

O Desenvolvimento de um Agente Goleiro para o Simulador Soccerserver

Daniela D. S. Bagatini
bagatini@inf.ufrgs.br

Luis Otávio C. Alvares
alvares@inf.ufrgs.br

Universidade Federal do Rio Grande do Sul
Instituto de Informática
Av. Bento Gonçalves 9500, Porto Alegre - RS

Abstract: *The Robot World Cup (RoboCup) is an initiative to foster AI research by providing a standard problem, soccer game, where a wide set of technologies can be integrated, examined and compared. Soccerserver is the official robot soccer simulator used in the RoboCup. It allows to simulate a soccer match and evaluate different techniques of MAS. The purpose of the present work is to show the development of an agent for the Soccerserver simulator. Initially, we present a general outline about the individual agent architecture, its main characteristics. Next, we present the agent skills and the behavior specification for the goalie.*

Keywords: *Multi-Agent Systems, Agent Architecture, RoboCup, Soccerserver Simulator.*

Resumo: O Futebol de Robôs (RoboCup) é uma iniciativa que promove um problema padrão a ser solucionado, jogar futebol, onde uma ampla cadeia de tecnologias podem ser integradas, examinadas e comparadas. O simulador utilizado na RoboCup, o Soccerserver, trata-se de uma plataforma comum que permite a simulação de uma partida de futebol e a avaliação de diversas técnicas de Sistemas Multiagentes (SMA). O presente artigo relata o desenvolvimento de um agente para o simulador Soccerserver. Apresenta-se uma breve introdução à arquitetura do agente, abordando suas principais características. Posteriormente, faz-se uma descrição dos comportamentos desenvolvidos para o agente goleiro, finalizando com as conclusões.

Palavras-chave: Sistemas Multiagentes, Arquitetura de Agentes, RoboCup, Simulador Soccerserver.