

Um Experimento de Arena de Robôs para o Ensino de Programação em Python

Cárlisson B. T. Galdino¹, Alexandre A. Barbosa²,
Dyego Í. S. Ferreira², Evandro B. Costa¹, Balduino F. S. Neto¹

¹Instituto de Computação – Universidade Federal de Alagoas (UFAL)
Campus A. C. Simões – Maceió, AL – Brazil

²Campus Arapiraca – Universidade Federal de Alagoas (UFAL)
Arapiraca, AL – Brazil

carlisson@nti.ufal.br, balduino@ic.ufal.br,

ebc.academico@gmail.com, alexandre146@gmail.com, dyegoitallo@gmail.com

Abstract. *This meta-paper describes the style to be used in articles and short papers for SBC conferences. For papers in English, you should add just an abstract while for the papers in Portuguese, we also ask for an abstract in Portuguese (“resumo”). In both cases, abstracts should not have more than 10 lines and must be in the first page of the paper.*

Resumo. *Este meta-artigo descreve o estilo a ser usado na confecção de artigos e resumos de artigos para publicação nos anais das conferências organizadas pela SBC. É solicitada a escrita de resumo e abstract apenas para os artigos escritos em português. Artigos em inglês deverão apresentar apenas abstract. Nos dois casos, o autor deve tomar cuidado para que o resumo (e o abstract) não ultrapassem 10 linhas cada, sendo que ambos devem estar na primeira página do artigo.*

1. Introdução

All full papers and posters (short papers) submitted to some SBC conference, including any supporting documents, should be written in English or in Portuguese. The format paper should be A4 with single column, 3.5 cm for upper margin, 2.5 cm for bottom margin and 3.0 cm for lateral margins, without headers or footers. The main font must be Times, 12 point nominal size, with 6 points of space before each paragraph. Page numbers must be suppressed.

Full papers must respect the page limits defined by the conference. Conferences that publish just abstracts ask for **one**-page texts.

2. Trabalhos Relacionados

The first page must display the paper title, the name and address of the authors, the abstract in English and “resumo” in Portuguese (“resumos” are required only for papers written in Portuguese). The title must be centered over the whole page, in 16 point boldface font and with 12 points of space before itself. Author names must be centered in 12 point font, bold, all of them disposed in the same line, separated by commas and with 12 points of

space after the title. Addresses must be centered in 12 point font, also with 12 points of space after the authors' names. E-mail addresses should be written using font Courier New, 10 point nominal size, with 6 points of space before and 6 points of space after.

The abstract and "resumo" (if is the case) must be in 12 point Times font, indented 0.8cm on both sides. The word **Abstract** and **Resumo**, should be written in boldface and must precede the text.

3. O Ambiente

Uma modalidade bastante popular de jogo eletrônico que auxilia no aprendizado de programação é um conceito que podemos chamar de "arena de robôs", do qual o mais popular é o Robocode, criado em 2001 e em atividade até hoje, feito em Java e oferecendo, desde 2010, suporte a .Net. Existem diversos jogos nesse estilo, que é relativamente antigo. O próprio Robocode foi criado com inspiração em outro projeto chamado Robot Battle [Larsen 2013] que, por sua vez, surgiu da inspiração no RobotWar [Schick]. Este foi criado em 1970[4] sendo, se não o mais antigo, um dos mais antigos do estilo e responsável por definir o gênero.

