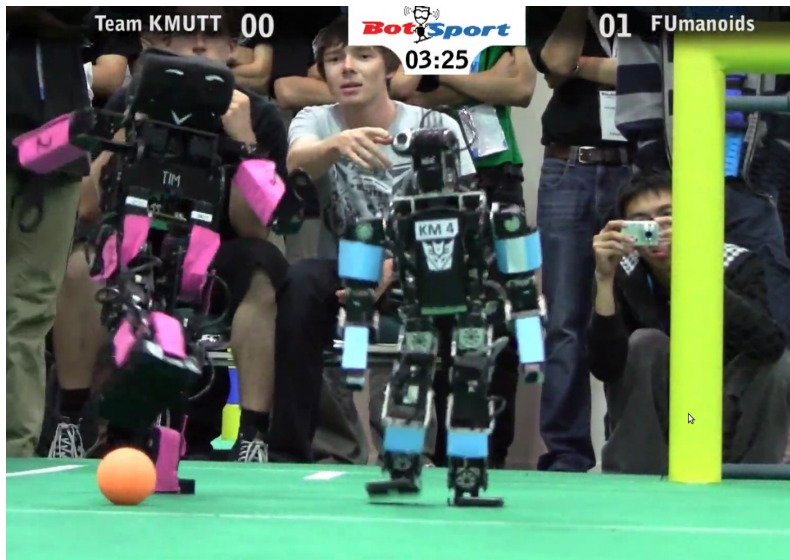


Verteidigung der Bachelorarbeit: **Verhaltenssteuerung der Fumanoids**

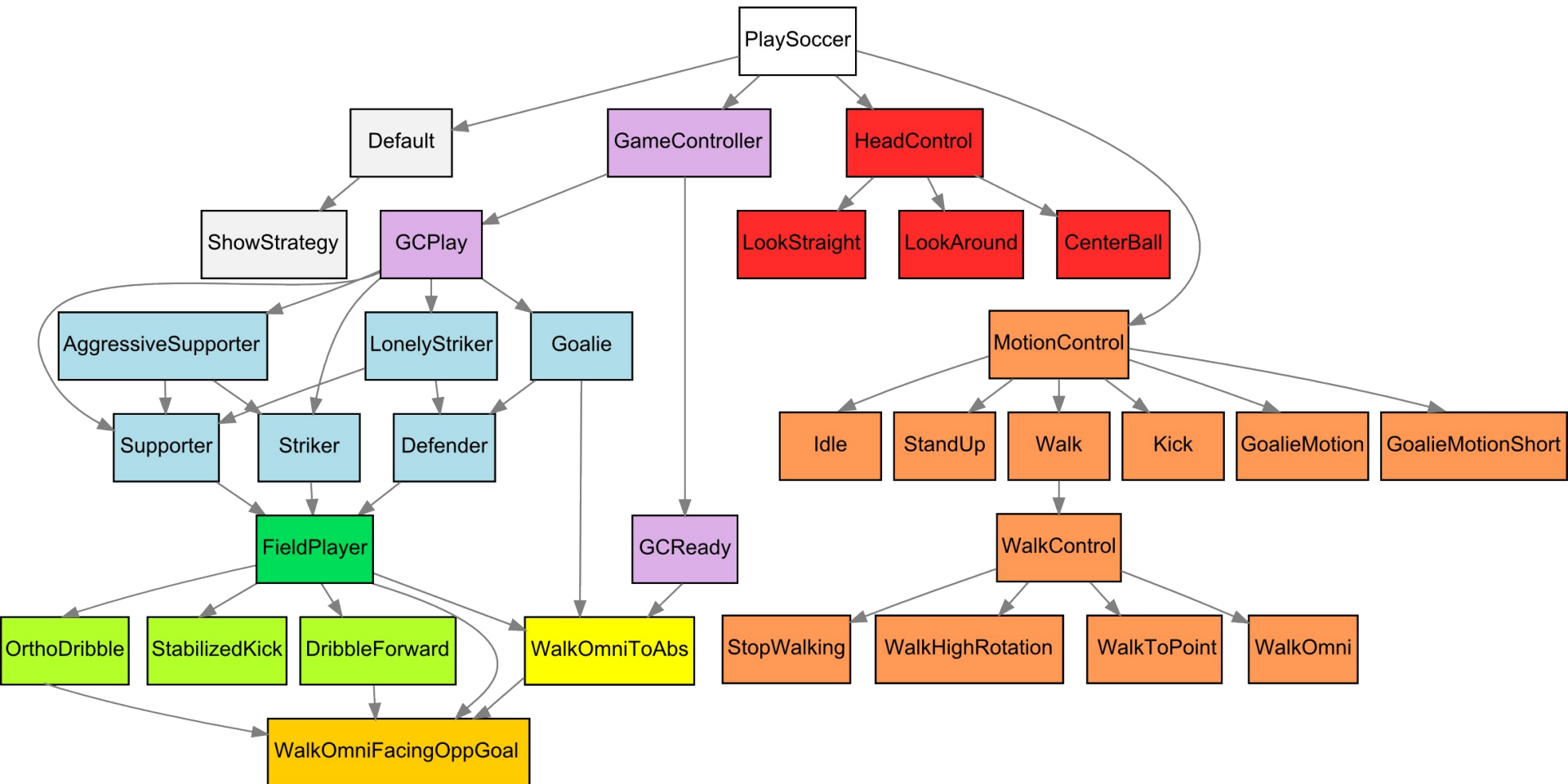


