

Des Robots et Des Dalles (DR2D)

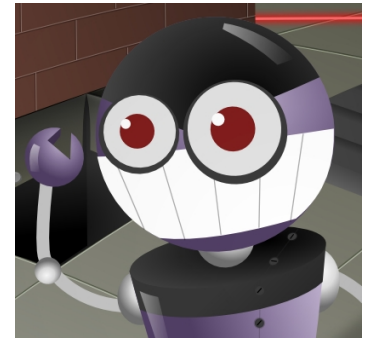
- Les règles du jeu -

Chroniques d'une planète-usine oubliée

Dans un futur intemporel, les robots d'une planète-usine oubliée depuis longtemps, s'ennuient... Ils ont essayé les jeux de réflexion pour se distraire, mais au bout d'un certain nombre de trillions de parties sans vainqueur, ils ont finalement abandonné. Mais, que faire sur ces immenses espace dallés, ponctués de machines-outils ?

Un beau jour, accidentellement, un robot grille son fusible de protection et se retrouve bien malgré lui embarqué sur l'un des convoyeurs de la chaîne de production. C'est alors qu'il se fait percer par les laser de soudure, et finit compressé façon César sur le carreau. Passé la stupéfaction, de toutes part fusent des 'Ça, c'est drôle !'. [ndl: hé oui les machines ont de l'esprit :)]. Et, unanimement, ils décidèrent de recommencer pour se divertir.

En un instant, la première rencontre des robots et des dalles était née.



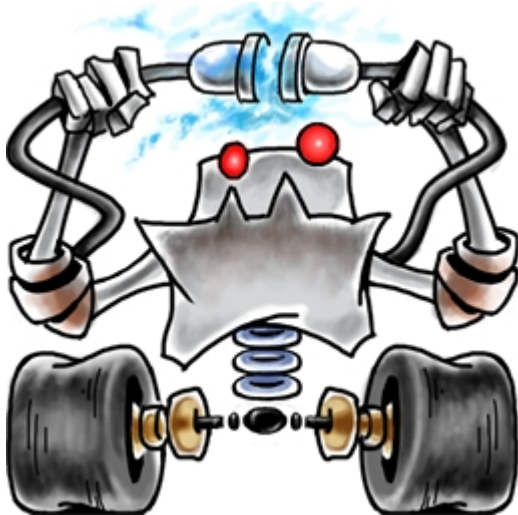
© c.line-design.fr

Votre mission, si vous l'acceptez ...

... sera de récupérer les trois modules qui régissent leur comportement, les fameuses trois lois de la robotique*, malencontreusement égarées par nos protagonistes lors de cette folle agitation. Il faut faire au plus vite ! Vous devez concevoir un comportement autonome pour parcourir l'espace dallé de la planète-usine à la recherche des précieux artefacts. Il vous faudra faire ces récupérations tout en évitant les nombreux dangers que recèlent les lieux: convoyeurs, pousseurs, laser et autres. Malheureusement pour vous, pas grand chose ne va se passer comme prévu (...)

Le jeu se termine quand l'ensemble des participants à récupéré les trois lois de la robotique.

Sur la dalle de départ



La partie peut alors commencer.

Le plateau du jeu est configuré en positionnant les divers éléments et obstacles du décor pour définir ce que sera la partie.

Les robots sont placés à la convenance des joueurs. (avec fair-play et sans conflits) sur des dalles neutres.

Les artefacts à récupérer, nos trois lois de la robotique, sont quand à elles placées chacune sur trois dalles neutres distinctes *après* le placement des robots ; elles sont votre défi à relever.

Le téléchargement de la loi se réalise en finissant son tour sur la dalle. Quand un robot a récupéré les trois lois, il est «téléporté» hors du jeu pour ne pas gêner les joueurs restant.