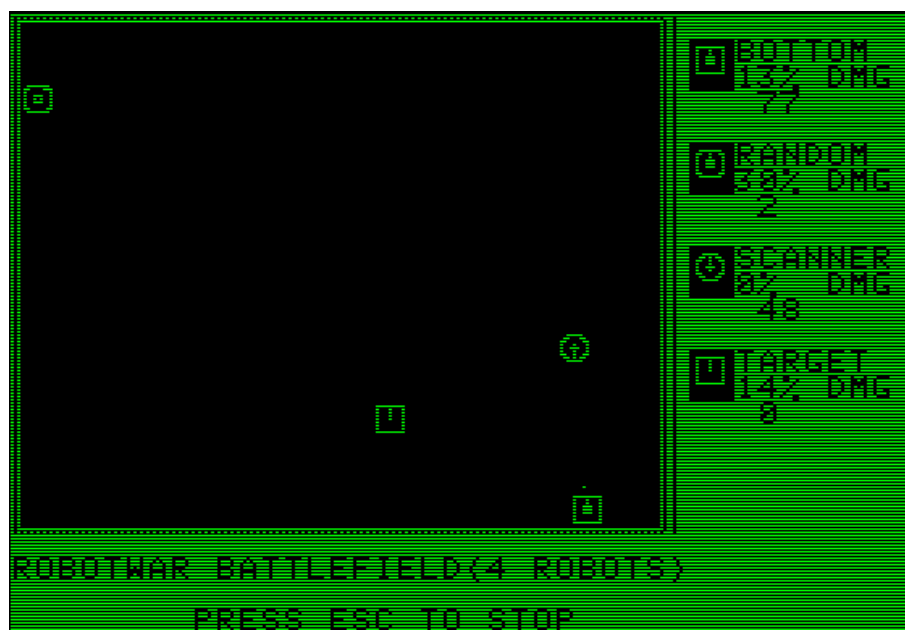


Figure 1. Tela do jogo RobotWar, de 1970, citado na sessão 3.

Em uma arena de robôs, temos uma área quadrada (a arena propriamente) onde robôs tentam se destruir. Cada robô é capaz de se locomover, disparar e girar o canhão. Somando-se a isso uma forma de perceber presença/localização dos oponentes, cada jogador participante deve escrever o código-fonte da ação que o robô deverá desempenhar na arena visando a destruir os demais.

3.1. Arenas de Robôs em Python

Para o nosso experimento, precisávamos de uma ferramenta de "arena de robôs" que funcionasse para Python e que fosse facilmente utilizada pelos alunos. Foram encontradas e analisadas algumas soluções:

- **PythonRobocode** (PythonBots): Utiliza PyGame e apresenta uma interface bem acabada. Em testes, porém, não foi possível chegar ao momento dos combates. O aplicativo travou antes disso. [Macdonald 2011]
- **Python-Robocode**: Interface gráfica em PyQt4 oferece boas opções, mas muitas ainda não funcionais, o que tende a confundir o usuário. [turkishviking 2013]
- **pyRobocode**: Ainda não disponibilizou nenhum código [gorded 2007]
- **PyDroids**: Ainda não disponibilizaou nenhum código [caraciol]
- **pybotwar**: Usa PyQt4 e outras bibliotecas que não são facilmente encontradas/instaladas [Harr 2009]
- **Py Robocode**: Criado por Jurgis Pralgauskis e publicado inicialmente em 2009, não oferece funcionalidades via interface gráfica, resumindo-se a montar, quando executado, a arena com todos os robôs que estejam salvos em uma determinada pasta. Apesar de simples, o fato de funcionar sem problemas e sem maiores dependências (utiliza apenas a biblioteca Tkinter) pesou muito em sua escolha [Pralgauskis 2010]

Para construir um robô no Py Robocode, é necessário criar um arquivo de código-fonte em Python e representar o robô através de uma classe que herda seu comportamento da classe Bot. O único método que precisa ser implementado é o método tatics, que será evocado pelo py-robocode a cada iteração do combate.

