

戦略ソフトウェア報告

2004/02/09

井上・稲葉・稲邑研究室

修士一年 佐藤顕治

神崎秀

小倉崇

前回

- ROBO - ONEをターゲットに



- ROBO - ONEを見に行く
 - 01/31(土)予選
 - 02/01(日)決勝

ROBO - ONE 観戦

- ROBO - ONE 決勝トーナメント
 - 02/01 (日) 11:00~
 - 日本科学未来館
- 観戦ツアー参加者
 - 佐藤・小倉・神崎・川路 (JSK)

ロボコンにおける インタフェース

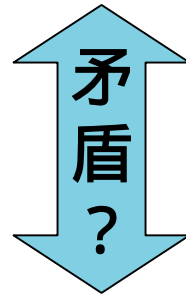
- ラジコンプロポ
 - ノートPC
 - PDA
- マスタスレーブ
 - ゲームパッド
- 謎のリモコン(赤外線?)

課題

- 操作ミス
 - 上位の試合でも操作ミスで勝敗が決してしまうことが少なくない
- 攻撃動作のバリエーション
 - 攻撃動作のバリエーションが少なく、攻撃可能な範囲が狭い
- 起き上がり動作のバリエーション
 - 倒れた位置や倒れ方によって起き上がり方を十分に持っていなければならない

目標

- 動作のバリエーションを増やす



- 操作ミスを防ぐ

要求機能

- 足回りの操作
 - 手先の操作
 - 起き上がり
 - 特殊動作

要求機能1 足回りの操作

- 前進・後退
 - 攻防に有利な間合いを取る
- 右折・左折
 - 攻防に有利な面を向ける
 - 相手の弱点に回り込む
- しゃがむ
 - 重心を低くして安定化する

要求機能2 手先の操作

- パンチのバリエーション
 - 一定軌道のパンチ 特定の距離、方向に対してのみ有効.
 - 後ろや横にいる相手への攻撃
 - 相手の倒れやすい方向へ力を加える攻撃

要求機能3 起き上がり

- 確実性
 - 仰向け・うつ伏せで確実に立ち上がる
- スピード
 - カウントを取られないため
- バリエーション
 - リング上の倒れた地点や相手との位置関係によって、起き上がり方は一通りでは不十分な場合がある

要求機能4 特殊動作

- 足回り・手先操作・起き上がり以外の動作
 - 頭突き
 - 回転蹴りetc.