

Deep Learning



볼시시스템

Yoonjoong Kim

Department of Computer Engineering, Hanbat National University

yjkim@hanbat.ac.kr

Contents

- 당구공, 당점, 팁
- 4구초구
- 신속정확옆돌리기 45도 4칸의 비밀
- 볼시스템 옆돌리기
- 30포인트의 비밀
- 10포인트의 비밀

30포인트 상단2팁(1시30분3팁) 대칭/보정시스템 35포인트3시3팁

30포인트 비대칭보정

1. 목적구 확인
2. 대칭점확인
3. 대칭점-30포인트 라인
4. 대칭점-한칸 7.5포인트 라인
5. 수구 - 1쿠션점 계산
6. 상2팁(1시30분3팁) 3레일로 가격

30포인트 비대칭보정

1. 목적구 확인
2. 대칭점확인
3. 대칭점-30포인트 라인
4. 대칭점-한칸 7.5포인트 라인
5. 대칭점-두칸 15포인트 라인
6. 수구 - 1쿠션점 계산
7. 상2팁(1시30분3팁) 3레일로 가격

옆돌리기 보정

30포인트 비대칭 옆돌리기보정

1. 목적구 확인
2. 대칭점확인
3. 대칭점-30포인트 라인
4. 대칭점-한칸 7.5포인트 라인
5. 수구 - 1쿠션점 계산
6. 상2팁(1시30분3팁) 3레일로 가격

