# Fungovanie

Na vrchu hierarchie je plánovač, ktorý riadi celkové správanie sa agenta. Každý plánovač sa nachádza v **./Jim/scripts/plan**

Plánovač vytvára inštancie vyšších pohybov a aktivuje ich na základe stavu hry a hráča.

**Plan.rb** je základný plánovač s implementovanými metódami, ktoré môžu byť znovu použiteľne aj v iných plánovačoch.

Ostatne plánovače dedia od **plan.rb**, implementujú metódu **replan**, ktorá určuje aký pohyb sa bude vykonávať na základe stavu hry a hráča.

Bolo vytvorených viacero plánovačov z týchto dôvodov:

 Rôznorodosť tímov, ľudí pracujúcich na plánovaní

 Moznosť mať viacero plánovacích stratégií a ich následné porovnanie

Spustenie konkrétneho plánovača sa vykonáva **./Jim/scripts/config/settings.rb** pomocou príkazu **Setting.setValue(“Planner“, “Meno triedy plánovača“ )**

# Vytváranie

1. Vytvoriť triedu, ktorá dedí po základnom plánovači napr. class PlanZakladny < Plan
2. Vytvoriť inicializačnú metódu (nie je povinne)
3. Vytvoriť metódu replan ktorá bude obsahovať konkrétny plán – kedy aký pohyb sa ma vykonať

Pozn. pozri príklad jednoduchého planú **planZakladny.rb,** ktorý sa nachádza v ./Jim/script/plan

# Analýza vytvorených plánovačov

## PlanCreateFormation – Team17

Asi pokus o vytvorenie stratégie – nie je funkčný

## TestGoaliePlan

Plán má slúžiť na testovanie brankárskych schopnosti

* Zatiaľ sa hráč hneď po vložení na server hodí na ľavý bok, bez toho aby bol spustený hrací mód

## Plan - Androids

Základný plánovač, ktorý ma na starosti vyhodnocovanie a zber údajov o aktuálnom stave agenta. Napr. zisťuje, kde sa nachádza lopta voči agentovi. Tieto údaje zbiera a vyhodnocuje pomocou java metód definovaných v sk.fiit.jim.agent.models.AgentModel.getInstance, sk.fiit.jim.agent.AgentInfo.getInstance a sk.fiit.robocup.library.geometry.Angles.

## Plan5ko – Team17

Založený na základnom pláne. Slúži na nájdenie lopty(dostavenie sa k lopte) a kopnutie do nej.

## planNew – High 5

Založený na základnom pláne. Slúži na nájdenie lopty a útočenie na bránu, taktiež by pomocou toho plánu mal vedieť brániť protihráča.

## PlanOld – Androids

Založený na základnom pláne. Pravdepodobne bol určený na testovanie vytvorených low\_skills a high\_skills

## planOldStand – Androids

Podobne ako planOld.

## planZakladny-A55-Kickers

Založený na základnom pláne. Jednoduchý plán, ktorým sa dajú otestovať prvé vytvorene pohyby. Slúži len na otestovanie, či sa pohyb vykoná. Nemá špecifikovane žiadne podmienky, pri ktorých sa ma agent rozhodovať, čo ma spraviť. Ma len definovanú podmienku pre spustenie hracieho módu ak tato podmienka nie je splnená pohyb sa nevykoná.