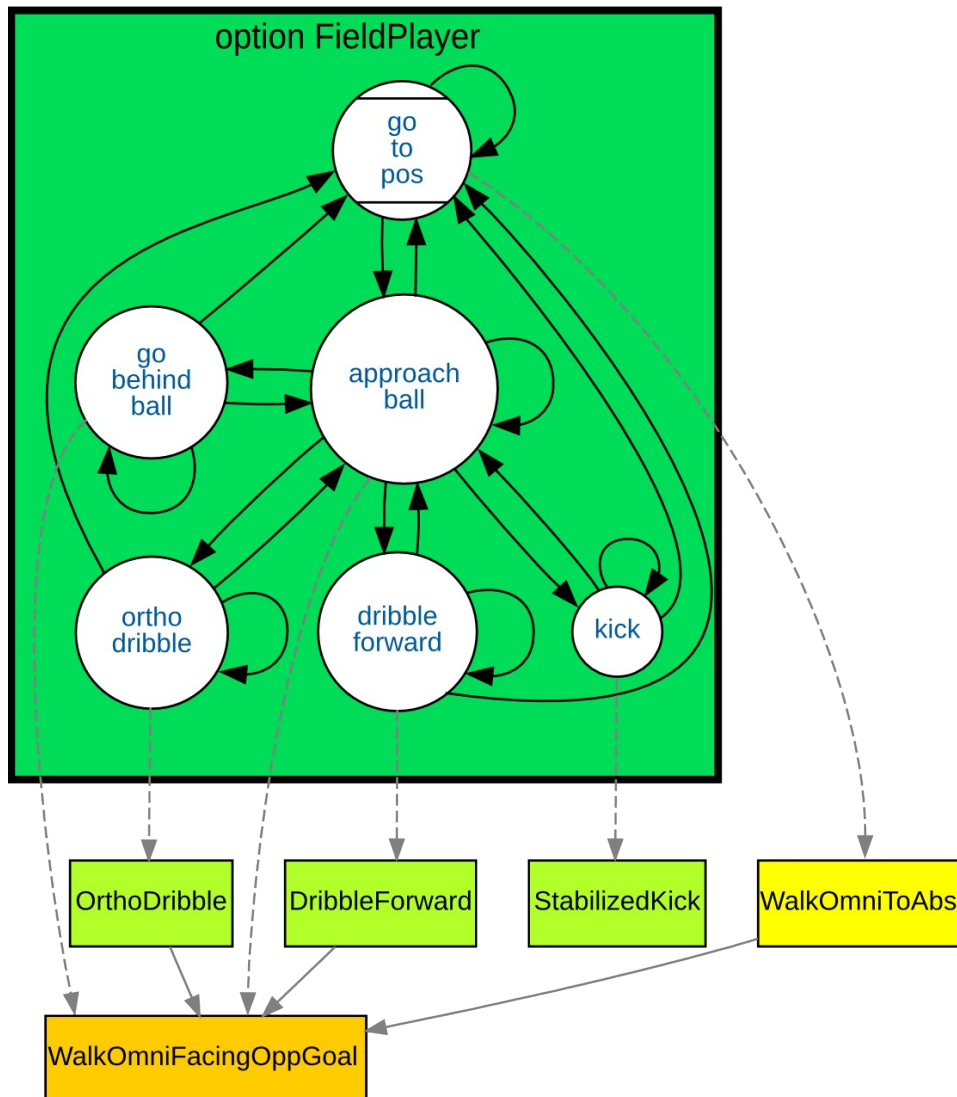
Rico Jonschkowski
Institut für Informatik
FU Berlin
Dienstag, 1. März 2011

