

Rapport BE 18/04/2017

Céline Morin, Cédric Lespagnol, Jean-Gabriel Holmières, Florian Seguin.

Général

La semaine dernière, nous avons implémenté tous les quatre le comportement dit "MedKit", c'est-à-dire que lorsque le bot n'est pas en combat et que sa vie est en-dessous de 80, il doit se déplacer sur la carte pour ramasser des objets lui redonnant de la vie. Le bot connaissant de base tous les endroits où se trouvent ces objets, nous avons ajouté un facteur temps aléatoire afin qu'il soit plus long à réagir lorsque ces objets réapparaissent. En effet, cela passe par une classe Java appelée "TabooSet" qui représente une liste qui associe à chaque objet un temps durant lequel l'objet sera "interdit" ; c'est-à-dire que ses éléments n'existent plus pour le bot pendant un temps donné.

Florian

Implémentation en cours du comportement passif du bot, c'est-à-dire son comportement s'il ne manque pas de vie et n'est pas en combat :

- collecte d'objets selon ses besoins immédiats
- collecte selon une priorité entre les types d'objets
- s'il n'y a plus rien à collecter, le bot se déplace de façon aléatoire sur la carte

Cédric

Implémentation en cours du comportement de poursuite, c'est-à-dire son comportement s'il a perdu de vue un ennemi qu'il avait pour cible :

- recherche du dernier ennemi cible en allant jusqu'à sa dernière position connue
- si l'ennemi n'est pas trouvé, changement de comportement

Jean-Gabriel

Implémentation en cours du comportement défensif, c'est-à-dire son comportement lorsque le bot est touché, voit ou entend des projectiles ennemis :

- tests des fonctions de saut, esquive et rotation
- tentative d'humanisation des réactions du bot

Céline

Implémentation en cours du comportement agressif, c'est-à-dire son comportement lorsque le bot voit un ennemi et l'attaque :

- test d'ajout d'un aléa pour le tir, afin que le bot vise moins bien
- tests de différents comportements lorsque l'on s'approche de l'ennemi