\_to\_enemy\_goal: 0.034
- stay: 0.1