1. Einleitung
2. Verhaltenssteuerung 2010
 1. XABSL
 2. Andere Ansätze als 2009
3. Aktueller Stand
4. Ausblick

Freie Universität Berlin







```
option Fieldplayer {

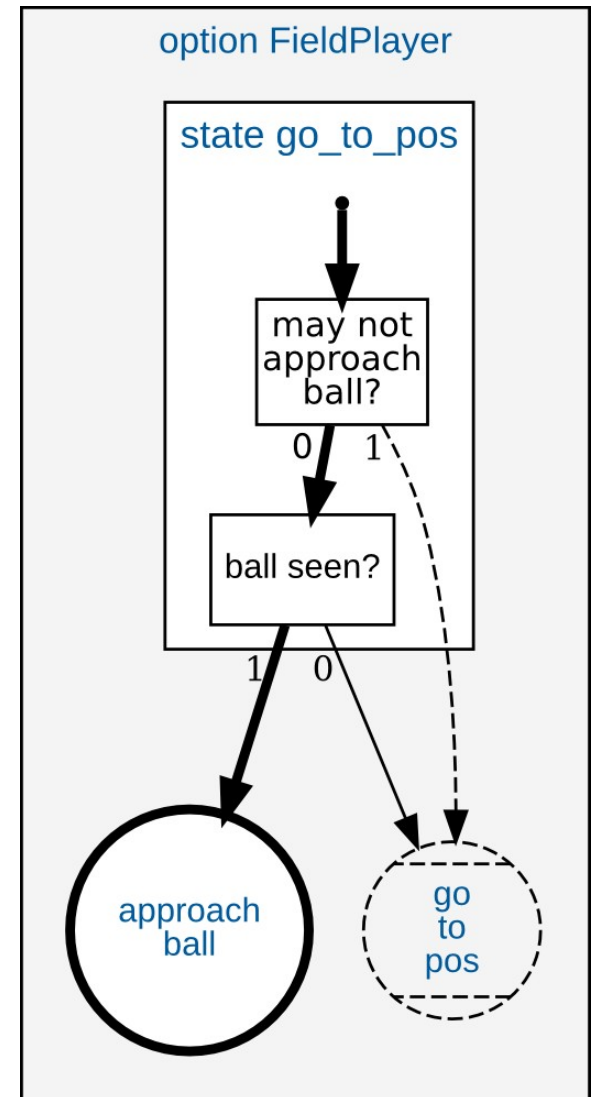
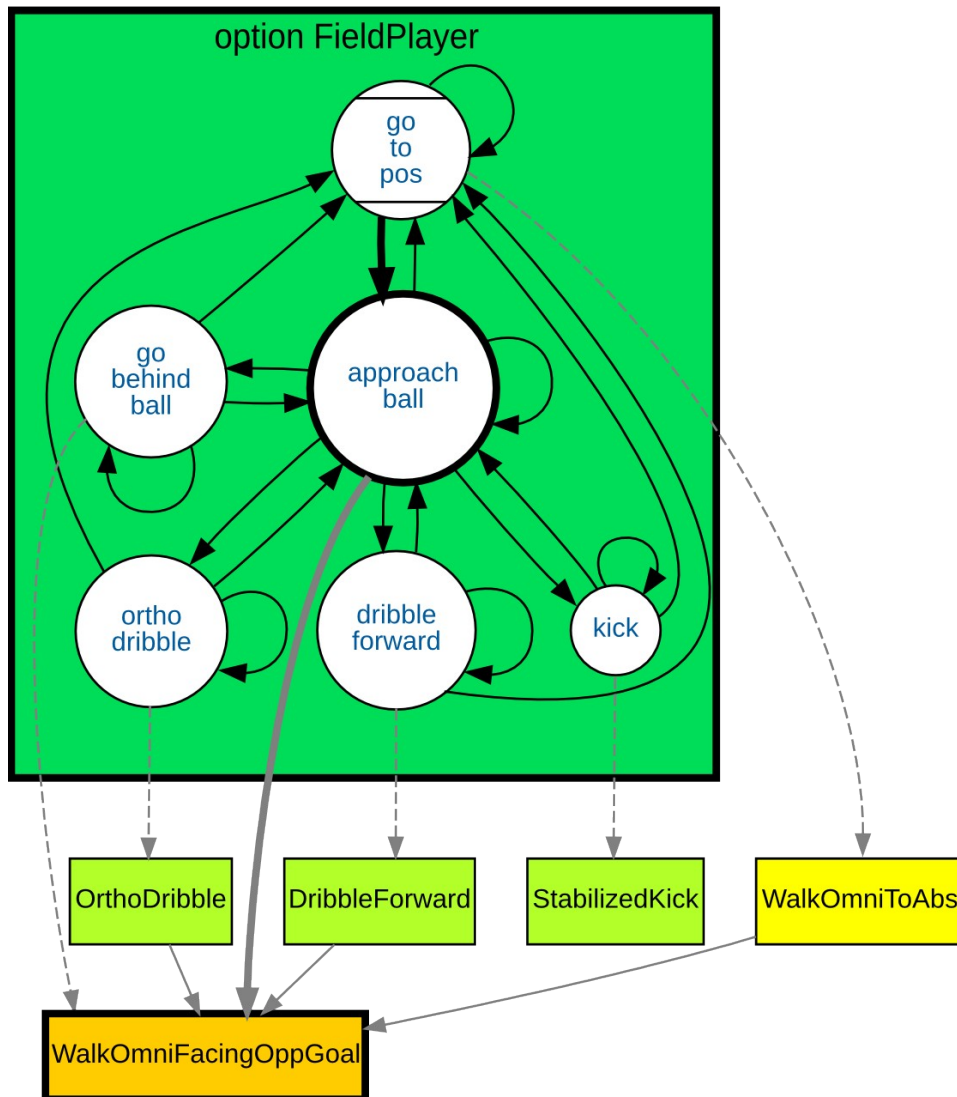
    initial state go_to_pos {
        decision {
            /** ball seen? */
            if (ball.lastSeen < MAXNOTSEEN)
                goto approach_ball;
            else
                stay;
        }
        action {
            WalkOmniToAbs(...);
        }
    }

    state approach_ball {...}

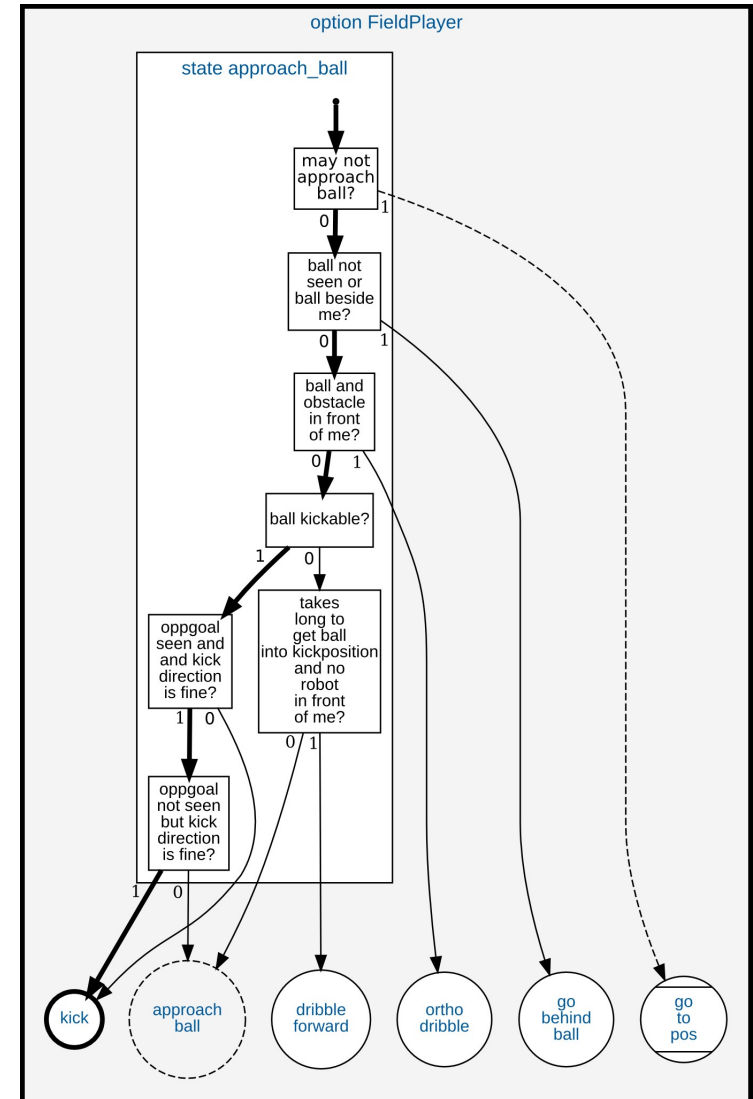
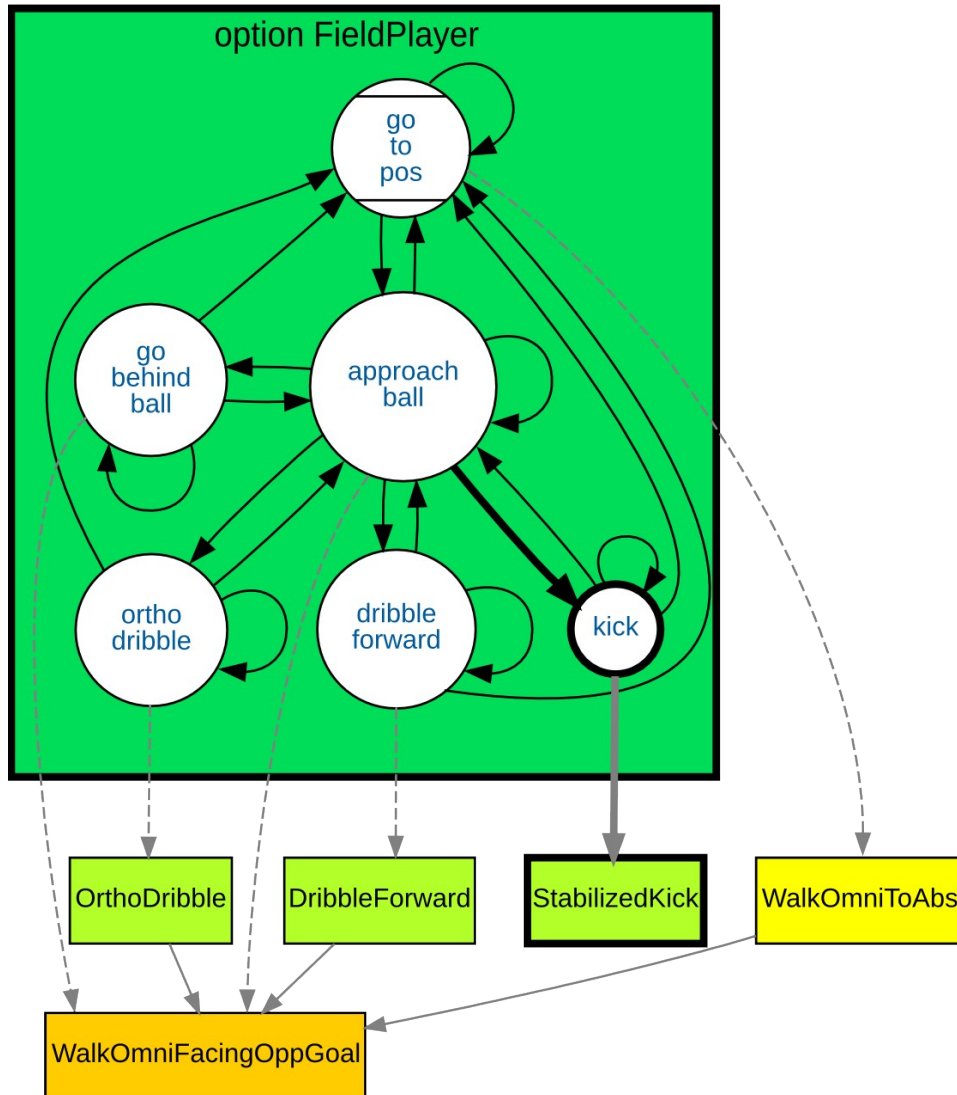
    state kick {...}

    ...
}
```

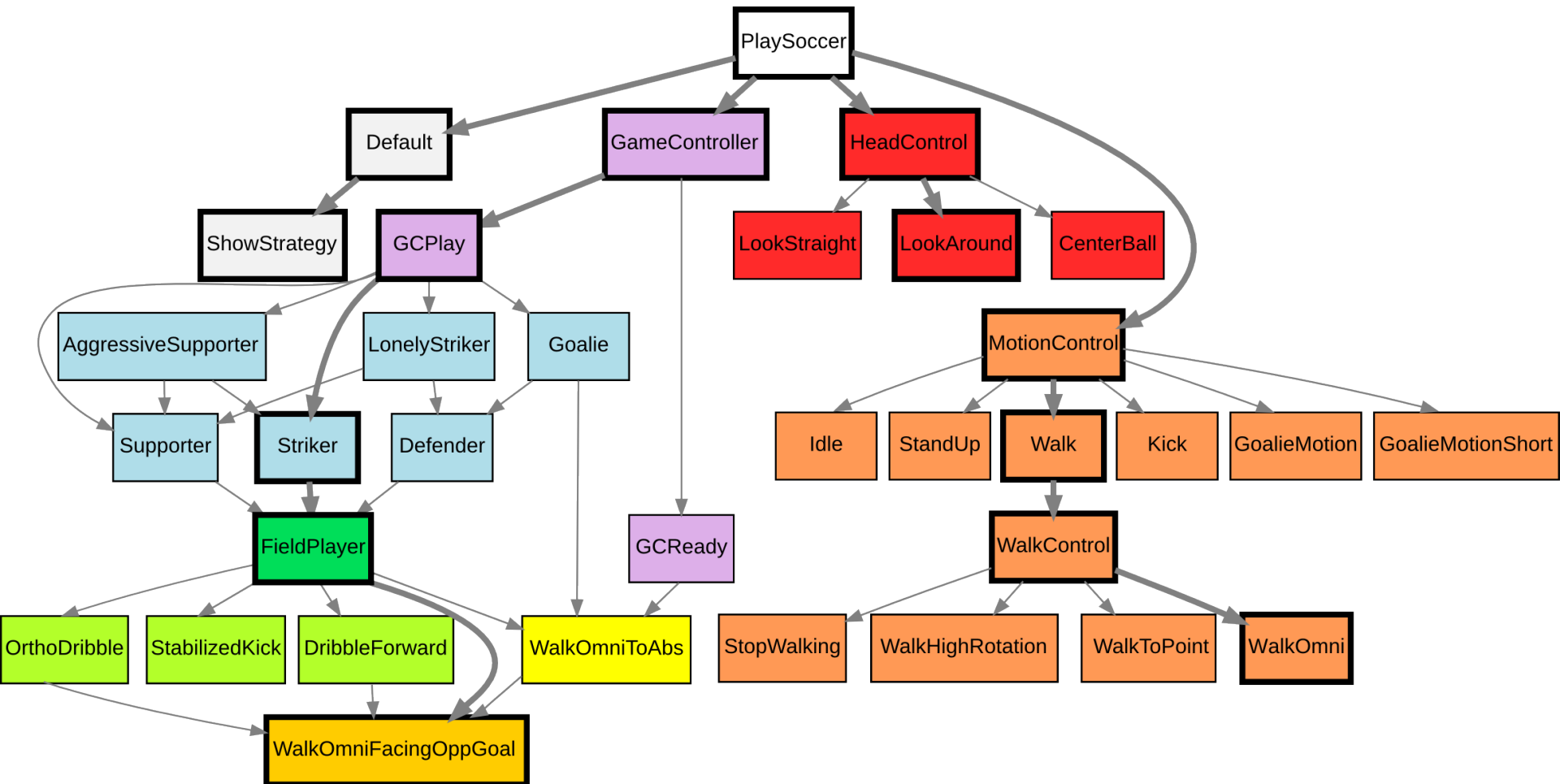
Beispiel – Gehe zum Ball



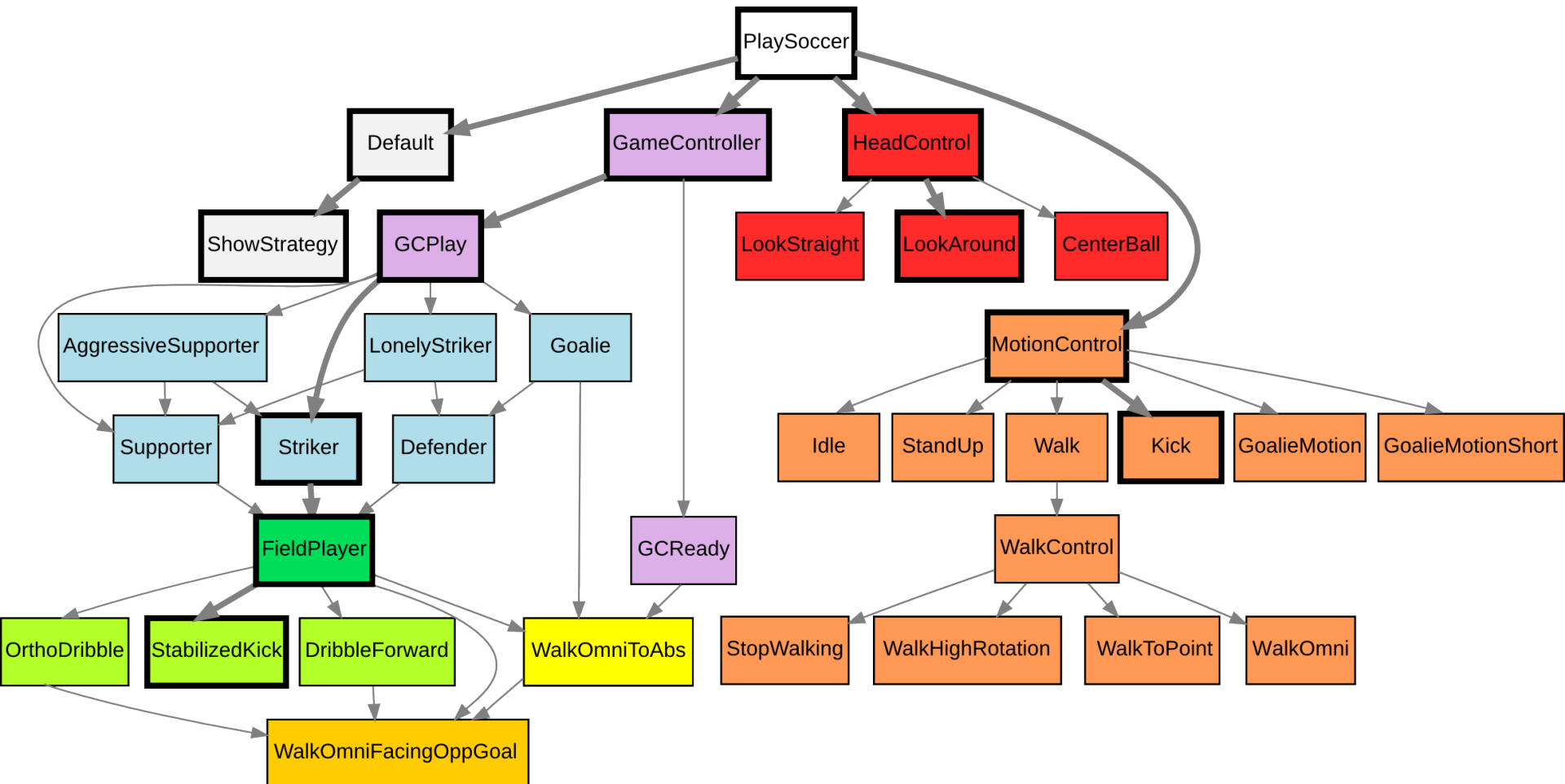
Beispiel – Schieße den Ball



Beispiel - Gehe zum Ball



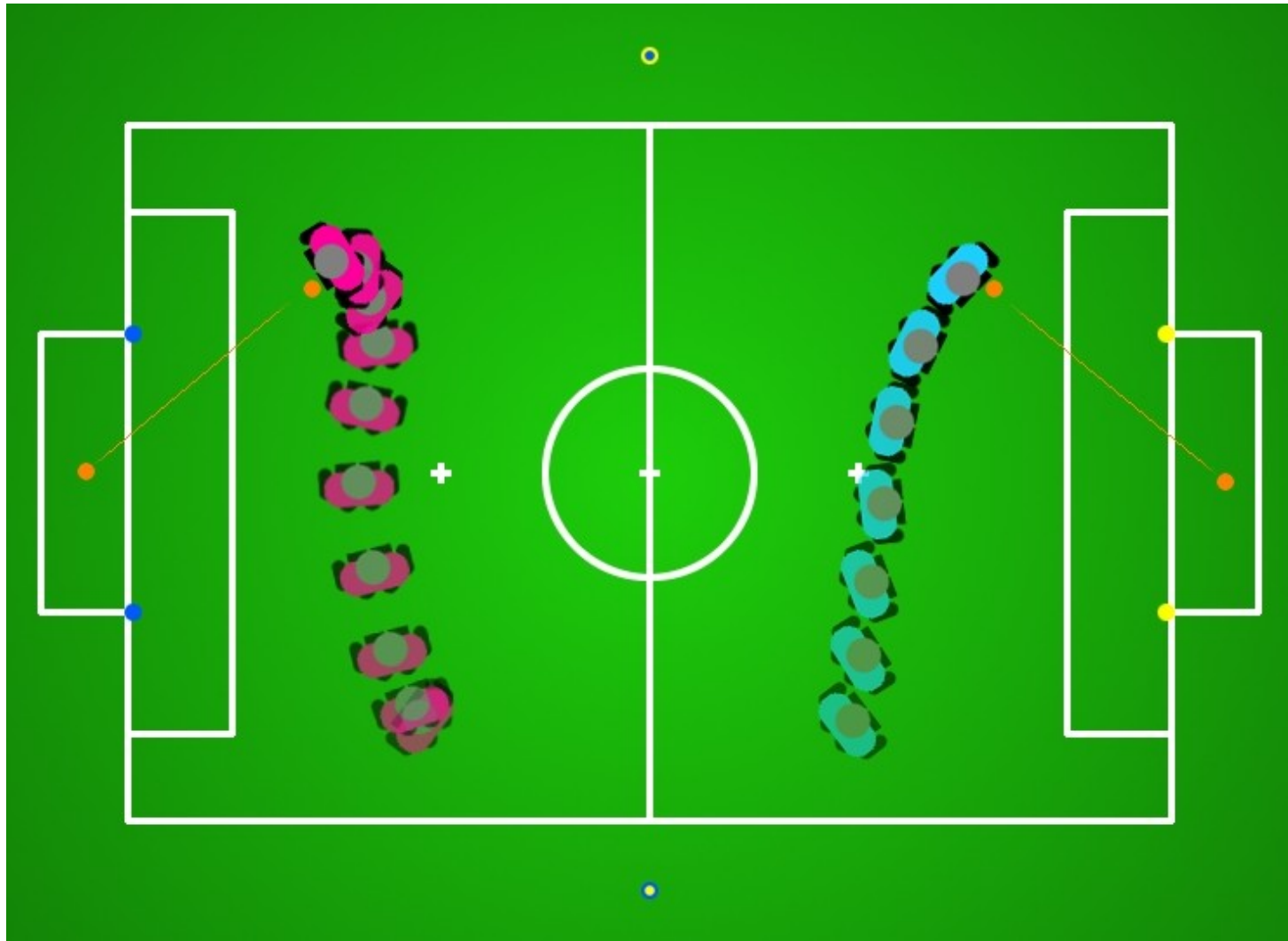
Beispiel – Schieße den Ball



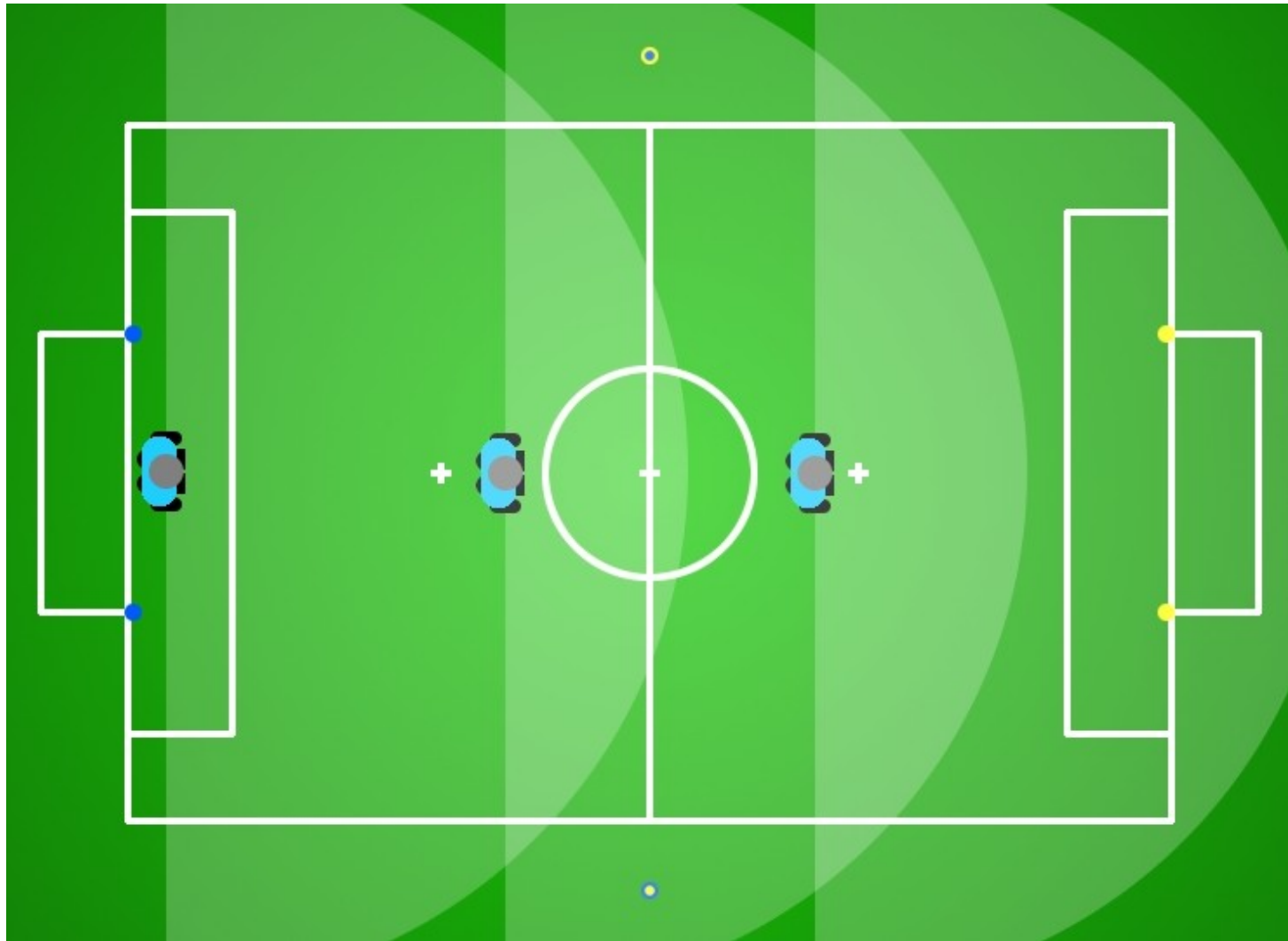
- Teamkapitän
- Immer zum Tor ausrichten
- Feste Positionen

- 2009: dezentrale Teamkoordination
 - Jeder Spieler wählt Rolle selbst
 - Inkonsistente Weltmodelle
- 2010: zentrale Koordination durch Teamkapitän
 - Kapitän entscheidet für gesamtes Team
 - Rangfolge der Teamkapitäne

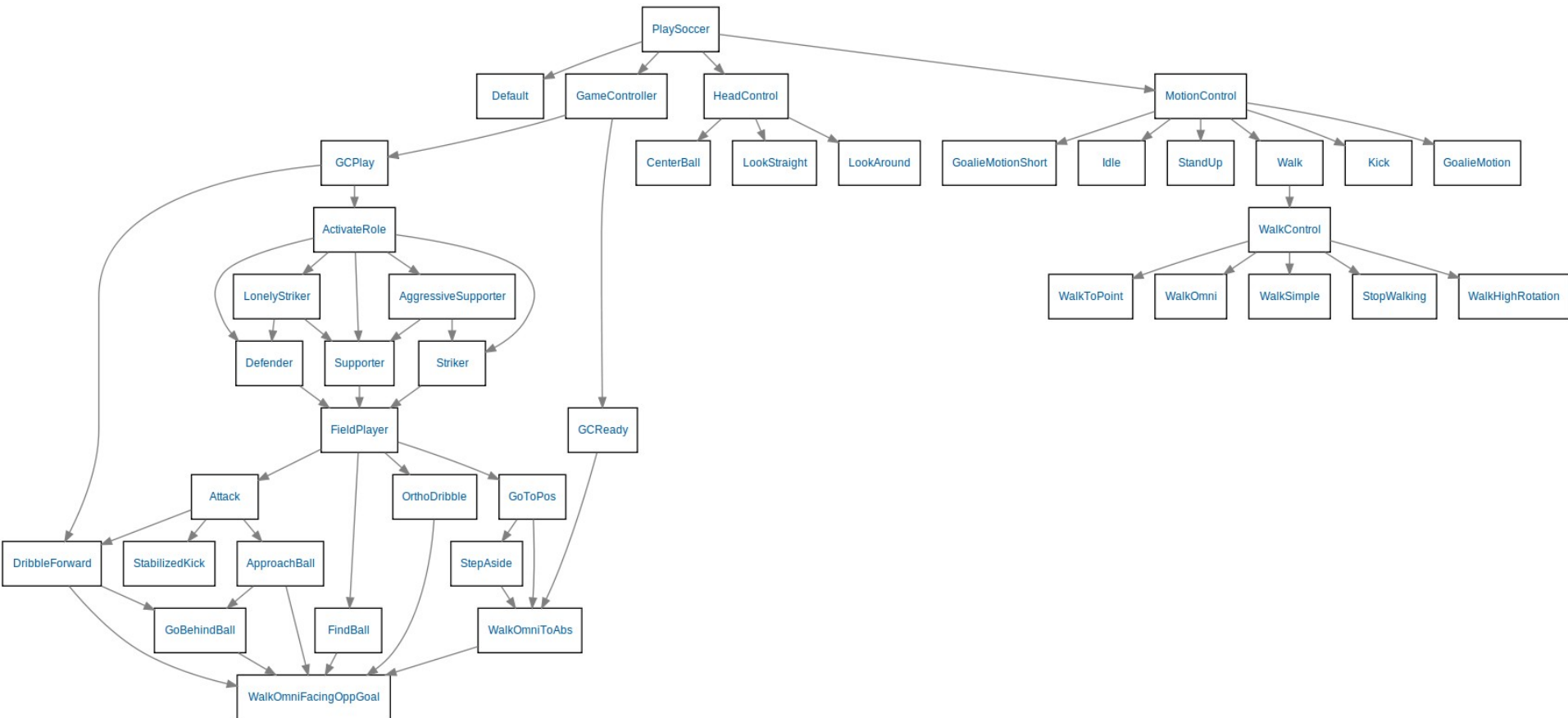
Immer zum Tor ausrichten



Video



Video



- Verbesserungen im Verhalten
 - Simulator
 - Strategien erweitern, parametrisieren
 - Dribbeln und Schießen
 - Torwart
- Neue Roboter

Danke!