窓際ダイナマイト

宮田宇宙川端悠平

物体の識別



 $(x=54, v=3) \sim R(23 \text{ G}(15 \text{ B})7)$

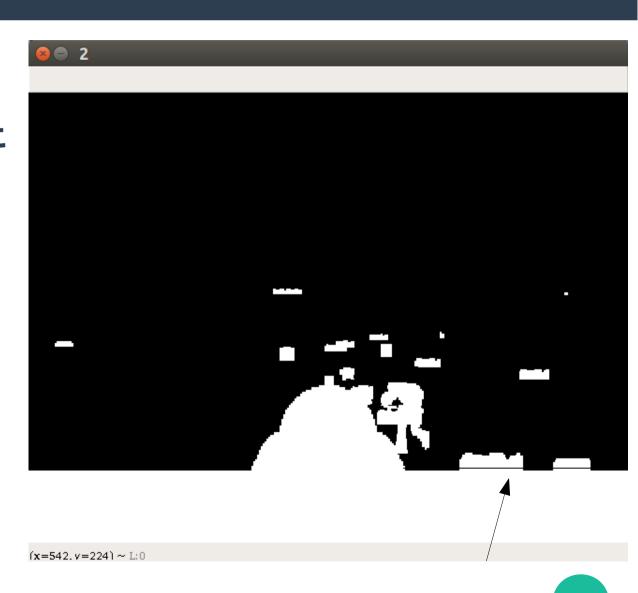
物体を認識し、矩形で囲む

物体のほとんどが四角いのに対し、敵は余白がある

縦長で、余白があるものを敵 と認識

認識精度の向上

線を入れることで、つながって認識できなかったところも認識可能に



敵を狙う

敵がいなくてアイテムがある

if enemy != []: x, y, w, h = cv2.boundingRect(contours[enemv[0]])敵から照準が離れているときは大 きく、 center = x + w / 2if 340 < center: action = [0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 5, 0]近い時は小さく 左右を向く elif 327 < center <= 340: action = [0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 1, 0]elif 321 < center <= 327: action = [0, 0, 1, 0, 0, 0, 0, 1, 0]elif 313 <= center <= 321: action = [0, 0, 1, 0, 0, 0, 0, -1, 0] $elif 300 \le center < 313$: action = [0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, -1, 0]elif center < 300: action = [0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, -5, 0]else: 高さが離れすぎているときは if 190 < y and y + h < 210: action = [0, 0, 1]else: 前進 action = actions[5]else: if v >= 30: if x > 335: action = [0, 1, 0, 0, 0, 0]

elif x < 305:

action = actions[5]

else:

action = [1, 0, 0, 0, 0, 0]

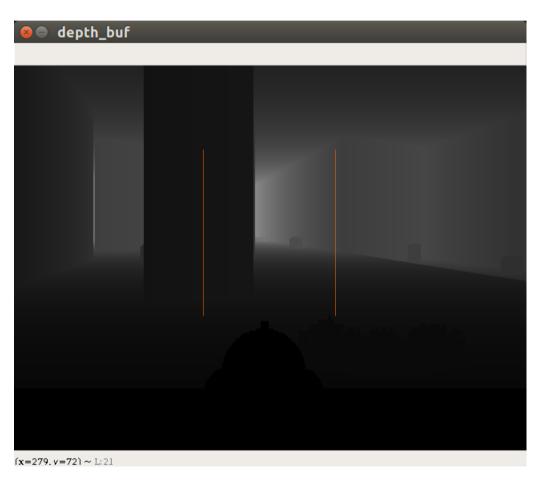
首振りの解除

認識した物体の位置や大きさを記憶し、1つ前や2つ前とかわってなかったら、80度右を向く

```
if pre_finders != []:
    if pre2_finders == current_finders and lock == 0:
        action = [0, 0, 0, 0, 0, 0, 80]
```

弾を撃った直後は首振り解除動作をロック

Depth buf の利用



```
x left = 250
x right = 390
y range = [240, 350]
left = right = 0
for y in range(y range[0], y range[1]):
  left += depth buf[y][x left]
  right += depth buf[y][x right]
left = int(left / 110)
right = int(right / 110)
# print("left = " + str(left) + ", right = " + str(right))
if left \leq 7 and right \leq 7:
  repeat = [1, [0, 0, 0, 0, 0, 0, 70, 0], "前方に壁"]
elif left <= 7:
  repeat = [2, [0, 0, 0, 1, 0, 1, 0, 0, 0], "左が暗いので右へ移動"]
elif right <= 7:
  repeat = [2, [0, 0, 0, 0, 1, 1, 0, 0, 0], "右が暗いので左へ移動"]
elif left <= 10:
  repeat = [2, [0, 1, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0], "左に障害物あり、射撃をロック"]
elif right <= 10:
  repeat = [2, [1, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0], "右に障害物あり、射撃をロック"]
```

戦績の記録

モチベーションの向上