35포인트 중3팁(3시3팁) 대칭/보정시스템 30포인트 1시반3팁, 35포인트3시3팁

35

3레일 특

35포인트 대칭시스템

시스템 적용순서

1. 목적구의 위치 확인
2. 대칭지점에 점
3. 35지점과 연결

35

3레일 특

35포인트 옆돌리기

시스템 적용순서

1. 목적구의 위치 확인
2. 대칭지점에 점
3. 35지점과 연결

35

3레일 특

35포인트 옆돌리기

시스템 적용순서

1. 목적구의 위치 확인
2. 대칭지점에 점
3. 35지점과 연결

7.5 7.5

3레일 특

35포인트 비대칭 보정

1. 목적구위치
2. 대칭점확인
3. 35포인트연결
4. 한칸당 7.5포인트보정
5. 수구의 1쿠션결정

1칸 1칸

옆돌리기 보정

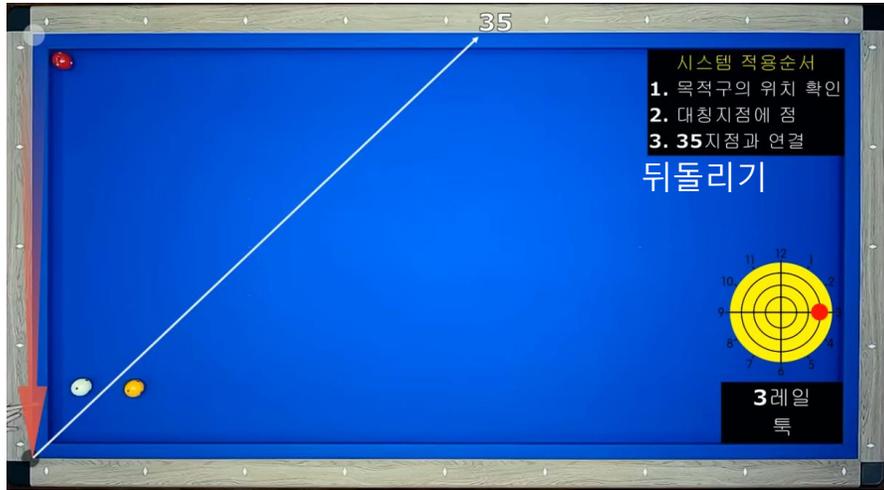
7.5

3레일 특

35포인트 비대칭옆돌리기

1. 목적구위치
2. 대칭점확인
3. 35포인트연결
4. 한칸당 7.5포인트 보정
5. 수구의 1쿠션결정

1칸



옆돌리기 보정



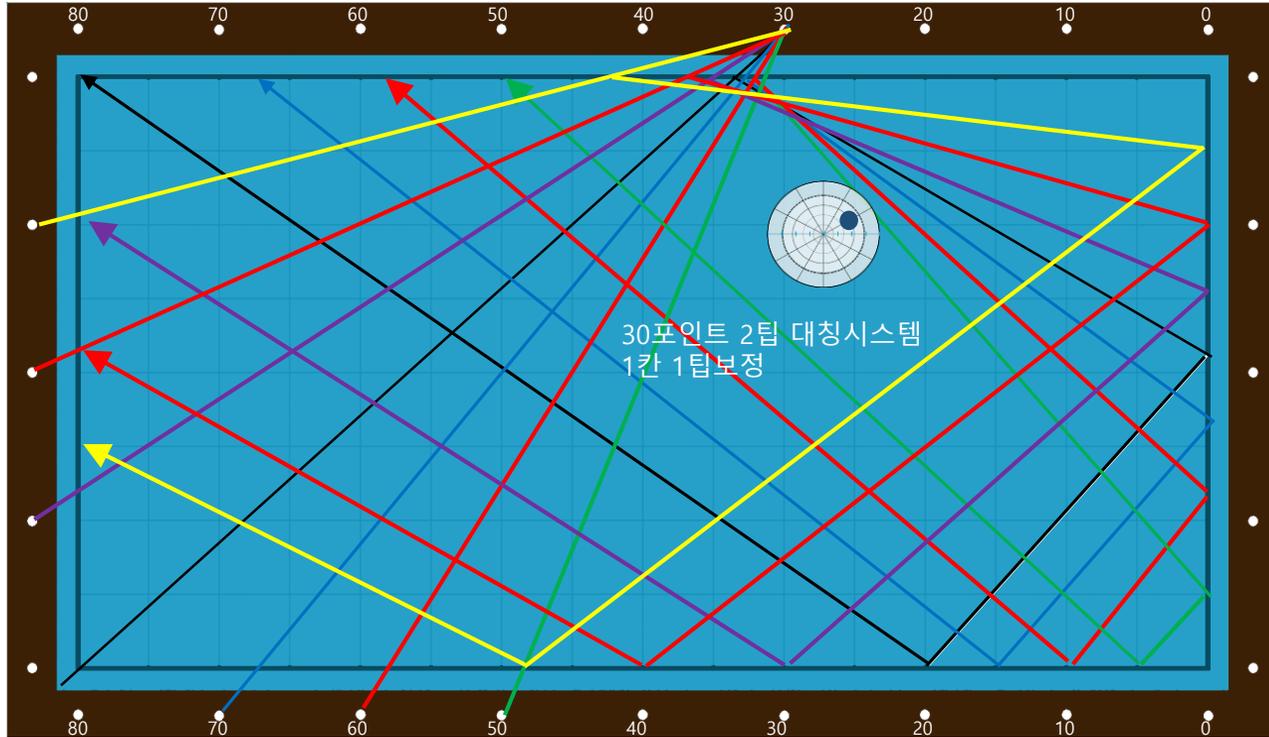
7.5

1칸



3 레인
세

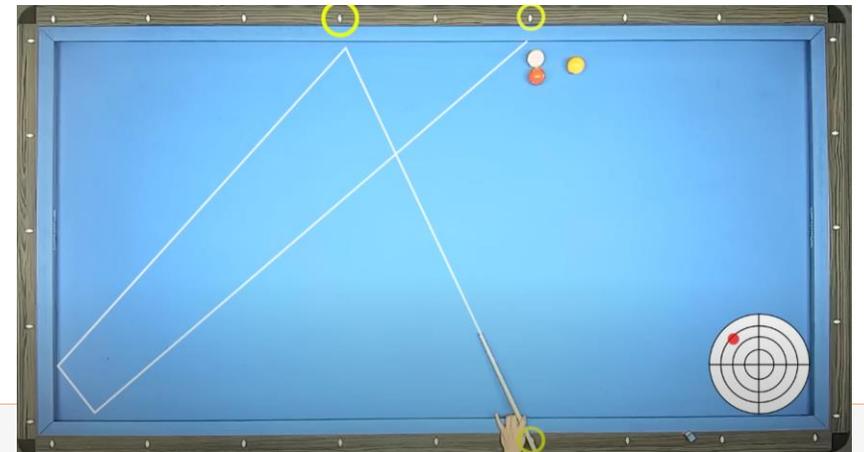
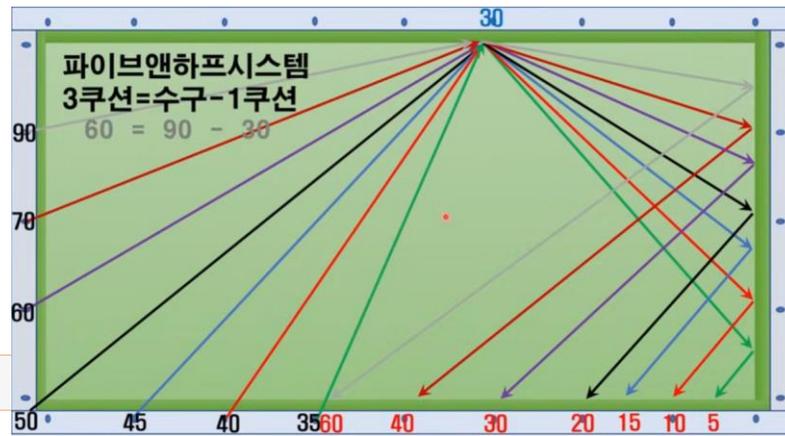
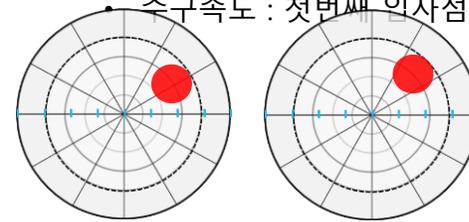
30포인트 대칭시스템의 비밀



