

Robocup 3D
(Tímový projekt)
Dokumentácia k projektu



tím č. 11

HVIEZDNA JEDENÁSTKA

Odbor: Softvérové inžinierstvo, Informačné systémy
Vedúci tímu: Ing. Ivan Kapustík
Autori: Bc. Rastislav Barlík
Bc. Marian Buchta
Bc. Štefan Dlugolinský
Bc. Michal Kvetan
Bc. Stanislava Leitmanová
Bc. Milan Šillík
Dátum: 15. november 2007

Obsah

1. Úvod	1
1.1 Cieľ	1
1.2 Zadanie projektu.....	1
1.3 Prehľad dokumentu	1
1.4 Referencie	2
1.5 Slovník pojmov	3
2. ANALÝZA	4
2.1 Úvod do simulovaného robotického futbalu	4
2.2 Analýza serveru Robocup Soccer Server 3D	4
2.2.1 3D Server s hráčmi typu "Sphere".....	5
2.2.1.1 Prehľad systému	5
2.2.1.2 Simulácia futbalu	5
2.2.1.3 Perceptory	6
2.2.1.4 Efektory	8
2.2.2 3D Server s hráčmi typu "Humanoid".....	9
2.2.2.1 Štruktúra inštaláčného balíčka	9
2.2.2.2 Spustenie simulácie	10
2.2.2.3 Perceptory	11
2.2.2.4 Efektory	13
2.3 Analýza existujúcich riešení	14
2.3.1 Riešenia pre server s hráčmi typu "Sphere"	14
2.3.1.1 Tím AUTSAJDRY-TNG	14
2.3.1.2 Tím 6th Sense	16
2.3.1.3 Tím Virtual Werder 3D.....	18
2.3.1.4 Tím ZJUBase.....	23
2.3.1.5 Tím Mainz Rolling Brains	25
2.3.1.6 FC Portugal	30
2.3.2 Riešenia pre server s hráčmi typu "Humanoid".....	33
2.3.2.1 Tím NimbRo	33
2.3.2.2 Tím Zigorat	35
2.3.2.3 Tím Little Green Bats	41
2.4 Zhodnotenie a výber vhodného typu servera.....	43
3. ŠPECIFIKÁCIA POŽIADAVIEK	44
3.1 Požiadavky na komunikáciu	44
3.2 Požiadavky na prácu s dátami	44
3.3 Požiadavky na správanie	45
3.4 Požiadavky na zručnosti.....	45
3.5 Požiadavky na architektúru	45
3.6 Požiadavky na dokumentáciu.....	46
4. NÁVRH	47
4.1 Hrubý návrh architektúry	47
4.2 Podrobný návrh architektúry hráča	49
A. POSTUP INŠTALÁCIE SERVERA	A-1
A.1 Návod na inštaláciu a nastavenie VMware Workstation v Windows XP.....	A-1
A.2 Inštalácia rcssservera 3D a vývojového prostredia.....	A-2
A.3 Inštalácia rcssservera 3D pod Mac OS X	A-3
A.4 Vloženie hráča Zigorat do projektu	A-5

Tabuľky

Tab. 1: Kľbové perceptory	12
Tab. 2: Kľbové efekty	14
Tab. 3: Prehľad schopností hráča tímu 6th sense	16

Obrázky

Obr. 1: Model potenciálových polí.....	17
Obr. 2: Architektúra hráča tímu Virtual Werder 3D	19
Obr. 3: Schéma štruktúry bázy znalostí hráča tímu Virtual Werder 3D	20
Obr. 4: Divide and conquer metóda	21
Obr. 5: Zobrazenie Voronoiových buniek v hracom poli	22
Obr. 6: Výsledok evaluačnej funkcie.....	24
Obr. 7: Architektúra hráča tímu Mainz Rolling Brains.....	26
Obr. 8: Rozvrhnutie $p(\zeta)$	27
Obr. 9: Jednotky množiny A	28
Obr. 10: Voľba vstupného signálu ζ	28
Obr. 11: Usporiadanie referenčných vektorov	28
Obr. 12: Ukážka priebehu procesu Neural Gas	29
Obr. 13: Rušenie prihrávkov tímu CMU United	32
Obr. 14: Tri druhy pohybu	33
Obr. 15: Padanie s vypnutým stabilizačným módom.....	34
Obr. 16: Padanie so zapnutým stabilizačným módom.....	34
Obr. 17: Mechanizmus vstávania z ľahu na bruchu.....	35
Obr. 18: Mechanizmus vstávania z ľahu na chrbte.....	35
Obr. 19 Hierarchia tried v súbore Object.h	37
Obr. 20 Diagram tried.....	40
Obr. 21 Architektúra hráča tímu Zigorat.....	41
Obr. 22 Architektúra hráča tímu Little Green Bats.....	42
Obr. 23 Hrubý návrh architektúry hráča.....	47
Obr. 24 Podrobnejší návrh architektúry hráča.....	49

1. Úvod

1.1 Cieľ

Predkladaný dokument tvorí projektovú dokumentáciu, ktorá je súčasťou riešeného projektu na predmete Tvorba softvérového/informačného systému v tíme. Tento projekt má názov Robocup 3D a venuje sa simulovanému robotickému futbalu.

Cieľom dokumentu je priblížiť priebeh riešenia daného projektu a podrobne opísať jeho jednotlivé etapy.

1.2 Zadanie projektu

Téme RoboCup, presnejšie lige simulovaného robotického futbalu sa naši študenti venujú už osem rokov. Tímy študentov, či už v rámci umelej inteligencie alebo tímového projektu, sa snažia vytvárať a vylepšovať programy, ktoré simulujú správanie sa futbalového hráča. Každý tím sa v rámci obmedzení, určených pravidlami hry futbal a špecifikami simulačného prostredia, snaží vytvoriť čo najlepšieho hráča. Mužstvo, vytvorené z takýchto hráčov, by malo vyhrať nad mužstvom súpera. O súťaži a doterajšej činnosti je dost' popísané aj na stránke [STU turnaj v simulovanom robotickom futbale \(www.fiit.stuba.sk/robocup\)](http://www.fiit.stuba.sk/robocup).

Simulácia futbalu pôvodne prebiehala iba v dvoch rozmeroch. Pre zvýšenie reálnosti simulácie bolo vytvorené 3D simulačné prostredie, ktoré rozširuje možnosti hry. 3D simulačné prostredie sa pomerne výrazne líši od doposiaľ používaného 2D prostredia, a to jednak spôsobom simulácie, ale hlavne možnosťami ktoré poskytuje hráčom.

Hlavným cieľom projektu bude vytvoriť hráča pre 3D simuláciu, ktorý dokáže plnohodnotne využívať možnosti poskytované simulačným prostredím. Úlohou teda bude prevziať jednoduchého hráča vytvoreného na našej fakulte v minulom roku a doplniť do neho komplexnejšie typy správania a rozhodovania. Keďže sa predpokladá ďalšie rozširovanie hráča v ďalších rokoch, dôležitými požiadavkami sú prehľadnosť a ďalšia rozširovateľnosť, a to na úrovni návrhu aj implementácie. Dôraz pri vytváraní hráča by mal byť kladený najmä na dobre prepracované a odladené nižšie schopnosti hráča, ktoré umožnia hráčovi spracovávať vnemy z prostredia a efektívne konať v prostredí (pohybovať sa, pracovať s loptou). Pri návrhu a implementácii bude tiež možné (a žiadané) čerpať z veľkého množstva prístupov existujúcich v 2D simulácii.

Zimný semester je vyhradený na oboznámenie sa s celým simulačným prostredím a hráčom ktorý sa bude rozširovať, a takisto s existujúcimi hráčmi (2D aj 3D), ďalej návrhu a prototypovej realizácii hráča. Dôležitou súčasťou bude vytvorenie plánu implementácie a overovania prístupu v nasledovnom semestri. V letnom semestri nás čaká dokončenie realizácie návrhu a jeho overovanie. Nemenej podstatnou časťou projektu bude vytvorenie dokumentácie, ktorá poskytne tímom v ďalších rokoch odrazový mostík pri použití vytvoreného hráča.

1.3 Prehľad dokumentu

Dokument je rozdelený na niekoľko kapitol, ktoré zodpovedajú jednotlivým etapám riešenia projektu.

Kapitola 1 obsahuje úvod. Približujeme v nej, čo je cieľom tohto dokumentu a zadanie riešeného projektu. Taktiež obsahuje referencie a slovník pojmov.

V kapitole 2 sa venujeme analýze problémovej oblasti. Analyzujeme v nej dve verzie serveru Soccer Server. Ďalej sa venujeme analýze prístupov a riešení existujúcich tímov, z toho dvoch slovenských a zvyšných svetových.

Kapitola 3 predstavuje špecifikáciu požiadaviek. Identifikujeme a opisujeme v nej požiadavky na vytvárané riešenie.

V Kapitole 4 je uvedený hrubý návrh, ktorý zahŕňa návrh architektúry systému a stručný opis jej modulov.

1.4 Referencie

- [1] Oficiálna stránka Robocup (www).
<http://www.robocup.org>
- [2] Robocup Soccer Server User Manual
<http://sserver.sourceforge.net/docs/manual.pdf>
- [3] AUTSAJDRY-TNG Homepage (www).
http://www2.dcs.elf.stuba.sk/TeamProject/2006/team02/public_html/
- [4] 6th sense Homepage (www).
<http://www2.dcs.elf.stuba.sk/TeamProject/2006/team06/>
- [5] Virtual Werder 3D Homepage (www).
<http://www.virtualwerder.de/>
- [6] Virtual Werder 3D Team Documentation. University of Bremen: Aug. 30, 2006 [cit. 2007-10-16]. Dostupné na internete:
http://anstoss.informatik.uni-bremen.de/files/doc/vw3d_docu_2006_08.pdf
- [7] DURKOT, J. Virtuálna simulácia interakcie ligand – proteín. Univerzita Pavla Jozefa Šafárika v Košiciach: Prírodovedecká fakulta - ústav informatiky: Apr. 29, 2005 [cit. 2007-10-16]. Dostupné na internete:
<http://s.ics.upjs.sk/~dodo27/diplomka/teoria/dp2005.pdf>
- [8] ZJUBase Simulation Homepage (www).
<http://www.nlict.zju.edu.cn/nlictrobocup/Robocup.htm>
- [9] ZJUBase 3D. Team Description 2006 [PDF Online]. A Robot Soccer Team of RoboCup 3D simulation: 2006, [cit. 2007-10-14]. Dostupné na internete:
<http://www.nlict.zju.edu.cn/nlictrobocup/>
- [10] Mainz Rolling Brains Homepage (www).
<http://www.informatik.uni-mainz.de/RollingBrains/>
- [11] Mainz Rolling Brains. Team Description Mainz Rolling Brains [PDF Online]. Johannes Gutenberg-University Mainz: 2005, [cit. 2007-10-15]. Dostupné na internete:
<http://elara.tk.informatik.tu-darmstadt.de/publications/2005/Flentge05Team.pdf>
- [12] Fritzke B.: Some Competitive Learning Methods. Institute for Neural Computation, Ruhr-Universität Bochum: 1997, [cit. 2007-10-18]. Dostupné na internete:
<http://www.neuroinformatik.ruhr-uni-bochum.de/ini/VDM/research/gsn/JavaPaper/t.html>
- [13] FC Portugal Homepage (www).
<http://www.ieeta.pt/robocup/index.htm>
- [14] The CMUnited-97 Robotic Soccer Team: Perception and Multiagent Control. Carnegie

Mellon University, Pittsburgh, 1997, [cit. 2007-10-18]. Dostupné na internete:

<http://www.cs.cmu.edu/afs/cs/usr/pstone/public/papers/97robot-paper/robot-paper.html>

[15] NimbRo Homepage (www).

<http://www.nimbro.net/index.html>

[16] Zigorat Homepage (www).

<http://zigorat3d.googlepages.com/>

[17] Little Green Bats Homepage (www).

<http://www.littlegreenbats.nl/>

1.5 Slovník pojmov

RoboCup	Turnaj v simulovanom robotickom futbale
Humanoid	Objekt, ktorého štruktúra je podobná štruktúre ľudského tela
Soccer Server	System, ktorý riadi priebeh hry, spúšťa jednotlivých agentov a simuluje pohyby hráčov a lopty
Perceptor	Pomocou neho hráč dostáva vnemy z okolitého sveta
Efektor	Slúži na vykonanie určitej akcie.

2. Analýza

Táto kapitola sa venuje úvodu do robotického futbalu, analýze serveru Soccer Server pre Robocup 3D a analýze riešení niektorých slovenských aj zahraničných tímov.

2.1 Úvod do simulovaného robotického futbalu

RoboCup je medzinárodný projekt, ktorého zámerom je propagovať umelú inteligenciu, robotiku a príbuzné oblasti [1]. Hlavným cieľom projektu RoboCup je do roku 2050 vytvoriť tím samostatných robotov, ktorí by dokázali vyhrať nad najúspešnejším tímom sveta.

V súčasnosti existujú v RoboCupe tieto druhy líg:

- Liga malých robotov
- Liga stredne veľkých robotov
- Liga štvornohých robotov
- Liga humanoidných robotov
- Simulovaná liga

V našom projekte sa venujeme simulovanej lige.

2.2 Analýza serveru Robocup Soccer Server 3D

Soccer Server je systém, ktorý umožňuje agentom, pozostávajúcim z programov napísaných v rôznych programovacích jazykoch, hrať proti sebe zápas [2]. Zápas sa uskutočňuje v štýle klient-server, kde server simuluje všetky pohyby hráčov a lopty a každý klient ovláda pohyby a správanie práve jedného hráča - agenta.

Server sa stará takpovediac o platnosť futbalových pravidiel. V rýchlom slede posiela agentom informácie o tom, čo vidia a čo počujú. Zabezpečuje pohyb lopty a kontroluje jednotlivé futbalové situácie. Jednotlivým agentom, ktorí sa pripájajú priamo na tento server, však poskytuje informácie o tom, čo vidia, trochu skreslene vnášaním šumu do posielaných dát.

Na základe toho, ako je vytvorený model sveta a aký je použitý model hráča, môžeme servery rozdeliť na nasledujúce typy:

- 2D server – v tomto type servera je svet reprezentovaný dvojrozmerným modelom. Hráči sú reprezentovaní ako gule a celá simulácia prebieha v dvojrozmernom priestore. Na našej fakulte sa tímy už niekoľko rokov venujú vývoju vlastností hráčov práve pre tento typ servera a je vyvinuté veľké množstvo rôznych vyšších schopností hráčov.
- 3D server s hráčmi typu „Sphere“ – tento typ servera uvažuje s modelom sveta v trojrozmernom priestore. Hráči sú implementovaní ako gule (Sphere) s daným polomerom a hmotnosťou. Vývoju hráča pre tento typ servera sa na našej fakulte venovali doposiaľ tri tímy a vytvorili iba základné schopnosti hráčov.
- 3D server s hráčmi typu „Humanoid“ – tento typ servera je relatívne nový, konkrétne najnovšia verzia 0.5.6 vznikla v júni tohto roku. Na našej fakulte zatiaľ neexistuje tím, ktorý by sa venoval vývoju hráča pre tento typ servera. Aj čo sa týka svetových tímov, je ich veľmi málo v porovnaní s tými, ktoré sa venujú hráčom typu „Sphere“. Tento server má trojrozmerný model sveta a hráč je typu „Humanoid“. To znamená, že model hráča predstavuje zjednodušený model ľudského tela.

Súčasťou systému Soccer Server je monitor – Soccer Monitor, ktorého úlohou je vizualizácia priebehu zápasu.

V rámci analýzy sme sa zaoberali dvoma verziami Soccer Servera – 3D server s hráčmi typu „Sphere“ (verzia servera 0.5.2) a 3D server s hráčmi typu „Humanoid“ (verzia servera 0.5.6).

2.2.1 3D Server s hráčmi typu „Sphere“

2.2.1.1 Prehľad systému

Na začiatok by sme sa mali oboznámiť s komponentami systému. Simulácia futbalu pozostáva z troch dôležitých častí: zo soccer serveru, monitoru a agentov.

Soccer Server

Na prácu so soccer serverom je potrebné poznať knižnicu SPADES (System for Parallel Agent Discrete Event Simulation). Soccer server je zodpovedný za spustenie procesu agenta. Na rozdiel od 2D soccer servera, 3D soccer server nečaká na pripojenie agenta. Knižnica SPADES používa na konfiguráciu agentov databázu. Ide o súbor `agentdb.xml`, ktorý sa nachádza v adresári `./app/simulator/`.

Agenti sa pripájajú na Commserver SPADES cez UNIX rúry. Commserver SPADES vzápätí komunikuje so soccer serverom. V predvolenom nastavení soccer servera je spúšťaný integrovaný Commserver.

Je možné spustiť viacero Commserverov a distribuovať na ne procesy agentov. Viac o konfigurovaní Commservera je napísané v manuáli SPADES. Ak chceme použiť viacero Commserverov, musíme nakonfigurovať soccer server, aby počkal na pripojenie všetkých Commserverov predtým, než odštartuje simuláciu. Soccer server sa konfiguruje vo svojom spúšťacom skripte `rcssserver3D.rb` v adresári `./app/simulator/`.

Na štart integrovaného servera slúži parameter `Spades.RunIntegratedCommserver`, ktorý je predvolene nastavený na hodnotu `true`. Pri použití viacerých Commserverov sa parametrom `Spades.CommServersWanted` určí počet Commserverov, na ktoré bude soccer server čakať. Ak používame integrovaný Commserver, nastavíme tento parameter na 1.

Monitor

Predvolený monitor `rcssmonitor3D-lite` sa nachádza v adresári `./app/rcssmonitor3d/lite`. Tiež sa používa na prehrávanie záznamov, ktoré automaticky vytvára soccer server. Keď chceme prehrať záznam, použijeme prepínač `--logfile <názov súboru>`. Automaticky generovaný záznam sa ukladá do súboru `monitor.log` a nachádza sa v adresári `Logfiles/`.

Protokol monitora podporuje príkazy na implementáciu trénera. Automaticky sa tak dajú vytvoriť testovacie situácie na ihrisku a vykonať správanie agenta. Knižnicu monitora je možné použiť pri implemetácii vlastného monitora a trénera. Knižnica sa nachádza v adresári `./app/rcssmonitor3d/lib/`.

Ako východiskový bod pri implementácii vlastného agenta posluží program `agenttest` nachádzajúci sa v adresári `./app/agenttest/`. Tento agent má implementované jednoduché správanie behu a kopnutia.

2.2.1.2 Simulácia futbalu

Futbalový tím

Tím obsahuje určitý počet agentov s rovnakými schopnosťami. Programy, z ktorých bude pozostávať tím, si vymieňajú informácie virtuálnym nízkoúrovňovým ovládacím systémom,

ktorý je zabudovaný v agentoch. Na programovanie perceptorov a efektorov agentov sa používajú s-výrazy (symbolické výrazy, tak ako ich poznáme napríklad z jazyka LISP).

Prostredie

Veľkosť ihriska má dĺžku <100.0, 110.9> m a šírku <64.0, 75.9> m. Veľkosť brány je na dĺžku 7.32 m, na výšku 1.6 m a na hĺbku 2.0 m. Všetky konštanty na nastavenie prostredia sa nachádzajú v štartovacom skripte servera `rcsserver3D.rb` a je možné ich meniť. Skript je umiestnený v adresári `./app/simulator/`.

Hráči

Hráči sú v tejto verzii reprezentovaní guľami. Priemer hráča je 0.44 m a váha 75 kg.

Pohyb hráča sa ovláda drive efektorom, pomocou ktorého sa hráčovi určí zrýchlenie v ľubovoľnom smere. Je možné aj menšie podskočenie. Drive efektor je účinný iba ak sa hráč dotýka hracej plochy ihriska. Ak prestaneme hráča urýchľovať, bude sa zotrvačnosťou ešte chvíľu pohybovať. Drive efektor sa môže použiť aj na spomalenie hráča, kedy mu udáme zrýchlenie v opačnom smere. Maximálna rýchlosť hráča, ako aj maximálna výška podskočenia nie je známa a treba ju zistiť.

Po pripojení hráča na server je potrebné urobiť dve veci. Prvou je create efektorom určiť typ modelu hráča, ale v tejto verzii serveru je hráč obmedzený len na model gule. Druhou vecou je určenie čísla hráča a zaradenie do tímu pomocou `init` efektoru.

2.2.1.3 Perceptory

Vision perceptor

Hráči sú vybavení abstraktnými kamerami, pomocou ktorých „vnímajú“ svet. Zorné pole kamery je 360°. Vision perceptor sprostredkúva hráčovi zoznam videných objektov, medzi ktoré patria ostatní hráči, lopta a značky na ihrisku. Na ihrisku je spolu 8 značiek, z toho štyri v rohoch ihriska a zvyšné tvoria žrde brán.

V zozname videných objektov nesie každá položka údaj o vzdialenosti od hráča, uhol v rovine x-y (uhol 0° vždy ukazuje na súperovú bránu) a uhol v rovine kolmej na rovinu x-y (uhol 0° určuje horizontálny smer). Všetky relatívne vzdialenosti a uhly sa počítajú od stredu hráča, kde je umiestnená jeho kamera.

Kamere je pridaná malá kalibračná chyba. Pre každú súradnicu je to odchýlka z rovnomerného rozdelenia od -0.005 m až 0.005 m. Odchýlka sa vyráta iba raz a počas zápasu sa nemení. Taktiež je vnášaná chyba z normálneho rozdelenia okolo 0.0 aj do vzdialeností a uhlov. Pre vzdialenosti je so sigmou 0.0965, pre smerový uhol je sigma 0.1225 a pre uhol sklonu je sigma 0.1480.

