

Einleitung

Das Ziel des Taskmanagers besteht in der Zuweisung von Tasks (Aufgaben) an die verschiedenen Roboter. Die Taskzuweisung basiert dabei auf den Daten des Observer. Im Taskmanager wird beispielsweise entschieden ob und wohin ein Torschuss erfolgen sollte, welche Gegner verteidigt werden müssen oder wo sich Roboter positionieren sollten. Eine wesentliche Herausforderung besteht darin, die einzelnen Roboter gemeinsam als Team zu koordinieren und dabei auch stets den Gegner und dessen potenziellen Aktionen zu berücksichtigen.

Revision #2

Created 13 February 2025 14:58:48 by Malte Sparenborg

Updated 13 February 2025 14:59:36 by Malte Sparenborg