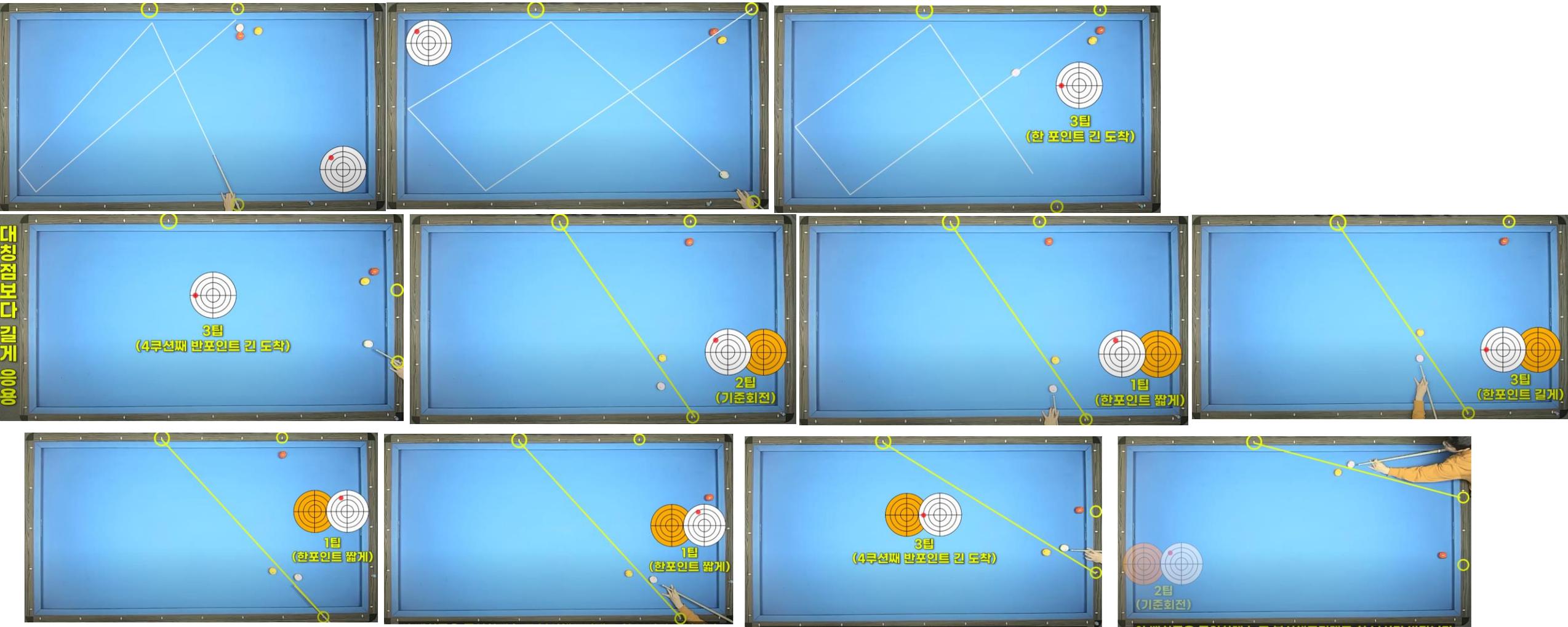
- 개요:
 - 수구출발점에서 1쿠션 30포인트를 겨냥하여 2티으로 치면 대칭점에 도달한다.
 - $80(50) \Rightarrow 30 \Rightarrow 20 \Rightarrow 20 \Rightarrow 80$
 - $70(45) \Rightarrow 30 \Rightarrow 25 \Rightarrow 15 \Rightarrow 70$
 - $60(40) \Rightarrow 30 \Rightarrow 30 \Rightarrow 10 \Rightarrow 60$
 - $50(35) \Rightarrow 30 \Rightarrow 35 \Rightarrow 5 \Rightarrow 50$
 - $90(60) \Rightarrow 30 \Rightarrow 15 \Rightarrow 30 \Rightarrow 90$

