

1. プログラムの概要

ネットワーク経由でマップ情報を取得する。敵の位置、所持リョウマ数、排水されたりョウマ数などを考慮し、目的地、ルートの決定と配水を行うかどうかの判断を行う。それに応じた命令をサーバに送る。サーバから戻り値が戻ってきたら、そこからデータを取得する。もう一度目的地等を決定しデータを送信。以上の作業を繰り返す。

2. アルゴリズム

敵から遠く、未配水エリアを多く通る目的地、ルートを探索する。自ロボットがリョウマを所持しているか、また、配水が可能であるかを考慮して、評価関数に基づき行動する。

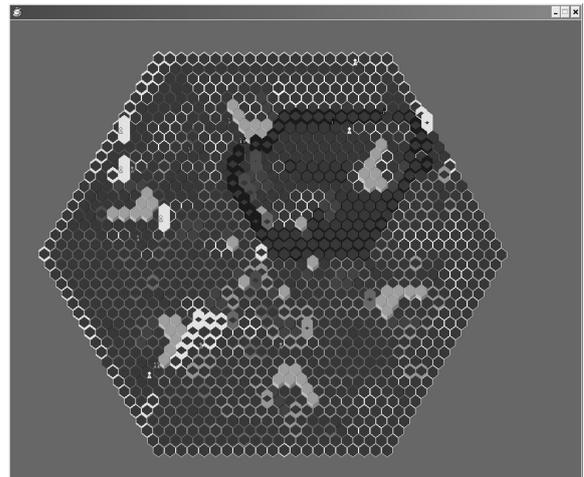
4. ユーザインタフェース

基本的に人間の判断による入力を行わないが、ロボットの動作のアルゴリズムを途中で別のものに切り替えられ

るようにする。また、現状を表示する画面を用意する。

4. 開発環境

Microsoft Visual C++



※画面は開発中のものです

