

ネットワークプログラミング レポート

Ec5 40 番 若月 耕紀

1 はじめに

本レポートでは、ネットワークプログラミングのロボットプログラムについての動作を記す。

2 プログラムの動作

作成したロボットプログラムの動作について以下に示す。

2.1 自身やエネルギータンクの情報取得

目標とするエネルギータンクを決めるために、自身の位置情報と、フィールドのエネルギータンクの情報を取得する。取得する情報は、自身の座標、各エネルギータンクの座標と得点とする。自身の情報を取得するコードとエネルギータンクの情報を取得するコードをリスト 1, 2 に示す。

リスト 1 自身の情報を取得するコード (一部抜粋)

```
1 String[] str_ship = line.split("_");
2 if(str_ship[0].equals(name)){
3     ship_x = Integer.parseInt(str_ship[1]);
4     ship_y = Integer.parseInt(str_ship[2]);
5 }
```

リスト 2 エネルギータンクの情報を取得するコード (一部抜粋)

```
1 String[] str_energy = line.split("_");
2 energyX[energyVal] = Integer.parseInt(str_energy[0]);
3 energyY[energyVal] = Integer.parseInt(str_energy[1]);
4 energyP[energyVal] = Integer.parseInt(str_energy[2]);
```

2.2 目標の決定

今回作成したプログラムでは、基本的には自身に最も近いエネルギータンクを目標とする。ただし、2 点間の距離を算出する際に、エネルギータンクのポイントに応じて距離を短くするように減算を行う。また、境界を越えると反対側に出ることを考慮して計算する。

目標とするエネルギータンクの座標を取得するコードをリスト 3 に示す。

リスト 3 目標とするエネルギータンクの座標を取得するコード (一部抜粋)

```
1 if(energyVal > 1){
2     x = 128 - Math.abs(128 - Math.abs(ship_x - energyX[0]));
3     y = 128 - Math.abs(128 - Math.abs(ship_y - energyY[0]));
4     r1 = (x * x) + (y * y) - (energyP[0] * energyP[0] * weight);
5     for(i = 1, j = 0; i < energyVal; i++){
```

```

6         x = 128 - Math.abs(128 - Math.abs(ship_x - energyX[i]));
7         y = 128 - Math.abs(128 - Math.abs(ship_y - energyY[i]));
8         r2 = (x * x) + (y * y) - (energyP[i] * energyP[i] * weight);
9         if(r1 > r2){
10             r1 = r2;
11             j = i;
12         }
13     }
14 }else{
15     j = 0;
16 }
17 TargetEnergyX = energyX[j];
18 TargetEnergyY = energyY[j];

```

2.3 移動について

自身の座標とエネルギータンクの座標を長方形 (正方形) の対角の頂点として考える。この時、長方形に近い形であれば、上下または左右に大きく移動させ、正方形に近い形であれば、斜めに移動させる。

移動する方向を決める際には、目標を決定する際と同様に、境界を越えたら反対側に出ることを考慮する。移動方向を決める条件分岐のコードをリスト 4 に示す。

リスト 4 移動方向を決める条件分岐のコード (一部抜粋)

```

1 x = ship_x - TargetEnergyX;
2 y = ship_y - TargetEnergyY;
3 if(Math.abs(Math.abs(x) - Math.abs(y)) >= shapeError){/長方形に近い場合
4     if((Math.abs(x) - Math.abs(y)) >= 0){/横に長い場合
5         if(Math.abs(x) <= 128){/順方向
6             if((x) <= 0){/右側
7                 }
8         }else{/縦に長い場合
9             if(Math.abs(y) <= 128){/順方向
10                if((y) <= 0){/上側
11            }
12 }else{/正方形に近い場合
13     /左右判定
14     if(Math.abs(x) <= 128){/順方向
15         if((x) <= 0){/右側
16     }
17     /上下判定
18     if(Math.abs(y) <= 128){/順方向
19         if((y) <= 0){/上側

```
