

# Persycup

Combat de robots:

Récupérer un max de palet pour les  
mettre dans sa zone d'embut

# Exigences fonctionnelles

Entrées: caméra, capteur

- détecte la présence d'un palet / but / adversaire
- fournit angle / distance

Sorties: avancer, tourner, attraper

Cas d'utilisation:

- Chercher palet
- Attraper palet
- Chercher but
- Déposer palet
- Éviter adversaire
- Gêner adversaire
- Stratégie défensive
  - Ramener les palets proches
  - Ignorer l'adversaire
- Stratégie offensive
  - Prendre les palets proches de l'adversaire
  - Gêner l'adversaire

Incertitudes:

- Connaissance de l'état et de la localisation de l'adversaire / des palets

# Exigences non fonctionnelles

Développement: Java

Efficacité: Temps réel, performant

Sécurité: Shutdown ?

Éthique: Respecter règles