

PREPARA O TEU EXÉRCITO DIGITAL E VENCE NA ARENA DIGITAL!

Uma competição entre equipas, com múltiplas rondas em que no final só restará um vencedor. Junta já a tua equipa e prepara-te para a batalha.

COMO

O Robocode é um jogo programável com o objetivo de codificar um robô capaz de competir na arena na batalha virtual de robots. A tua missão é conseguires programar um robot invencível e ultrapassares múltiplas rondas contra adversários temíveis.

PREPARA A TUA EQUIPA PARA A BATALHA!

Estrutura da equipa Um robot por equipa, cada membro da equipa pode codificar partes do robot, por exemplo: Armas, Movimentação, etc... O Código desenvolvido deve ser partilhado utilizando o http://codeshare.io

Estrutura do torneio

- > Tipos de desafio:
 - Equipa contra equipa por eliminatórias • Frenzy mode: Todos contra todos em que todos os robots serão colocados numa arena e entrarão em combate até haver apenas um.

Estrutura da batalha

Cada batalha tem 3 rondas e o vencedor será o primeiro a obter duas vitórias na batalha.

Regras do jogo

- > Cada robot deve ser codificado num único ficheiro (não são permitidos ficheiros auxiliares);
 - Existe um máximo de 1000 linhas de código;
 - Não podem ser utilizadas outras classes externas JAR/DLL a não ser as necessárias da framework RoboCode;

 - · Robots pré-criados externamente (copiados da internet) não podem ser usados;
 - Pode ser usado qualquer IDE (Eclipse, Netbeans, IntelliJ; Visual Studio, RoboCode editor, etc..); • Depois do debriefing inicial cada equipa terá 45 minutos para estudar as APIs;
 - Durante a ronda de batalhas todas as equipas têm que parar a sua codificação, apenas durante os intervalos de tempo pré-estabelecidos para codificar será permitida essa codificação;
 - · Os Robots poderão ser otimizados durante 15 minutos entre rondas de batalha.

TUTORIAL

- > http://robowiki.net
- > https://www.tjleone.com/schoolbots.pdf

Conceitos

- > Energy Drop: http://robowiki.net/wiki/Energy_Drop
- > Game Physics : http://robowiki.net/wiki/Robocode/Game_Physics > Circular Targeting: http://robowiki.net/wiki/Circular_Targeting
- > Dodge Bullets : https://www.ibm.com/developerworks/library/j-dodge/
- > Other bots : http://robowiki.net/wiki/Category:Bot > RoboCode JAVA Functions: http://robocode.sourceforge.net/docs/robocode/robocode/Robot.htm
- > RoboCode .NET Functions: http://robocode.sourceforge.net/docs/robocode.dotnet/ > http://robocode.sourceforge.net/docs/robocode.dotnet/html/7b4f3527-1acc-a60b-d209-0dbe148a569d.htm

RoboCode Lessons

- > Lesson #2: Battlefield Basics http://mark.random-article.com/weber/java/robocode/lesson2.html
- > Lesson #3: Scanning Basics http://mark.random-article.com/weber/java/robocode/lesson3.html > Lesson #4: Gun Basics http://mark.random-article.com/weber/java/robocode/lesson4.html
- > Lesson #5: Movement Basics http://mark.random-article.com/weber/java/robocode/lesson5.html

IBM

> RoboCode Strategies https://www.ibm.com/developerworks/library/j-tipstrats/index.html > Targeting: Circular https://www.ibm.com/developerworks/library/j-circular/

Sample Robots

> http://mark.random-article.com/robocode/lessons/JiggleOfDeath.jav

Misc

- > RoboCode Project : http://mark.random-article.com/robocode/ > Youtube channel: https://www.youtube.com/user/RobocodeBattles
- 1° Prémio: Dois Monitores - Monitor DELLAW2518H DELL, Monitor ALIENWARE 25" AW2518H G-SYNC 63.5CM BLACK 3Y AE, ou equivalente.
 - Prémio atribuído pela empresa CRITICAL SOFTWARE, https://www.criticalsoftware.com/pt/careers





2° Prémio: - Dois Teclados - Mecânico Asus ROG Claymore PT Cherry MX

ou equivalente. Prémio atribuído pela empresa WORLDIT,

http://www.worldit.pt/

- HyperX Cloud Revolver Pro, ou equivalente.

• 3° Prémio: - Dois Headset

Prémio atribuído pela empresa ST+I, http://sti.pt/





- Prémio atribuído pela empresa Microsoft Portugal

Prémio de participação

1 par de Óculos RV Microsoft por equipa

INSCRIÇÕES summerinnovationcampus.utad.pt

(equipas com 2 elementos, limite máximo de 64 equipas)

Copyright © 2018 UTAD

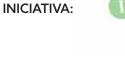




UNIÃO EUROPEIA

Fundo Europeu





PARCEIROS:











Metworks





INNOWAVE