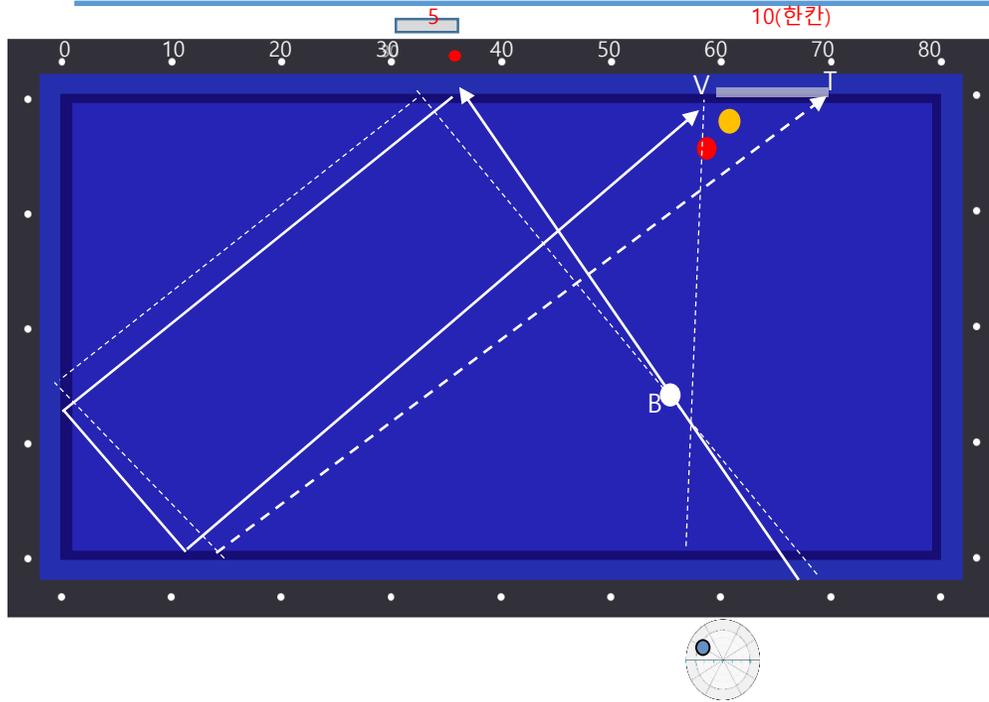
- 당점
 - 10시3팁, 또는 2시3팁

- Stroke
 - 팔로우샷
 - 수구속도 : 첫번째 인사점에서 3.5레일의 속도가 유지되어야한다.