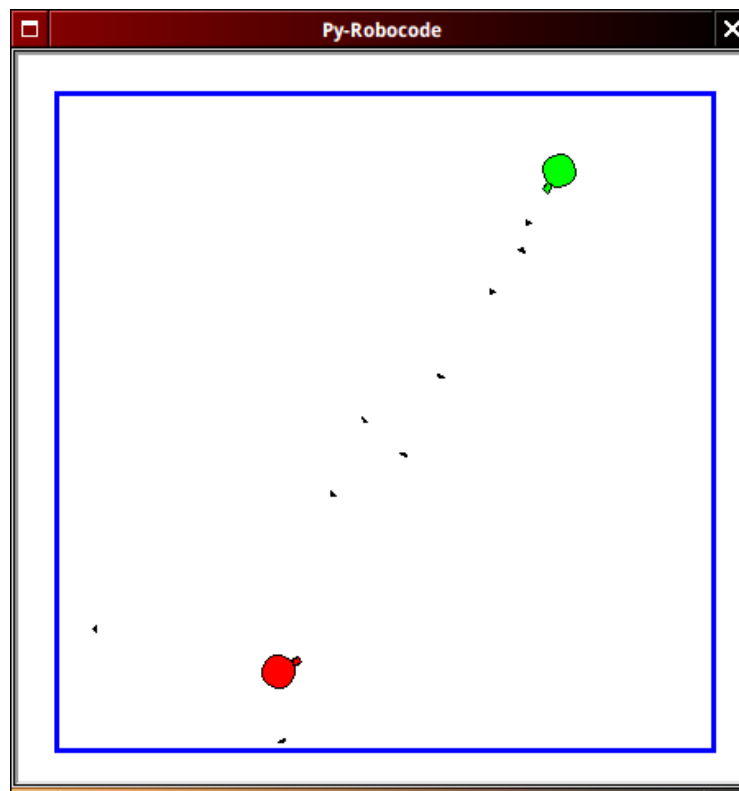


Figure 2. Py Robocode em execução.

De dentro desse método tatics é possível acessar informações sobre os robôs que estão lutando, o que inclui estado do canhão (se está atirando), ângulo e posicionamento, este já adaptado para um plano cartesiano, de modo que o eixo da Ordenada cresce de

baixo para cima e não de cima para baixo, e o ponto central da arena sendo marcado como o (0, 0). O jogador precisa, com base nessas informações, definir a estratégia de ação que leve seu robô à vitória, eliminando os demais.

4. Metodologia

Definimos que, para este experimento, precisaríamos de alunos de Ciência da Computação que ainda não tivessem tido contato com Programação. Desta forma, proporíamos um Minicurso de Python à turma de 2014 de Ciência da Computação no Campus Arapiraca da UFAL.

No trato com esses alunos, planejamos o uso de dois grupos: um aprenderia Python sem contato com a ferramenta Py Robocode; o outro seria apresentado à ferramenta e seria convidado a participar de uma competição de robôs.

O Minicurso foi preparado com conhecimento básico de programação: atribuições, tipos de valor, expressões, estruturas de decisão e de repetição. O conteúdo foi distribuído pela manhã de três dias seguidos (segunda a quarta-feira) e na sexta seria aplicada uma avaliação dos conhecimentos adquiridos.

Além da avaliação final, a inscrição dos alunos envolveu uma pesquisa rápida para que pudéssemos mensurar seu conhecimento prévio, além do aceite de um Termo de Consentimento, que informava aos alunos que eles estariam participando de um experimento que objetivava a melhoria do ensino de disciplinas de Programação.

O minicurso seria aplicado duas vezes: primeiro para o grupo de controle; na semana seguinte, para o outro grupo. No caso do segundo grupo, o Py Robocode seria apresentado no terceiro dia, ao final da aula. Da mesma forma, a competição ocorreria após a avaliação, na sexta-feira.

5. Experimento

Recebemos 22 respostas ao convite para o Minicurso. Dividimos os 22 inscritos em duas turmas de 11. Para essa divisão, foi utilizado um script em Python, de maneira que fosse feita de maneira aleatória. (incluir foto do código)

O questionário inicial continha três perguntas, sendo duas objetivas permitindo múltiplas opções e uma de duas opções mutuamente excludentes. A primeira pergunta era "O que foi mais decisivo para você optar pelo curso de programação?". A segunda: "Possui algum conhecimento de programação?". A terceira: "Você gosta de jogos eletrônicos de algum tipo?". As três perguntas apresentavam uma opção que permitia subjetividade, caso o aluno desejasse. O questionário foi respondido de forma anônima. Ficou registrado que 56% dos participantes (razão que, aproximadamente, se manteve nos dois grupos) escolheram cursar Ciência da Computação para poderem criar seus próprios programas. do que se pode deduzir que havia interesse concreto pelo minicurso oferecido.

Quanto a conhecimento prévio, 56% dos participantes não haviam tido contato com programação antes do minicurso. Apesar de a proporção ser razoavelmente boa, ela não se mostrou constante entre os grupos. já que no primeiro grupo essa razão sobe para 73%, enquanto no segundo cai para 17%. É bem possível que os 5 inscritos que não compareceram (todos do segundo grupo) aumentassem esse percentual. Várias linguagens de programação foram citadas pelos outros 44% dos alunos, sendo as mais conhecidas Java

e Pascal (cada um por 18% dos alunos envolvidos no experimento). Cabe lembrar que o que foi questionado foi se havia algum conhecimento sobre programação, de modo que não devemos tratar como se houvesse "domínio" sobre essas linguagens.

