

# Zielschlüsse und Erkenntnisse

Trotz der beschriebenen Problematiken war die Strategie in Bangkok in der Lage den 3. Platz in der SSL Small Size League Division B zu erreichen. Jedoch haben sich in der Entwicklung und im Wettbewerb die oben beschriebenen Probleme gezeigt, weshalb der Ansatz als nicht zielführend für die folgenden Roboter eingeordnet wurde. Stattdessen wurden aus den Erfahrungen Anforderungen für ein neues System abgeleitet:

- *Entscheidungsfindung sollte in mehrere Schritte aufgeteilt werden:* Da Taskswitching ein großes Problem war, sollte zunächst eine robuste Zuordnung der Roboter zu Offensive/Defensive getroffen werden. Erst im Anschluss sollten die Tasks basierend auf dieser Zuordnung zugewiesen werden.
- *Kapselung der Module:* Um die Entwicklung zu vereinfachen und zu parallelisieren sollten Module unabhängig voneinander bearbeitet werden können.
- *Optimierung der Zuweisung:* Zunächst sollten alle Tasks und deren Zielpunkte ermittelt und erst im Anschluss die Roboter zugewiesen werden. Dadurch kann eine Zuweisung gefunden werden, die die Fahrwege minimiert und Kooperation der Roboter verbessert. Dadurch wird auch die starke Prioritätsabhängigkeit des Rule-Systems vermindert.
- *Aktiveres Spiel:* Der Rein reaktive Spielstil ist nicht ausreichend, um Pässe effektiv zu planen und die gegnerische Defensive zu umspielen. Hier sind Analysen und Planungen notwendig, statt einer reinen Reaktion auf den Ist-Zustand.

---

Revision #1

Created 13 February 2025 15:06:48 by Malte Sparenborg

Updated 13 February 2025 15:07:08 by Malte Sparenborg