

# RoboWII 2.1 - Esempio di scenario

Diego Mereghetti, Alessandro Marin

02/06/2009

# Indice

<b>1 Scenario</b>	<b>1</b>
1.1 Preparativi . . . . .	1
1.2 Partita . . . . .	2

## **Sommario**

In questo documento verrà illustrato un possibile scenario di gioco relativo a RoboWII 2.1, in maniera da permettere al lettore di ottenere un esempio di utilizzo delle regole e degli aspetti definiti all'interno del documento di specifica.

# Capitolo 1

## Scenario

In questo capitolo verrà descritto uno scenario tipico di gioco relativo a RoboWII 2.1; verranno descritti i preparativi relativi all'avvio del gioco e di seguito verrà descritta la fase di gioco vera e propria.

### 1.1 Preparativi

Innanzitutto posiziona la *casa base* ed i vari *waypoint* nell'ambiente di gioco. Il posizionamento deve essere effettuato in considerazione della difficoltà di gioco che si desidera ottenere; la sistemazione degli obiettivi e degli ostacoli potrà rendere l'ambiente di gioco più o meno ostile per il robot.

Dopo aver acceso l'unità di elaborazione esterna, ed eseguito il software relativo al gioco RoboWii 2.1, il giocatore accende il robot autonomo mobile, in questo caso SpyKe, preventivamente posizionato nell'ambiente di gioco. Il giocatore, per rendere la partita più divertente stabilisce il livello di gioco più consono alle proprie capacità, premendo il tasto + o - sulla WiiMote; tale cambiamento viene segnalato da una voce emessa dal robot, che indica il livello di difficoltà selezionato. Se il giocatore non seleziona il livello di difficoltà la partita inizia ad un livello preimpostato, che però potrà essere modificato durante il gioco.

Il giocatore dopo aver indossato il giubbotto rifrangente, si posiziona opportunamente all'interno dell'ambiente di gioco, considerando di non stare troppo vicino al robot, per non esserne un facile bersaglio, ma nemmeno troppo distante. A questo punto, il giocatore è pronto per avviare la partita e preme il tasto 1 del controller WiiMote.

## 1.2 Partita

La partita inizia: il robot ha il livello di stamina massimo e si trova al livello 1 di aggressività, entra in fase di ricerca della casa base o dei waypoint senza curarsi del giocatore e dopo averne individuata la direzione cerca di raggiungerla il più velocemente possibile.

Nel frattempo il giocatore trovandosi disarmato, imbraccia su una delle tre armi a sua disposizione (pistola, fucile o spada). La scelta ricade sulla pistola, arma standard con un potere di danno 1x inferiore al fucile (2x) ma che, a differenza di questo, garantisce infiniti colpi e un caricatore di due colpi. Il giocatore compie il movimento di estrazione della pistola dalla fondina posizionata sulla destra del bacino; se il movimento è andato a buon fine la WiiMote emette un suono abbinato all'estrazione dell'arma — Figura 1.1 e indica sul controller la presenza dei colpi nel caricatore dell'arma scelta tramite l'accensione dei led: in questo caso si accendono due led — Figura 1.2.



Figura 1.1: Suono emesso all'estrazione dell'arma

Il giocatore sentito il suono riprodotto dal controller è certo di aver estratto la pistola: può quindi mirare il robot che nel frattempo sta cercando di raggiungere la casa base. Rincorre il robot, senza avvicinarsi troppo per evitare che questo si accorga della sua presenza: trovata un'ottima posizione



Figura 1.2: Led indicanti il numero di colpi disponibili nel caricatore

mira l'avversario attraverso il controller (trascorso il tempo di targeting vede comparire su di questo un primo led di colore blu, che indica l'avvenuto puntamento). Decide però di non sparare considerando che il colpo avrebbe ridotto solamente di poco il livello di stamina del robot.

Nel frattempo SpyKe si è accorto di essere puntato dal giocatore e cerca di fuggire per evitare di essere colpito. Il giocatore riesce a mantenere sotto tiro il robot; trascorso un altro tempo di targeting si accende un secondo led blu, ma il giocatore decide nuovamente di non sparare pur considerando che il livello di stamina del robot verrebbe ridotto in maniera discreta.

Il robot continua a muoversi cercando di evitare il puntamento; trascorsi due ulteriori tempi di targeting si accendono sia il terzo sia il quarto led blu, a questo punto il giocatore spara al robot premendo il pulsante B (grilletto) della WiiMote.

Il controller per confermare l'avvenuto sparo emette una vibrazione — Figura 1.3 — e spegne uno dei propri led per indicare al giocatore che ora è rimasto un solo colpo nel caricatore. Il robot viene colpito dallo sparo del giocatore e automaticamente si accende su di questo un primo led rosso, che segnala il danneggiamento del robot che ora si ritrova con un handicap che consiste nella diminuzione della velocità massima del movimento verso sinistra.