Ao indagarmos pelo estilo de jogo favorito, percebeu-se que todos marcaram pelo menos um estilo, no que se pode concluir que todos tem contato com jogos eletrônicos e gostam de jogar. Jogos de ação, incluindo tiro e plataforma, foram marcados por 71% dos participantes; seguidos pelos gêneros de Estratégia (incluindo RPG e simulação) e Esporte (incluindo corrida e luta), cada um com 35%. Curiosamente, apenas um dos alunos marcou jogos casuais.

O minicurso para a primeira turma ocorreu entre os dias 9 e 13 de junho deste, enquanto o da segunda turma ocorreu na semana seguinte, entre os dias 16 e 20.

Todos os alunos da primeira turma compareceram e participaram de todo o minicurso, já a segunda turma contou com participação de apenas 6 alunos, 2 dos quais não compareceram para a avaliação.

A apresentação do Py Robocode, com demonstração e explicação do código-fonte de um robô apresentado como modelo, levou cerca de 1h, sem registro de dúvidas entre os presentes. Todos os alunos copiaram o Py Robocode com o modelo para que se preparassem para a competição de sexta-feira. Após a avaliação, porém, não houve competição, visto que nenhum dos alunos havia escrito um.



Figure 3. A typical figure

In tables, try to avoid the use of colored or shaded backgrounds, and avoid thick, doubled, or unnecessary framing lines. When reporting empirical data, do not use more decimal digits than warranted by their precision and reproducibility. Table caption must be placed before the table (see Table 1) and the font used must also be Helvetica, 10 point, boldface, with 6 points of space before and after each caption.

6. Discussão dos Resultados

All images and illustrations should be in black-and-white, or gray tones, excepting for the papers that will be electronically available (on CD-ROMs, internet, etc.). The image



Figure 4. This figure is an example of a figure caption taking more than one line and justified considering margins mentioned in Section ??.

Table 1. Variables to be considered on the evaluation of interaction techniques

	Chessboard top view	Chessboard perspective view
Selection with side movements	6.02 ± 5.22	7.01±6.84
Selection with in- depth movements	6.29±4.99	12.22±11.33
Manipulation with side movements	4.66± 4.94	3.47±2.20
Manipulation with in- depth movements	5.71 ±4.55	5.37 ±3.28

resolution on paper should be about 600 dpi for black-and-white images, and 150-300 dpi for grayscale images. Do not include images with excessive resolution, as they may take hours to print, without any visible difference in the result.

7. Conclusão e Trabalhos Futuros

Qualquer coisa.

8. References

Bibliographic references must be unambiguous and uniform. We recommend giving the author names references in brackets, e.g. [Knuth 1984], [Boulic and Renault 1991], and [Smith and Jones 1999].

The references must be listed using 12 point font size, with 6 points of space before each reference. The first line of each reference should not be indented, while the subsequent should be indented by 0.5 cm.

References

Boulic, R. and Renault, O. (1991). 3d hierarchies for animation. In Magnenat-Thalmann, N. and Thalmann, D., editors, *New Trends in Animation and Visualization*. John Wiley & Sons Ltd.

- caraciol. pydroids. <http://code.google.com/p/pydroids/>. Acessado em Junho de 2014.
- gorded (2007). pyrobocode. <http://sourceforge.net/projects/pyrobocode/>. Acessado em Junho de 2014.
- Harr, L. (2009). pybotwar. <https://code.google.com/p/pybotwar/>. Acessado em Junho de 2014.
- Knuth, D. E. (1984). *The T_EX Book*. Addison-Wesley, 15th edition.
- Larsen, F. N. (2013). Readme for robocode. <http://robocode.sourceforge.net/docs/ReadMe.html>. Acessado em Junho de 2014.
- Macdonald, M. (2011). Python robocode. <http://sourceforge.net/projects/pythonrobocode/>. Acessado em Junho de 2014.
- Pralgauskis, J. (2010). Py robocode. <https://launchpad.net/py-robocode>. Acessado em Junho de 2014.
- Schick, B. A brief history. <http://www.robotbattle.com/history.php>. Acessado em Junho de 2014.
- Smith, A. and Jones, B. (1999). On the complexity of computing. In Smith-Jones, A. B., editor, *Advances in Computer Science*, pages 555–566. Publishing Press.
- turkishviking (2013). Python-robocode. <https://github.com/turkishviking/Python-Robocode>. Acessado em Junho de 2014.