

Contents

Référence du framework – hiver 2016

Énoncé de la compétition

9 mars 2016

Équipe I.A.

Classes utiles

Pose

Pose.orientation

Angle du robot en radians. Entre $-\pi/2$ et $\pi/2$.

Pose.position

Position du robot.

Position

Position.x/Position.y

Coordonnées du robot.

Player

Le Player à un *id* et une *pose*. Pour plus d'information sur l'objet Pose

boucle_principale

coach

Voir section "Commandes du coach".

terrain

terrain.ball

Objet de type Ball contenant sa position (ball.position). La position est actualisée à chaque tour de boucle.

etats

Liste ayant pour indice le numéro des robots. Les états possibles sont:

- "success": La dernière action à réussie
- "fail": La dernière action à échouée
- "inprogress": Le joueur est en train d'exécuter l'action demandée

- **"timeout"**: Le temps alloué à l'action est écoulé sans réponse.

Remarquez qu'il n'y a aucun état de type None. Il est de votre devoir de vérifier si l'état a changé.

equipe_bleu/equipe_jaune

equipe.players

Liste des joueurs classée selon leur numéro. Ce sont des object de type Player

Commandes du coach

Nom	Parametre	Explication
bouger()	joueur position cible (optionnel)	Numéro du joueur Position où le robot doit aller. (Position, Player ou Ball) Le robot doit regarder vers cette position (Position, Player ou Ball)
passe()	joueur1 joueur2	Numéro du joueur qui passe Numéro du joueur qui reçoit
lancer()	joueur cible force (optionnel)	Numéro du joueur Position où la balle doit aller. (Position, Player ou Ball) La force du lance (5 par défaut)
chercher_balle()	joueur	Le numéro du joueur
positionner_entre_deux_ennemis()	joueur ennemi1 ennemi2 cible (optionnel)	Numéro du joueur Numéro de l'ennemi Numéro de l'ennemi Le robot doit regarder vers cette position (Position, Player ou Ball)
positionner_entre_ami_et_enemi()	joueur ami ennemi cible (optionnel)	Numéro du joueur Numéro du joueur ami Numéro du joueur l'ennemi Le robot doit regarder vers cette position (Position, Player ou Ball)