Syntax: `(Vision (<Type> (team <teamname>) (id <id>) (pol <distance> <horizontal angle> <latitudal angle>)))`

Možné hodnoty sú:

- Flag s <id>: '1 l', '2 l', '1 r', '2 r'
- Goal s <id>: '1 l', '2 l', '2 r', '2 r'
- Player s <id>: celé číslo (číslo hráča)

Príklad zoznamu videných objektov:

```
(Vision (Flag (id 1_l) (pol 54.3137 -148.083 -0.152227)) (Flag (id 2_l) (pol 59.4273 141.046 -0.131907)) (Flag (id 1_r) (pol 61.9718 -27.4136 -0.123048)) (Flag (id 2_r) (pol 66.4986 34.3644 -0.108964)) (Goal (id 1_l) (pol 46.1688
```

```
179.18 -0.193898)) (Goal (id 2_l) (pol 46.8624 170.182 -0.189786)) (Goal (id
1_r) (pol 54.9749 0.874504 -0.149385)) (Goal (id 2_r) (pol 55.5585 8.45381 -
0.146933)) (Ball (pol 6.2928 45.0858 -0.94987)) (Player (team robolog) (id 1)
(pol 7.33643 37.5782 5.86774)))
```

Hear perceptor

Hear perceptor vráti zachytenú správu odoslanú hráčom. Formát prijatej správy je:

(hear <time> <direction in degree> <message>), kde <time> je čas prijatej správy, <direction in degree> je smer (uhol v rovine x-y), kde sa nachádza odosielateľ. Ak správu prijal ten istý hráč, ktorý ju odoslal, tak je táto premenná nastavená na hodnotu self, <message> je text správy. Maximálna dĺžka je sayMsgSize.

Parametre servera pre nastavenie hear perceptoru:

- audioCutDist, predvolene 50.0
- hearMax, predvolene 2
- hearInc, predvolene 1
- hearDecay, predvolene 2
- sayMsgSize, predvolene 512

Hráč môže zachytiť správu, ak je jeho kapacita počúvania aspoň hearDecay. Ak hráč obdrží správu, tak sa mu táto kapacita zníži o hodnotu hearDecay. Každým simulačným cyklom sa však kapacita zvyšuje o hearInc až po maximálnu hodnotu hearMax. Pre každý tím má hráč samostatnú kapacitu počúvania. Je to kvôli tomu, aby sa nepreťažil komunikačný kanál a neznemožnila sa tak komunikácia súperovho tímu.

Príklad prijatej správy:

```
(hear 0.8 -179.99 Test_1)
(hear 0.4 self Test_2)
```

GameState perceptor

Tento perceptor informuje hráča o aktuálnom hernom stave. Prvé, čo hráč dostane od GameState perceptoru, sú informácie o lopte a rozmeroch ihriska.

Syntax: (GameState (<Name> <Value>) ...)

Premenná <Name> môže mať nasledujúce hodnoty:

- aktuálny simulačný čas v sekundách (reálne číslo)
- herný mód playmode ako reťazec: BeforeKickOff, KickOff Left, KickOff Right, PlayOn, KickIn Left, KickIn Right, corner kick left, corner kick right, goal kick left, goal kick right, offside left, offside right, GameOver, Goal Left, Goal Right, free kick left, free kick right, unknown.

Zoznam všetkých možných herných módov sa nachádza v súbore

```
./plugin/soccer/soccertypes.h
```

Príklad výstupu GameState perceptoru:

```
(GameState (time 0) (playmode BeforeKickOff))
```

AgentState perceptor

AgentState perceptor nás informuje o stave hráča, ako je jeho teplota a stav batérie.

Syntax: (AgentState (battery <battery level in percent>) (temp <temperature in degree>))

Príklad výstupu perceptoru AgentState: (AgentState (battery 100) (temp 23))

2.2.1.4 Efektory

Create efektor

Keď sa agent pripojí k simulátoru, tak nemá zadefinovanú žiadnu fyzikálnu reprezentáciu. Jediná vec, ktorú agent má k dispozícii, je create efektor. Pomocou create efektora, vieme získať ďalšie efektory, perceptory a typy robota.

Príklad: `(create)`

Init efektor

Init efektor slúži na nastavenie mena tímu a jedinečného čísla hráčovi.

Syntax: `(init (unum <number>) (teamname <string>))`

Príklad: `(init (unum 7) (teamname RoboLog))`

Beam efektor

Používa sa na nastavenie hráča na požadované miesto.

Syntax: `(beam <x> <y> <z>)`

Príklad: `(beam -6.6 0 0)`

Drive efektor

Slúži na pohyb hráča. Súradnica x smeruje k súperovej bráne a súradnica z smeruje nahor. Každý súradnici môžeme priradiť maximálnu hodnotu 100. Ak chceme hráča maximálne urýchliť, použijeme drive efektor iba raz. Potom sa v každom simulačnom kroku vypočíta sila podľa nastavenia efektora, pokiaľ ho znovu nezmeníme.

Syntax: `(drive <x> <y> <z>)`

Príklad: `(drive 20.0 50.0 0.0)`

Kick efektor

Kick efektor je určený na odkopnutie lopty od hráča v určitom smere. Lopta musí byť od hráča v menšej vzdialenosti ako je 0.04 m, aby mohol byť efektor použitý. Sklon kopu je obmedzený na maximálnych 50° od zeme. Sila kopu môže byť z intervalu 0 až 100.

Kick efektor pridá lopte silu a moment sily. Vykoná sa za 10 simulačných krokov. Pri kopnutí nemôžeme nastaviť smer kopu v rovine ihriska. Ak chceme loptu odkopnúť v požadovanom smere, musíme najprv v tomto smere nastaviť aj hráča, tak aby bol na priamke s loptou.

Tak ako aj drive efektor, aj kick efektor je možné použiť iba pri styku hráča s hracou plochou. Kick efektor vnáša chybu do smeru odkopu lopty. Teda smer v rovine x-y je vychýlený náhodnou chybou normálneho rozdelenia okolo 0.0 so sigmou rovnou 0.02. Chyba zarátavaná do sklonu je z normálneho rozdelenia okolo 0.0 a sigmou 0.9 (pri uhloch 0° a 50°) a sigmou 4.5 (v strede intervalu uhla sklonu). Chyba sily je tiež z normálneho rozdelenia so sigmou 0.4.

Syntax: `(kick <angle> <power>)`

Príklad: `(kick 20.0 80.0)`

Say efektor

Say efektor sa používa na komunikáciu medzi hráčmi. Hráči si môžu posielat správy s maximálnou veľkosťou `sayMsgSize` (512 znakov). Dovoľené znaky v správe sú všetky okrem

bielych znakov a zátvoriek. Vyslanú správu jedného hráča môže druhý hráč prijať, ak je od neho vo vzdialenosti maximálne `audioCutDist` metrov (stanovené na 50).

Syntax: `(say <message>)`

Example command: `(say player10_Pass)`

2.2.2 3D Server s hráčmi typu "Humanoid"

2.2.2.1 Štruktúra inštalateľného balíčka

`./app/`

Rôzne aplikácie. Sú tu väčšinou testovacie programy rôznych subsystémov simulátora.

`./app/simulator/`

Nachádza sa tu simulátor futbalu.

`./app/rcssmonitor3d/`

Jednoduchý monitor na zobrazovanie agentov pripojených na server simulátora.

`./app/agentspark/`

Vzorový humanoidný agent, ktorý stojí a máva rukami. So serverom komunikuje pomocou protokolu TCP.

`./lib/`

Hlavné časti simulátora a knižnice. Simulátor sa skladá z troch častí, Salt, Zeitgeist a Oxygen.

`./lib/salt/`

Knižnica s kolekciou základných tried. Obsahuje hlavne matematické a systémové funkcie ako triedy 3D Vector, Matrix, pomôcky na vstup a výstup alebo na nahrávanie a prístup k zdieľaným knižniciam.

`./lib/zeitgeist/`

Knižnica Zeitgeist umožňuje dve hlavné funkcie. Prvá je mechanizmus na prácu s objektami v C++. Okrem tohoto mechanizmu knižnica umožňuje hierarchizáciu objektov. Je to v podstate niečo ako systém súborov, kde adresáre a súbory sú inštancie C++ tried. Tieto dve funkcie sú navzájom prepojené. Objekty v hierarchii sú identifikované jedinečným menom. Knižnica Zeitgeist ďalej poskytuje tri veľmi dôležité služby: LogServer, FileServer a ScriptServer.

`./lib/oxygen/`

Oxygen tvorí jadro simulácie. Je implementovaný nad Zeitgeist rozhraním a poskytuje viacero služieb klientskej aplikácii. Stará sa o fyzikálnu stránku (PhysicsServer), geometrickú stránku (PhysicsServer) a o stránku agenta (AgentAspect, ControlAspect). Ďalšou dôležitou časťou je vykonávanie simulácie scény (SceneServer).

`./lib/kerosin/`

Kerosin sa stará o vizualizačnú časť (ImageServer, FontServer, OpenGLServer, TextureServer, MaterialServer). Triedy v tejto knižnici poskytujú aj základné rozhranie na prijímanie vstupov pri interaktívnej simulácii (InputServer) a na prehrávanie zvukov (SoundServer).

./plugins/

Adresár obsahujúci prídavné moduly na rozšírenie simulátora.

2.2.2.2 Spustenie simulácie

Simulácia futbalu sa spúšťa príkazom

```
./app/simspark/simspark
```

Tento príkaz spustí shellovský skript `simspark`, ktorý skompiluje zdrojové kódy v adresári

```
./app/simspark/
```

Skompilované zdrojové kódy programu `simspark` sa uložia do adresára

```
./app/simspark/.lib/
```

odkiaľ shell skript program `simspark` spustí.

SimSpark

Zdrojový kód triedy `SimSpark`, ktorá wrapuje triedu `Spark`, sa nachádza v súbore `main.cpp` v adresári `./app/simspark/main.cpp`. Inštancia wrapovacej triedy `SimSpark` je inicializovaná parametrami príkazového riadku.

```
SimSpark.init(<parametre príkazového riadku>)1
```

Po inicializácii sa pomocou simulačného servera² spustí simulácia:

```
SimSpark.GetSimulationServer()->Run(<parametre príkazového riadku>)
```

Inicializácia triedy Spark

Zdrojové kódy triedy `Spark` sa nachádzajú v adresári `./lib/spark/spark.h`

Pri inicializácii v metóde `init(...)` sa spustí

- Logovací server
- Skriptovací server

Skriptovací server spustí ruby skript `./lib/spark.rb`. Po jeho vykonaní sa skontroluje, či bol vytvorený `SceneServer` a `SimulationServer`. Ak áno, tak sa uložia smerníky na ich inštancie do atribútov `mSceneServer` a `mSimulationServer`.

Skript spark.rb

V skripte `spark.rb` sa definujú základné parametre pre komunikáciu hráča so serverom, parametre monitoru servera a monitoru klienta.

Parametre `AgentControl`:

```
$agentStep = 0.02
$agentType = 'tcp'
$agentPort = 3100
```

Parametre `Monitor Control`:

```
$renderStep = 0.04
$monitorInterval = 2;
$monitorStep = 0.04
$serverType = 'tcp'
$serverPort = 3200
```

Parametre `SparkMonitorClient`:

¹ metóda `SimSpark::init(<par. prík. riadku>)` je metódou rodičovskej triedy `Spark` (`./lib/spark/spark.h`)

² trieda `oxygen::SimulationServer`

```
$monitorServer = '127.0.0.1'
$monitorPort = 3200
$monitorType = 'tcp'
```

Ďalej sa v skripte nastavuje cesta k scéne a k hlavnému serveru:

```
$scenePath = '/usr/scene/'
$serverPath = '/sys/server/'
```

Vytvorí sa server na fyzikálnu simuláciu

```
new('oxygen/PhysicsServer', $serverPath+'physics')
```

server scény

```
sceneServer = new('oxygen/SceneServer', $serverPath+'scene')
sceneServer.createScene($scenePath)
```

a server pre geometriu

```
geometryServer = new('oxygen/GeometryServer', $serverPath+'geometry')
importBundle 'voidmeshimporter'
geometryServer.initMeshImporter("VoidMeshImporter");
importBundle 'objimporter'
geometryServer.initMeshImporter("ObjImporter");
```

Inicializuje sa importér scény

```
importBundle 'rubysceneimporter'
sceneServer.initSceneImporter("RubySceneImporter");
```

a vytvorí sa model sveta

```
world = new('oxygen/World', $scenePath+'world')
world.setGravity(0.0, 0.0, -9.81)
world.setCFM(0.001)
world.setAutoDisableFlag(true)
world.setContactSurfaceLayer(0.001)
new('oxygen/Space', $scenePath+'space')
```

Okrem týchto objektov skript inicializuje ešte objekty `monitorServer`, `gameControlServer`, `simulationServer` a načíta perceptory a efektory agenta.

Podrobný postup pre inštaláciu servera a vývojového prostredia je popísaný v prílohe A.

Agent

Agent komunikuje so serverom prostredníctvom siete. Môže sa použiť TCP alebo UDP protokol. Typ protokolu ako aj porty, na ktorých prebieha komunikácia hráča so serverom, sa definujú v ruby skripte `spark.rb`.

2.2.2.3 Perceptory

TimePerceptor

Udáva čas od začiatku simulácie

Syntax: `(TIME (now <x>))`, kde `<x>` je čas od začatia simulácie v sekundách

Príklad: `(TIME (NOW 40.62))`

GameStatePerceptor a VisionPerceptor

Sú rovnaké ako pri verzii servera typu "Sphere".

GyroRatePerceptor(torso)

Vektor rotácie agenta [lokálny], podáva informácie o zmene orientácie trupu. Perceptor poskytuje tri hodnoty odpovedajúce zmene uhlov okolo x, y, respektíve z osi.

Syntax: (GYR (name torso) (rt <x> <y> <z>)), kde <x> <y> <z> sú zmeny uhlov jednotlivých osí.

Príklad: (GYR (name torso) (rt 0.01 0.00 0.00))

UniversalJointPerceptor

Perceptor univerzálneho kĺbu, poskytuje informácie o aktuálnych uhloch osí kĺbu.

Syntax: (UJ (n <name>) (ax1 <x>) (ax2 <y>)), kde <name> je názov kĺbu, <x> je uhol prvej osi, <y> je uhol druhej osi

Príklad: (UJ (n laj1_2) (ax1 0.05) (ax2 0.00))

HingePerceptor

Perceptor pántového kĺbu, poskytuje informácie o aktuálnom uhle kĺbu.

Syntax: (HJ (n <name>) (ax <x>)), kde <name> je názov kĺbu, <x> je uhol osi

Príklad: (HJ (n laj3) (ax 0.05))

Dostupné kĺbové perceptory:

V Tab. 1 je uvedený prehľad kĺbových perceptorov.

typ	názov	umiestnenie
UniversalJointPerceptor	laj1_2	ľavé rameno
UniversalJointPerceptor	raj1_2	pravé rameno
HingePerceptor	laj3	ľavé nadlaktie
HingePerceptor	raj3	pravé nadlaktie
HingePerceptor	laj4	ľavé predlaktie
HingePerceptor	raj4	pravé predlaktie
HingePerceptor	llj1	ľavý bok
HingePerceptor	rlj1	pravý bok
UniversalJointPerceptor	llj2_3	ľavé stehno
UniversalJointPerceptor	rlj2_3	pravé stehno
HingePerceptor	llj4	ľavá holenná kosť
HingePerceptor	rlj4	pravá holenná kosť
UniversalJointPerceptor	llj5_6	ľavé chodidlo
UniversalJointPerceptor	Rlj5_6	pravé chodidlo

Tab. 1: Kĺbové perceptory

ForceResistancePerceptor

Perceptor rezistancie sily, poskytuje informácie o sile aplikovanej na chodidlá v čase nastatia kolízie. Taktiež poskytuje bod (v lokálnych súradniciach), kde je koncentrácia sily najvyššia.

Pri kolízií dvoch objektov, pri ktorej sa obe objekty dotýkajú celým povrchom existuje veľa kolíznych bodov. Keďže nie je praktické poskytovať kompletne informácie o takejto kolízií, ForceResistancePerceptor poskytuje informácie len o kontaktnom bode (vážený priemer

všetkých bodov, na ktore pôsobí sila) a vektore sily (celková sila pôsobiaca na kontaktné body). Výstup je teda len približná aproximácia aplikovanej sily.

ForceResistancePerceptor (lf) a ForceResistancePerceptor (rf)

Perceptor rezistencie ľavého/pravého chodidla

Syntax: (FRP (n <name>) (c <px> <py> <pz>) (f <fx> <fy> <fz>)), kde <name> je lf (ľavé chodidlo) | rf (pravé chodidlo), <px> <py> <pz> sú lokálne koordináty bodu koncentrácie sily, <fx> <fy> <fz> sú komponenty celkového vektora sily

Príklad: (FRP (n lf) (c 0.03 -0.13 0.00) (f 0.20 0.10 3.22))

2.2.2.4 Efektory

InitEffector a BeamEffector

Sú rovnaké ako pri verzii servera typu "Sphere"

UniversalJointEffector

Effector nastavuje uhol univerzálneho kĺbu.

Syntax: (<name> <ax1> <ax2>), kde <name> je názov efektora, <ax1> je uhol prvej osi, <ax2> je uhol druhej osi.

Príklad: (lae4 0.0 22.0)

HingeEffector

Effector nastavuje uhol pántového kĺbu

Syntax: (<name> <axis>), kde <name> je názov efektora, <axis> je uhol kĺbu

Príklad: (lae3 22.0)

Pohyb hráča zabezpečujú kĺby, ktoré sú ovládané nasledovnými efektormi (Tab. 2)

typ	názov	umiestnenie	min. hodnota	max. hodnota
UniversalJointEffector	lae1_2	ľavé rameno	-90/-10	180
UniversalJointEffector	rae1_2	pravé rameno	-90/-180	180/10
HingeEffector	lae3	ľavé nadlaktie	-135	135
HingeEffector	rae3	pravé nadlaktie	-135	135
HingeEffector	lae4	ľavé predlaktie	-10	130
HingeEffector	rae4	pravé predlaktie	-10	130
HingeEffector	lle1	ľavý bok	-60	90
HingeEffector	rle1	pravý bok	-90	60
UniversalJointEffector	lle2_3	ľavé stehno	-45	120/75
UniversalJointEffector	rle2_3	pravé stehno	-45/-75	120/45
HingeEffector	lle4	ľavá holenná kosť	-160	10
HingeEffector	rle4	pravá holenná kosť	-160	10
UniversalJointEffector	lle5_6	ľavé chodidlo	-90/-45	90/45
UniversalJointEffector	rle5_6	pravé chodidlo	-90/-45	90/45

Tab. 2: Kľbové efekty

2.3 Analýza existujúcich riešení

Cieľom analýzy existujúcich riešení je zistiť, aké prístupy k riešeniu využívajú iné tímy, preskúmať použité algoritmy a postupy. Táto kapitola je rozdelená na dve časti.

V prvej sa venujeme analýze súčasných riešení, ktoré boli vyvinuté pre server s hráčmi typu "Sphere". Podrobnejšie sa venujeme analýze dvoch tímov, ktoré sa tomuto projektu venovali na našej fakulte v minulých rokoch. Ďalej prikladáme analýzu riešenia vybraných zahraničných tímov. Pri nich sa sústreďujeme predovšetkým na niektoré zaujímavé postupy a použité algoritmy.

Druhá časť je venovaná riešeniam pre server s hráčmi typu "Humanoid". Keďže server pre tento typ hráčov bol vyvinutý len niekoľko mesiacov pred začatím nášho projektu, neexistujú žiadne tímy z našej fakulty, ktoré by sa tomuto typu hráča venovali. Počet svetových tímov, ktoré používajú túto novú verziu servera, je oveľa menší než tých, ktoré používajú predchádzajúcu verziu. Opisujeme prístup niektorých vybraných svetových tímov, pričom jednému z nich (tímu Zigorat) sa venujeme podrobne.

2.3.1 Riešenia pre server s hráčmi typu "Sphere"

2.3.1.1 Tím AUTSAJDRY-TNG

Tím AUTSAJDRY-TNG [3] sa venoval Robocupu 3D na našej fakulte v predchádzajúcom akademickom roku. Bol jedným z prvých tímov, ktoré sa venovali 3D robotickému futbalu u nás. Tento tím implementoval kompletný fyzikálno-matematický model sveta pre hráča, čím vytvoril dobré základy pre implementovanie vyšších schopností hráča.

Model sveta

Model sveta obsahuje informácie o polohe ostatných hráčov a lopty. Pre odstránenie šumu, ktorý vnáša server do vysielaných hodnôt, použili Kalmanov filter. Aby mohli tento filter použiť, museli implementovať kompletný fyzikálno-matematický model sveta. Kalmanov filter sa používa na počítanie vlastnej polohy a rýchlosti. Bol zámer realizovať jeho použitie aj na výpočet pozície a rýchlosti lopty, ten sa však z časových dôvodov nepodarilo uskutočniť.

Model sveta implementovali ako jednu triedu `WorldModel`. Obsahuje všetky objekty nachádzajúce sa na ihrisku a dve triedy, ktoré vyjadrujú parametre a stav hry.

Hráč je simulovaný pevnou guľou s polomerom R a hmotnosťou m . Ťažisko hráča je v strede gule. Pohyb hráča je valivý pohyb bez klzania. Pri pohybe uvažujeme nasledovné sily:

- Hnacia sila – F (Drive force)
- Krútiaci moment – T (Torque)
- Gravitačná sila – W (Weight)
- Normálová sila - (Normal force)
- Odpor vzduchu
 - lineárny - D_L (Linear Drag)
 - rotačný - D_A (Angular Drag)

Predikcia pohybu

Pre predikciu pohybu bol implementovaný matematický aparát, ktorý bol vytvorený použitím knižnice Salt.

