

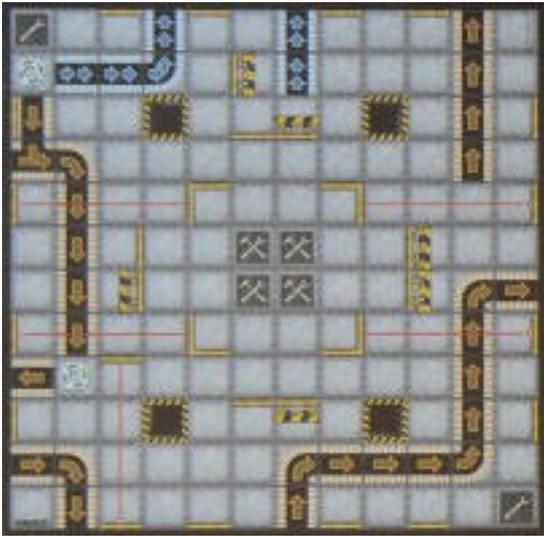
Des Robots et Des Dalles (DR2D)

Le jeu

Dans un futur sans cesse plus proche, des robots ouvriers, d'une des planètes-usines oubliées depuis longtemps, s'ennuient... Ils ont essayé les échecs pour se distraire, mais au bout d'un certain nombre de trillions de pat, ils ont décidé qu'en fait, c'était assez nul comme jeu...

Un beau jour, un des robot-travailleur grille un fusible et se retrouve embarqué sur un des convoyeurs de la chaîne de production. Il se fait trouer par les laser de soudure, et finit compressé façon César. Les machines se disent alors: 'ÇA, c'est drôle'. [ndl: hé oui les machines ont de l'esprit :)]

Un pouillème de temps plus tard, la première rencontre des robots et des dalles était lancée...



Inspiré librement d'un ancien jeu de plateau, il s'agit d'un parcours complètement déjanté, de robots, dans une usine parsemée de dangers.

Les joueurs programment un comportement autonome (tour par tour) sous forme de lot de cinq actions qui vont être réalisées séquentiellement.

Les déplacements se font sur une surface de 12x12 dalles (de 30cmx30cm)

Le défi

Dans cette folle agitation, les trois textes de loi de la robotique*, si chères à nos amis mécaniques, ont été dispersés dans l'usine. Vous devez les récupérer tous, l'ordre n'a pas d'importance.

Il faut user de stratégies pour arriver au bout tout en évitant les nombreux pièges que recèlent l'usine: convoyeurs, presses, laser et autres. En effet, par ses propres actions, et par celles des autres, les lieux se modifient constamment.

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

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

Préparation

Le plateau est configuré et les éléments du décor sont positionnés.

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

Les lois sont dispersées judicieusement, à des emplacements prévus avant le placement des robots.

Tout est prêt. Le jeu peut commencer.

Un tour de jeu

Le mouvement des robots se fait par une programmation d'un groupe de 5 actions consécutives, aussi appelées registres, non dissociables. Chaque joueur effectue sa première action en simultané. Une fois l'ensemble des premières actions résolue, on procède aux changements de l'environnement (convoyeur, tourniquets, tir des LASER et mouvement des presses, des pousseurs ...) puis on afflige les dégâts ...

Ensuite, on procède de même avec les actions du groupe 2, 3 4 et 5.

Cela marque la fin d'un tour de jeu. Les veilles s'enclenchent si besoin.

Les joueurs sont informés des modifications générées par le tour de jeu.

On récupère alors les cinq nouvelles instructions de chaque joueur pour entamer le tour suivant.

Les points de capacité (PC)

Le robot prend le départ avec sept points de capacité (7PC). Il perd de la capacité quand il est endommagé (laser, presse, nid de poule). En dessous de 3 PC, le robot a subi trop de dommages, il cafouille dans ses actions (permutation aléatoire de deux actions). Quand il atteint 1PC, il passe en veille automatiquement. S'il lui restait des actions pour le tour en cours, elles sont annulées.

La 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 n'importe quand mais annule toutes les actions jusqu'au prochain tour. Au début du tour suivant il revient à 7PC, ne fait plus aucune action mais subit celle 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).

Interactions avec le plateau dallé

Un robot qui sort du plateau, quelle qu'en soit la raison (poussé par un autre robot, entraîné par un convoyeur, ...) est immédiatement bloqué jusqu'à la fin du tour. Au début du tour suivant, il vient se placer sur la première dalle accessible à sa droite (sens anti horaire).

Deux mécanoïds (robots réels) 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 sur trois cases ou plus.
- si le robot "immobile" ne peut pas être poussé parce qu'il y a un autre robot (on ne peut pas pousser deux robots en même temps) ou un mur derrière lui, les deux robots restent sur place.
- si les deux robots (ou plus) étaient en déplacement, chaque robot subit un dommage (-1PC) et reste sur place.

Les déplacements:

Un robot peut se déplacer d'une dalle en direction des points cardinaux (N E S O)

Il peut aussi décider de ne pas bouger.

Les trois lois de la robotique

Les trois lois de la robotique sont placées chacune sur trois dalles quelconques à l'exception d'une dalle trappe, d'une dalle réparation ou d'une dalle convoyeur. On effectue le téléchargement de la loi 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 acteurs du plateau

- Les convoyeurs:

Les convoyeurs font avancer tout robot qui s'y trouve d'une case dans le sens de la flèche. Si plusieurs robots se trouvent sur un même tapis, ils avancent simultanément (i.e. un robot ne peut pas en pousser un autre uniquement par le mouvement du tapis)

- Les nids-de-poule :

Un robot qui passe 'au-dessus' d'un nid-de-poule ou "trappe", quelle qu'en soit la raison (déplacement, poussé par un autre robot ou charrié par un convoyeur, ...), est immédiatement immobilisé (le temps de sortir), suivant le barème :

- s'il a 7PC au plus -> 1 action en moins
- s'il a 6PC -> 2 actions en moins
- s'il a 5PC ou moins -> 3 actions en moins

Les actions qui n'auront pas été perdus ce tour ci le seront le tour suivant.

- Les tourniquets:

Les tourniquets ou "giratoires" font pivoter le robot d'un quart de tour dans le sens indiqué.

- Les pousseurs:

Les "pousseurs" déplacent d'une case les robots qui se trouvent à leur portée, s'ils sont actifs pour le registre courant (les actions pair). Le robot ne subit pas de dommage.

- Les presses:

Les "presses", qui sont actives en fin de tour, écrasent les robots se trouvant sur leur case qui subissent deux dommages (-2PC)

- 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:

Ils sont actifs une action sur 2 (un registre sur deux, les actions impairs)

Les robots qui s'arrêtent sur le chemin d'un rayon laser prennent 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.

- 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). Les points sont acquis au début du tour suivant.