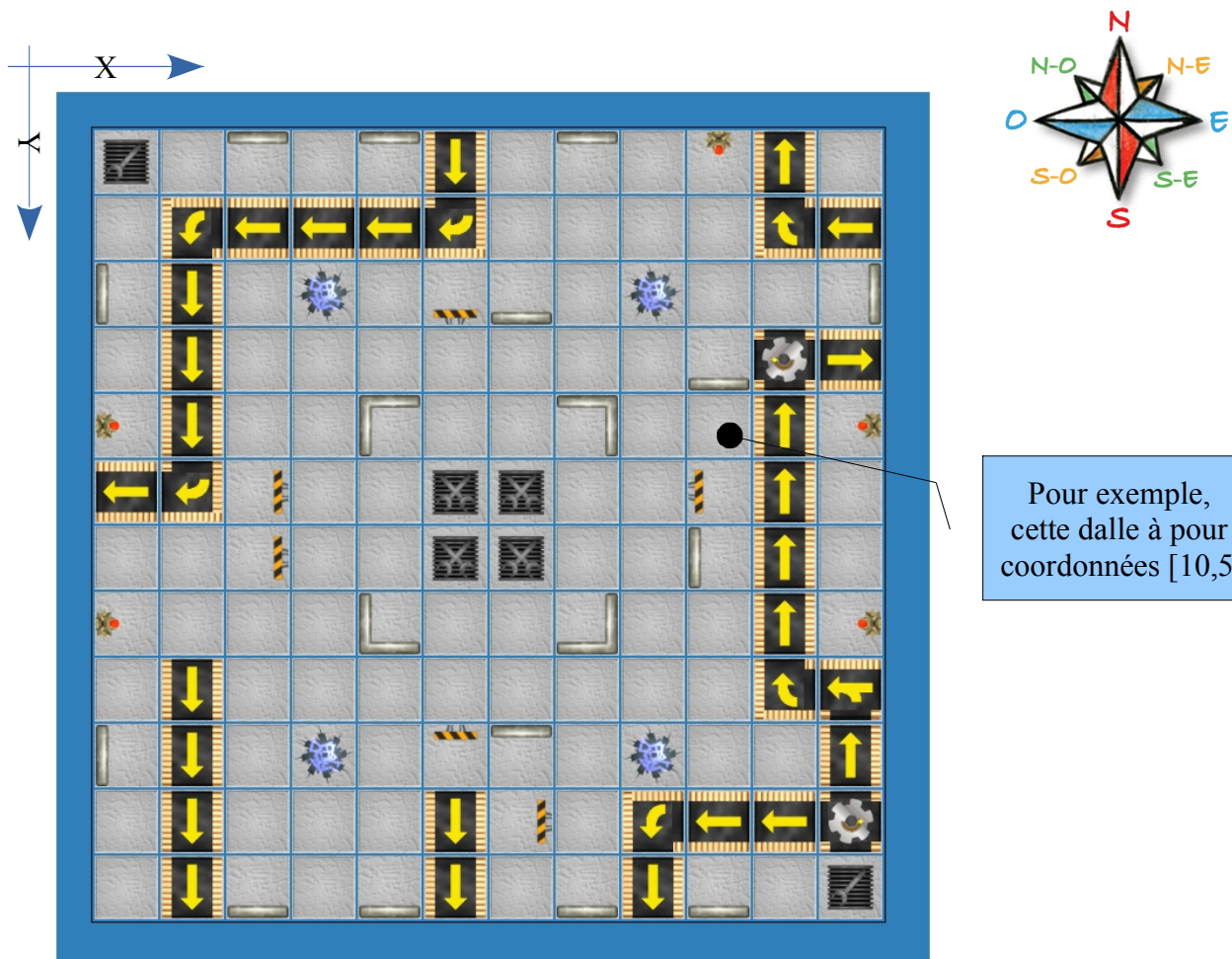
* Les trois lois de la robotique, formulées par l'écrivain de science-fiction Isaac Asimov, sont des règles auxquelles tous les robots de type positroniques qui apparaissent dans sa fiction obéissent.

Des dalles par douzaine

Un plateau de jeu standard se compose de 244 dalles qui forment un carré (12x12). On distinguera les dalles neutres (...) de celles qui portent une contrainte (convoyeur, laser, mur, etc).

Elles sont repérées par un couple de coordonnées [X,Y] avec X et Y compris entre 1 et 12.

La dalle [1,1] étant située au nord-ouest et la dalle [12,12] au sud est comme sur le schéma ci-dessous :



Remarque : lors d'un listage des dalles, elles sont numérotées de 0 à 243, d'ouest en est et de nord au sud.

Pour la géolocalisation des robots, nommés ici 'mécanoïds', on utilisera la rose des vents.

Une orientation vers le haut sur le schéma correspondra au nord, vers la droite à l'est et ainsi de suite.

Cinq mouvements par cartouche

La programmation du déplacement des robots s'effectue par groupe de cinq mouvements consécutifs non dissociables regroupés en 'cartouche'.

Par mouvement on entend un déplacement d'une dalle vers l'avant ou l'arrière et un certain nombre de rotations avant ou après ce déplacement. Si le robot décide de ne pas bouger du tout, c'est également un mouvement.

Un tour de jeu

Les mouvements de la cartouche de chaque robot sont réalisés en simultané. Une fois l'ensemble des premiers mouvement résolu, on procède à la résolution de l'environnement (actions des convoyeurs, tourniquets, tir des LASER, déplacements des pousseurs, etc...), puis on afflige les dégâts. On procède de même pour les mouvements suivante (2,3,4 et 5). La cartouche vide marque la fin d'un tour de jeu.

C'est à ce moment que si besoin, les robot entrent en veille, que les lois sont téléchargées.

Pour entamer le tour suivant, on récupère une nouvelle cartouche (cinq nouvelles instructions) pour chaque joueur.

Les points de capacité (PC)

Le robot prend le départ avec sept points de capacité (7 PC). Il perd de la capacité quand il est endommagé (laser, presse, nid de poule). En dessous de 3 PC, le robot a subit trop de dommages, il cafouille dans ses mouvements (permutation aléatoire de deux mouvements). S'il atteint 0 PC, il passe en veille automatiquement. S'il lui restait des mouvements dans sa cartouche, ils sont annulés.