Predikcia pohybu zahŕňa:

- Určenie pozície lopty v čase
- Určenie pozície lopty v čase, ak predpokladáme pôsobenie sily na loptu
- Určenie stavu hráča, ak predpokladáme pôsobenie sily
- Určenie miest, kam môže hráč dobehnúť za nejaký čas
- Určenie poradia dobehnutia hráčov na nejaké miesto

Odchytávanie lopty

Hráč je schopný určiť, kedy a kde sa lopta zastaví. Komplexnejšie odchytávanie lopty nebolo z časových dôvodov implementované.

Kopnutie lopty na stanovené miesto

Bolo implementované iba jednoduché kopanie lopty po zemi.

Beh hráča na určené miesto

Implementované boli nasledujúce typy behu:

- beh na miesto so zastavením v cieli
- beh na miesto bez zastavenia
- beh k lopte

Vyhýbanie sa hráčom

Pri návrhu uvažovali dva spôsoby vyhýbania sa:

- Reaktívny prístup - hráč v každom cykle vyhodnocuje situáciu a reaguje na ňu. Je problematické odhadnúť čas potrebný na presun, ak treba obchádzať hráča.
- Pohyb po krivke – hráč na začiatku pohybu určí riadiace body vhodnej krivky a potom sa pohybuje po tejto krivke. Ľahšie sa dá odhadnúť potrebný čas na presun hráča.

Rozhodli sa implementovať vyhýbanie sa pohybom po krivke. Vyhýbanie sa po krivke je najlepšie využiť pre pohyb na krátke vzdialenosti, ako napríklad predbiehanie hráča. Preto si myslia, že v hráčovi by bolo dobré doplniť aj reaktívne vyhýbanie sa, ktoré by sa dalo použiť v prípade, že by sa v okolí hráča nachádzalo viacero prekážok.

Jednoduchá logika hráča

- hneď na začiatku sa hráči premiestnia (beam) na svoje miesto vo formácií
- určí sa najbližší hráč k lopte, ktorý spraví výkop
- výkop spraví kopnutím lopty pár metrov pred seba
- počas hry hráč určí zodpovednosť za loptu (najbližší spoluhráč)
- ak má hráč zodpovednosť za loptu, beží k nej
- ak nemá zodpovednosť, tak beží vo formácií
- hráč beží za loptou na miesto jej zastavenia
- smer natočenia okolo lopty volí podľa najlepšej možnosti na prihrávku
- určenie najlepšej prihrávky spočíva vo výbere hráča najviac vpredu, ktorý nie je ďalej ako určitá hranica – teda netestuje sa vhodnosť prihrávky
- ak nemá komu prihrať, tak dribluje v smere kladnej x-ovej osi

Podpora ladenia

Podpora ladenia hráča pozostáva z troch hlavných častí a to ukladanie informácií, obnovenie stavu hráča a vizuálny monitor. Informácie o stave hráča sa ukladajú do výstupného súboru vo formáte XML. Tento súbor je následne možné nahráť a zobrazíť v monitore.

2.3.1.2 Tím 6th Sense

Tento tím, rovnako ako predchádzajúci, pôsobil na našej fakulte minulý akademický rok. Podrobný popis ich práce je uvedený v [4].

Tím vychádzal z hráča predchádzajúceho tímu HazardTeam. Model hráča je určený pre server verzie 0.5.2. Tím implementoval hráčovi tieto základné schopnosti (Tab. 3)

Názov schopnosti	Popis	Vrstva
runToPlace(x, y)	Beh na miesto.	1
runToObject(obj)	Beh k objektu obj.	1
runAroundObject(obj, dir)	Beh k objektu obj. Pri dobehnutí k objektu má mať spojnicu ťažisk objektu a hráča smerový uhol dir.	1
runToEvent(x, y, t)	Dobehnutie na miesto (x,y) v čase t.	1
kickToPlace(dist)	Kopnutie na vzdialenosť danú parametrom dist. Kope sa smerom, v ktorom je hráč natočený.	1
kickToEvent(dist, t)	Kopnutie na vzdialenosť danú parametrom dist. Kope sa smerom v ktorom je hráč natočený. Lopta má doraziť na cieľové miesto v čase t.	1
kickToPlaceWithVelocity(dist, v)	Kopnutie na vzdialenosť danú parametrom dist. Kope sa smerom v ktorom je hráč natočený. Lopta má doraziť na cieľové miesto s rýchlosťou v.	1
lookAtPlace(x,y)	Hráč natočí kameru tak, aby zadané miesto bolo v strede jeho zorného poľa.	1
lookAtObject(obj)	Hráč natočí kameru tak, aby zadaný objekt bol v strede jeho zorného poľa.	1
scan()	Hráč otáča kameru tak, aby postupne zaznamenal celé svoje okolie.	1
extendedKickToPlace(x, y)	runAroundObject + kickToPlace	2
extendedKickToEvent(x, y, t)	runAroundObject + kickToEvent	2
extendedKickToPlaceWithVelocity(x, y, v)	runAroundObject + kickToPlace	2
dribbleToPlace(x, y)	Beh s loptou na dané miesto. Hráč musí mať pred začiatkom tohto správania loptu vo svojej blízkosti.	2
shoot()	Strelna na bránu. Hráč musí mať pred začiatkom tohto správania loptu vo svojej blízkosti.	3
pass(obj)	Prihrávka objektu obj. Hráč musí mať pred začiatkom tohto správania loptu vo svojej blízkosti.	3
passToRun(obj)	Prihrávka do pohybu objektu obj. Hráč musí mať pred začiatkom tohto správania loptu vo svojej blízkosti.	
interceptBall()	Prerušenie pohybu lopty.	3
extendedInterceptBall(dir)	Prerušenie pohybu lopty a nastavenie sa do polohy, pri ktorej má spojnicu lopty a hráča uhol dir.	3
kickIn()	Vkopnutie lopty do hry.	3
holdPosition()	Hráč zostáva stáť na mieste.	3
holdFormation()	Hráč sa presunie na svoje miesto vo formácii.	3

Tab. 3: Prehľad schopností hráča tímu 6th sense

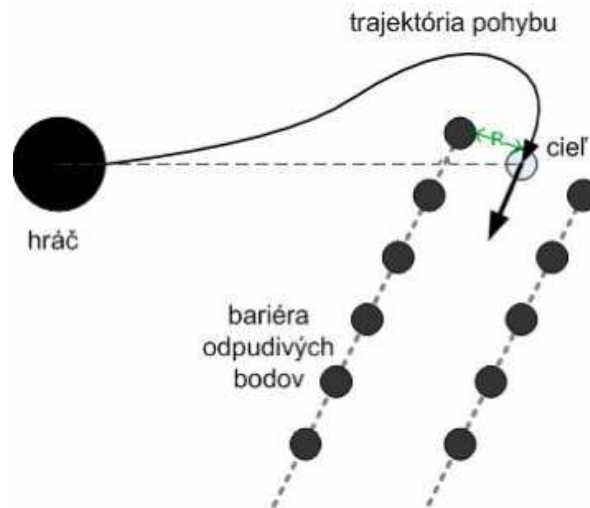
Implementované základné schopnosti boli použité pri modulárnej implementácii vyššieho správania a rozhodovania hráča. Jednotlivé moduly správania rozdelili do vrstiev tak, že moduly vyšších vrstiev využívajú moduly nižších.

Hráčov model sveta (Information storage)

Tím 6th sense vytvoril hráčov model sveta, Information storage (IS). Vzorom im pri tom bol prístup tímu Brainstormers 2D, ktorí pri základných činnostiach hráča upustili od neurónových sietí a spoľahli sa na matematický výpočet prihliadajúc na fyzikálne zákony. Hráč má k dispozícii svet v dvoch súradnicových sústavách, v ortogonálnej a polárnej. V ortogonálnej sústave určuje hráč svoju polohu a polohy ostatných objektov. IS tvoria dva moduly, WorldModel (WM) a Prediktor. Vo WM sa pre každý objekt vytvára história jeho stavov. Údaje v histórii slúžia potom prediktoru na výpočty. Tím vytvoril základny prediktor, z ktorého odvodili ďalšie dva prediktory, pre hráčov a loptu. Prediktor plní dve základné úlohy: predikcia aktuálnej polohy, výpočet rýchlosti a zrýchlenia a predikcia budúcej polohy.

Behanie hráča

Na dosiahnutie toho, aby hráč dobehol na miesto z požadovaného smeru použili model potenciálových polí (Obr. 1).



Obr. 1: Model potenciálových polí

Bariéra odpudivých bodov sa generuje na základe požadovaného smeru v cieľovom bode. Odpudivé body bariéry sú rovnomerne rozostavené rovnobežne s požadovaným vektorom rýchlosti v cieľovom bode.

Formácie

Modul na formácie hráčov bol prebratý z 2D futbalu, z tímu Deravá kopačka a bol prerobený na podmienky 3D futbalu. Modul obsahuje 27 formácií a počas simulácie sa pomocou váhovania a ratingu jednotlivých formácií vyberá najvhodnejšia pozícia hráča.

Dribling

Samotné driblovanie spočíva v postupnom nakopávaní lopty tak, aby sa lopta dostala na cieľové miesto za najkratší možný čas. Využívajú sa tu potenciálové polia a radiálny kop lopty od hráča.

Rozhodovacie moduly

Princíp rozhodovania spočíva v hierarchickom usporiadaní rozhodovacích modulov do akéhosi stromu podľa vrstiev. Na najvyššej úrovni je jediný hlavný modul, ktorý vyberie a spustí modul vo vrstve pod ním, teda jeden z modulov herných módov. Každý modul herného módu má zasa v nižšej vrstve akcie, ktoré môže vykonávať. Samotné vykonanie akcie je zapúzdrené v rozhodovacích moduloch na najnižšej úrovni. Na vykonanie akcie používajú moduly schopnosti hráča.

Brankár

Brankár sa snaží vykrývať strelecký uhol protihráča na spojnici stredú bránkovej čiary a aktuálnej polohy lopty. Od pevne danej vzdialenosti vyráža proti lopte v snahe ju chytiť. Po chytení lopty ju odkopáva smerom od brány pod uhlom 45 stupňov. Modul brankára nerieši situáciu, kedy súper strieľa z diaľky na bránu.

Zhrnutie

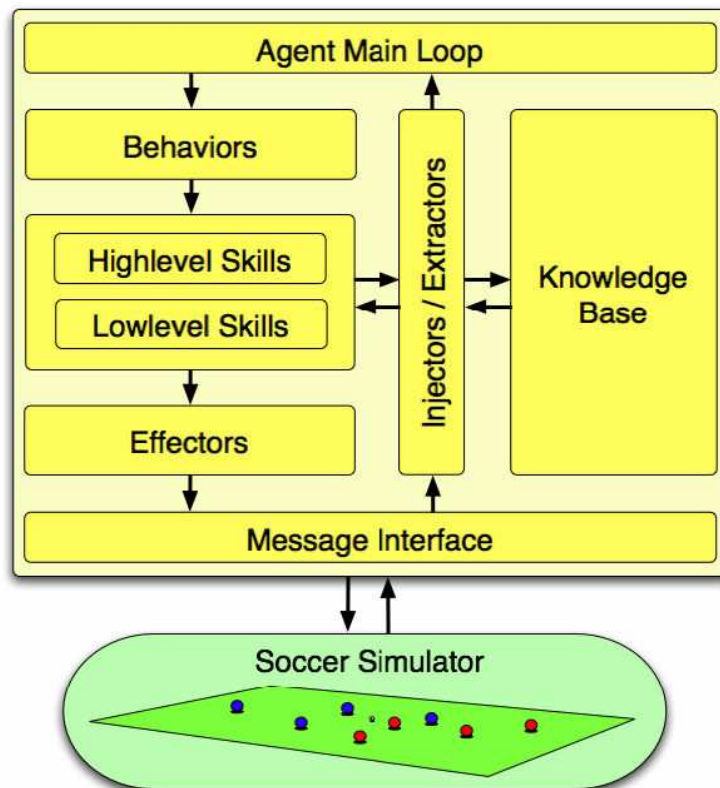
Strategické moduly sú vytvorené iba na úrovni prototypu a nie sú dostatočne odladené. Vzájomná integrácia modulov taktiež nie je dokonalá, kvalite hry vytvoreného hráča by zrejme prospelo aj experimentálne doladenie konštánt, ktorých je v kóde veľké množstvo. Veľmi dobre je navrhnutá architektúra hráča, ktorá počíta s modulárnym rozširovaním hráčových schopností.

2.3.1.3 Tím Virtual Werder 3D

Virtual Werder [5] vznikol v Nemecku v roku 1999 ako 2D tím simulovaného robotického futbalu. Následne od roku 2004 začal pôsobiť aj v 3D simulovanej lige na univerzite Bremen. Zúčastnil sa na medzinárodnom turnaji v 3D simulovanej lige (Lisabon 2004, Osaka 2005, Bremen 2006, 2. miesto v German Open 2007, štvrtfinále v Atlante 2007). Najväčším úspechom bolo dosiahnutie štvrtfinálového kola v Bremene 2006, kde 19 zápasov po sebe nedostali gól. Momentálne sa tím skladá z troch inžinierov, jedného PhD študenta a jedného študenta bakalárskeho štúdia.

Celková architektúra hráča

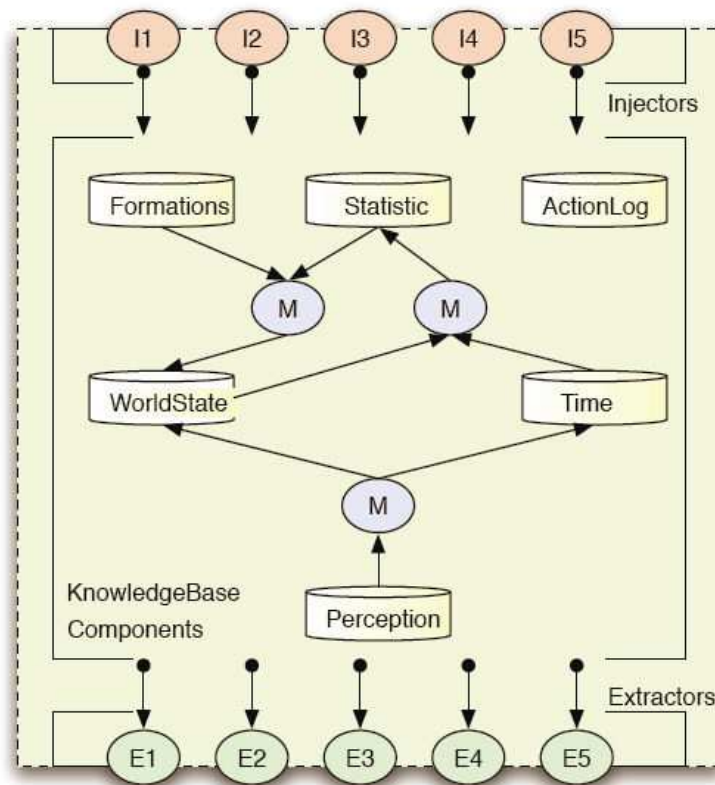
Na Obr. 2 je znázornená celková architektúra agenta, resp. hráča tímu Virtual Werder 3D 2006 [6].



Obr. 2: Architektúra hráča tímu Virtual Werder 3D

Architektúra je postavená z dvoch častí. Prvá časť obsahuje všetko, čo je potrebné pre vnem – usudzovanie – akciu, konkrétne agentov hlavný cyklus, správanie, zručnosti, efekty a komunikačné rozhranie. Tieto časti sú usporiadané do úrovní, kde každý element na jednej úrovni môže používať elementy v jeho a priamo podradenej úrovni. Táto architektúra nielenže zobrazuje jasné povinnosti v každej vrstve, ale robí programový kód prehľadnejší a ľahší na rozšírenie.

Druhá časť zahŕňa všetky znalosti, ktoré sú potrebné na dedukciu a vykonávanie všetkých výpočtov. Báza znalostí obsahuje všetky informácie o svete, ako aj všetky informácie o samom agentovi. Prístup k báze znalostí je možný pre všetky triedy cez definované rozhranie, ktoré podporuje ako nízkoúrovňové tak aj vysokoúrovňové dotazy pre dáta. Štruktúra bázy znalostí hráča tímu Virtual Werder 3D 2006 je znázornená na Obr. 3.



Obr. 3: Schéma štruktúry bázy znalostí hráča tímu Virtual Werder 3D

Správanie a zručnosti hráča

Správanie hráča tímu Virtual Werder je určené čisto reaktívne za pomoci rozhodovacích stromov. Nepoužívajú sa žiadne neurónové siete ani iné podobné metódy.

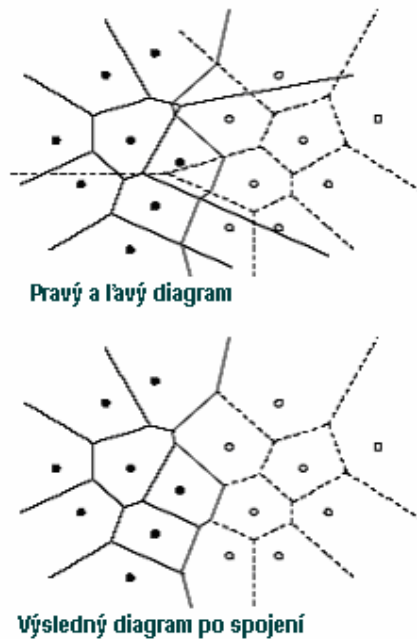
Zručnosti hráča sú rozdelené do dvoch častí, nízkoúrovňové zručnosti a vysokoúrovňové zručnosti. Medzi nízkoúrovňové zručnosti patria: Move, Kick, Beam a Say. Tieto prakticky len volajú príslušné funkcie servera. Medzi vysokoúrovňové zručnosti patria: Cover, Score, Intercept, Pass, Reposition a Goalkick.

Cover sa používa na pokrytie protihráča, t.j. hráč sa snaží zostať blízko protihráča a pripravovať sa na zachytenie lopty. *Score* vyberá najšťubnejšiu pozíciu v súperovej bránke, za účelom strelenia gólu. *Intercept* vypočítava najlepšiu pozíciu na zachytenie lopty. *Pass* používa agent na kopnutie lopty spoluhráčovi, alebo na iné výhodné miesto. Taktiež poskytuje agentovi schopnosť driblovania s loptou. *Reposition* sa používa na optimalizovanie agentovej pozície v prípade, ak neovláda loptu. Na tento účel používa tím Virtual Werder algoritmus Voronoi segmentácie hracieho pola v závislosti na roli hráča. Pozícia je počítaná tak, aby hráč nebol ďaleko od lopty a zároveň aby nebol blízko pri spoluhráčoch alebo blízko hráčov druhého tímu. *Goalkick* je špeciálnym kopom, ktorý používa iba brankár pri výkope lopty. Ako úspešné sa u tímu Virtual Werder ukázalo byť použitie metódy „particle filtering“ určenej na predikciu pozícií objektov.

Voronoiové diagramy

Voronoiové diagramy sú súhrnom čiar, rozdeľujúcich danú plochu s vopred danými bodmi tak, aby susedné body boli od deliacej čiary rovnako vzdialené [7]. Existuje niekoľko metód, ako vypočítať Voronoiové hrany:

- pretínanie bisekov polrovín: počíta Voronoiovu bunku pretínaním $n-1$ bisekov, zložitosť algoritmu je $O(n^2 \log n)$.
- *divide-and-conquer*: rozdelíme body na 2 časti, pre každú z nich vypočítame čiastkový Voronoiov diagram a potom na základe dodatočných Voronoiových hrán, ktoré určíme medzi najbližšími bodmi z oboch oblastí, vytvoríme celistvý Voronoiov diagram. Zložitosť algoritmu je $O(n \log n)$. Na Obr. 4 je znázornený princíp tohoto algoritmu.



Obr. 4: Divide and conquer metóda

- *sweep line* (čiara dosahu): nevýhodou tohto algoritmu je, že nevie predvídať nečakané udalosti, t.j. existenciu nálezísk pod čiarou dosahu. Kľúčom k chodu tohto algoritmu je zistiť všetky nadchádzajúce udalosti – novo sa vyskytujúce náleziska, čo najefektívnejším spôsobom. Sweep line sa posúva smerom nadol, pričom pre všetky náleziská, ktoré ležia v polrovine nad čiarou, je už zostrojený Voronoiov diagram ľubovoľným algoritmom - *fortune algorithmus* (odstránenie predvídania, parabolické hrany) a *beach line algorithmus*.

Použitie Voronoiových diagramov

Tím Virtual Werder 3D používa Voronoiove bunky pre repozičný systém rozmiestňovania hráčov, ktorí momentálne nemajú loptu. Stavajú sa na pozíciu, kde môžu byť užitoční pre tím. Nachádzajú sa v tzv. Voronoiových regiónoch. Nerozmiestňujú sa okolo celého hracieho poľa, pretože by boli medzi nimi veľké vzdialenosti, boli by ďaleko od miesta akcie a tým by sa stávali nepoužiteľnými. Nepoužívajú celé hracie pole, ale menšie trojuholníkové polia, ktoré sú časťou celého poľa. To, aké sú trojuholníky veľké, záleží od role hráča, aktuálneho miesta lopty a hracieho módu. Použitím tohto mechanizmu nebude hráč nasledovať statickú schému pozície okolí lopty, ale bude sa snažiť byť vždy v okolí akcie.