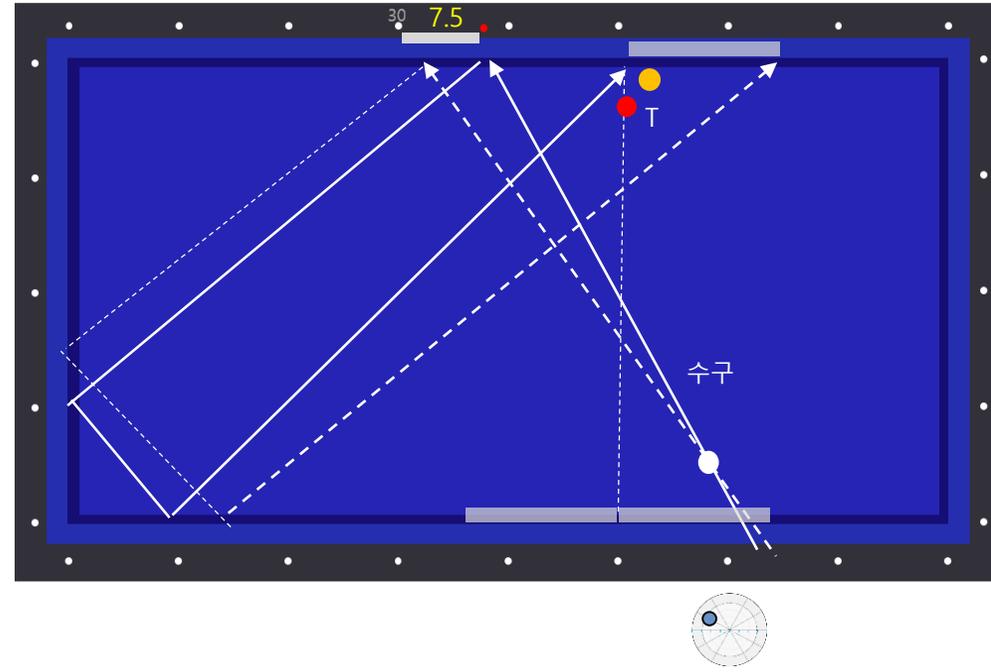
30포인트의 비밀 응용 대칭점





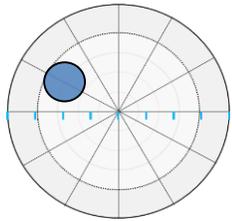
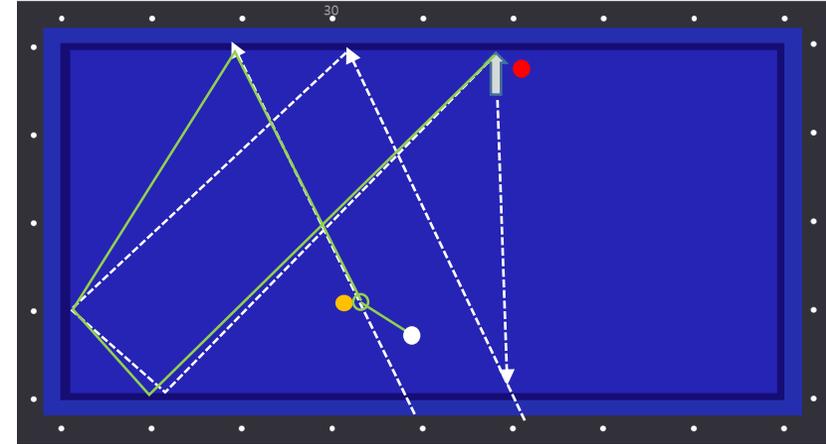
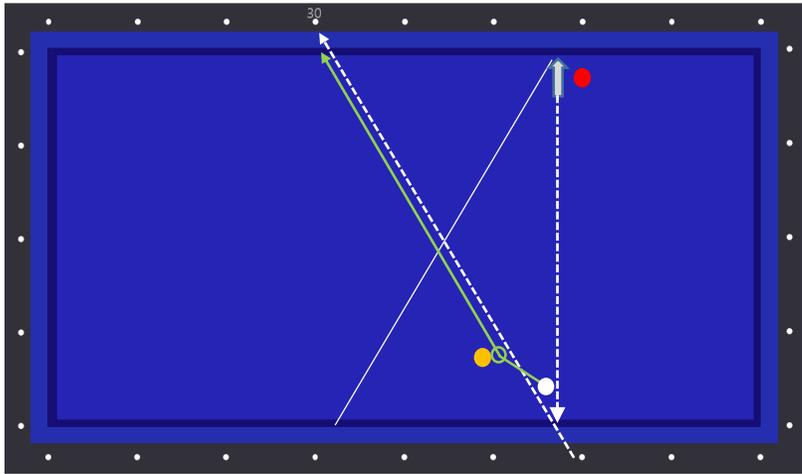
• 보정겨냥점계산

- 수구 B의 조준 30포인트 타킷 V=70, 실제타킷 T=60
- 보정겨냥점 = $(V-T)/2 + 30 = (70-60)/2+30=35$
- 35 포인트 2팁(10시3팁) 타격



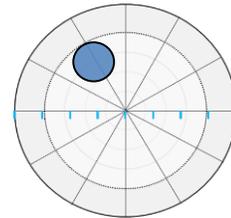
- 수구의 30겨냥 타킷 V=65, 실제타킷 T=50
- 보정 겨냥점 = $(V-T)/2 + 30 = (65-50)/2+30=37.5$
- 37.5 포인트 2팁(10시3팁) 타격
-

