

## TALLER "Competencia de Bots"

### Tareas:

- Conformación de equipos de hasta 2 estudiantes
- Explicación del problema de la "Competencia de Bots"
- Desarrollo de la solución
- Competencia de los bots desarrollados

### Explicación de Robocode y objetivos del juego.

**RoboCode** es un simulador de combates entre tanques robóticos o robots desarrollado por IBM Alphaworks. El robot debe recorrer el entorno para evitar ser alcanzado por los disparos de sus oponentes y tratando de no chocar contra las paredes. Para ganar, el robot debe localizar a sus adversarios y dispararles hasta que todos ellos sean destruidos.

Los robots comienzan la simulación con una determinada cantidad de energía, que se puede ir perdiendo por:

- Recibir un disparo de un robot enemigo.
- Chocar contra la pared o un robot enemigo.
- Por disparar balas.

Sólo se puede ganar energía alcanzando con un disparo a un adversario. Si un robot se queda sin energía debido a que realizó muchos disparos sin éxito, entonces queda inhabilitado. Si una bala impacta contra alguno de sus enemigos, la cantidad de energía del robot se incrementa. Pero si un robot se queda sin energía debido a que fue alcanzado por una bala o por chocar contra la pared, entonces este se destruye.

Un robot puede rotar su cuerpo, su arma, o el radar. Todas las rotaciones llevan su tiempo. Además, los robots pueden moverse hacia delante o hacia atrás, a una aceleración fija o con una velocidad constante.

Un robot puede disparar su arma con distintas potencias, a mayor potencia se consumirá más energía, pero hará más daño al impactar al enemigo.

Todos los robots están equipados con un único sensor, el radar, el cual es la única manera que tiene el robot de obtener información sobre sus adversarios. El radar devuelve la posición del enemigo, su orientación, su ángulo de disparo y su energía. Así mismo, el robot también es consciente de: su posición, su orientación, su energía, la orientación de su arma y su radar.

Los robots de **RoboCode** durante la simulación pueden reaccionar ante determinados eventos, como por ejemplo: detectar un adversario, ser alcanzado por una bala, chocar con un adversario o una pared, etc.

La actividad de este taller consiste en modificar el *proyecto RobocodeLabo* para que soporte estrategias de guerra *enchufables*, usando **interfaces**. Esta modificación le aportará al proyecto características de extensibilidad, modularidad, desacoplamiento y buen diseño.

El proyecto **RobocodeLabo** provee una estrategia de guerra básica implementada en la clase **LaboRobot**.

**Concretamente, hay que:**

- **Desarrollar una estrategia propia, basándose en el patrón de diseño Strategy, haciendo uso de herencia, polimorfismo, clases abstractas e interfaces, según lo considere adecuado. Para esto, modifique la clase LaboRobot, la cual hereda las características y el comportamiento de un JuniorRobot**  
(<http://robocode.sourceforge.net/docs/robocode/robocode/JuniorRobot.html>)

**Algunos métodos de JuniorRobot**

Método	Descripción
<b>ahead(int distance)</b>	Mueve el robot hacia adelante en píxeles.
<b>back(int distance)</b>	Mueve el robot hacia atrás en píxeles.
<b>bearGunTo(int angle)</b>	Gira el arma al ángulo especificado (en grados) relativo al cuerpo del robot.
<b>doNothing(int turns)</b>	Saltea el número especificado de turnos.
<b>fire(double power)</b>	Dispara una bala con el poder de bala especificado, entre 0.1 y 3 (3 es el máximo).
<b>setColors(int bodyColor, int gunColor, int radarColor, int bulletColor, int scanArcColor)</b>	Establece los colores del robot.
<b>turnAheadLeft(int distance, int degrees)</b>	Mueve el robot hacia adelante en píxeles y gira el robot a la izquierda en grados al mismo tiempo.
<b>turnAheadRight(int distance, int degrees)</b>	Mueve el robot hacia adelante en píxeles y gira el robot a la derecha en grados al mismo tiempo.

