Robocode

Dr. Günter Kolousek

2011-06-25

3 Programmierung

Was

- Programmierspiel
- Roboter werden programmiert
- ...in Java
- ...und kämpfen gegeneinander
- eigene Entwicklungsumgebung

Installation und Start

■ Installation
java -jar robocode-1.7.3.0-setup.jar

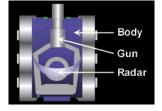
Robocode ausführen

~/robocode/robocode.sh

Aufbau eines Roboters 1

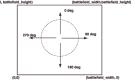
- Unterbau (Body)
 - trägt die Kanone mit dem Radar
 - vorwärts bzw. rückwärts fahren
 - nach links bzw. rechts drehen
- Gun (Kanone)
 - ist am Body montiert
 - nach links bzw. rechts drehen
- Radar
 - montiert auf der Kanone
 - nach links bzw. rechts drehen
 - generiert onScannedRobot Ereignisse (Event)

Aufbau eines Roboters 2



Koordinaten und Richtungen

- Kartesisches Koordinatensystem: (0, 0) links unten
- Einheit: Pixel, aber Gleitkommazahl!
- Roboter können Spielfeld nicht verlassen
- Richtungen
 - im Uhrzeigersinn
 - 0 deg (Grad) schaut nach Norden, 90 nach Osten,...
 - Richtungen im Überblick



Zeit, Geschwindigkeit, Beschleunigung, Weg

time, velocity, acceleration, distance

- Zeit wird in ticks gemessen
- Jeder Roboter bekommt 1 tick je Runde (turn)
- 1 tick = 1 turn
- Beschleunigung: 1 pixel/turn/turn
- Verzögerung (Bremsen): 2 pixel/turn/turn
- Geschwindigkeit: v = at (Maxium: 8 pixel/turn)
- Weg: s = vt

Max. Rotation

- ...des Roboters: (10 0.75 * abs(velocity)) deg / turn
- ...der Kanone: 20 deg / turn (zusätzlich zur Rotation des Roboters)
- ...des Radars: 45 deg / turn (zusätzlich zur Rotation der Kanone)

Bullets

- Schaden: 4 * firepower
 - Wenn firepower > 1, dann zusätzlicher Schaden:2 * (firepower 1)
- Geschwindigkeit: 20 3 * firepower
- GunHeat: 1 + firepower/5
 - gunHeat > 0: kein Feuern möglich
 - gunHeat wird um 0.1 je Turn weniger
- gewonnene Power bei Treffer: 3 * firepower

Kollisionen

- mit anderen Robotern: jeder 0.6
- mit der Wand (nur bei AdvancedRobots): abs(velocity) * 0.5 - 1 (aber nicht kleiner als 0)

Ablauf

- Ansicht wird neu gezeichnet
- 2 Jeder Roboter führt seinen Programmcode aus (bis Aktion, dann Pause)
- Zeit wird aktualisiert (time = time + 1)
- 4 Alle Bullets bewegen sich und es wird auf Kollisionen überprüft
- Jeder Roboter bewegt sich (gun, radar, heading, acceleration, velocity, distance)
- Jeder Roboter führt Scans aus
- 7 Jeder Roboter führt Aktion aus
- Jeder Roboter fragt Ereignisse ab (event queue)

Neuer Roboter

- Robocode: Robot -> Editor
- 2 Robot Editor: File -> New Robot
- 3 Name beginnt mit Großbuchstaben, z.B.: SimpleRobo
- Paketname beginnt üblicherweise mit Kleinbuchstabe, z.B.: ko

Sourcecode 1

```
package ko;
import robocode.*;
public class SimpleRobo extends JuniorRobot {
    public void run() {
       // Initialization should be put here:
       // body, gun, radar, bullet, scan_arc
       setColors (orange, blue, white, yellow, black);
       while(true) {
          // Replace the next 4 lines!
          ahead(100);
          turnGunRight (360);
          back (100);
          turnGunRight (360);
```

Sourcecode 2

```
public void onScannedRobot() {
    // Power zwischen 0.1 (min) und 3 (max)
    fire(1);
public void onHitByBullet() {
    // Replace the next line!
    back (10);
public void onHitWall() {
   // Replace the next line!
   back (20);
```

JuniorRobot

- einfachster Roboter
- Instanzvariablen zum Zugriff auf Eigenschaften
 - z.B.: scannedBearing ... Winkel zum n\u00e4hesten Roboter relativ zum Body
 - bearing (Peilung)
- alle Methoden blockieren bis abgeschlossen
- ... und benötigen einen turn
- ... aber: setzen der Farben geht sofort und benötigt keine Zeit

Übersetzen und ausführen

- Javaprogramm muss in Zwischencode übersetzt werden
- dann Battle erstellen
- Vorgang:
 - Robot Editor: Compiler -> Compile
 - 2 Robocode: Battle -> New
 - 3 Roboter hinzufügen
 - 4 -> Start Battle
 - 5 Wenn fertig, dann Resultate ansehen...
- Neue (fremde) Roboter in das folgende Verzeichnis kopieren:
 - ~/robocode/robots/<package>

Start

- Los geht's!
- Weitere Doku: ~/robocode/javadoc/index.html