30포인트의 비밀 보정 응용



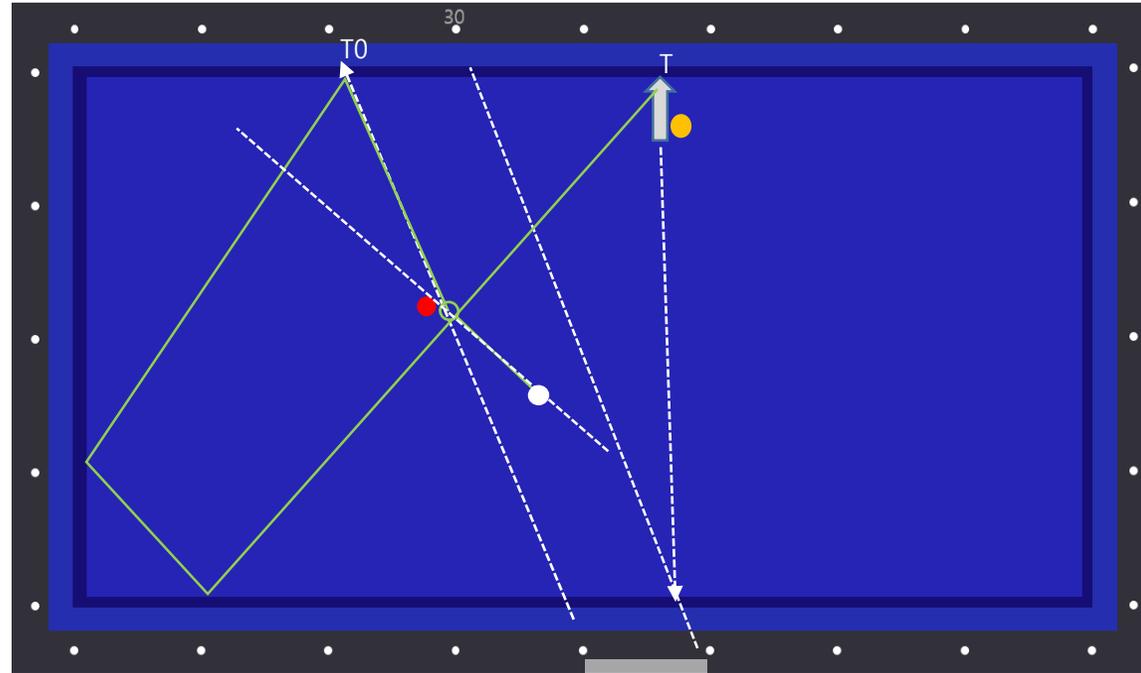
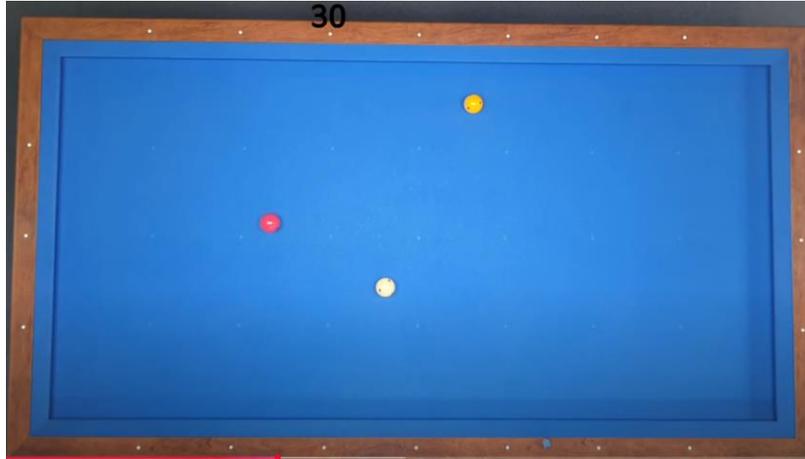
1. 타킷점 설정 58포인트
2. 대칭점 설정
3. 충돌후 1쿠션점 계산 30포인트
4. 30포인트 겨냥: 두께결정(1/2)
5. 당점 10시3팁

1. 2목적구의 대칭점 찾기
2. 1목적구 충돌후 도달 1쿠션점과 30포인트간의 거리 칸수 계산 : 0칸
3. 거리 만큼 당점 변경 : 10시3팁
0칸 => 0팁 짧게, 기본 -2팁=>-2팁당점
4. 두께 : 1쿠션점겨냥 두께
5. 스트로크 : 팔로우샷, 3.5레일

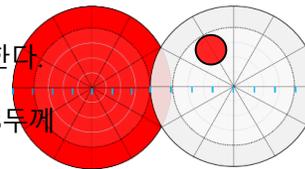


1. 2목적구의 대칭점 찾기
2. 1목적구 충돌후 도달 1쿠션점과 30포인트간의 거리 칸수 계산 : 1칸
3. 거리 만큼 당점 변경 : 11시3팁
1칸 => 1팁 짧게, 기본 -2팁=>-1팁당점
4. 두께 : 1쿠션점겨냥 두께
5. 스트로크 : 팔로우샷, 3.5레일

30



- 타킷 T점의 대칭점 50포인트를 결정하고 30포인트와 연결선을 만든다.
- 이선을 제1목적구로 평행이동 시키고 이동거리과 1쿠션 겨냥점 T0을 결정한다.
- 당점회전:이동거리가 1칸(10포인트)이므로 회전을 2팁에서 1팁으로하고
- 두께 : T0를 맞추기위한 두께를 결정한다. 분리각이 약 30도정도 되므로 1/8두께
- 제1목적구를 두께 1/8 당점 11시3팁으로 팔로우샷으로 가격한다.



10포인트의 비밀

