

# 2I013 Groupe 1

## Projet Foot

---

Maxime Sangnier – Nicolas Baskiotis

`maxime.sangnier@lip6.fr`

2019

Laboratoire d'Informatique de Paris 6 (LIP6)

Sorbonne Université

Séance précédente

Le simulateur décortiqué

Retour sur la stratégie fonceur

Vers une bonne organisation du code

Création des équipes

Objectifs du TME

## Séance précédente

---

Vous avez :

- pris en main **git** (git pull, add, commit -am "MON MESSAGE", push);
- créé un compte **github** et un dépôt pour développer votre code;
- cloné la plateforme de simulation dans un dossier **différent** ;
- programmé un joueur aléatoire ;
- programmé un joueur fonceur ;
- fonctionne-t-il des **deux côtés** ?

```
class GoStrategy(Strategy):
    def __init__(self):
        Strategy.__init__(self, "Go-getter")

    def compute_strategy(self, state, id_team, id_player):
        ball = state.ball.position
        player = state.player_state(id_team, id_player).position
        goal = ...
        if player.distance(ball) < PLAYER_RADIUS+BALL_RADIUS:
            return SoccerAction(shoot=goal-player)
        else:
            return SoccerAction(acceleration=ball-player)
```

## Le simulateur décortiqué

---

## Les objets en présence (et leurs attributs )

- `Vector2D` : représente un point ou un vecteur ;
- `MobileMixin` : représente un objet mobile (position, vitesse) ;
- `SoccerAction` : représente l'action d'un joueur (accélération, shoot) ;
- `Player` : représente un joueur (nom, stratégie) ;
- `Strategy` : représente une stratégie ;
- `PlayerState` : représente un état d'un joueur (position, vitesse)
- `SoccerState` : représente un état du jeu (balle, joueurs, score)
- `SoccerTeam` : liste de joueurs et de leur stratégie
- `Simulation` : une simulation de match

# Les objets en présence (et leurs attributs )

SoccerAction
acceleration: Vector2D
shoot: Vector2D
copy()

Vector2D
angle: double
norm: double
x: double
y: double
copy()
static create_random(low,high)
distance(Vector2D)
dot(Vector2D)
from_polar(angle,norm)
norm_max(norm)
normalize()
random(low,high)
scale()
set(Vector2D)

Ball
vitesse: double
position: double
inside_goal()
next(sum_of_shoots)

SoccerState
ball: Ball
goal: int
max_steps: int
states: dict((id_team,id_player) -> PlayerState)
players: [string]
score_team1: int
score_team2: int
step: int
strategies: dict((id_player,id_team)->string)
player_state(id_team,id_player)
static create_initial_state(nb_players_1,nb_players_2)
get_score_team(id_team)
nb_players(id_team)

Strategy
name: string
compute_strategy(state,id_team,id_player)

Player
name: string
strategy: SoccerStrategy

PlayerState
position: Vector2D
vitesse: Vector2D
action: SoccerAction
--acceleration: Vector2D
--shoot: Vector2D
can_shoot()
copy()
next(ball,action)

Étant donné un état `state...`

### La balle

- `state.ball` : `MobileMixin` de la balle
- `state.ball.position` : la position de la balle  
(`state.ball.position.x`, `state.ball.position.y`)
- `state.ball.vitesse` : la vitesse de la balle

### Le joueur

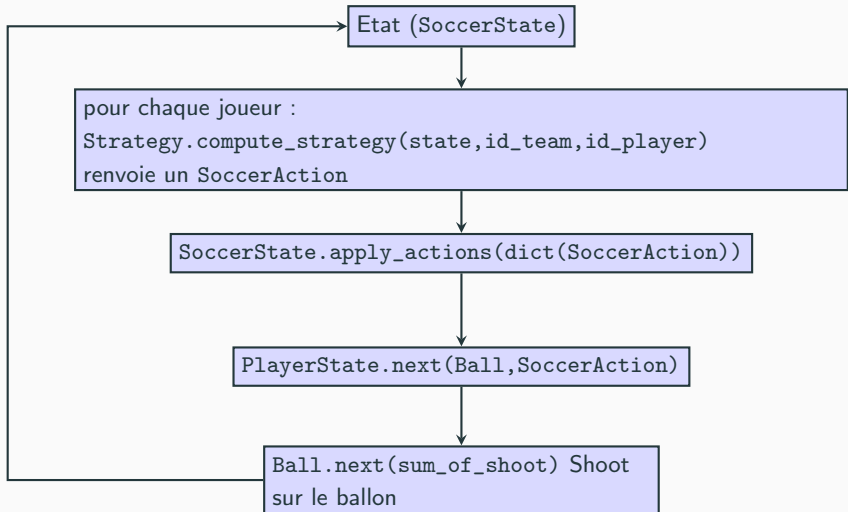
- `state.player_(idteam,idplayer)` : la configuration d'un joueur
- `state.player_state(idteam,idplayer)` : `MobileMixin` du joueur
- `state.player_state(idteam,idplayer).position` : position du joueur
- `state.player_state(idteam,idplayer).vitesse` : vitesse du joueur