Figura 1.3: Vibrazione della WiiMote nel momento dello sparo

Il livello di aggressività del robot aumenta a livello 2; SpyKe ha ancora sufficiente stamina.

Nel frattempo il giocatore mira nuovamente il robot e fino a fare accendere il primo led e decide di sparare, ma nell'istante in cui viene premuto il grilletto il robot si sposta di colpo ed il giocatore perde il puntamento e

manda il colpo non a segno.

Il robot cerca quindi di raggiungere la casa base e nel momento in cui individua il giocatore spara e lo colpisce. A questo punto il giocatore si ritrova senza nessun colpo nel caricatore (i led del controller sono tutti spenti) e impossibilitato a sparare poiché colpito ha l'arma disabilitata per il tempo di ripresa. Il giocatore attende fino a che il tempo di ripresa sia terminato e successivamente esegue la ricarica dell'arma, tramite l'apposito movimento relativo alla ricarica della pistola.

Nel frattempo il robot raggiunge il primo waypoint, dove riacquista tutta la stamina e l'energia — il led sul robot si spegne ad indicare la rimozione dell'handicap — e sceglie di reimpostare il proprio stato di aggressività ad 1. Il giocatore si avvicina sempre più al robot e lo mira (si accende il primo led) e spara, abbassando lievemente il livello di stamina del robot.

Il robot scappa e il giocatore cambia l'arma sostituendola con la spada in modo da cercare di azzerare tutta la stamina dell'avversario.

A questo scopo ripone la pistola nella fondina posta a destra del bacino ed estrae la spada collocata nella fondina sulla sinistra. Anche in questo caso il controller dà indicazione della buona riuscita del movimento con un segnale sonoro relativo al movimento effettuato. Il giocatore segue il robot e da distanza ravvicinata sferra un attacco con il tipico movimento di un fendente.

Il robot riesce ad evitarlo e colpisce il giocatore, il quale dovrà attendere nuovamente per il tempo di ripresa prima di poter riprendere ad attaccare. Dopo aver atteso il segnale di attivazione arma, emanato dal controller, il giocatore realizza che il livello di gioco è troppo elevato così lo riduce con l'utilizzo del controller premendo il pulsante -.

Tale azione viene confermata da una voce emessa dal robot che indica il livello di difficoltà impostato. Il giocatore decide per un'arma più aggressiva puntando per l'uso del fucile.

Ripone la spada nella fondina posizionata sulla sinistra del bacino ed esegue il movimento di estrazione del fucile dalla fondina sulla schiena. Il relativo segnale sonoro emesso dal controller indica la buona riuscita dell'operazione e sulla WiiMote appare un led acceso indicante la presenza di un colpo nel caricatore. Il giocatore velocemente si posiziona in un punto favorevole per poter mirare facilmente l'avversario che nel frattempo cerca di raggiungere la casa base.

Il giocatore mantiene puntato SpyKe attendo fino all'accensione di tut-

ti i quattro led blu poi spara; la WiiMote vibra e nel contempo si spegne l'unico led acceso, indicante il colpo nel caricatore. L'avversario è colpito e danneggiato, e sul robot si accendono i primi due led rossi, indicanti la diminuzione della velocità massima del movimento verso sinistra e verso destra.

Il giocatore punta nuovamente Spyke, attende l'accensione di un primo led blu e spara, ma non riceve nessuna vibrazione dal WiiMote; infatti il colpo disponibile nel caricatore del fucile era già stato utilizzato; è necessario procedere ad una ricarica dell'arma.

Nel frattempo il robot, ha incrementato di uno il livello di aggressività e sta per raggiungere il suo la casa base ma tempestivamente il giocatore, dopo l'accensione del primo led blu, si predispone per colpire l'avversario.

Il danno che ne deriva provoca un abbassamento della stamina che ora è ad un livello molto basso considerato il consumo dovuto al movimento. L'aggressività del robot ora passa dal livello 2 al livello 3: l'obiettivo primario è ora il colpire il giocatore.

Il giocatore ripone il fucile e imbraccia nuovamente la pistola, mira l'avversario che risponde all'aggressione ma subisce un ulteriore colpo, che in seguito all'accensione dei quarto led blu lo danneggia. Ora SpyKe ha tre led rossi accesi e il livello della stamina nullo. Il robot passa allo stato massimo di aggressività (livello 4) ed ha come unico obiettivo il colpire il giocatore.

SpyKe spara verso il giocatore il quale cerca di evitare i colpi e nel contempo ricaricare la propria arma. Il giocatore mira e colpisce il robot quando i quattro led blu sono accesi; il colpo va a segno, sul robot si illumina il quarto led rosso. Il giocatore ha vinto.