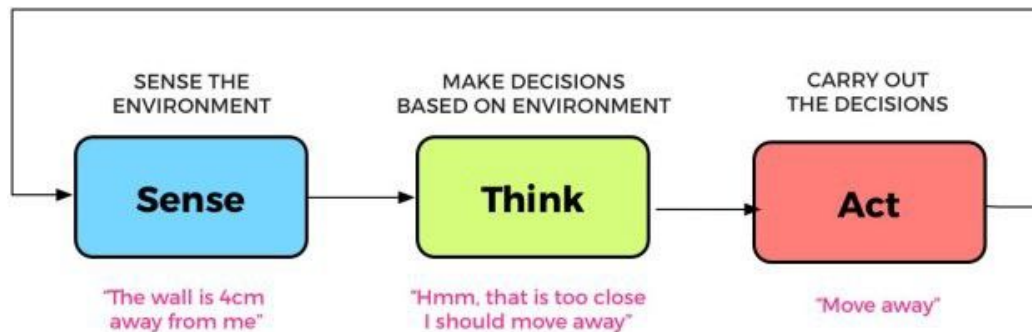


Especificação Projeto IA

O projeto da terceira fase do RobôCIn envolve o desenvolvimento de uma lógica de movimentação para um robô. Os sistemas inteligentes são comumente descritos através do seguinte ciclo:



Nós deixamos a parte de Sense e Act prontas, seu trabalho é desenvolver a parte de **Think**.

Para isso, será utilizado o VSS-Simulator, que apresenta um ambiente semelhante ao abaixo:



Na pasta VSS-Projeto você vai encontrar todos os software necessários para o projeto. No arquivo README.md, é descrito como instalar, executar e desenvolver no VSS-Simulator.

Ao executar o projeto base, ele irá movimentar os robôs para posições específicas do campo. O **projeto mínimo** é implementar um comportamento inteligente para **um** robô. Sinta-se livre para implementar o comportamento que achar interessante. Segue abaixo alguns exemplos de comportamentos que podem ser implementados:

- Desvio de obstáculos (robôs inimigos)
- Levar a bola ao gol
- Implementação de um goleiro
- "Passe" de bola

Junto com o software base do projeto, encontra-se dois pdfs com informações básicas da categoria VSSL e em como o jogo funciona. É sugerida a leitura do Cap. 1 e das seções 4.1 - 4.4 do Springer Tracts in Soccer Robotics, bem como os Cap. 1, seção 3.2, e 7 do **Motion Planning in a Robot Soccer System** .