### Autre

- `state.players` : liste des clés (`idteam,idplayer`) de tous les joueurs



## Le cœur du simulateur



## Le moteur d'un joueur

```
def next(self, ball, action=None):
    if not (hasattr(action, "acceleration") and hasattr(action, "shoot")):
        action = SoccerAction()
        self.action = action.copy()
        self.vitesse *= (1 - settings.playerBrackConstant)
        self.vitesse = (self.vitesse + \
            self.acceleration).norm_max(settings.maxPlayerSpeed)
        self.position += self.vitesse
    if self.position.x < 0 or self.position.x > settings.GAME_WIDTH \
        or self.position.y < 0 \
        or self.position.y > settings.GAME_HEIGHT:
        self.position.x = max(0, min(settings.GAME_WIDTH, self.position.x))
        self.position.y = max(0, min(settings.GAME_HEIGHT, self.position.y))
        self.vitesse = Vector2D()
    if self.shoot.norm == 0 or not self.can_shoot():
        self._dec_shoot()
        return Vector2D()
    self._reset_shoot()
    if self.position.distance(ball.position) \
        > (settings.PLAYER_RADIUS + settings.BALL_RADIUS):
        return Vector2D()
    return self._rd_angle(self.shoot, (self.vitesse.angle - self.shoot.angle,
        self.position.distance(ball.position)) / (settings.PLAYER_RADIUS + se
```

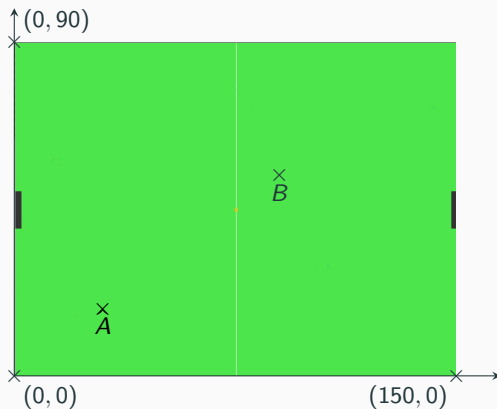
```
def next(self, sum_of_shoots):
    vitesse = self.vitesse.copy()
    vitesse.norm = self.vitesse.norm - \
        settings.ballBrakeSquare* \
        self.vitesse.norm**2 - \
        settings.ballBrakeConstant*self.vitesse.norm
    ## decomposition selon le vecteur unitaire de ball.speed
    snorm = sum_of_shoots.norm
    if snorm > 0:
        u_s = sum_of_shoots.copy()
        u_s.normalize()
        u_t = Vector2D(-u_s.y, u_s.x)
        speed_abs = abs(vitesse.dot(u_s))
        speed_ortho = vitesse.dot(u_t)
        speed_tmp = Vector2D(speed_abs * u_s.x \
            - speed_ortho * u_s.y, \
            speed_abs * u_s.y + speed_ortho * u_s.x)
        speed_tmp += sum_of_shoots
        vitesse = speed_tmp
    self.vitesse = vitesse.norm_max(settings.maxBallAcceleration)
    self.position += self.vitesse
```

## Retour sur la stratégie fonceur

---

## Aller vers un point ?

- A : position courante
- B : destination
- Quelle action ?

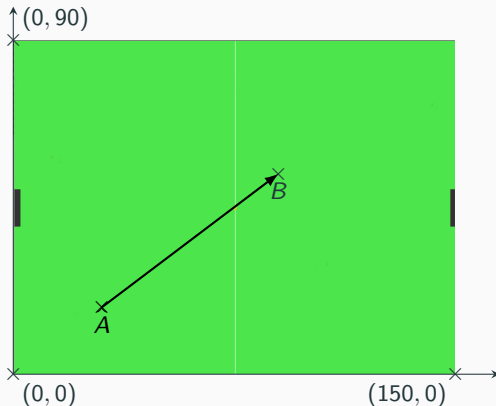


# Aller vers un point ?

- A : position courante
- B : destination
- Quelle action ?
- Vecteur vitesse :

$$\vec{v} = \overrightarrow{AB}$$

- Importance de la norme ?



```
def compute_strategy(self, state, id_team, id_player):  
    return SoccerAction(state.ball.position  
                        -state.player_state(id_team,id_player).position,  
                        Vector2D())
```

## Stratégies naïves

- Fonceur
- Gardien / défenseur
- ...

