

# Rapport BE 28/04/2017

---

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

## Florian

- Refactoring du projet : modifications importantes de l'architecture (packages, interface...)
- En cours : mise en place d'un algorithme d'esquive de projectiles dans l'état "Defense"

## Cédric

- Priorité pour la collecte d'objets en fonction des besoins du bot et de la distance des objets dans la classe Collect
- Implémentation du comportement sans arme : il en recherche et se déplace avec son bouclier pour se protéger

## Florian & Cédric

- Algorithme epsilon-greedy pour le choix des armes dans la classe WeaponPreferences

## Jean-Gabriel & Céline

- Modification de la classe Engage :
  - raycasting pour détecter les murs, le vide, afin de mieux se déplacer et esquiver
  - comportement sniper (longue distance)
  - combo Shock Rifle avec lancement du projectile et explosion (clic droit + gauche)
- Création de la classe Parameters pour faciliter l'initialisation de différents bots
- En cours : implémentation de l'adrénaline
- Création d'une fonction pour pouvoir reculer lorsque l'adversaire est trop près
- En cours : implémentation de la navigation navmesh

## Idées

- réflexion et implémentation du risque, sur quelles parties l'appliquer ?
- rendre les mouvements du bots et sa caméra plus fluide (bizarre quand on le regarde à la première personne)
- créer plus de comportements dans Engage adaptés aux différentes situations/armes
- amélioration de la navigation

## Questions

- La carte sera-t-elle créée pour l'occasion ou est-ce forcément une existante ? En rapport avec la navigation navmesh qui dépend d'un fichier .navmesh de base dans le dossier pour fonctionner
- Auriez-vous une solution pour calculer si le bot est dans le rayon de l'explosion d'un projectile ?