|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **주차** | 4-2 11주차 | **기간** | 2023.8.27  2024.9.3 | **지도교수** | (서명) |
| 이번주 한일 요약 | - AI작업 | | | | |

작성자(학번 이름): 2018182037 조상준

팀명:

<작업 내용>

- AI작업

- AI 동작을 위해 클라, 서버 합치던 작업 중 Walk함수(서버에서 좀비 좌표를 경로에 따라 갱신하는 함수) 가 날마다 문제가 생겨 수정작업

- Vetor Out Of Range가 실행도중 뜨는 문제가 있어 이전 path를 저장하여 bool IsPathUpdate()함수를 사용하여 이전 path를 갱신하거나 walk함수를 실행시키도록 하여 해결

- walk 이동계산에 문제가 가끔 있고 path.back()을 walk() 함수 내에 사용 시 empty() 오류가 뜨는 등에 문제가 생겨서 이동 계산 변경 및 empty() 검사를 진행

- 너무 잦은 AStar 계산으로 오류가 생기는 것 같아 전 AStar 목적지 값 저장 후 목적지(goal) 좌표가 같으면 그대로 기존 path를 쓰드록 return

- empty 검사를 진행하더라도 그 검사 후 path.back()에 들어가려는 사이에 DataRace에 의해 empty가 되어버린 path때문에 오류가 생기는 문제가 있어 위에서 수정하면서(기존 path를 그대로 쓰는) 해결한 것을 이용하여 back() 을 사용하지 않도록 수정

- 다른 진행한 작업은 팀원들과 진행

각각 해결하면서 진행하였으나 아직 두가지 문제 존재

* 가끔씩 목적지 도착 후 다음 목적지 path를 얻은 상황일때 움직이지 않는 버그 발생
* 좀비가 patrol(random 좌표) 시 건물이나 장애물 사이에 끼면서 이후 계속 no path found를 호출하는 버그 발생

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **문제점 정리** |  | | |
| **해결방안** |  | | |
| **다음주차** | 4-2 12주차 | **다음기간** | 2023.9.12~ 2024.9.18 |
| **다음주 할일** | * AI 마무리 | | |
| **지도 교수**  **Comment** |  | | |