3) Lors de l'ajout d'un nouvel agent leader de la façon dont nous l'avons implémenté il n'y a absolument rien qui change mais nous aurions pu programmer les agents poursuiveurs de façon à ce qu'ils rejoignent l'agent le plus proche et de cette façon deux groupes se seraient formés.

Fonctionnalités implémentées :

1. Une classe agent poursuiveur a été implémenté qui respecte poursuitOffset et Separation. Cette classe va être mise dans un tableau et chaque agent suivra l’élément du tableau précédent. Elle hérite directement de Vehicle pour respecter la logique du code.
2. Une classe agent leader a été ajoutée et elle se déplace de manière aléatoire moyennant l’algorithme d’itinérance Wander.
3. Nous avons instancié 20 agents poursuiveur suivants 1 agent leader en wander et ensuite nous avons rajouté un nouvel agent leader.
4. Un des agent leader a été modifié pour pourvoir être contrôlable au clavier.
5. Trois options ont été rajoutés au menu : l’ajout d’un élément contrôlable et l’ajout d’un élément non contrôlable, ainsi que l’augmentation de l’offset.
6. Les règles 1 / 3 et 4 du flocking en V sont respectés mais il manque le respect de la règle 2