Role definované v tíme Virtual Werder 3D sú nasledovné:

- brankár (v každej formácii je iba jeden)
- obranca
- stredopoliar (na nich je kladený dôraz)

- útočník

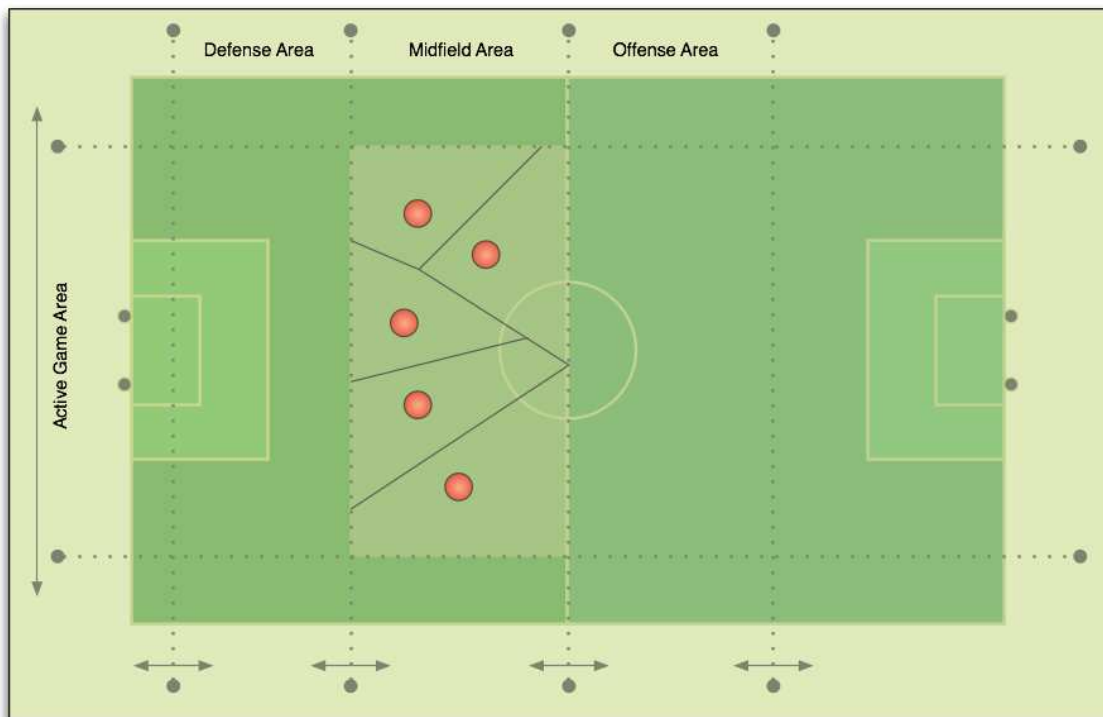
Ak útočníci majú loptu, stredopolari a obrancovia sa trochu vysúvajú dopredu, aby im mohli pomáhať. Ak sa útočí na obrancov, tak stredopolari a útočníci sa sťahujú, aby pomohli obrancom.

Popis zmeny miesta (reposition)

Reposition je zodpovedný za výpočet „dobrej“ pozície pre agenta, ktorý nejde za loptou. Dobrá pozícia je taká, keď agent nie je ďaleko od lopty, nie je blízko k tímovému hráčovi a nie je až tak blízko pri protihráčovi. Potom môže dostať loptu a má čas na premýšľanie nasledujúceho ťahu, kým k nemu nepríde protihráč.

Premiestňovanie hráčov je na základe Voronoiových diagramov. Každému hráčovi je pridelený jeden polygón v diagrame, v ktorom sa snaží ísť do jeho stredu. Z Obr. 5 vyplýva, že hráči potom nie sú tesne pri sebe.

Nepoužíva sa celá hracia plocha. Tá je rozdelená na 3 časti: obranná, stredná a útočná.



Obr. 5: Zobrazenie Voronoiových buniek v hracom poli

Plány do budúcnosti

Tím by sa v budúcnosti chcel venovať dynamickému prispôbeniu hráča v závislosti od stratégie a rozmiestnenia protihráčov. Popis správania by mohol byť uložený v súbore, aby nebolo potrebné prekompilovanie. Chceli by do agenta zahrnúť možnosť práce s jednotlivými vlastnosťami hráčov – vlastnosti by mohli byť jednoducho kombinované a zamieňané. Chcú využiť optimalizáciu pre lepšie prispôbenie.

Ďalším sľubným plánom je vylepšovanie stratégie pomocou techník dolovania dát. Týmto spôsobom je možné analyzovať predchádzajúce zápasy a tiež analyzovať stratégiu protihráča. Môže byť použité napríklad vyhľadávanie vzorov analýzou minulých zápasov.

Ďalším predmetom výskumu je tiež snaha o presnejšie predpovedanie akcií protihráča. Snahou tímu je tiež zaviesť sofistikovanejšie zaznamenávanie histórie hráča pre debugovanie – kreslenie čiar a výpis textu, prehrávanie záznamu a tiež použitie rôznych rýchlostí prehrávania.

2.3.1.4 Tím ZJUBase

ZJUBase [8] je čínsky tím pochádzajúci zo Zhejiang University. Tím sa venoval pôvodne 2D futbalu, neskôr od roku 2004 tiež 3D futbalu. ZJUBase patrí medzi popredné svetové tímy, na svetových šampionátoch sa umiestnil na 3. mieste v roku 2005 a 2006. Tím má na svojej webovej stránke zverejnené zdrojové kódy, tie sú však bez dokumentácie. Pri zdrojových kódoch sa však nachádza krátky dokument popisujúci najnovšie použité techniky tímu [9].

Tím sa zamerl na analýzu skutočného futbalu a uplatnenie jeho techník v robotickom futbalu. V dokumente sa ďalej píše o postupe v tomto type hráčovských techník, hlavne o metóde vyhodnotenia prihrávky a o stratégií dynamických pozícií. Tieto dve problémy zodpovedajú dvom spôsobom rozhodovania hráča, rozhodnutie ak je hráč pri lopte, respektíve nie je. V dokumente je tiež opísaná metóda Bayesovského odhadu pre sebalokalizáciu hráča.

Rozhodovanie sa s loptou

Hráč, ktorý má pod kontrolou loptu, má v zásade tri možnosti:

- vystreliť na bránu
- driblovanie do určenej pozície
- nahrávka spoluhráčovi

Tieto tri možnosti však môžeme redukovať na prihrávku: strelu na bránku je možné zredukovať na prihrávku do pozície za bránou a driblovanie môžeme chápať ako prihrávku samému sebe.

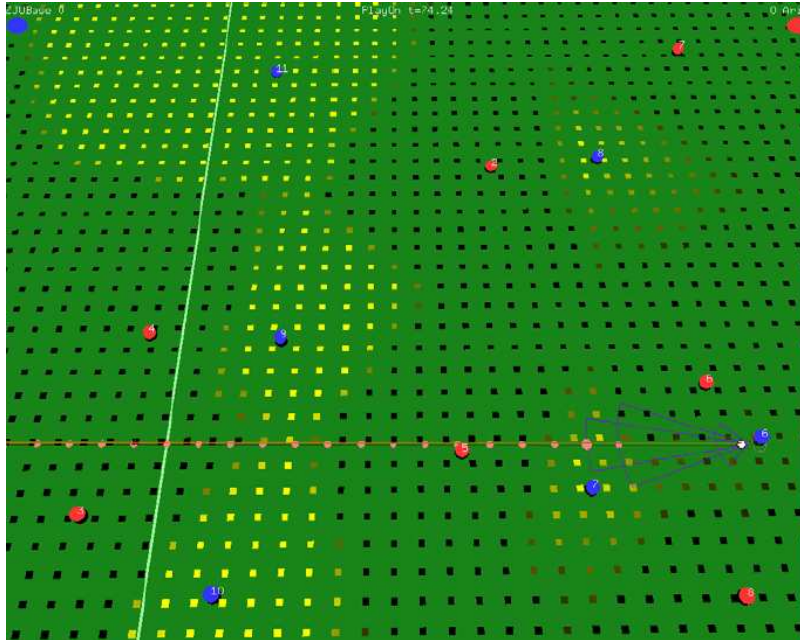
Ak sa hráč rozhodne prihrať loptu, ešte je potrebné vyriešiť dva problémy:

- kam nahráť loptu
- ako nahráť loptu na zvolené miesto

Druhý problém je základná zručnosť hráča, takže je potrebné sa zamerať na prvý problém. Tím ZJUBase riešil tento problém nasledovne: Máme zoznam pozícií v poli ako kandidátov, je potrebné, aby sme všetky vyhodnotili. Po vyhodnotení hráč bude vedieť, čo má spraviť ako nasledujúce. Tím navrhol nasledovnú evaluačnú funkciu:

$$V(P) = \kappa_1 e^{-\alpha_1 d_1} - \kappa_2 e^{-\alpha_2 d_2} + \frac{\kappa_3}{|P - P_{goal}| + 1}$$

Pričom $V(P)$ je vyhodnotenie prihrávkovej pozície P . d_1 a d_2 sú vzdialenosti medzi hráčom a najbližším hráčom nášho, respektíve protihráčovho tímu. P_{goal} predstavuje pozíciu oponentovej brány. K_1 , K_2 a K_3 sú parametre, ktoré sú nastavené manuálne alebo automaticky pomocou strojového učenia. Tím si vybral funkciu e^x pretože ak hráč stojí príliš ďaleko od lopty, jeho vplyv musí byť zanedbateľný a funkcia e^x spĺňa tieto vlastnosti.



Obr. 6: Výsledok evaluačnej funkcie

Na Obr. 6 vidíme efekt vyhodnotenia vzorca. Farebné malé body na zelenej ploche ilustrujú body ako vhodné plochy na prihrávku. Farba bodu znázorňuje jeho numerické vyhodnotenie. Svetlejšie farby znamenajú vyššie hodnoty. Hráči sú modré body, protivníci červené.

Rozhodovanie sa bez lopty

Väčšinu času počas hry nie je hráč pri lopte. V týchto chvíľach musí hráč ostať alebo sa presunúť na dobrú pozíciu, na prihrávku alebo obranu. Problémom je, ktorú strategickú pozíciu si má hráč vybrať a ako sa tam dostať. Vyhodnotenie strategickkej pozície závisí na pozícii lopty a na distribúcií ostatných hráčov. Tím v dokumente popisuje svoju metódu závislú na pozícii lopty.

Používajú prístup “NURB krivky” na popísanie strategických pohybov hráčov v určitých momentoch. V stratégii definujú parametrickú funkciu s použitím pozície lopty na vypočítanie hráčovej pozície. Matematicky má funkcia tvar:

$$Q(u) = \frac{\sum B_i \omega_i N_{i,k}(u)}{\sum \omega_i N_{i,k}(u)}$$

, kde B_i sú projekcie štvor-dimenzionálnych kontrolných bodov a w_i sú ich váhy. $N_{i,k}(u)$ je definované takto:

$$N_{i,0}(u) = \begin{cases} 1 & t_i \leq u < t_{i+1} \\ 0 & \text{in other cases} \end{cases}$$

$$N_{i,k}(u) = \frac{(u - t_i)N_{i,k-1}(u)}{t_{i+k} - t_i} + \frac{(t_{i+k+1} - u)N_{i+1,k-1}(u)}{t_{i+k+1} - t_{i+1}}$$

V tejto rovnici je T_i notácia pre i -ty uzol vo vektore uzlov a k je stupeň krivky. Vo funkcii sú tieto parametre konečné. Tieto tri rovnice sú založené na NURB krivke. Tím použil tieto krivky z dôvodu schopnosti kontrolovať ich hladkosť.

Sebalokalizácia

Na začiatku simulácie musia hráči lokalizovať svoju polohu pomocou zrkovných senzorov, ktoré rozlišujú relatívne pozície rohov a bránok. Tím očakáva šum, ktorý je známy a ktorý využíva na lepšiu lokalizáciu. Používa pri tom Bayesov odhad.

Off-line debugger

Off-line debugovací systém je dôležitá časť robotického výskumu. Tak ako simulátor vyžaduje monitor na vizualizáciu stavu simulácie, debugovací systém si žiada tiež určitú vizualizáciu dát. Grafická vizualizácia môže významne pomôcť porozumieť rôznym situáciám, najmä v 3D simulácií.

Záver

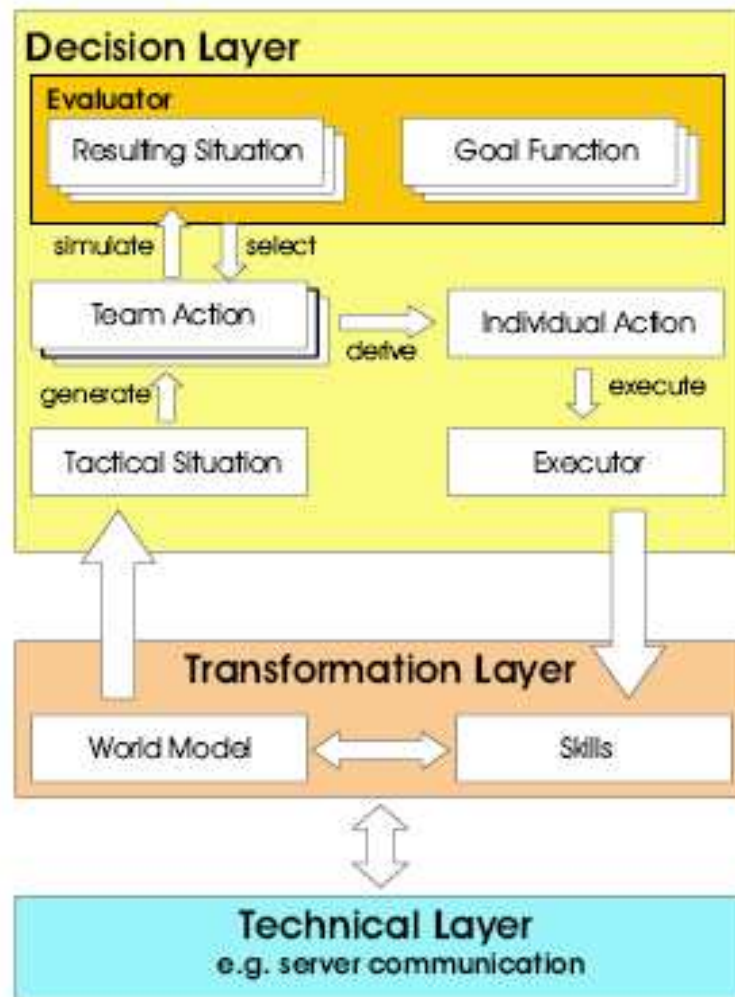
Tím sa zaoberal problémom rozhodovania hráča. V nedávnych experimentoch však zistili, že vzorec na ohodnotenie prihrávky v istých situáciách nemôže fungovať správne. Tím stále pracuje na spôsobe, ako vytvoriť iné riešenie, ktoré by zahrňovalo tiež pozície iných agentov.

2.3.1.5 Tím Mainz Rolling Brains

Tím Mainz Rolling Brains [10][11] vznikol v Nemecku (Mainz). Od roku 1998 súťažil v 2D ligách simulovaného robotického futbalu. Od roku 2004 sa zúčastňuje aj 3D simulovaných robotických líg.

Architektúra hráča

V roku 2004, keď začali súťažiť v 3D lige, ich hráč vychádzal z hráča používaného v 2D lige. Avšak po zistení viacerých chýb a odlišností sa rozhodli zmeniť štruktúru celého hráča. Odlišnosti boli napr.: pri kopnutí lopty, v 2D sa dalo kopat' do strán, v 3D len pred seba. V 3D si bolo treba vybrať spoluhráča na nahrávanie niekoľko cyklov dopredu. Architektúra nového hráča vychádza z troch vrstiev: technickej, transformačnej a rozhodovacej (Obr. 7).



Obr. 7: Architektúra hráča tímu Mainz Rolling Brains

Technická vrstva

Zabezpečuje komunikáciu medzi agentom (hráčom) a serverom. Na komunikáciu hráča so serverom sa využíva knižnica SPADES. Komunikáciu prebrali z 2D agenta, t.j. agent čaká na správu od servera a aktualizuje svoj model sveta. Na prijatú správu od servera agent reaguje vybratím určitej akcie, ktorú pošle serveru a opäť čaká na ďalšiu správu.

Transformačná vrstva

Predstavuje nižšiu úroveň hráča. Táto vrstva je rozdelená do dvoch častí a to *model sveta* a *zručnosti*. Model sveta opisuje stav celého sveta pozostávajúceho z veľkého množstva pozícií, vektorov a rýchlostí všetkých hráčov a lopty. Zručnosti hráča predstavujú: utekanie za loptou, zastavenie na mieste, kopnutie do lopty, atď.

Rozhodovacia vrstva

Predstavuje zase vyššiu úroveň hráča a je rozdelená do piatich častí: *taktická situácia*, *tímová akcia*, *individuálna akcia*, *vyhodnocovateľ* a *vykonávateľ*. Taktická situácia získava informácie z modelu sveta. Tieto informácie sa ďalej použijú na opísanie celého tímu na abstraktnej úrovni, napr.: tím má loptu a je na svojej polovici územia alebo súper má loptu a je na našej polovici územia, atď. Tieto taktické situácie tvoria dosť malú množinu situácií. Tímová akcia predstavuje

jednu akciu celého tímu, ktorá pozostáva z 11 individuálnych akcií t.j. 10 individuálnych akcií hráčov a jednej individuálnej akcie brankára. Podľa toho, aká tímová akcia sa má vykonať, budú jednotliví hráči vykonávať svoje individuálne akcie. Typickým príkladom individuálnej akcie je: hráč má loptu a je pred ním súperov hráč, tak loptu nahrá niekomu, alebo hráč má loptu, pred ním nie je súperov hráč, iba brankár, tak vystrelí na bránu, atď. Po určení individuálnej akcie hráča je tu vykonávateľ, ktorý má za úlohu danú akciu vykonať na základe hráčových zručností (2. vrstva). Ešte sa tu nachádza vyhodnocovateľ, ktorý na základe rozostavenia hráčov a pozície lopty vyberie najvhodnejšiu tímovú akciu. Na rozostavenie hráčov sa využíva *REINFORCE* algoritmus kombinovaný s *GROWING NEURAL GAS*.

Algoritmus Neural Gas

Algoritmus Neural Gas bol vytvorený dvoma autormi Martinetzom a Schultenom roku 1991. Tento algoritmus, pre každý vstupný signál ζ , usporadúva jednotky siete podľa vzdialenosti ich referenčných vektorov k ζ . Nasleduje presný postup tohto algoritmu [12].

Inicializácia

Najprv musíme vytvoriť rozvrhnutie $p(\zeta)$, pre ktoré vytvárame model Neural Gas. Názorná ukážka je na Obr. 8.



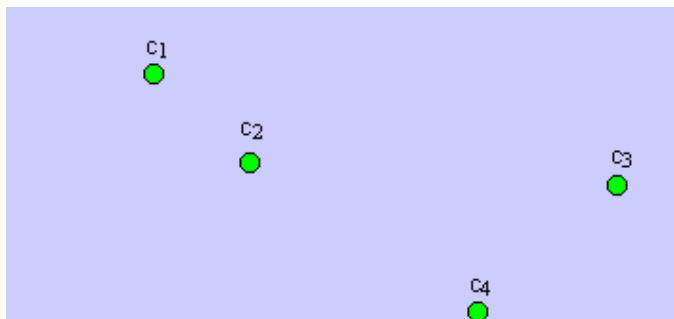
Obr. 8: Rozvrhnutie $p(\zeta)$

Ďalej potrebujeme inicializovať nasledovné parametre:

- Parametre λ_i , λ_f sa používajú na nastavenie miery, akou miera učenia konverguje. λ_i sa zvyčajne nastavuje na hodnotu 30 a λ_f na hodnotu 0.01.
- Parametre e_i , e_f sú inicializačná a finálna hodnota miery učenia. e_i sa zvyčajne nastavuje na hodnotu 0.3 a e_f na hodnotu 0.05.
- Parameter t_{\max} predstavuje čas, pokiaľ bude proces pokračovať.

Krok 1

Vytvoríme si množinu A obsahujúcu N rôznych jednotiek s referenčnými vektormi patriacimi do $p(\zeta)$. $A = \{c_1, c_2, \dots, c_N\}$. Jednotky množiny A sú znázornené na Obr. 9.

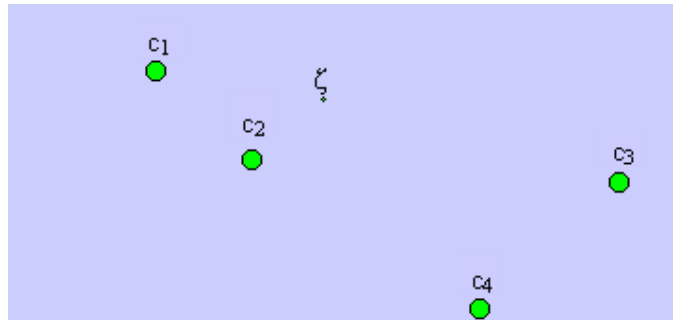


Obr. 9: Jednotky množiny A

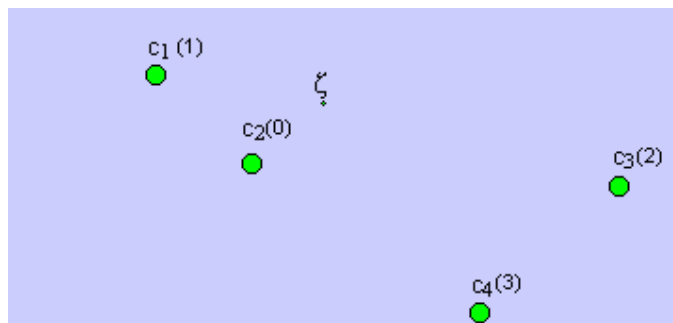
Taktiež nastavíme časový parameter t na 0.

Krok 2

Náhodne si zvolíme vstupný signál ζ , tak aby patril do $p(\zeta)$. Ukážka na Obr. 10.

**Obr. 10: Voľba vstupného signálu ζ** *Krok 3*

Usporiadame prvky z množiny A podľa vzdialeností ich referenčných vektorov k ζ . Každý prvok množiny A bude mať priradené určité k z množiny $\{0, 1, \dots, N - 1\}$, ktoré vyjadruje jeho pozíciu v usporiadanej postupnosti. Usporiadanie je na Obr. 11.

**Obr. 11: Usporiadanie referenčných vektorov***Krok 4*

Podľa konvencií budem k označovať $k_i(A, \zeta)$.

Upravím referenčné vektory podľa vzťahu $w_i = w_i + e(t) * h_\lambda(k_i(A, \zeta)) * (\zeta - w_i)$, kde

- $\lambda(t) = \lambda_i(\lambda_f / \lambda_i)^{t/t_{\max}}$,
- $e(t) = e_i(e_f / e_i)^{t/t_{\max}}$,
- $h_\lambda(k_i(A, \zeta)) = \exp(-k / \lambda(t))$.

Krok 5

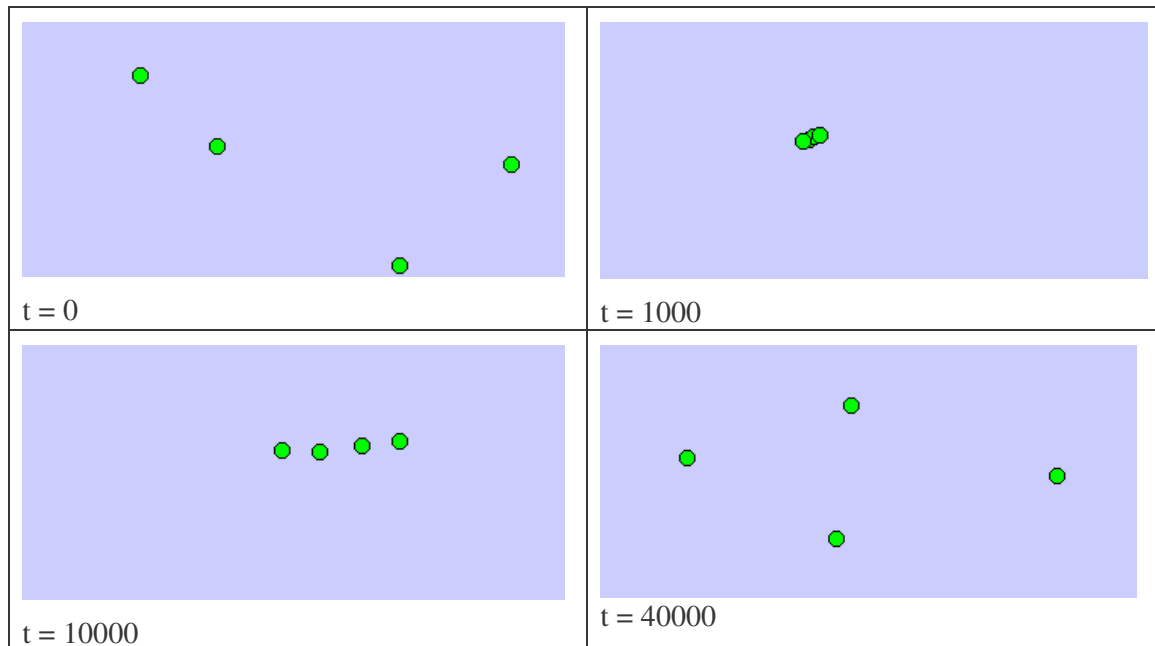
Zvýším parameter t o 1.

Krok 6

Ak $t < t_{\max}$, tak pokračujem krokom 2.

Ukážky priebehu algoritmu

Pre $\lambda_i = 30$, $\lambda_f = 0.01$, $e_i = 0.3$, $e_f = 0.05$ a $t_{\max} = 40000$ sú na Obr. 12.



Obr. 12: Ukážka priebehu procesu Neural Gas

Koordinované rozhodovanie

Tento nemecký tím riešil problém, ako zabezpečiť tímové správanie bez explicitnej komunikácie v tíme. Tento problém sa riešil na základe takého prístupu, že sa vyberie vhodná tímová akcia. Výber tejto akcie je podriadený hernej situácii na ihrisku. Keďže tímová akcia pozostáva z individuálnych akcií jednotlivých hráčov, tak výber tímovej akcie koordinuje aj individuálne akcie hráčov. Následne budú rozpísané rôzne typy akcií a situácií, ktoré tento tím vo svojom hráčovi rozoznával.

Akcie

Akcie zabezpečujú koordinované tímové správanie. Hlavné akcie predstavujú *tímové akcie*, ktoré tvorí malá skupina vopred preddefinovaných akcií. Ako už bolo spomínané, tak tímové akcie pozostávajú z *individuálnych akcií*. Vykonávanie individuálnych akcií je následne plnené na základe zručností jednotlivých hráčov.

Situácie

Ideálne v každom kroku by všetci hráči mali participovať na spoločných tímových akciách a plniť svoje akcie, ktoré z toho vyplývajú. Avšak toto je len modelový prípad. Na zvýšenie pravdepodobnosti, že všetci hráči hrajú tak, ako by mali, sa používa štruktúrovaný a systematický rozhodovací proces. Využívajú sa na to tri typy situácií.

Situácia sveta – predstavuje opis celého sveta (pozície, rýchlosti hráčov a lopty).

Taktická situácia – opisuje situáciu celého tímu na abstraktnej úrovni. Taktické situácie sú tvorené určitou skupinou situácií.

Výsledková situácia – situácia získaná z výsledkov (efektov) tímových akcií. Poskytuje všetky potrebné informácie, ktoré sa použijú na výber vhodnej tímovej akcie. Môže byť tiež chápaná ako situácia, ktorá vznikne predvídaním.

Výber akcie

Na ohodnotenie tímovej akcie, ktorá sa má vykonať, sa používajú tzv.: cieľové funkcie. Tieto funkcie ohodnocujú tímové akcie z rôznych hľadísk a priradujú im hodnoty od 0 po 1, kde 0 znamená, že akcia z daného hľadiska nie je vhodná, 1 značí, že tímová akcia z toho hľadiska je najlepšou voľbou. Na základe výsledkov týchto funkcií sa vyberie tá, ktorá dostala najväčšie ohodnotenie a tá sa aj vykoná.

Záver

V budúcnosti by tento tím chcel zdokonaľiť tímové (koordinované) rozhodovanie, vylepšiť a doplniť niektoré základné zručnosti. Plánujú sa venovať aj rozvíjaniu robotov strednej veľkosti.

2.3.1.6 FC Portugal

FC Portugal [13] je veľmi úspešný portugalský tím, ktorý od roku 1999 súťaží v 2D futbale kde získal aj niekoľko svetových či európskych prvenstiev. Od roku 2006 sa venuje aj 3D futbalu, kde sa stali takisto majstrami sveta. Úspechy:

Robocup 2D

- ME 2000 – 1. miesto
- MS 2000 – 1. miesto
- MS 2001 – 3. miesto
- MS 2002 – 5. miesto

Robocup 3D

- MS 2006 – 1. miesto

Web stránka je už niekoľko rokov neaktualizovaná, avšak všetky podstatné informácie sa tam nachádzajú, vrátane zdrojových kódov 2D tímov, a základného popisu stratégií, taktiky a schopností hráčov.

Charakteristika

- Zamerali sa na podobnosť s reálnym futbalom, majú prepracovanú stratégiu, taktiku, správanie hráča s loptou, bez lopty, trénera a pod.
- používajú veľmi pružný systém hry - rôzne rozostavenia hráčov podľa hernej situácie, podľa toho, kto má práve loptu, či súper alebo vlastný tím, a pod.

V častiach nižšie sa zameriam na niektoré najdôležitejšie vlastnosti tohto tímu.

Situation Based Strategic Positioning

Situation Based Strategic Positioning (SBSP) je vlastne rozoznávanie aktuálnej situácie, tím FC Portugal zaviedol členenie na 2 základné typy:

- Strategická situácia – nie je to žiadna kritická situácia, hráč nemusí akútne vykonať žiadnu činnosť, len držať pozíciu, prípadne hľadať lepšiu
- aktívna situácia – práca s loptou, prípadne získanie lopty, ak je nablízku, prípadne nejaká aktívna činnosť

Napríklad, ak hráč nemá loptu, a nemá ani šancu ju v najbližšej dobe získať, nehrozí žiadne momentálne riziko, situácia je strategická a SBSP zabezpečí, aby držal pozíciu, alebo sa presunul na také miesto na ihrisku, ktoré maximalizuje jeho užitočnosť pre tím.

V prípade, že má loptu, alebo má možnosť sa v najbližšej dobe dostať k lopte, použije svoje schopnosti na to, aby získal loptu a dopravil ju do súperovej brány. SBSP zároveň odhaduje aj rozhodnutia svojich spoluhráčov.

Dynamic Positioning and Role Exchange

DPRE je schopnosť hráčov si v prípade potreby vymeniť role v tíme, ak to povedie k väčšej užitočnosti. Napríklad ak sa hráč príliš vzdialil od svojej strategickej pozície, a nablízko je ďalší podobný hráč, je zbytočné, aby obidvaja plytvali energiou a vracali sa ďaleko na svoje miesta, keď si ich môžu vymeniť a skrátiť tak dráhu a čas presunu, a tým pádom ušetriť energiu

Marking techniques, predvídanie a rušenie prihrávok

Ďalšou veľkou výhodou oproti súperom je tzv. Marking techniques, tj. predvídanie prihrávok a následné snaženie sa o získanie lopty. V momente prihrávky si hráč vypočíta dráhu lopty, zistí svoju pozíciu a ak má šancu vzhľadom na svoju rýchlosť dostať sa na priamku pohybu lopty ešte pred tým, ako do daného bodu dôjde lopta, tak sa pohne vypočítaným smerom a pokúsi sa prihrávku prerušiť.

Jedným z prvých tímov, ktoré prišli s taktikou rušenia prihrávok, je práve tím FC Portugal, kedy im táto stratégia pomohla suverénnym spôsobom vyhrať majstrovstvá sveta, pričom neinkasovali ani jediný gól – dokázali totiž včas predvídať a teda aj prerušiť prihrávky súpera, a tým pádom zničiť všetky jeho akcie už v zárodku. Dnes už má túto stratégiu každý dobrý tím, a väčšinou ide vždy o to isté – vypočítanie dráhy lopty a následný pohyb hráča tak, aby ju bol schopný prerušiť.

V nasledujúcej časti bude podrobnejší opis tejto techniky, ktorú použil tím FC Portugal, a taktiež porovnanie s ďalším prístupom k predvídaniu a rušeniu prihrávok od tímu CMUUnited-97 [14].

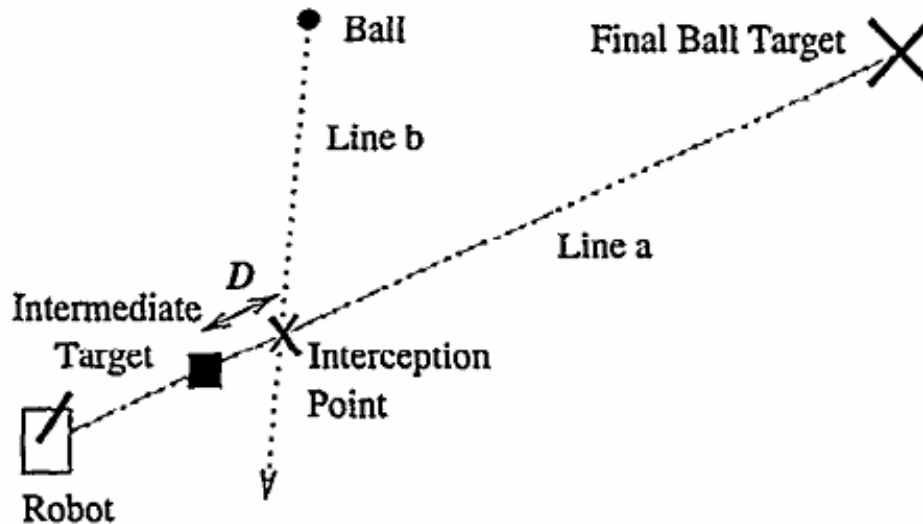
Stratégia tímu FC Portugal

Stratégia tohto tímu je veľmi jednoduchá a zároveň efektívna. Snažia sa vypočítať dráhu lopty, následne zistiť hráča, ktorý je k nej najbližšie, a ak má šancu ju prerušiť, počká na vhodný okamih a potom vyrazí dopredu. Tu je presnejší algoritmus, ako to funguje:

1. ak vedie čiara prihrávky vedľa miesta, ktoré je blízko strategickej pozície, ktorú drží môj hráč, tak sa zapne mód prerušenia prihrávky
2. v ňom sa vypočíta optimálne - najvhodnejšie miesto prerušenia
3. vypočíta sa, aký bude čas cesty lopty k danému miestu – $T1$, ďalej koľko nášmu hráčovi bude trvať dostať sa na to miesto – $T2$. Ak $T2 < T1$ (tj. hráč má šancu stihnúť to), odovzdá sa pokyn hráčovi, ktorý je najbližšie, aby sa tam v správny moment dostavil a prerušil prihrávku.

Stratégia tímu CMUUnited-97

Tu je riešené prerušenie prihrávky podobne, len s miernou úpravou – nevypočítava sa iba bezmyšlienkovité prerušenie lopty, ako pri FC Portugal, ale sa počíta aj s tým, že agent by mal prihrávku prerušiť vtedy, ak chce loptu niekam dostať – do nejakej cieľovej pozície. Ľahšie to bude pochopiť z Obr. 13:



Obr. 13: Rušenie prihrávok tímu CMU United

Algoritmus prerušenia je nasledovný:

1. robot vypočíta dráhu lopty – priamka b
2. robot vypočíta dráhu priamky, ktorá vedie medzi ním a cieľom cesty – priamka a
3. následne vypočíta ich pretnutie, a čas potrebný k presunutiu sa z aktuálnej pozície do bodu prerušenia – čas T
4. následne si vypočíta, kedy sa lopta dostane do bodu prerušenia, a dovedy udržiava svoju pozíciu od bodu pretnutia konštantnú – tj. buď stojí na mieste, alebo cúva, alebo ide vpred, aby tá vzdialenosť bola stále približne rovnaká
5. keď nastane čas T , vtedy vyštartuje vpred na miesto pretnutia a preruší prihrávku
6. keďže má v momente prerušenia aj chcený smer (k vopred určenému cieľu), hneď bez rozmýšľania či dodatočných výpočtov môže aj kopnúť loptu ku cieľu, prihrať loptu cieľu, či driblovať s loptou smerom do cieľovej pozície bez zmeny smeru - je to teda celkom rýchle prevedenie, v momente prerušenia prihrávky má na súpera určitý náskok, keďže smer aj rýchlosť už má určenú a danú a stačí ju len dodržiavať

Stratégia

Tím FC Portugal dôsledne dodržiava stratégiu hry – podobne ako “živí” futbalisti. Dodržiujú sa formácie, pričom tieto sa môžu meniť variabilne počas hry v závislosti na stave hry a štýle hry protivníka. Inak sa hrá keď tím prehráva, a inak keď vysoko vyhráva.

Sú implementované 3 základné stratégie správania pre každého hráča:

- strategické správanie – hráč nie je v aktívnej situácii, drží či upravuje pozíciu
- správanie pri držaní lopty – hráč sa rozhoduje ako a komu prihrať, ako vystreliť, držať loptu, driblovať, čo s loptou robiť v danej situácii
- správanie vedúce k získaniu lopty – prerušovanie prihrávok, beh ku lopte, ...(napr. spomínané marking techniques)

2.3.2 Riešenia pre server s hráčmi typu "Humanoid"

2.3.2.1 Tím NimbRo

Tím NimbRo [15] pôsobí na Univerzite vo Freiburgu a venuje sa lige s humanoidnými robotmi.

Základné charakteristiky hráčov tohto tímu sú:

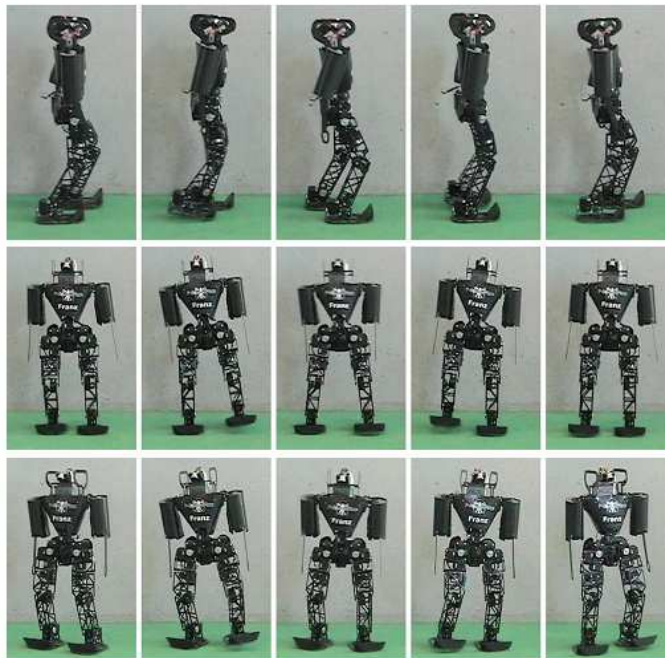
- hierarchia delená na štyri časti – samotný kĺb, určitá časť robota, celý robot, a tím
- pohyb sa robí vo vrstvách:
 - na najnižšej vrstve sa neustále monitorujú ciele, aktuálna pozícia, rýchlosť, ...
 - na ďalšej vrstve sa generujú cieľové pozície pre jednotlivé kĺby tela – s frekvenciou 83.3kHz, pričom sa dáva pozor, aby zmeny uhlov neboli príliš veľké, tj. aby boli plynulé

Chôdza

Na samotné kráčanie sa používa prenášanie váhy z jednej nohy na druhú, skracovanie (ohýbanie) nohy, ktorá nie je nutná na podopieranie, a následne samotný pohyb nohy v danom smere. Toto všetko sa robí vo frekvencii 3.5Hz, tj skoro 4x za sekundu. Na stabilizáciu sa používajú gyroskopy v robotoch.

Počas chôdze je možné kedykoľvek zmeniť smer, čo je výhodné napr. kvôli malým odchýlkam a pod., t.j. celkový vektor smeru pohybu (v_x , v_y , v_o) je možné "za jazdy" meniť.

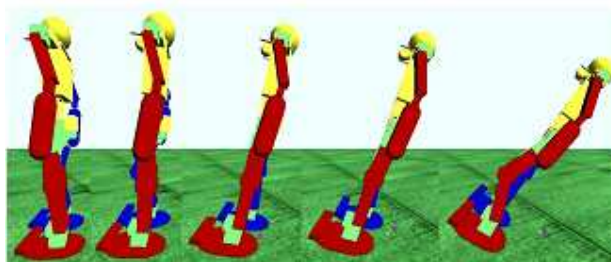
Maximálna rýchlosť je pomerne vysoká, 25cm/s, avšak logicky pri priblížení sa ku prekážke, či lopte klesá. Na Obr. 14 sú zobrazené tri druhy pohybu : 1. priamy pohyb vpred, 2. pohyb vpred kývaním a prenášaním ťažiska z ľavej na pravú nohu a naopak, 3. otáčanie na mieste.



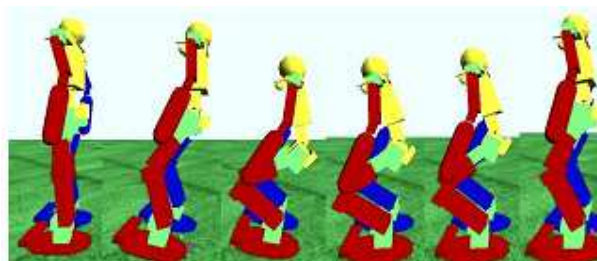
Obr. 14: Tri druhy pohybu

Prevenia pádu, a vstávanie zo zeme

Keďže kontakt medzi robotmi je úplne bežná a nevyhnutná vec, je nutné nejakým spôsobom eliminovať pády – keď už nie všetky, aspoň tie, ktoré sa eliminovať dajú. Počas chôdze sa monitoruje aktuálna fáza kroku a cieľová pozícia. V prípade, že odchýlky sú príliš veľké od vopred vypočítaných, je zrejmé, že nejaká sila narušila pohyb. Vtedy sa zapne stabilizačný mód, ktorý spomalí chôdzu, a zároveň sa snaží čo najviac pokrčiť kolená. Na obrázku nižšie je ukázaný rozdiel medzi padaním, keď je stabilizačný mód vypnutý (Obr. 15) a zapnutý (Obr. 16).



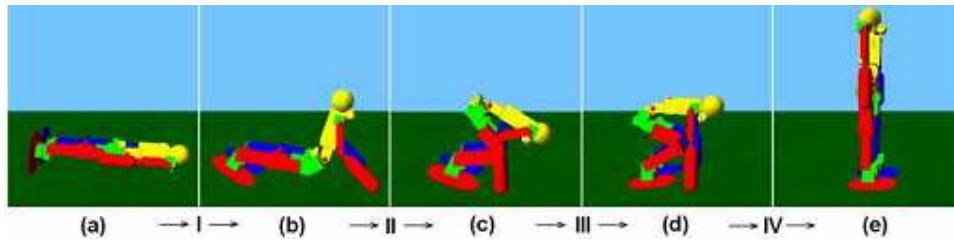
Obr. 15: Padanie s vypnutým stabilizačným módom



Obr. 16: Padanie so zapnutým stabilizačným módom

Ak je však náraz príliš silný, pádu sa vyhnúť nedá. Keď teda robot leží na zemi, musí aj nejakým spôsobom vstať. Mechanizmus vstávania je nasledovný. V prípade pádu robot prostredníctvom senzorov zistí, či leží na bruchu alebo na chrbte a podľa toho aplikuje vstávajúci mechanizmus. Postup vstávania z ľahu na bruchu je nasledovný (Obr. 17):

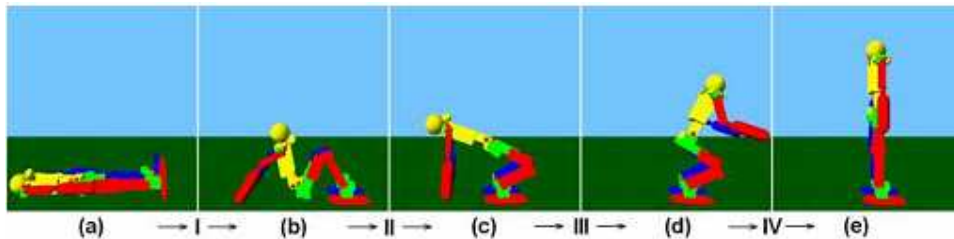
1. robot leží na zemi
2. nasleduje zdvihnutie trupu a umiestnenie predlaktí popod plecia
3. následne začne dvíhanie trupu prostredníctvom ohýbania kolenných kĺbov a lakt'ových kĺbov v správnom smere (viď obrázkov)
4. ako sa robot skrčuje, a vyrovnáva ruky, postupne mení polohu a ťažisko, až "dopadne" na plochu nôh – chodidlo
5. a nasleduje vyrovnanie tela



Obr. 17: Mechanizmus vstávania z ľahu na bruchu

Postup vstávania z ľahu na chrbte (Obr. 18):

1. robot leží na zemi
2. zdvihnutie trupu hore a následne posúvanie rúk dozadu, aby sa dosiahla stabilná poloha sedu
3. vyrovnávanie panvového kĺbu a následný vznik “mostíka”
4. presunutie ťažiska švihom do pokrčeného stoja
5. vyrovnanie



Obr. 18: Mechanizmus vstávania z ľahu na chrbte

2.3.2.2 Tím Zigorat

Tím Zigorat [16] predstavuje výskumnú skupinu, ktorá sa venuje oblasti robotiky a umelej inteligencie. Jej hlavným cieľom je pomôcť k spolupráci medzi univerzitami. Z tohto dôvodu sa snažia sprístupňovať výsledky svojej práce, hlavne zdrojové kódy a tutoriály, aj iným tímom.

Analýze hráča tohto tímu sme sa venovali podrobnejšie, pretože je vysoká pravdepodobnosť, že sa rozhodneme použiť časť ich zdrojových kódov a tým vlastne pokračovať v ich práci.

Zdrojové kódy základného hráča tímu Zigorat sú vytvorené za účelom šetrenia času pri programovaní základných funkcií hráča. Kód je veľmi dobre zdokumentovaný. Nachádza sa v ňom krátka funkcia na demonštráciu otáčania a chôdze hráča. Podporuje vygenerovanie dokumentácie v doxygen. Niektoré .cpp súbory obsahujú metódu `main`, pomocou ktorej si môžeme overiť funkčnosť metód vytvorených inštancií tried.

Stručná analýza súborov (súbor – charakteristika):

- `ActHandler.h` – posielanie správ a príkazov na server
- `Agent.h` – modul obsahujúci nízkoúrovňové zručnosti agenta. Obsahuje príklad chôdze
- `BasicAgent.h` – rodičovská trieda modulu `Agent`, obsahuje základné metódy pre otáčanie kĺbov
- `Connection.h` – komunikácia so serverom, posielanie, prijímanie správ, manipulácia so sieťou
- `Formation.h` – obsahuje informácie o agentovi a formáciách
- `Geometry.h` – obsahuje triedy pre počítanie geometrie
- `Logger.h` – vypisuje logy hráčov, modelu sveta, správy spojenia a normálne informácie

- `Main.cpp` - hlavný bod programu.
- `Object.h` – obsahuje triedy reprezentujúce objekty v robocupe
- `Parse.h` – Parsovanie serverových správ
- `SoccerTypes.h` – obsahuje množstvo výpočtových typov a deklarácii príkazov pre `SoccerCommand`
- `Start.cpp` - skript na vytvorenie a naštartovanie tímu
- `WorldModel.h` – pamäť hráča vonkajšieho sveta

Detailnejšia analýza súborov:

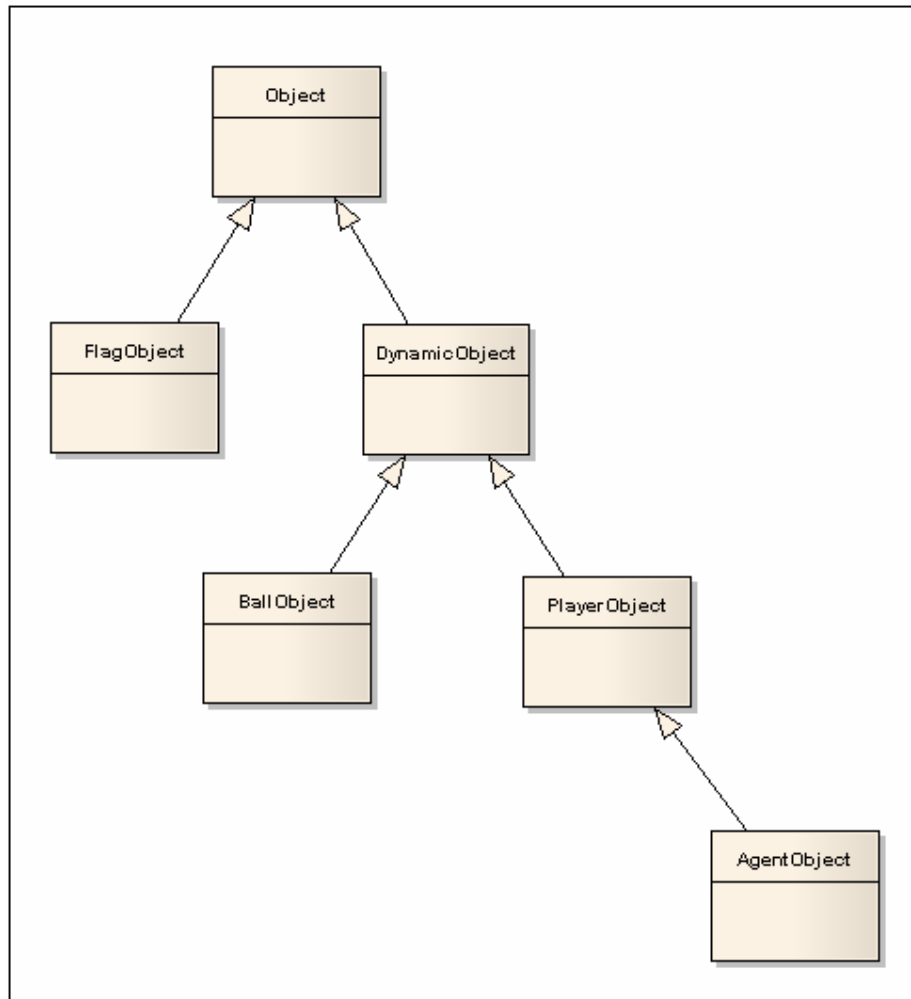
Parse.h, *Parse.cpp* – sa zaoberá parsovaním správ pre serverové správy. Skladá sa z triedy `Parse`. Obsahuje statické metódy, ktoré sa delia na 2 časti:

- metódy vracajúce prvý výskyt celých a reálnych čísel zo správy
- metódy, ktoré sa posunú na zvolené miesto v správe

Logger.h, *Logger.cpp* – Obsahuje jednu triedu `Logger`. Zabezpečuje logovanie rôznych druhov správ, ktoré sú ukladané do súborov. Medzi ne patria logovanie údajov o agentovi (`BasicActions.log`), modelu sveta (`WM.log`), normálnych informácií (`Actions.log`) a správami, ktoré sa posielajú na server (`Communications.log`).

Object.h, *Object.cpp* – Obsahuje hierarchiu tried, ktoré reprezentujú objekty v robocupe. Ich hierarchia je zobrazená na Obr. 19. Každá trieda obsahuje metódy typu `get` a `set`.

- Základom je trieda *Object*, ktorá je dostupná pre všetky objekty. Obsahuje metódy pre zistenie a nastavenie pozície objektu a jeho posledne časovo dostupné miesto.
- Trieda *DynamicObject* je zdedená z triedy *Object*. Obsahuje informácie, ktoré sú dostupné pre pohybujúce sa objekty (lopta a hráč).
- Trieda *BallObject* je zdedená z triedy *DynamicObject*. Obsahuje informácie o lopte (hmotnosť a polomer lopty).
- Trieda *PlayerObject* je opäť zdedená z triedy *DynamicObject*. Obsahuje informácie, ktoré sú charakteristické pre hráča. Medzi ne zaraďujeme číslo hráča v tíme, tím, v ktorom sa nachádza a smer, ku ktorému sa hráč pohybuje.
- Trieda *AgentObject* je zdedená z vyššie spomínanej triedy *PlayerObject*. Obsahuje doplnujúce informácie o agentovi, ako objem zostávajúcej energie v batérii, teplota agenta, hmotnosť a maximálnu rýchlosť, ktorou sa môže pohybovať.
- Prvou triedou, ktorá nepatrí do vyššie opisovanej hierarchie tried, je *Joint*. Obsahuje informácie o kĺboch (číslo, resp. ID kĺbu, uhol a rýchlosť pohybu). Jej charakter je čisto informatívny.
- Druhou triedou, ktorá nepatrí do vyššie opisovanej hierarchie tried, je *TSensor*. Reprezentuje senzor v simulácii. Obsahuje meno a hodnotu senzora.



Obr. 19 Hierarchia tried v súbore Object.h

Agent.h, Agent.cpp – modul, v ktorom sa definujú nízkoúrovňové zručnosti agenta. Obsahuje jednu triedu *Agent*, ktorá je odvodená od triedy *BasicAgent*. Trieda je len konceptom, ktorú je potrebné rozpracovať. Spúšťa hlavnú slučku agenta, v ktorej dostane zo servera správu, rozhodne sa, čo spraví (metóda *makeDecision*) a pošle rozhodnutie serveru, resp. komunikačnej vrstve. Na ukážku funkčnosti obsahuje ucelenú časť, ktorá umožňuje hráčovi chodiť.

Connection.h, Connection.cpp – Obsahuje triedy pre sieťovú manipuláciu.

- Trieda *TDataPorter* slúži na otváranie, odmietnutie, prijímanie a posielanie dát cez soket.
- Trieda *TConnection* obsahuje rutiny spojení. Spúšťa počúvanie a akceptovanie spojení, posielanie a prijímanie dát, vytvára existujúce pripojenie na serveri. Podporuje komunikáciu cez TCP/IP a UDP/IP.
- Trieda *TRobocupConnection* je zdedená od triedy *TConnection*. Dopĺňa metódy pre posielanie a prijímanie dát na simulačný server.

SoccerTypes.h, SoccerTypes.cpp – Obsahuje množstvo konštánt, definícií, výpočtových typov a deklarácie tried pre príkazy servera:

- Definície (maximálny počet hráčov, pre obe strany, dĺžka správy zo servera, dĺžka say správy, časti tela a iné)

- Konštanty pre neznáme hodnoty
- Výpočtové typy (*ObjectT* definuje všetky objekty poskytované simulačným serverom, *JointT* združuje všetky časti tela (kĺbov) humanoída, *PlayModeT* definuje všetky hracie módy servera, *PlayerT* združuje všetky role hráčov v poli (brankár, ľavý obranca, stredný útočník a pod), *PlayerSetT* obsahuje všetkých obrancov, stredopoliarov, útočníkov a všetkých hráčov, *FormationT* nastavuje rôzne typy formácií (inicializačná, útočná – 443, 334, 343), senzory nôh, typy správ a iné.
- Triedy *SoccerCommand* – obsahuje všetky príkazy, ktoré sa posielajú na server, pričom formát správ závisí na implementácii servera. *SoccerTypes* – používa statické metódy využívajúce vyššie definované konštanty a výpočtové typy. Metódy, ktoré sa vysporiadajú s rôznymi objektmi, hracích módov, strán hracieho poľa, senzory a kĺbov

BasicAgent.cpp - Táto trieda obsahuje v podstate základné “low level skills“ agenta. Začína od tých úplne najjednoduchších, ako je otočenie jednotlivých kĺbov, kolenný, členkový, laktový, kĺby pliec, atď... Prostredníctvom týchto elementárnych pohybov kĺbov vie vykonať zložitejšie operácie, ako otočenie sa požadovaným smerom či chôdza.

Geometry.cpp - Obsahuje deklarácie konštant a metód a niekoľko tried:

- VECPOSITION- obsahuje x,y,z súradnice, preťažené matematické operátory - základné metódy na zisťovanie smeru, pozície, vzdialenosti od cieľa, pričom toto všetko môže byť reprezentované v polárnom alebo karteziánskom súradnicovom systéme
- GEOMETRY
- CIRCLE - reprezentuje kruh, ten je definovaný ako jeden objekt typu VECPOSITION (= stred) a polomerom
- SPHERE
- LINE - predstavuje čiaru, pričom tá je definovaná predpisom $ay + bx + c = 0$, kde a, b, c sú základné konštanty. Ďalej obsahuje niekoľko prislúchajúcich metód na vytvorenie čiary z dvoch zadaných bodov, vypočítanie miesta pretnutia, najbližší bod ku čiare, a iné.
- RECTANGLE - je tvorený dvoma bodmi (ľavý horný a pravý dolný), pričom každé body sú reprezentované objektami VECPOSITION
- PLANE - reprezentuje plochu pomocou vektora a jedného ľubovoľného bodu

V tejto triede sú už podľa názvu združené základné geometrické tvary a funkcie, ako vytvorenie geometrických objektov, hľadanie bodov pretnutia objektov, a podobne. V podstate je to analytická geometria.

Formations.cpp - Obsahuje 3 základné triedy

- PLAYERTYPEINFO - obsahuje údaje o hráčovi, tj jeho typ, obmedzenia (maximálna a minimálna x-ová súradnica, v ktorých by sa mal pohybovať, atď)
- FORMATIONTYPEINFO - obsahuje všetky informácie o jednej formácii, tj. typ formácie, predvolené pozície všetkých hráčov a pod.
- FORMATIONS - táto trieda slúži ako kontajner na formácie, sem sa všetky ukladajú

Zo súboru Formations je zaujímavou akurát funkcia `getStrategicPosition`, táto funkcia vráti strategickú pozíciu hráča (SPH), kde by asi mal v danej formácii byť. Táto poloha sa vypočíta podľa troch údajov, a to aktuálnej pozície hráča, pozície lopty a tzv. attraction atribútu. Attraction value je hodnota, ktorú má každý typ hráča priradenú. Pomocou vzorca $SPH = \text{aktuálna pozícia} + \text{pozícia lopty} * \text{attraction}$ sa teda vypočíta hodnota SPH, a porovná sa s maximálnou (minimálnou) x-ovou súradnicou hráča. (v rámci ktorých by sa mal pohybovať).

Ak je SPH väčšie ako maximálna povolená hranica pre daný typ hráča (alebo menšia ako minimálna) tak sa hráč "zaradí" na maximálnu (minimálnu) pozíciu.

Restore.cpp

Restore.cpp je len pomocná trieda na prácu so zálohou. Máme definovaný názov archívu (zálohy) a miesto (adresár) zálohovania. O ostatné sa už postará táto trieda.

ActHandler.cpp

Obsluhuje príkazy smerom ku serveru. Dokáže posielat' príkazy jednotlivo, alebo si ich ukladať do frontu a poslať naraz.

Trieda WorldModel (WorldModel.h)

Táto trieda slúži hráčovi na vytvorenie modelu sveta. Model sveta obsahuje údaje o hráčoch, lopte, značkách a čiarami. Metódy triedy WorldModel vedia z týchto údajov získať ešte ďalšie užitočné informácie. Model sveta sa obnovuje podľa údajov posielených v správach zo servera. Spracovanie správ v triede WorldModel má na starosti metóda

```
bool updateFromServerMsg(char ** msg).
```

Atribúty triedy sa rozdeľujú do týchto skupín:

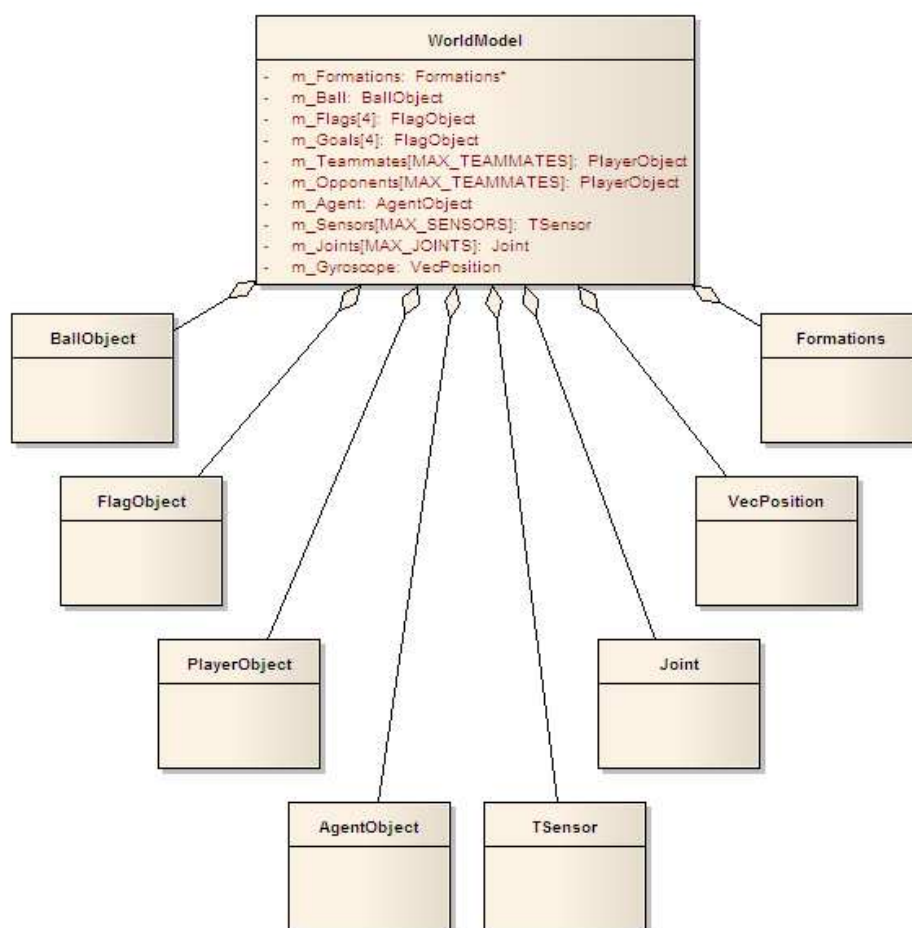
- Informácie o prostredí zo soccer servera
 - double m_SimulatorTime; simulačný čas [sek]
 - double m_GameTime; čas hry v [sek]
 - double m_SimulatorStep; čas simulačného kroku [sek]
 - double m_GoalWidth; šírka brány
 - double m_GoalHeight; výška brány
 - double m_FieldLength; dĺžka ihriska
 - double m_FieldWidth; šírka ihriska
 - int m_AgentNumber; číslo hráča
 - unsigned m_CurrentCycle; číslo simulačného kroku
 - string m_TeamName; názov hráčovho tímu
- Informácie o stave zápasu
 - PlayModeT m_PlayMode; herný režim
 - SideT m_Side; hráčova strana ihriska
- Informácie o všetkých objektoch na ihrisku
 - BallObject m_Ball; lopta
 - FlagObject m_Flags[4]; rohy ihriska
 - FlagObject m_Goals[4]; žrde brán
 - PlayerObject m_Teammates[MAX_TEAMMATES]; spoluhráči
 - PlayerObject m_Opponents[MAX_TEAMMATES]; protivníci
 - AgentObject m_Agent; hráč
 - Tsensor m_Sensors[MAX_SENSORS]; senzory hráča
 - Joint m_Joints[MAX_JOINTS]; kĺby hráča
 - VecPosition m_Gyroscope; gyroskop hráča
 - Formations * m_Formations; formácia hráča
- Informácie o vykonaných akciách hráča

- nie je implementované

Metódy triedy sa tiež delia do niekoľkých skupín:

- Metódy na získavanie informácií o objektoch
- Obnovovacie na aktualizáciu modelu sveta podľa údajov zo senzorov
- Predikčné na predvídanie budúcich stavov podľa zozbieraných údajov
- Vysoko-úrovňové na vytváranie záverov z údajov v modeli sveta

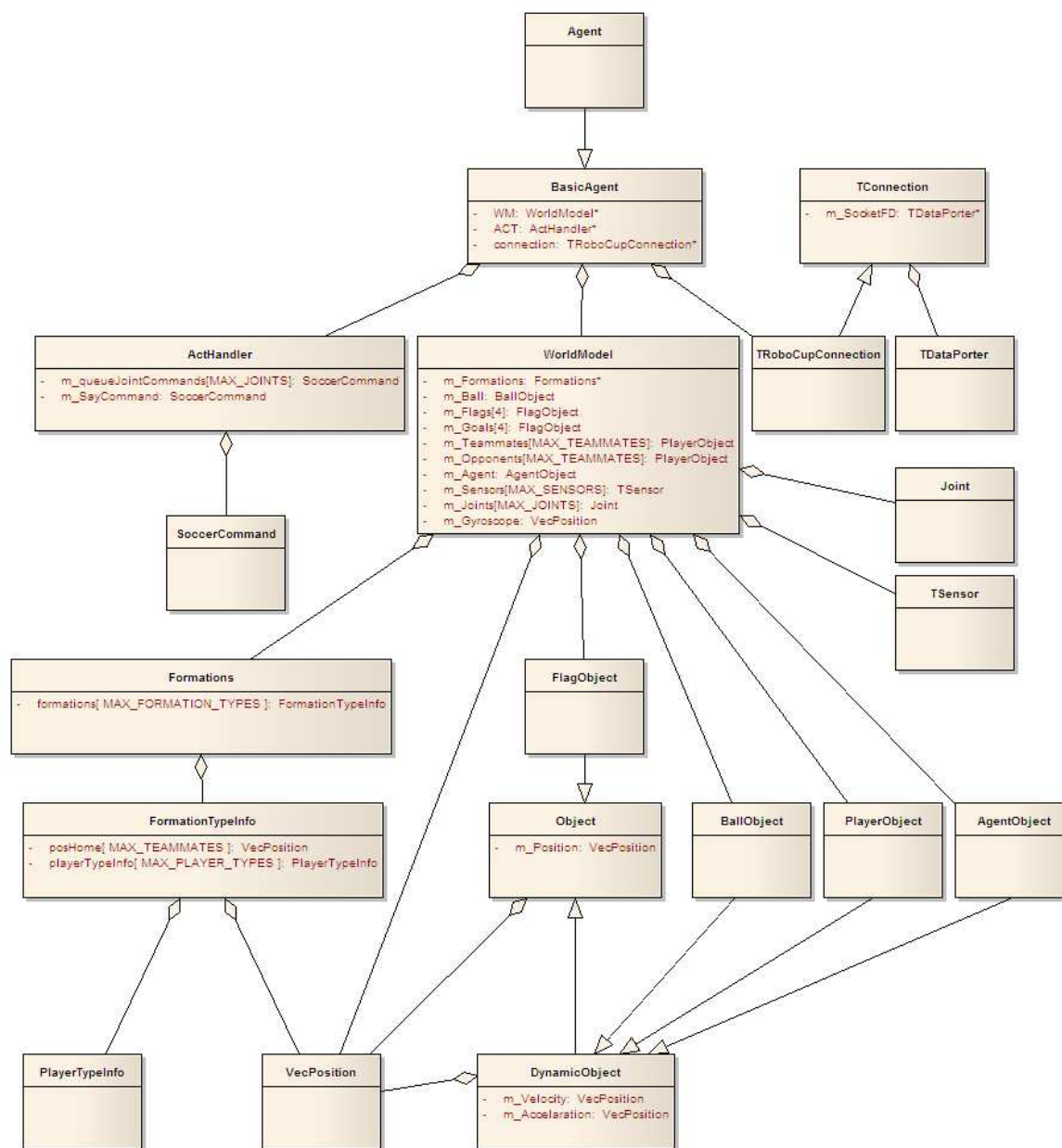
Metódy slúžiace na obnovu údajov v modeli sveta sú implementované v súbore `WorldModelUpdate.cpp`. Na Obr. 20 je znázornený diagram tried použitých v modeli sveta. Model sveta slúži hráčovi predovšetkým na získavanie aktuálnych informácií.



Obr. 20 Diagram tried

Architektúra hráča

Na Obr. 21 je znázornená architektúra hráča tímu Ziggurat



Obr. 21 Architektúra hráča tímu Zigorot

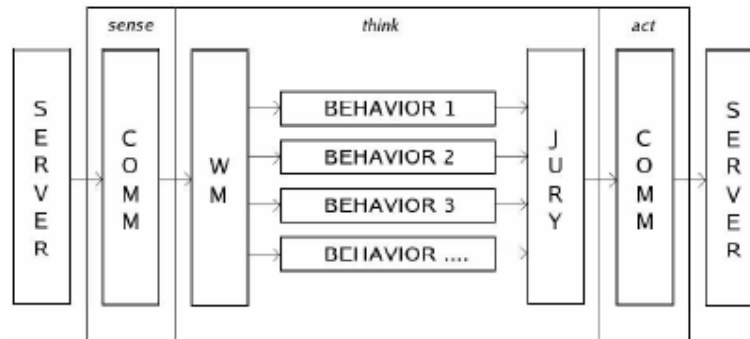
2.3.2.3 Tím Little Green Bats

Úvod

Tento holandský tím [17] je relatívne nováčik v 3D simulovanej robotickej lige. Tím pozostáva zo siedmych študentov študujúcich umelú inteligenciu na Groningenskej univerzite. Pracovať na robocupe 3D začali v roku 2005. V roku 2006 sa zúčastnili majstrovstiev sveta v Brémach, kde sa prebojovali do druhého kola. V roku 2007 sa kvalifikovali aj na majstrovstvá sveta v Atlante, kde skončili druhí. Zúčastnili sa ešte šampionátu Latin American Open 2007 v Mexiku, ktorý vyhrali.

Architektúra hráča

Tento hráč pozostáva z troch vrstiev a komunikácie so serverom. Architektúra tohto hráča je znázornená na Obr. 22.



Obr. 22 Architektúra hráča tímu Little Green Bats

Model sveta

Predstavuje vrstvu označenú ako *WM (World Model)*. Táto vrstva obsahuje všetky informácie, ktoré hráč dostáva zo servera. Teda nachádzajú sa tu pozície všetkých hráčov a lopty.

Správanie

Je to vrstva označená ako *BEHAVIORS*. Správanie predstavuje neusporiadanú skupinu objektov správania. Nezávislé správanie nemôže komunikovať priamo s iným nezávislým správaním. Môže komunikovať iba s modelom sveta, od ktorého dostáva informácie o hráčoch a o lopte, alebo môže komunikovať s ďalšou vrstvou, ktorej odovzdáva svoje dáta. Dáta, ktoré posielala nasledujúcej vrstve, pozostávajú z aktuálnej pozície, pozície do ktorej sa hráč chce dostať a hodnoty, ktorá vyjadruje vhodnosť dostania sa do tejto pozície. Hodnota vyjadrujúca vhodnosť dostania sa do danej pozície je určená na základe normálneho rozdelenia alebo rozdelenia Monte Carlo. Priradené hodnoty sú z intervalu $<-1,1>$. Hodnota nad 0 znamená, že do danej pozície je výhodné sa dostať, takže sa dané správanie má vykonať, 0 znamená, že nie je dobré sa dostať do tejto pozície, a teda sa dané správanie nemá vykonať a hodnota pod 0 znamená, že sa má vykonať presný opak tohto správania. Tu sa nevyužívajú vektory ale iba pozície, a preto má ďalšia vrstva viac práce.

Porota

Reprezentuje vrstvu označovanú ako *JURY*. Táto vrstva reguluje a kombinuje svoj vstup (výstup správania) podľa hernej činnosti. Posudzuje, ktoré správanie by bolo možné a vhodné využiť, prípadne ktoré správania by bolo vhodné skombinovať. Na základe tejto analýzy sa vyberú správania, ktoré sa vykonajú.

Typy správání

Hráč je schopný používať niekoľko zadaných správání. Je tiež možné správania kombinovať a vykonať najlepšiu akciu podľa situácie. Hráč využíva nasledovné správania:

- *ballTowardsGoal* – snaha dostať hráča s loptou blízko súperovej brány a následne vystreliť na bránu.
- *stayInField* – sa stará o to, aby hráč nevybehol mimo hraciu plochu. Hráč nemá vybehnúť ani vtedy, keď sa stavia za loptu, ktorú chce prihrať alebo odkopnúť.

- *stayInFormation* – zabezpečuje pomocou XML konfiguračného súboru, aby hráč zotrval v aktuálnej formácii.
- *awayFromTeammates* – sa stará o to, aby hráč neostával pri spoluhráčoch, aby spolu pokryli väčšiu časť ihriska.
- *Pass* – zabezpečuje kopnutie lopty spoluhráčovi, ktorý je vo výhodnejšej pozícii, aby hra tímu bola efektívnejšia.
- *Dribble* – hráč sa snaží driblovať s loptou, pokiaľ pri ňom nie je súperov hráč. Sila kopnutia lopty je tak limitovaná, aby ju hráč vedel dobehnúť.

Budúca práca

Tím chce implementovať viacero správání, aby boli hráči lepší a vedeli vykonávať zložitejšie akcie. Konkrétne sa budú zaoberať zlepšovaním prihrávk. Je možné, že implementujú aj genetický algoritmus, ktorý by mal hráčov naučiť lepšie hodnotiť správania, ktoré sa majú vykonať. Budú sa snažiť vylepšiť ešte aj komunikáciu so serverom.

2.4 Zhodnotenie a výber vhodného typu servera

Vrámcí analýzy sme sa venovali dvom typom serverov – s hráčmi typu „Sphere“ a s hráčmi typu „Humanoid“. Pre obidva typy hráčov sme analyzovali niekoľko tímov, ktoré sa venujú vývojom hráčov pre tieto typy serverov.

Výhodou serveru s hráčmi typu „Sphere“ je, že existuje pomerne veľa tímov, ktoré sa tomuto typu hráča venujú. Taktiež je k dispozícii väčšie množstvo informácií a dostupných zdrojových kódov. Na našej fakulte boli tri tímy, ktoré sa venovali tomuto typu hráčov a implementovali hráčom základné schopnosti. Zaujímavé by bolo pokračovať v práci vybraného tímu a implementovať niektoré vyššie schopnosti hráčov.

Server s hráčmi typu „Humanoid“ je pomerne „mladý“, neexistuje k nemu dokonca ani oficiálna dokumentácia. V porovnaní s predchádzajúcim typom serveru, sa tomuto novému typu zatiaľ venuje veľmi málo tímov. Vývoj tohto typu hráčov je takpovediac v začiatkoch a vyžaduje si začínať úplne od základov, od základných schopností hráča.

V našom projekte sme sa rozhodli venovať sa vývoju hráča pre server verzie 0.5.6 s hráčmi typu „Humanoid“, aj napriek tomu, že máme k dispozícii veľmi málo informácií či už o samotnom serveri alebo o postupe riešenia iných tímov. Ďalším dôvodom je, že po vydaní tohto nového typu servera sa už pravdepodobne nebudú vyvíjať nové verzie toho staršieho typu, takže ak by sme sa venovali hráčom typu „Sphere“, naša práca by mohla byť zbytočná pre použitie v budúcnosti.

3. Špecifikácia požiadaviek

Výsledkom práce tohto tímového projektu by malo byť vytvorenie humanoidného hráča 3D robocupu. Tento hráč bude komunikovať so serverom, a preto je potrebné vytvoriť ako základ hráča dobrú komunikáciu.

Táto komunikácia by mala byť v prvom rade stabilná, to znamená, že by sa spojenie medzi hráčom a serverom nemalo prerušovať, a taktiež by sa nemala strácať komunikácia po sieti. Taktiež by bolo dobré, aby komunikácia bola čo možno najrýchlejšia, aby hráč nemusel zbytočne dlho čakať na odpoveď od servera. Čo sa týka prijímaných dát, tieto dáta by mali byť vhodne uložené, aby bola s nimi jednoduchá manipulácia a aby sa dali aj jednoducho aktualizovať. Keďže server neposiela presné dáta, tak by bolo dobré, keby sa niečo staralo aj o odstraňovanie týchto nepresností.

Keďže hranie tohto robotického futbalu ovplyvňuje veľa faktorov a nie je čas vyskúšať všetky možné kombinácie, ktoré pripadajú do úvahy, hráč by mal mať implementovaný určitý model správania. Toto správanie by síce nemuselo byť ideálne t. j. hráč sa nezachová v danej situácii najlepšie ako sa dá, ale zachová sa dostatočne dobre vzhľadom na rýchlosť, ktorou sa rozhoduje urobiť určitú akciu. Pravdaže by bolo výhodné, aby sa hráč rozhodoval podľa svojich možností čo najlepšie a v najkratšom čase. Na základe rozhodnutia o vykonaní určitej akcie je ešte potrebné túto akciu vykonať. Preto by hráč mal mať implementované určité zručnosti, pomocou ktorých by tieto akcie vedel vykonávať.

Náš hráč by mal v prvom rade vedieť chodiť tak, že by pritom udržiaval aj rovnováhu a nepadal by, mal by sa vedieť otočiť na mieste alebo počas chôdze by mal vedieť ísť do oblúkov.

Poslednou vecou, ktorú by mal hráč zvládnuť, by bolo kopnutie do lopty bez straty stability a následného pádu na zem. Nad rámec požiadaviek by bola implementácia vstávania hráča. Keďže tento projekt bude ďalej rozširovaný, musí byť dostatočne prehľadne implementovaný, okomentovaný a zdokumentovaný.

3.1 Požiadavky na komunikáciu

V požiadavkách na komunikáciu odznelo, že by táto komunikácia mala byť stabilná, čo nepriamo hovorí o tom, že na komunikáciu by sa mal použiť TCP protokol. Tým sa odstráni aj problém so strácaním komunikácie po sieti. Nevýhodou tohto typu komunikácie je, že existujú aj rýchlejšie typy spojení. Príkladom rýchlejšieho spojenia je spojenie cez UDP protokol, avšak toto spojenie nie je natoľko spoľahlivé ako TCP. Otázne je, či je možné dovoliť si strácať dáta na úkor rýchlosti. Preto je potrebné zabezpečiť komunikáciu pomocou TCP protokolu. Je možné implementovať aj komunikáciu pomocou UDP protokolu.

3.2 Požiadavky na prácu s dátami

Dáta majú byť vhodne uložené, aby bola s nimi jednoduchá manipulácia. Taktiež by bolo dobré, keby sa odstraňovali nepresnosti v dátach. Na to by však bolo potrebné pamätať si aj predchádzajúce dáta, ktoré server posielal. Potom by sa dal vyrobiť filter, ktorý by dokázal tieto nepresnosti aspoň sčasti odstraňovať. Pamätať si predchádzajúce dáta by bolo vhodné aj na to, aby sa robila určitá predikcia dát pre rozhodovanie.

Vzhľadom na rozsiahlosť tejto práce bude postačovať, ak budú dáta len vhodne uložené. Ako doplnok sa môže vytvoriť história dát, na základe ktorej je potom možné dorobiť presnosť dát a tiež predikciu.

3.3 Požiadavky na správanie

Je potrebné, aby sa hráč vedel dobre rozhodovať v čo najkratšom čase. Keďže futbal je tímová hra, hráč by mal mať implementované určité tímové správanie. Mal by samozrejme aj svoje vlastné správanie, ale to by bolo podriadené tímovému, aby hráč, ktorý je súčasťou tímu do tohto tímu zapadal. Vzhľadom na rozsiahlosť projektu nie je potrebné správanie implementovať, ale bude to potrebné pri ďalšom rozširovaní hráča.

Veľmi dôležitou požiadavkou pri tomto je zabezpečiť, aby činnosť rozhodovania bola nezávislá od určitých základných zručností, napríklad chôdze. Zjednodušene povedané, výpočet súvisiaci s rozhodovaním by nemal hráčovi uberať veľa času na úkor výpočtov súvisiacich s chôdzou a udržiavaním rovnováhy, pretože je zřejmé, že udržanie rovnováhy má pre hráča väčšiu prioritu ako určité strategické správanie. To znamená, že treba zabezpečiť, aby tieto výpočty prebiehali v ideálnom prípade paralelne, napríklad implementáciou s využitím vlákien.

3.4 Požiadavky na zručnosti

Zručnosti hráča je možné rozdeliť do dvoch úrovní :

- Nižšie zručnosti
- Vyššie zručnosti

Samozrejme toto rozdelenie je len veľmi zjednodušené a môže existovať viac úrovní zručností. Pritom by však malo platiť, že zručnosti vyššej úrovne sú vždy „poskladané“ zo zručností vyššej úrovne.

V našom prípade medzi nižšie zručnosti môžeme zaradiť jednotlivé časti chôdze. Na úplne najnižšej úrovni je ovládanie jednotlivých kĺbov, toto však zabezpečuje priamo server pomocou efektorov. Potom medzi nižšie zručnosti môžeme zaradiť napríklad vykonanie jedného kroku, ktorý pozostáva vlastne z postupného ovládania jednotlivých kĺbov efektermi. Môžeme rozoznávať minimálne tri druhy základných krokov:

- Krok pri rozbiehaní
- Krok udržiavací – klasická chôdza
- Krok pri zastavovaní

Hráč by mal dokázať chodiť tak, aby pritom udržiaval aj rovnováhu a napadal by, mal by sa vedieť otočiť namiesto alebo počas chôdze by mal vedieť ísť do oblúkov, atď. Všetky tieto zručnosti však pozostávajú z elementárnejších zručností.

K elementárnejším zručnostiam patrí napr. krok. Preto je potrebné aby sa vyrobili takéto „nižšie“ zručnosti, pomocou ktorých sa poskladajú tie „vyššie“ zručnosti, aby bola zabezpečená funkcionálnosť hráča.

3.5 Požiadavky na architektúru

Celý návrh nadstavby hráča, požadovaných schopností ako aj implementácia by mali zohľadňovať jeho budúce rozširovanie o nové schopnosti nasledujúcimi tímami. Preto medzi požiadavky pri vytváraní hráča bude patriť aj vytvorenie takej architektúry hráča, ktorá umožní

jeho škálovateľnosť. Hráč by sa mal skladať z modulov, ktoré by sa mali dať ľahko rozširovať, prípadne vymieňať za iné a prepájať nové s existujúcimi.

Pri návrhu architektúry musíme brať do úvahy aj moduly, ktoré budú zabezpečovať vyššie schopnosti hráčov, napríklad určité správanie sa v tíme. Napriek tomu, že tieto schopnosti nebudeme implementovať, bolo by dobre navrhnuť architektúru tak, aby zahŕňala „predprípravu“ pre tieto vyššie zručnosti.

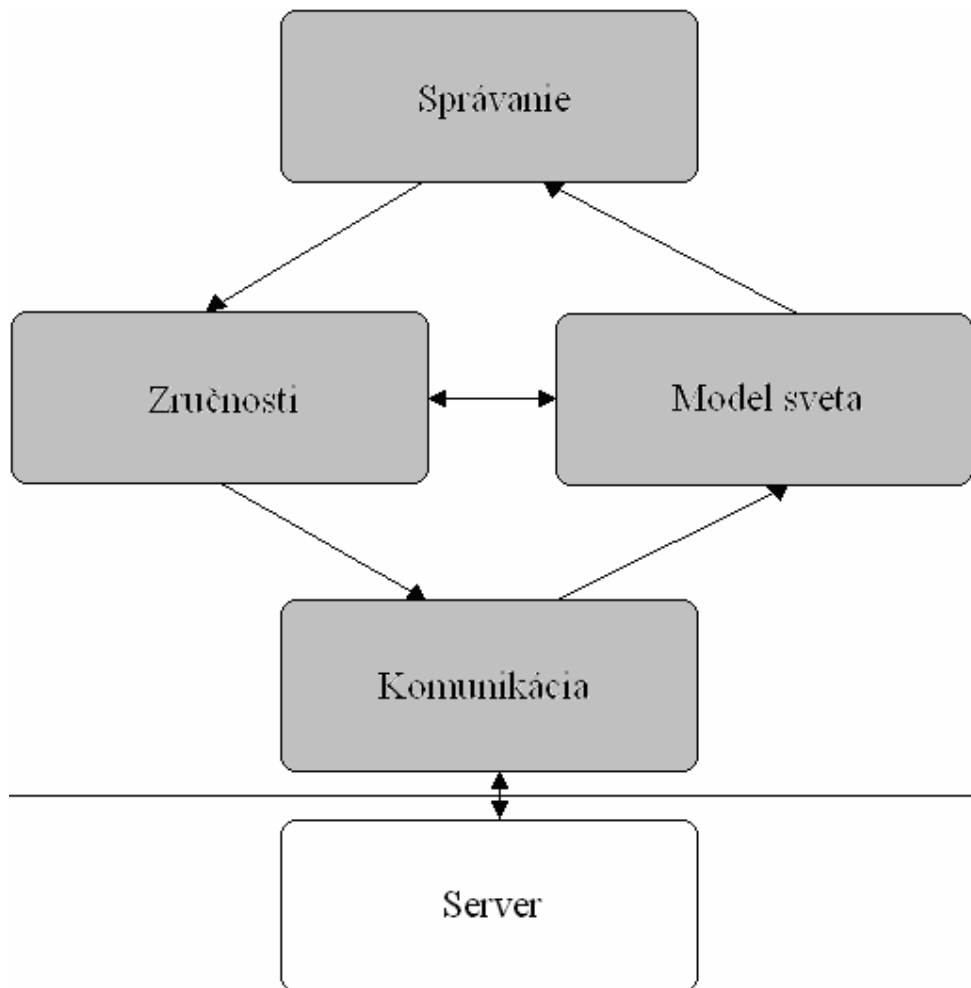
3.6 Požiadavky na dokumentáciu

Požiadavky na kvalitu dokumentácie priamo nesúvisia s ostatnými požiadavkami na časti implementácie. Napriek tomu je vhodné ich spomenúť, pretože tento projekt má aj „výskumný“ charakter, nie je zameraný len na implementáciu určitej funkcionality, ale je zameraný aj na výber a zdokumentovanie vhodných algoritmov a prístupov. Z tohto dôvodu je vhodné mať dokumentáciu v prehľadnej forme, aby tímy, ktoré budú pokračovať v našej práci, mali pripravený dobrý základ pre ich prácu.

4. Návrh

4.1 Hrubý návrh architektúry

Na základe špecifikácie požiadaviek sme vytvorili architektúru, ktorá pozostáva zo štyroch základných častí: Komunikácia, Modelu sveta, Správania a Zručností. Všetky časti spolu z väzbami sú znázornené na Obr. 23.



Obr. 23 Hrubý návrh architektúry hráča

Komunikácia je časť, ktorej hlavnou úlohou je zabezpečiť obojsmernú komunikáciu medzi hráčom a serverom. Prijaté a spracované údaje posielajú modelu sveta. Táto časť komunikuje aj s modelom zručností, ktorý posielajú údaje späť na server.

Model sveta predstavuje časť, v ktorej sa nachádzajú všetky dostupné informácie pre agenta o pozíciách hráčov a lopty, o ich rýchlostiach apod. Model sveta je prepojený s časťou komunikácia, od ktorej získava všetky potrebné dáta zo servera. Ďalej komunikuje s modulom správanie, nakoľko sa hráč musí rozhodnúť, akú akciu vykoná. Všetky potrebné údaje si preberie z modelu sveta. Ešte sa tu nachádza väzba so zručnosťami. Táto väzba je obojstranná. Väzba od modelu sveta k zručnostiam sa využíva v tom prípade, že na základe správania je už rozhodnuté,

aká akcia sa má vykonať. Potom dôjde k realizácii vybranej akcie, kedy sa tieto dáta využívajú. Väzba od zručností smerom k modelu sveta predstavuje skutočnosť, že potrebujeme pomocou predikcie určiť nejakú situáciu. Tak nebudeme čakať na server, kým nám pošle dáta, ktoré mu boli poslané zo zručností, ale použijeme dáta priamo zo zručností.

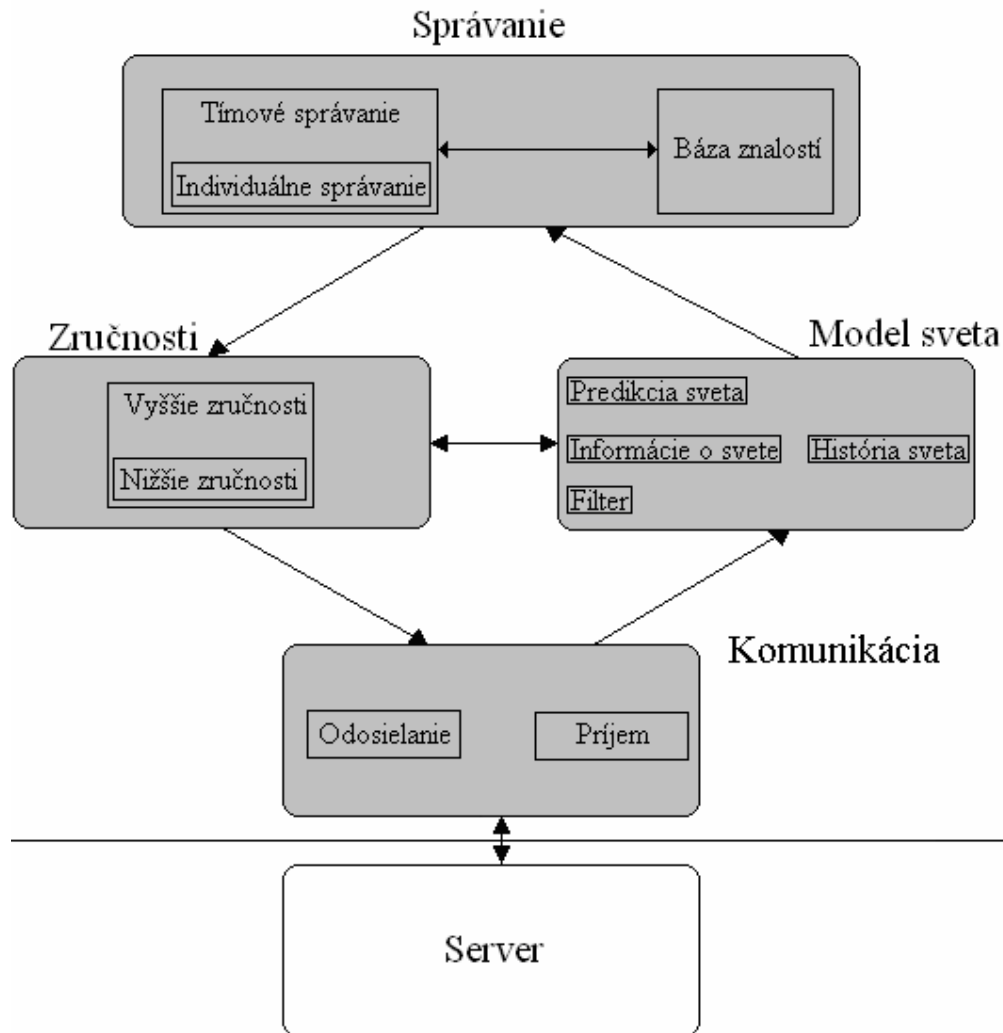
Správanie je časťou, ktorá sa stará o rozhodovanie hráča. Správanie komunikuje s modelom sveta, od ktorého berie informácie, na základe ktorých sa hráč rozhoduje o akciách, ktoré má vykonať. Správanie je ešte prepojené so zručnosťami, ktoré vybranú akciu realizujú.

Zručnosti reprezentujú časť, ktorá sa stará o realizáciu samotných akcií. Táto časť komunikuje so správaním, od ktorého dostáva akcie, ktoré má vykonať. Je prepojená aj s modelom sveta, od ktorého získava údaje, na základe ktorých jednotlivé akcie vykonáva. Ešte sa tu nachádza väzba s komunikáciou, ktorej po vykonaní určitého kroku odovzdá svoje údaje, aby boli odoslané serveru.

Toto bol hrubý návrh architektúry hráča. Avšak špecifikácia umožňuje aj podrobnejší návrh, ktorý bude v tejto časti rozoberaný. Nebol rozoberaný hneď, aby ho čitateľ lepšie pochopil. Na Obr. 24 je znázornená podrobnejšia architektúra hráča.

4.2 Podrobný návrh architektúry hráča

Na Obr. 24 je znázornený podrobný návrh architektúry hráča.



Obr. 24 Podrobnejší návrh architektúra hráča.

Časť Komunikácia sa delí na dva moduly. Modul *príjem* zabezpečuje spracovanie údajov zo servera, ktoré sú preposielané do časti Model sveta. Druhým modulom je *Odosielanie*, ktorý plní opačnú funkciu ako modul Príjem. Spracováva príkazy z časti Zručnosti a odosiela ich na server.

Model sveta obsahuje štyri vnorené moduly. Nakoľko server posiela nepresné informácie o dianí na hracej ploche (aplikuje na posielané údaje šum), je potrebné tento šum čiastočne odstrániť, o ktorý sa bude starať modul *Filter*. V minulosti sa osvedčil Kalmanov filter, ktorý vo väčšej miere spresnil údaje. Modul *Informácie o svete* obsahuje aktuálny stav modelu sveta po príchode nových a odfiltrovaných informácií zo strany servera. Predchádzajúci stav modelu sveta sa uloží do modulu *História sveta*. Na základe predchádzajúceho a aktuálneho stavu modelu sveta môžeme predvídať správanie sveta v nasledujúcom takte. Na jeho určenie slúži modul *Predikcia sveta*. Potreba spomínaných modulov v časti Modelu sveta sú potrebné pre rýchlu komunikáciu medzi časťami Správanie a Zručnosti. Dôvodom je predpovedanie nových údajov zo servera (raz za 20ms), na základe ktorých sa môže resp. bude hráč rozhodovať.

Po vytvorení a aktualizovaní údajov v modeli sveta sa hráč rozhodne, aká bude jeho ďalšia aktivita. Jeho rozhodnutie zabezpečuje časť Správanie. Základným modulom je *Báza znalostí*, ktorá obsahuje napr. rozdelenie hráčov vo formáciách. Priamo komunikuje s modulom *Tímové správanie*, ktorý obsahuje modul *Individuálne správanie*. *Tímové správanie* rozhodne, ktorú akciu vyberie z bázy znalostí a použije pre účely vhodné pre tím. *Individuálne správanie* vyberie bližšie špecifikovanú činnosť (napr. pokrytie protihráča, presunúť sa na vhodné miesto za účelom zachytenie lopty alebo postavenie sa pred súperovu bránku), ktorú zrealizuje časť *Zručnosť*.

Vybraná akcia postupuje do časti *Zručnosť*, ktorá sa stará o realizáciu samotných akcií. Skladá sa z modulu *Nižšie zručnosti*, ktorý je vnoreným modulom *Vyšších Zručnosti*. Do modulu nižšie zručnosti zaraďujeme akcie pohyb jednotlivých kĺbov a premiestni sa na určené miesto (napr. pri rozohrávaní). Druhý modul sa skladá z akcií nižších zručností. Patria sem akcie otáčanie, krok, beh, kopni do lopty, udržiavanie stability a vstávanie zo zeme. Po vykonaní sa odovzdajú informácie do modulu *Odosielanie* v časti *Komunikácia*, ktorá pošle údaje serveru. Medzi časom, ktorý je potrebný na ďalší takt servera (20ms) sa využije na komunikáciu medzi časťami *Zručnosti* a *Modelom sveta* (s využitím modulu *predikcie sveta*), čím si hráč pripraví nasledujúce akcie.

A. Postup inštalácie servera

V tejto časti sú uvedené všetky postupy, ktoré súvisia s inštaláciou servera a vývojového prostredia. Taktiež je opísaný postup spustenia jednoduchého hráča

A.1 Návod na inštaláciu a nastavenie VMware Workstation v Windows XP

Najprv je potrebné nainštalovať VMware Workstation (minimálne verzia 6.0.2). Následne vytvoríme virtuálnu mašinu pre Ubuntu. Postup je nasledovný:

1. New virtual machine
2. Virtual machine configuration: Typical
3. Guest operating system: Linux -> Ubuntu
4. Vybrať názov (napr. Ubuntu 7.10) a lokáciu, kde sa budú nachádzať súbory (rezervovať cca. 4GB)
5. Network connection: NAT (alebo podľa potreby)
6. Disk capacity (nechať tak ako je, pretože sa disk neskôr nahradí novým)
7. Finish

Po vytvorení virtuálnej mašiny sú potrebné menšie úpravy. Vo VMware Workstation zvolíme Edit virtual machine settings:

- zvolíte toľko RAMky koľko potrebujete, stačí 512MB), kliknúť na floppy a vybrať Remove
- Ak potrebujete 2 jadrá, zvolíte Processors na hodnotu 2

Treba nastaviť frekvenciu procesora, pretože málokedy uhádne správnu. Zistíte si prednú frekvenciu vášho procesora. Bude sa zadávať v kHz (napr. ja mám 1730000 kHz) (vypnite si VMware program, pretože sa vám môže stať, že sa vám opäť vymaže súbor config.ini)

Pre XPčka:

- Choďte do C:\Documents and Settings\All Users\Application Data\VMware\VMware Workstation\config.ini . Ak súbor nenájdete, vytvorte ho.
- Napíšte do neho toto:
 - `host.cpukHz = "1730000"`
 - `host.noTSC = "TRUE"`
 - `ptsc.noTSC = "TRUE"`

Po spustení virtuálnej mašiny je vhodné stlačiť klávesu F2, čím sa dostaneme do BIOSu. V nej treba odstrániť Floppy mechaniku.

Návod na inštaláciu VMware Tools v Ubuntu 7.10

1. Spustiť ubuntu.
2. Vo virtuálnej mašine zvoliť VM -> Install VMware Tools... (na ploche sa zobrazí mechanika)
3. Spustiť terminál a zadať príkazy:
 - `sudo aptitude update`
 - `sudo aptitude install build-essential linux-headers-<nazov_konta> -r`
 - `cp -a /media/cdrom/VMwareTools* /tmp/`

- `cd /tmp/`
- `tar -vzxzf VMwareTools*.gz`
- `cd vmware-tools-distrib/`
- `sudo ./vmware-install.pl`
- **Ak sa počas inštalácie bude na niečo pýtať, stlačiť Enter. Pri výbere rozlíšenia treba zvoliť požadované.**
- Nie je potrebné vymazať skopírované a rozbalené súbory *.gz, nakoľko inštalčný skript ich za nás vymaže.

A.2 Inštalácia rcservera 3D a vývojového prostredia

- 2. Aktivovať Universe a Multiverse** (zväčša je všetko nastavené správne, nastavenie zdrojových adries, odkiaľ sa sťahujú balíčky)
 - `sudo gedit /etc/apt/sources.list`
 - `sudo apt-get update`
- 3. Inštalácia doplnkov**
 - `sudo apt-get install g++ ruby1.9 ruby1.9-dev libode0-dev libboost-dev libsdl-dev libfreetype6-dev libdevil-dev autoconf automake1.9 libtool freeglut3-dev tetex-extra cvs xlibs-dev libtiff4-dev libslang1-dev libboost-thread-dev libmng-dev libpng12-dev`
 - **ak vám vypísalo chybu na "xlibs-dev" tak to zmeňte za "xlibs-static-dev"**
 - po odenterovaní sa bude ťahať cca 320MB z internetu!!!
 - `sudo rm /usr/bin/ruby`
 - `sudo ln -s /usr/bin/ruby1.9 /usr/bin/ruby`
 - `sudo ln -s /usr/lib/libruby1.9.so /usr/lib/libruby.so`
- 4. Skontrolovať zdrojové kódy na source forge**
 - `cvs -d:pserver:anonymous@server.cvs.sourceforge.net:/cvsroot/server login`
 - **Ak bude pýtať heslo, dať enter (ak vypíše chybu o neexistujúcom cvspass, opakovať príkaz)**
 - `cvs -z3 -d:pserver:anonymous@server.cvs.sourceforge.net:/cvsroot/server co -P rcsoccersim/rcserver3D`
- 5. Build a inštalácia servera**
 - `cd rcsoccersim/rcserver3D/`
 - `./bootstrap`
 - `./configure`
 - **Ak vyhodí chybu kvôli ruby, tak sa musia odinštalovať balíčky ruby, nainštalovať zo zdrojových kódov (4,3 MB) a opäť spustiť configure:**
 - `sudo apt-get remove libruby*`
 - `sudo wget ftp://ftp.ruby-lang.org/pub/ruby/1.8/ruby-1.8.6-p110.tar.gz`
 - **ALEBO** stiahnuť zdrojový kód ruby z <http://www.ruby-lang.org/en/downloads/>, momentálne <ftp://ftp.ruby-lang.org/pub/ruby/1.8/ruby-1.8.6-p110.tar.gz>
 - `sudo tar -xzf ruby-1.8.6-p110.tar.gz`
 - `cd ruby-1.8.6-p110/`
 - `sudo ./configure --enable-shared`
 - `sudo make`
 - `sudo make install`

- o cd /usr/lib
 - o sudo ln -s /usr/local/lib/libruby.so.1.8
 - o sudo ldconfig
 - o cd /home/<nazov_konta>/rcsoccersim/rcssserver3D/
 - o ./configure
 - make
 - sudo make install
 - sudo gedit /etc/ld.so.conf
 - dopísať riadok include /usr/local/lib . Uložiť a zavrieť
 - sudo ldconfig
- 6. Inštalácia modelov a textúr**
- cd /usr/local/share/rcssserver3d
 - sudo wget http://downloads.sourceforge.net/sserver/rcssserver3d-0.5.6-data.tar.gz?use_mirror=mesh
 - sudo tar -xzf rcssserver3d-0.5.6-data.tar.gz
- 7. Inštalácia Javy**
- sudo apt-get update
 - sudo apt-get install sun-java6-jdk
 - pri inštalácii potvrdiť licenčné podmienky
- 8. Inštalácia prostredia (Eclipse Europa)**
- Stiahnuť Eclipse Europa pre C++
http://www.eclipse.org/downloads/download.php?file=/technology/epp/download/s/release/20070927/eclipse-cpp-europa-fall-linux-gtk.tar.gz&url=http://ftp.sh.cvut.cz/MIRRORS/eclipse/technology/epp/downloads/release/20070927/eclipse-cpp-europa-fall-linux-gtk.tar.gz&mirror_id=302
 - cd /home/<nazov_konta>/Desktop/
 - sudo tar -xzf eclipse-cpp-europa-fall-linux-gtk.tar.gz
 - spustiť eclipse (bez koncovky)
- 9. Upratovanie balíkov**
- sudo rm /usr/local/share/rcssserver3d/rcssserver3d-0.5.6-data.tar.gz
 - sudo rm /home/<nazov_konta>/Desktop/eclipse-cpp-europa-fall-linux-gtk.tar.gz
- 10. Spustenie simulácie**
- Spustiť terminál
 - napísať príkaz: simspark
- 11. Pridanie testovacieho hráča**
- Spustiť terminál
 - napísať príkaz: agentspark

A.3 Inštalácia rcssservera 3D pod Mac OS X

V tejto časti opíšeme inštaláciu RoboCup 3D servera verzie 0.5.6 pod Mac OS X verzie 10.4.10. V systéme máme nainštalované vývojové prostredie Xcode.

1. Otvoríme si aplikáciu Terminal a prihlásime sa ako superuser:


```
sudo -s
```

2. Stiahneme SDL (Simple Directmedia Layer) knižnicu z adresy <http://libsdl.org/release/SDL-1.2.12.tar.gz>, rozbalíme, skompilujeme a nainštalujeme. Nainštaluje sa do adresára /usr/local/.

```
tar -xzf SDL-1.2.12.tar.gz
cd SDL-1.2.12
./configure
make
make install
```

Ďalšie verzie knižnice sa nachádzajú na stránke <http://www.libsdl.org>

3. Stiahneme knižnicu DevIL (Developer's Image Library) z adresy <http://prdownloads.sourceforge.net/openil/DevIL-1.6.8-rc2.tar.gz>, rozbalíme, skompilujeme a nainštalujeme:

```
tar -xzf DevIL-1.6.8-rc2.tar.gz
cd DevIL-1.6.8
./configure
make
make install
```

Ďalšie verzie knižnice nájdeme na stránke <http://openil.sourceforge.net>

4. Ďalej budeme potrebovať Boost knižnicu. Najjednoduchší spôsob ako ju nainštalovať je pomocou nástroja MacPorts, ktorý získame zo stránky <http://www.macports.org>. Po nainštalovaní MacPorts môžeme pokračovať v inštalácii knižnice Boost:

```
port install boost
```

5. Stiahneme knižnicu ODE (Open Dynamics Engine) z adresy <http://downloads.sourceforge.net/opende/ode-src-0.9.zip>, rozbalíme, skompilujeme a nainštalujeme:

```
unzip ode-src-0.9.zip
cd ode-0.9
./configure
make
make install
```

Ďalšie verzie knižnice sú na stránke <http://www.ode.org>

6. Stiahneme RoboCup 3D server z adresy <http://downloads.sourceforge.net/sserver/rcssserver3d-0.5.6.tar.gz> a textúry s modelmi z adresy <http://downloads.sourceforge.net/sserver/rcssserver3d-0.5.6-data.tar.gz> Oba archívy rozbalíme a modely s textúrami premiestnime do adresára servera:

```
tar -xzf rcssserver3d-0.5.6.tar.gz
tar -xzf rcssserver3d-0.5.6-data.tar.gz
mv models rcssserver3d-0.5.6/
```

```
mv textures rcserver3d-0.5.6/
```

Potom spustíme konfiguračný skript RoboCup 3D serveru:

```
cd rcserver3d-0.5.6
CPPFLAGS="-I/opt/local/include/" LDFLAGS="-L/opt/local/lib" ./configure
```

Po skončení konfiguračného skriptu odstránime dva súbory:

```
rm app/coretest/Makefile app/scenetest/Makefile
vi app/coretest/Makefile
```

Vytvoríme súbor Makefile v adresári ./app/coretest/

```
vi app/coretest/Makefile
```

Do novovytvoreného Makefile súboru zapíšeme³:

```
all:
    touch all
install:
    touch install
```

Novovytvorený Makefile uložíme a skopírujeme:

```
cp app/coretest/Makefile app/scenetest/Makefile
```

Teraz môžeme skompilovať RoboCup 3D server:

```
make
make install
```

7. Funkčnosť servera overíme jeho spustením

```
export DYLD_LIBRARY_PATH="/usr/local/lib/rcserver3d"
./app/simspark/simspark
```

Môžeme pridať aj vzorového hráča agentspark na ihrisko

```
export LD_LIBRARY_PATH="/usr/local/lib:/usr/local/lib/rcserver3d"
./app/agentspark/agentspark
```

A.4 Vloženie hráča Zigorat do projektu

- Stiahnuť (napr. na plochu) hráča Zigorat z webu <http://zigorat3d.googlepages.com/Zigorat-0.5.6.tar.bz2> a rozbalit.
- Spustiť vývojové prostredie Eclipse Europa a zvoliť File -> New -> C++ Project
- Po otvorení okna pokračovať Executable -> Linux GCC, napísať meno projektu a finish
- Pravé tlačidlo myši na názov projektu a zvoliť import -> General -> File system
- Vybrať adresár Zigorat. Potom dať Select ALL-> Finish
- Zo zdrojového kódu treba vytvoriť binary (kompilácia CTRL+B).

³ Riadky začínajúce slovami touch sú odsadené tabulátorom

- Kompilátor vypíše chybu s viacnásobnou definíciou funkcie main. V súbore restore.cpp a start.cpp zakomentujeme funkciu main a opäť skompilujeme.
- Spustíme cez terminál simspark a spustíme cez Eclipse hráča, ktorý sa nám zobrazí v hracom poli

