

# High5 - Robocup 3D

Bc. Andrej Sedláček

Bc. Miroslav Bimbo

Bc. Tomáš Boleček

Bc. Ivan Šimko

# Zhrnutie

- Pohyby
  - Optimalizácia nižších pohybov
  - Vyšší pohyb poza loptu
  - Analýza pohybov
- Refactor
  - Rozšírenie anotácií a pohybov
  - Vytvorenie spoločnej knižnice pre hráča a framew.
- Vylepšenie GUI testovacieho frameworku
- Plánovanie

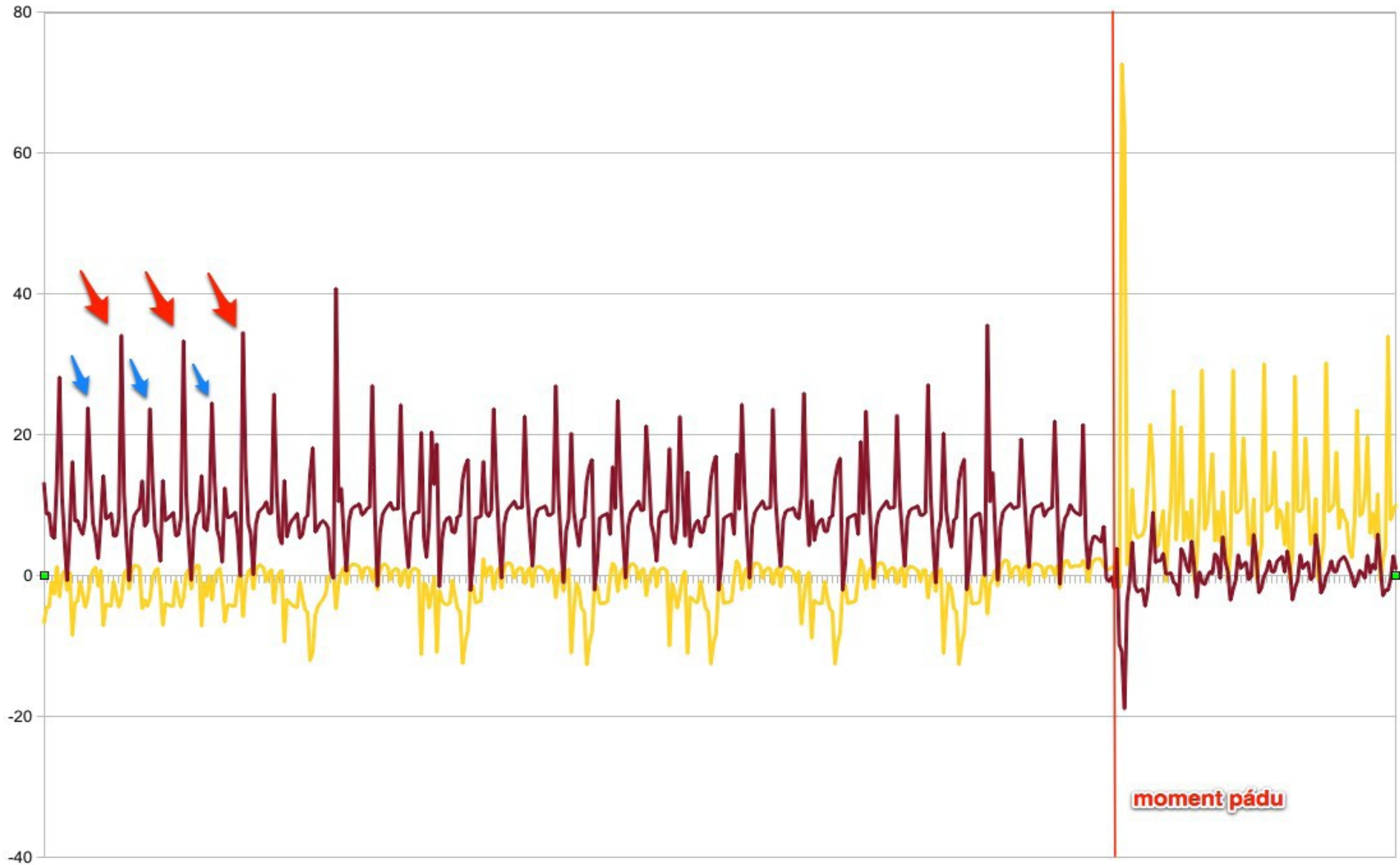
# Optimalizácia nižších pohybov

- walk\_fine\_fast2\_optimized2
- walkback\_slow
- kick\_left
- kick\_right
- kick\_straight\_edge
- sit\_down