L'état de veille

Un joueur dont le robot est endommagé peut décider de le mettre en veille pour s'auto-réparer de tous ses dégâts (nano technologie quantique ;)). Cela peut se faire à n'importe quel moment mais annule toutes les mouvements de la cartouche courante. Au début du tour suivant le robot ne fait plus aucun mouvement mais subit ceux des autres et de l'environnement jusqu'au tour suivant. (en gros il perd un tour). Pendant le tour où le robot est en veille, si un autre robot veut prendre sa place, il est poussé dans la mesure du possible (pas de mur, pas de voisin robot). Au tour suivant ce tour de veille, le robot récupère ses 7 PC.

Interactions particulières

Deux robots ne peuvent jamais être sur la même case, donc si au cours de son mouvement un robot doit se déplacer sur une case déjà occupée par un autre robot, il y a trois résolutions possibles:

- si le robot "immobile" peut être poussé d'une case dans la direction du mouvement de l'autre joueur, c'est ce qui se passe et le mouvement continue : on peut très bien pousser le robot d'un autre joueur cinq fois de suite.
- si le robot "immobile" ne peut pas être poussé, les deux robots restent sur place.
- si les deux robots (ou plus) étaient en déplacement, chaque robot subit un dommage (-1 PC) et reste sur place.

De dalle en dalle

Sur le plateau vous rencontrerez différent type de dalle. Chacune à ses particularités:

<i>rendu type</i>	<i>description</i>	<i>remarques</i>
	Dalles neutres.	Vous pouvez circuler librement sur ce type de dalle.
	Murs	Là où il y a un mur, vous ne pouvez pas vous déplacer dans sa direction.
	Pousseurs	Vous pouvez entrer sur une dalle 'pousseur' de n'importe quelle côté, mais attention à l'expulsion ...
	Nids de poule	L'entretien du sol laisse à désirer... Il y a des trous !
	Réparations	Un havre de paix où on peut récupérer un peu d'énergie, ou un peu plus.
	LASER	Si vous êtes sur le chemin d'un des LASER de soudure, ça va chauffer;)
	Convoyeurs linéaires	Ils font avancer d'une dalle dans la direction indiquée.
	Convoyeurs rotatifs	Ils font avancer d'une dalle dans la direction indiquée ET font changer d'orientation.
	Tourniquets	Dans le sens horaire ou trigonométrique, vous serez réorienté ...
	Artéfacts /Lois	Les trois lois de la robotique qu'il vous faudra acquérir ...

Ces dalles qui portent une contrainte

- Les convoyeurs:

Les convoyeurs font avancer tout robot qui s'y trouve dans la direction indiquée sur la dalle. Il sont actifs cinq fois par tour. Si plusieurs robots se trouvent sur un même tapis, ils avancent simultanément. Attention, les convoyeurs rotatifs, en plus de vous convoier, vous font pivoter pour suivre le mouvement.

- Les tourniquets:

Les tourniquets ou "giratoires" font pivoter le robot d'un quart de tour dans le sens indiqué. Il sont actifs à la fin de chaque tour.

- Les nids-de-poule:

Un robot qui passe sur un nid-de-poule, quelle qu'en soit la raison (un déplacement, poussé par un autre robot ou charrié par un convoyeur), est immédiatement immobilisé et perd des mouvements :

s'il a 7PC ou plus -> seulement le prochain mouvement en moins

s'il a 6PC -> les deux prochains mouvements en moins

s'il a 5PC ou moins -> les trois prochains mouvements en moins

Les mouvements qui n'auront pas été perdus ce tour ci le seront au début du tour suivant.

- Les presses:

Les "presses" écrasent les robots se trouvant sur leur case. Elles s'activent à chaque fin de tour. Le robot subit deux dommages (-2 PC)

- Les murs:

Les mouvements des robots peuvent être bloqués par les murs : un robot qui tente d'avancer contre un mur reste sur place (sans subir de dégât). Les murs sont infranchissables.

- Les LASER:

Les robots qui s'arrêtent sur le chemin d'un rayon laser subissent un point de dommage par LASER. Le rayon laser ne traverse pas les robots ni les murs. Si deux robots ou plus sont dans le même axe, c'est celui qui est le plus proche de la source qui est endommagé. Ils sont actifs sur les mouvements impair (1,3 et 5). Un laser est toujours accroché sur un mur.

- Les pousseurs:

Les "pousseurs" déplacent d'une case les robots qui se trouvent à leur portée. Ils sont actifs sur les mouvements pair (2 et 4). Le robot ne subit pas de dommage. Un pousseur peut être accroché à un mur.

- Les réparations:

Les robots réparent les dégâts en utilisant les sites de réparation ou en se mettant en veille.

Les sites de réparation sont les dalles marquées par des clefs anglaises. On effectue la réparation en finissant son tour sur l'une de ces dalle.

Une case "clef simple" répare 1 point de dommage (+1PC) et une case "clef double" répare 2 points de dommage (+2PC).