The functional dimension specifies how the global collective goals should be achieved, i.e. how these goals are decomposed (in global plans), grouped in coherent sets (by missions) to be distributed to the agents. The decomposition of global goals results in a goal-tree, called scheme, where the leaf-goals can be achieved individually by the agents.

**Globální cíl**

Průběžný

Mít větší skore než soupeř

**Strategie**

**Průzkum prostředí (počáteční, default)**

**Ničení soupeře (obrana)**

**Plnění tasků**

**Obnovení po pádu**

# S1: Průzkum prostředí

**Skupinové cile**

Jednorázový (achievement)

**S1G1** Všichni agenti na mastermapě

**S1G2** Zjištění rozměru plochy

**S1G3** Alokace všech nepohyblivých / spatření celého prostředí

Průběžný (maintance)

**S1G4** Informace o stavu prostředí

**Organizace**

Armáda:

Role\_default 1 – MAX (jaké role?)

**Taktiky**

**S1T1**: **S1G1 & S1G3:** Distribuované rozprostření se po ploše (do nalezeni mastermapy)

**S2T2**: **S1G2:** Hledání nepohyblivého objektu v záporných číslech (vím zápor, zjistím číslo)

1, Musí být na úrovni, na které máme jistotu, že něco je

2, Hromadný průchod v záporu, nalezení pevného + ověření, že je prvním na dané úrovni

**S2T2: S1G4**: po splnění předchozích, rozdělení na místa se špatnou historii, prozkoumávat

Co pro normy? Explorer nebo Worker (2:1), prepinano kdyz neni norma a je blizko role area

Cíle pro jednoho

**S1T1G1**: Dostaň se na mastermapu

**Relevantní** <= agent není na mastermapě

Nalezni cíl pochodu, plán na dojití

Spatřena area (davajici absolutni pozici), dojít na areu

Pokud je to rolearea, přepnout na observera / workera 2:1

Konec

Spojena mapa, přibyl agent do skupiny -> přehodnotit cíle pochodu agentů skupiny

Skončil pochod jednoho agenta ze skupiny -> přehodnotit cíle pochodu agentů skupiny

**S1T1G2**: Zjisti rozměr mapy

**Relevantní** <= agent na mastermapě, rozměr není znám

**Applikovatelný** <= agent zná souřadnice nepohyblívé arey

Zvol vertikální – horizontální

Dostaň se na okraj

Pohybuj se po hraně (původní své arey) dokud nenarazíš na areu

Pokud uvidíš mimo sloupec/radek areu, jdi na ni a vrať se k nule

Konec

**S1T1G3**: Zjisti všechny nepohyblivé

**Relevatní** <= agent na mastermapě, rozměr znám, existují neprozkoumané

Zažádej deSouches o misto k prozkoumání

Prozkoumej plochu dokud není uzavřena

Zkus znovu tento cíl

Návrh, rozprostření po ploše, hledání absolutního místa

Kdo je na Mastermapě, měl by začít prohledávat záporné oblasti (alokovat jen některé?)

Kdo první najde pevný bod na záporu, jde po lajně k nule -> co když panika?

Pozn po dostání se na mastemapu část agentů by se mohla pokusit o obrannou strategii

# S2: Ničení soupeře

**Aplikovatelný <=** Znalosti goal areas

Cíle:

Maintain

**S2G1**: Umístění Goal area

**S2G2**: Ničení agentů snažící se doručit task

Taktiky:

**T21**: chození po přidělené GA a útoky na nepřítele

**T22**: survey na nepohyblive, jak vidim workera / konstruktora v golu, fokusovat

Jak vidim workera / konstruktera stojiciho a cekajiciho v blizkosti, fokusovat

Armáda

Pro taktiku 1: Digger, Explorer

Pro taktiku 2: Digger, Explorer, Survey

**Vyhledáni objektu**

Cil:

Jednorázový

Nalezení objektu

Priorita: dana

Armáda: 1 – MAX (jaké role?)

**Eliminace soupeře (agentů)**

Cíl:

Průběžný

Zabránění kompletace cíle soupeřovou skupinou

***Sledování objektu (agenta) – to je jen cíl***

Cíl:

Průběžný

Taktiky

Role: