

1. 競技開始まで

競技開始 10 秒前にマップ情報を取得する。その後、競技開始までの間に以下の処理を行っておく。

- 水瓶の位置の把握
- 配水予定エリアの決定

なお、配水予定地の決定は手動で行う。

2. 競技進行中

自軍の各ロボットについて、まず、貯水量をチェックし、規定の値を下回った場合、最速で辿りつける水瓶まで移動し、規定の値までチャージする。次に、配水予定エリア内で得点ができるだけ大きくなるように配水する。配水予定エリアは手動で随時変更可能にする。

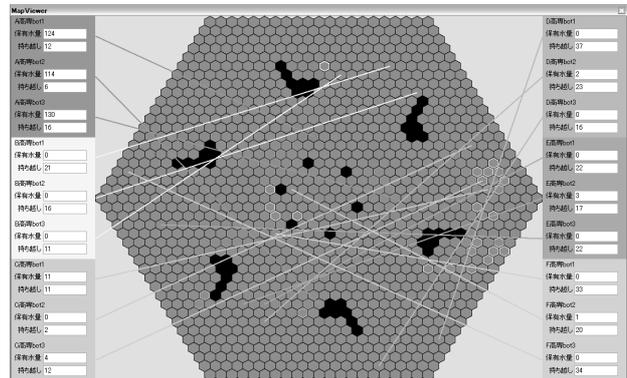
3. 妨害について

我々は妨害行為は効率が悪いと判断した。そのため、妨害行為は行わないものとする。さらに、敵の動き(妨害)も

それほど深く考慮する必要はないと思われる。

4. UI について

チーム名の通り、回路を模した UI を用意していたが、非常に見にくくなったため、以下のような UI を採用する予定である。



5. 開発環境

Microsoft Visual C# 2008 Express Edition