



ربات فوتبالیست

معیار کارایی: برد بازی، گل زدن بیشتر از تیم حریف، بیرون رفتن از چهار چوب بازی، خطا نکردن روی بازیکن حریف، سرعت جابجایی قابل قبول برای پشت سر گذاشتن بازیکن تیم حریف، توانایی شناسایی و تشخیصی عوامل محیطی و فیزیکی بازی برای تیمانند (حریف، بازیکن خودی، دروازه ها، توپ) ، استفاده نکردن دست بجز دروازه بان

محیط: زمین چمن (مصنوعی، طبیعی) ، فوتسال ، ساحلی (شن)

عملگرها: شوت ، چپ ، سانتر کردن ، پاس دادن ، گرفتن توپ توسط دست (دروازه بان) ، هد زدن ، تکل زدن

سنسور: سنسور تشخیص توپ ، سرعت توپ و جهت آن ، سنسور تشخیص فاصله ، سنسور آنالیز بازیکنان / حریف، سنسور خطوط (برای بیرون رفتن توپ از محیط زمین) ، سنسور تشخیص بازیکن حریف/خودی (دروازه ها ، سنسور شناسایی عوامل بیرون محیطی/ فیزیکی، سنسور دوربین ۳۶۰ درجه ، سنسور آب و هوا برای لیز خوردن و تشخیص جهت باد قبل از شوت زدن)، سنسور افساید