## Stratégies naïves

- Fonceur
  - Gardien / défenseur
  - ...
  - Comment choisir entre les différentes stratégies ?
  - Comment le faire de manière élégante ?
- ⇒ Coder des petites fonctions légères et génériques !



## Vers une bonne organisation du code

---

## Dans un fichier séparé (par exemple `tools.py`)

Inclure les fonctions usuelles pour :

- aller vers un point
- shooter vers le but
- trouver l'adversaire le plus proche
- ... (toutes les petites fonctions récurrentes dont vous aurez besoin)

## Puis dans votre fichier

```
from tools import *  
...
```

Réfléchissez à la structure de vos fonctions :

- Elles doivent être générique (situation miroir selon l'identifiant de l'équipe)
- Facile à manier.
- Possibilité d'encapsuler l'objet `SoccerState`.

## Il s'agit

- d'enrichir un objet de nouvelles fonctionnalités ;
- de *traduire* certaines de ses propriétés (par exemple objet miroir)
- d'en faciliter l'utilisation.

## Exemple

```
class SuperState(object):
    def __init__(self, state, id_team, id_player):
        self.state = state
        self.id_team = id_team
        self.id_player = id_player

    @property
    def ball(self):
        return self.state.ball.position

    @property
    def player(self):
        return self.state.player_state(self.id_team, self.id_player).position

    @property
    def goal(self):
```

## Il s'agit

- d'enrichir un objet de nouvelles fonctionnalités;
- de *traduire* certaines de ses propriétés (par exemple objet miroir)
- d'en faciliter l'utilisation.

## Exemple

```
class GoStrategy(Strategy):
    def __init__(self):
        Strategy.__init__(self, "Go-getter")

    def compute_strategy(self, state, id_team, id_player):
        s = SuperState(state, id_team, id_player)
        if s.player.distance(s.ball) < PLAYER_RADIUS+BALL_RADIUS:
            return SoccerAction(shoot=s.goal-s.player)
        else:
            return SoccerAction(acceleration=s.ball-s.player)
```

## Il s'agit (toujours)

- de faciliter l'utilisation d'un objet (ici Strategy).

## Différences avec l'encapsulation

- on hérite **naturellement** des attributs et des méthodes de la classe parente ;
- on doit construire **proprement** l'instance de l'objet parent.

## Exemple

```
class SimpleStrategy(Strategy):
    def __init__(self, action, name):
        super().__init__(name)
        self.action = action

    def compute_strategy(self, state, id_team, id_player):
        s = SuperState(state, id_team, id_player)
        return self.action(s)
```

## Il s'agit (toujours)

- de faciliter l'utilisation d'un objet (ici Strategy).

## Différences avec l'encapsulation

- on hérite **naturellement** des attributs et des méthodes de la classe parente ;
- on doit construire **proprement** l'instance de l'objet parent.

## Exemple

```
def gobetter(state):  
    if state.player.distance(state.ball) < PLAYER_RADIUS + BALL_RADIUS:  
        return SoccerAction(shoot=state.goal - state.player)  
    else:  
        return SoccerAction(acceleration=state.ball - state.player)  
  
team2.add("Go", SimpleStrategy(gobetter, 'Go-better'))
```

## Création des équipes

---

## Dans la vraie vie

- discutez avec vos camarades ;
- mettez-vous d'accord sur des binômes ;
- ces binômes perdureront tout le semestre et seront utilisés pour l'évaluation (rapport, soutenance, code).

## Sur github

- choisissez un compte **github** ;
- partagez votre dépôt avec l'autre ;
- renseignez le formulaire : <https://goo.gl/forms/kL0dERD8L0pEpGwu1>



## Objectifs du TME

---

## Objectifs du TME

- organiser son code à l'aide d'une toolbox et de scripts ;
- définir et enrichir un objet SuperState ;
- affiner le joueur fonceur pour en faire un joueur attaquant qui :
  - tire correctement ;
  - sait faire face à un fonceur ;
- programmer un joueur défenseur.

## A chaque TME

Mettre à jour le dépôt contenant le simulateur :

```
cd [DOSSIER DU SIMULATEUR]  
git pull
```