

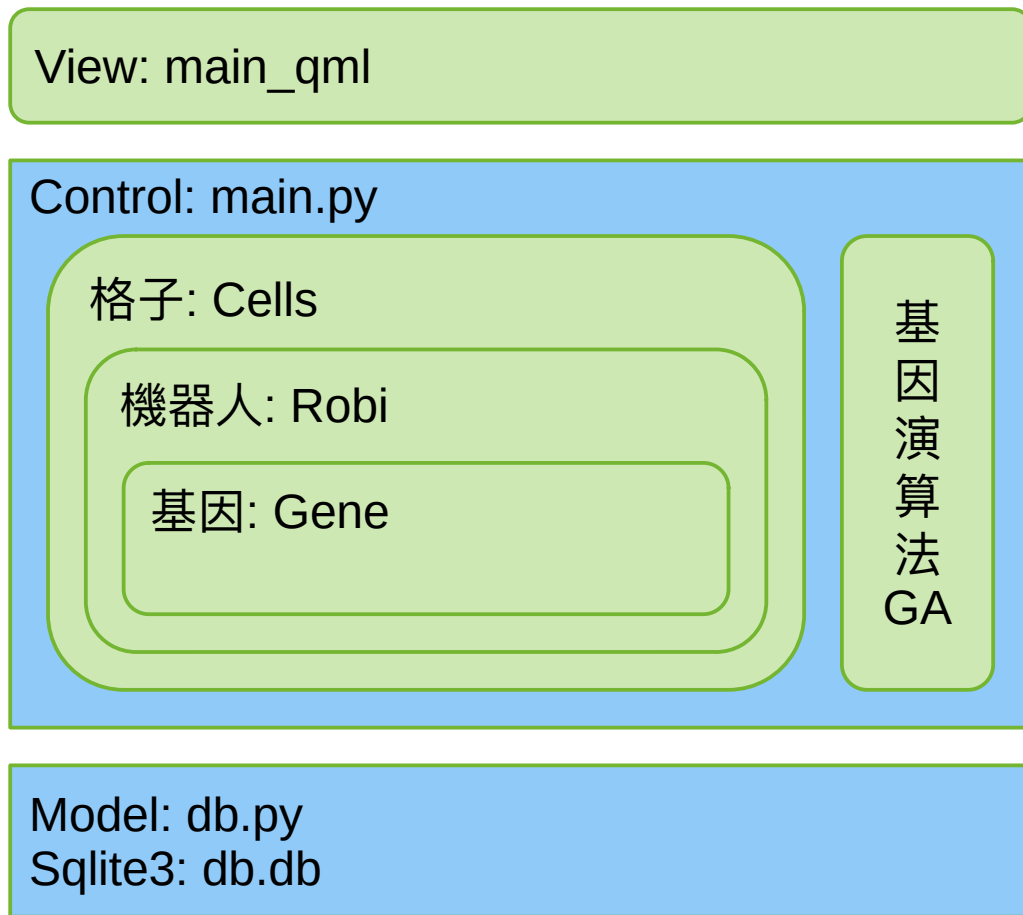
py_qml_ga_robi_world

架構說明文件

進化的羅比，易拉罐清掃機器人



架構



第一步

- 點擊【開始】
 - Cells.reset
 - 清空地圖
 - 隨機50%地圖
 - Robi.reset
 - 位置歸零
 - step_count計數器歸零
 - 設定 step_max
 - 賦予隨機基因
 - 得分歸零
 - 移動200步
 - 取得分數
- end