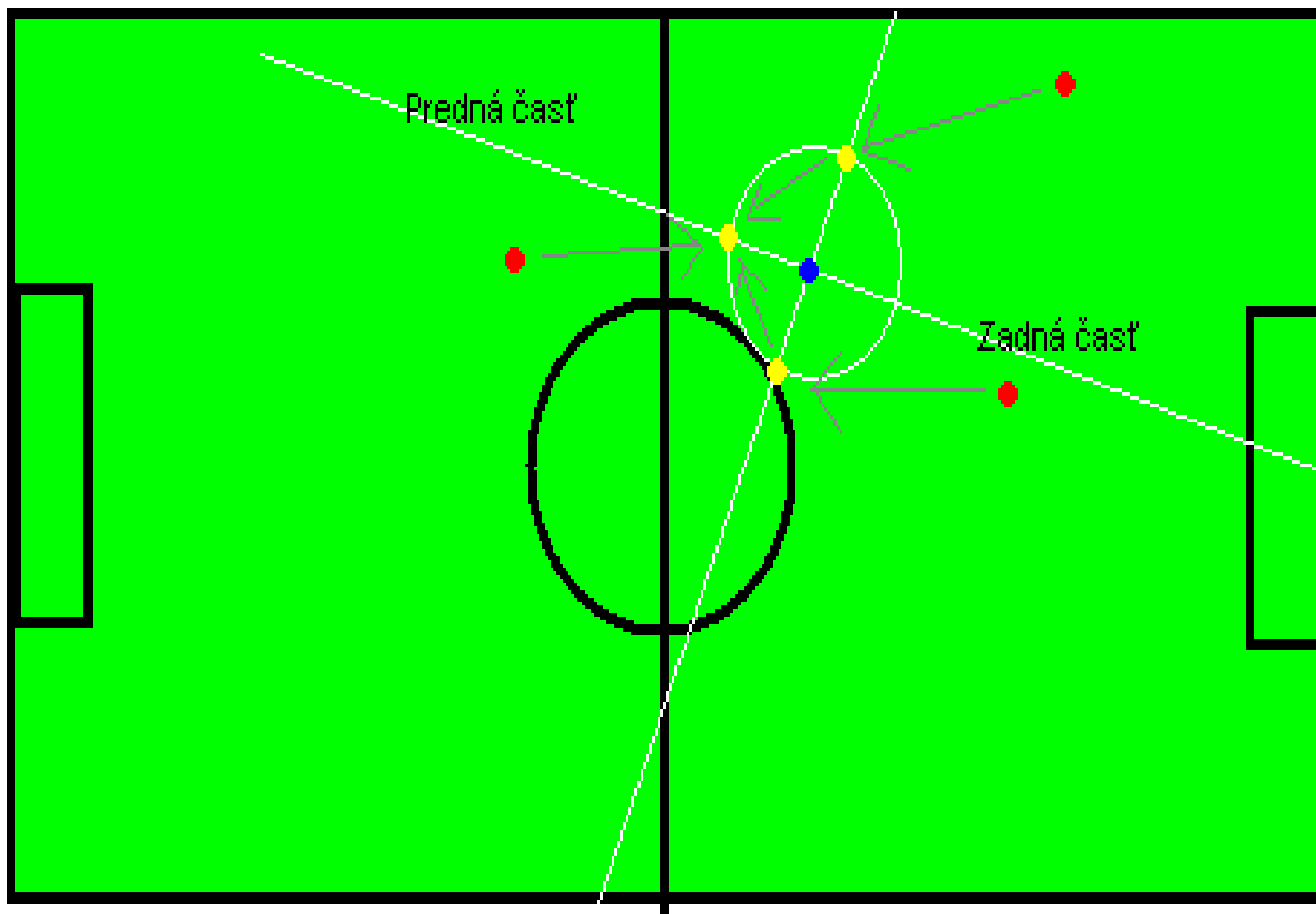
# Analýza pohybov

- Hľadanie chýb v existujúcich pohyboch
- V budúcnosti predikcia pádu => real time zmena pohybu pre zamedzenie pádu

# Analýza pohybů



# Vyšší pohyb poza loptu



# Rozšírenie anotácií a pohybov

- Anotácie
  - Rozptyl uhlov
  - Kruhová reprezentácia polohy lopty
  - Iniciálny bod maximálneho kopu
- Pohyby
  - Opis pohybov

