|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **주차** | 15주차 | **기간** | 10.03~10.09 | **지도교수** | 이형구 |
| 이번주 한일 요약 | AI 작업 계속 | | | | |

<상세 수행내용>

- Run 패킷 송신 방식 수정 -> 이전에는 shift만 눌러도 보냈지만 이젠 실제로 움직여야지 보냄

- Data Race 해결 -> 서버에서 캐릭터 관련 패킷 수신시에 데이터 갱신에서 잘못된 방식으로 갱신받고 있어서 생기던 문제 해결

- 랜덤 패트롤 오류 수정 -> 새로운 패트롤 지점이 좀비와 너무 가까운 지점에 찍힐 시 좀비가 계속 정지하는 버그 해결

- 기존 네비메쉬 간격 100은 너무 커서 장애물을 잘 체크를 못하는 것 같아 간격 50으로 바꾸고 테스트 => 정점 개수는 평균 4배로 늘었지만 A\* 속도에는 큰 지장 없었음 (1회전 하는데 2ms~5ms) 대신 장애물이 체크가 더 잘됨을 확인 -> 앞으로도 해당 간격은 좀 더 조율해봐야 겠음

- 좀비 발소리 듣기 구현 완료

[질문]

텍스트, 스크린샷, 폰트, 번호이(가) 표시된 사진

자동 생성된 설명

다음과 같이 BT에 마지막 task라고 볼 수도 있는 path 송신하는 함수에 cout을 해야지 클라이언트에서 모든 좀비가 path를 정상적으로 받습니다. (사실 BT어느 부분이든지 상관없이 cout을 넣어주면 됩니다.) 하지만 해당 cout을 지우면 클라이언트에서 몇몇 좀비의 path 패킷이 소실되어

좀비들의 움직임이 끊기게 됩니다;; 분명 BT 쓰레드가 실행되는 간격은 모두 0.1초로 변함이 없는데 다음과 같은 현상이 왜 일어나는지 이유를 잘 모르겠습니다… (참고로 서버에는 송수신 쓰레드와 BT 쓰레드가 둘이 존재하며 송수신 쓰레드는 interval 없이 바로바로 수행이 되고 BT는 말씀 드린바와 같이 0.1초 간격으로 실행됩니다.)

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **문제점 정리** |  | | |
| **해결방안** |  | | |
| **다음주차** | 16주차 | **다음기간** | 10.10 ~ 10.17 |
| **다음주 할일** | - AI 작업 진짜 마무리!  \* AI 최적화  \* 샤우팅 좀비 구현 + 좀비 샤우팅 반응 만들기  - 중점 연구분야 진짜 시작!!! | | |
| **지도 교수**  **Comment** |  | | |