<b>turnBackLeft(int distance, int degrees)</b>	Mueve el robot hacia atrás en píxeles y gira el robot a la izquierda en grados al mismo tiempo.
<b>turnBackRight(int distance, int degrees)</b>	Mueve el robot hacia atrás en píxeles y gira el robot a la derecha en grados al mismo tiempo.
<b>turnGunLeft(int degrees)</b>	Gira el arma a la izquierda en grados.
<b>turnGunRight(int degrees)</b>	Gira el arma a la derecha en grados.
<b>turnGunTo(int angle)</b>	Gira el arma al ángulo especificado (en grados).
<b>turnLeft(int degrees)</b>	Gira el robot a la izquierda en grados.
<b>turnRight(int degrees)</b>	Gira el robot a la derecha en grados.
<b>turnTo(int angle)</b>	Gira el robot al ángulo especificado (en grados).

#### Algunos campos de JuniorRobot

<b>Campo</b>	<b>Descripción</b>
<b>int energy</b>	Energía actual del robot, donde 100 es lleno de energía y 0 sin energía (muerto).
<b>int fieldHeight</b>	Contiene la altura del campo de batalla.
<b>int fieldWidth</b>	Contiene el ancho del campo de batalla.
<b>int gunBearing</b>	Ángulo actual del cañón respecto a su cuerpo (en grados).
<b>int gunHeading</b>	Ángulo actual del cañón del robot (en grados).
<b>boolean gunReady</b>	Flag que especifica si el arma está lista para disparar.

<b>int heading</b>	Ángulo del rumbo actual del robot (en grados).
<b>int hitByBulletAngle</b>	Último ángulo desde el cual el robot fue golpeado por una bala (en grados).
<b>int hitByBulletBearing</b>	Último ángulo desde el cual el robot fue golpeado por una bala (en grados) en comparación con su cuerpo.
<b>int hitRobotAngle</b>	Último ángulo desde el cual el robot ha golpeado a otro robot (en grados).
<b>int hitRobotBearing</b>	Último ángulo desde el cual el robot ha golpeado a otro robot (en grados) en comparación con su cuerpo.
<b>int hitWallAngle</b>	Último ángulo donde este robot ha golpeado una pared (en grados).
<b>int hitWallBearing</b>	Último ángulo donde este robot ha golpeado una pared (en grados) en comparación con su cuerpo.
<b>int others</b>	Número actual de otros robots en el campo de batalla.
<b>int robotX</b>	Ubicación horizontal actual del robot (en píxeles).
<b>int robotY</b>	Ubicación vertical actual del robot (en píxeles)
<b>int scannedAngle</b>	Ángulo actual al robot más cercano escaneado (en grados).
<b>int scannedBearing</b>	Ángulo actual al robot más cercano escaneado (en grados) en comparación con su cuerpo.
<b>int scannedDistance</b>	Distancia actual al robot más cercano escaneado (en píxeles).
<b>int scannedEnergy</b>	Energía actual del robot más cercano escaneado.
<b>int scannedHeading</b>	Dirección actual del robot más cercano escaneado (en grados).
<b>int scannedVelocity</b>	Velocidad actual del robot más cercano escaneado.

El proyecto **RobocodeLabo** está disponible para su descarga del sitio de la cátedra: <https://catedras.info.unlp.edu.ar>.

Para desarrollar el taller, realice las siguientes acciones:

1. Importe el proyecto **RobocodeLabo** en Eclipse.
2. Para probar **LaboRobot**:
  - a. Ejecutar el script **robocode.sh** (linux) o **robocode.bat** (windows), ubicado en la raíz del proyecto. Se abrirá una aplicación con un menú superior.
  - b. Ir a la opción **Battle > New** y seleccione 2 robots para que se enfrenten en el campo de batalla. Los robots disponibles son aquellos cuyas compilaciones se encuentran en la carpeta "robots" del proyecto. Es posible agregar el directorio donde se compilará su robot a través de **Options > Preferences > Development Options**.
3. Realice las modificaciones necesarias y visualice la estrategia en el campo de batalla.