# Vytvorenie spoločnej knižnice pre hráča a testovací framework

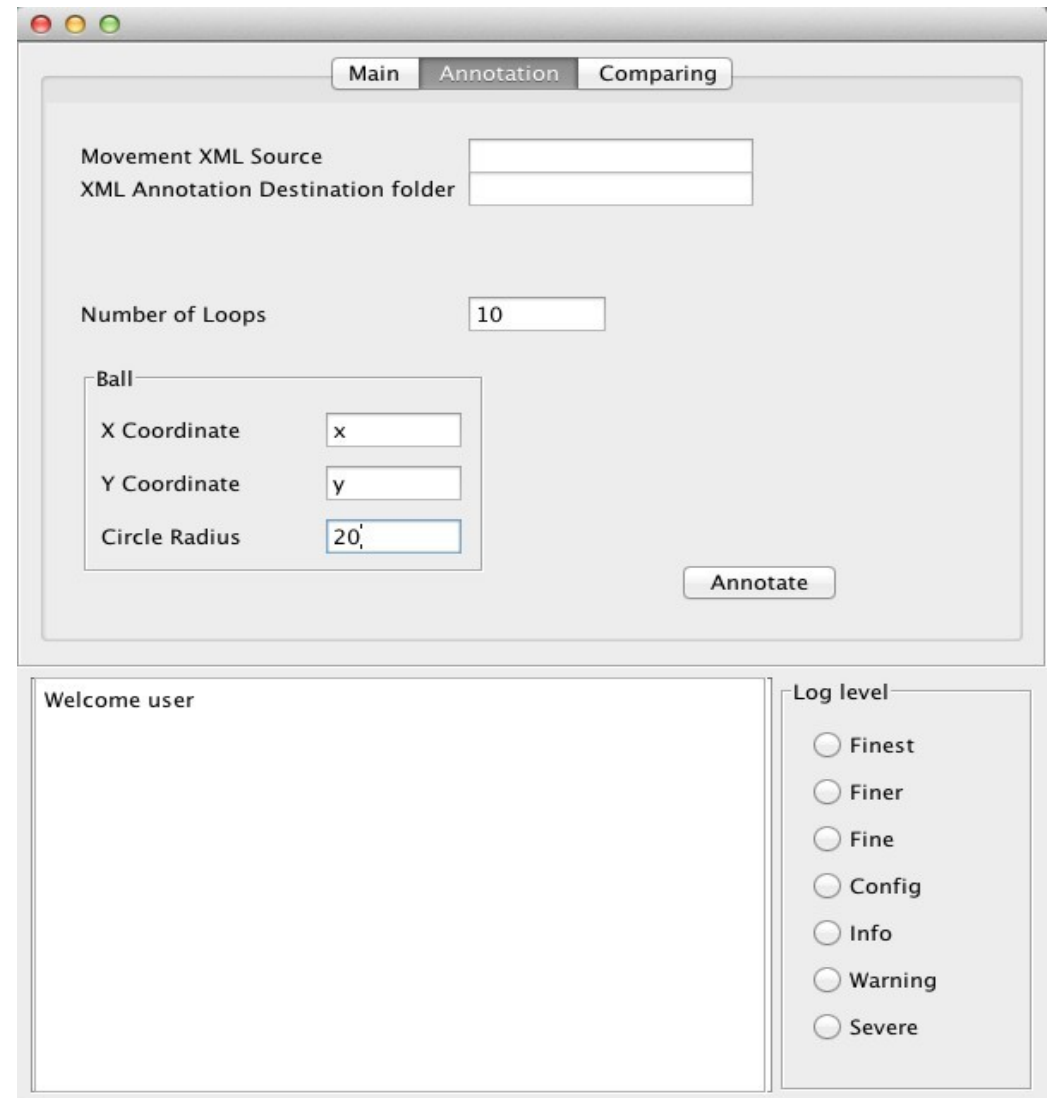
- Geometria
- Matematika
- ...
- Serializácia



# Vylepšenie GUI testovacieho frameworku

- Väčšia prehľadnosť, rozširovateľnosť (taby)
- Anotácie
- Logovanie
- Porovnávanie modelov sveta

# Vylepšenie GUI testovacieho frameworku



# Plánovanie

- Viacero plánovačov
- Komplexný vyšší pohyb
- ...
- Zjednotenie plánovania
  - Preniesť zodpovednosť po vykonaní každého pohybu na plánovač