

ربات فوتباليست

معیار کارایی: برد بازی، گل زدن بیشتراز تیمحریف، بیروننرفتن از چهارچوب بازی، خطا نکردن رویبازیکن حریف، سرعت جابجاییقابل قبول برایپشت سر گذاشتن بازیکنتیمحریف، تواناییشناساییو تشخصی عوامل محیطیو فیزیکیبازیبه راحتیمانند (حریف، بازیکنخودی، دروازه ها ، توپ) ، استفاده نکردن دست بجز دروازه بان

محيط: زمينچمن (مصنوعي،طبيعي) ، فوتسال ، ساحلي(شن)

عملگرها: شوت ، چیپ، سانتر کردن ،

پاسدادن ، گرفتن توپ توسط دست (دروازه بان) ، هد زدن ، تکل زدن

سنسور:، سنسور تشخیصتوپ ، سرعت توپ و جهت آن ، سنسور تشخیصفاصله ، سنسور آنالیزبازیکنان

/حریف، سنسور خطوط (برایبیروننرفتن توپ از محیطزمین) ، سنسور تشخیصبازیکنحریف/خودی

) دروازه ها ، سنسور شناساییعوامل بیرونیمحیطی/ فیزیکی، سنسور دوربین ۳۶۰درجه ،سنسوراب و هوا

برایلیزنخوردن و تشخیصجهت باد قبل از شوت زدن)، سنسور افساید