\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Projekt 1

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

# # TODO List

* Menü, Start des Games(TSCM)
* Patrouille vom Roboter mit der HSM umsetzen (TSCM)
* Inventar(Käser)
  + Anzeige(Käser)
  + Gegenstände aufnehmen und hinzufügen(Käser)
  + Inventar auf Levelobjekt anwenden (Käser)
* Wie sieht das Konzept aus, um alle "Unity"-Stände zu vereinen? (Alle)
  + Vorschlag:
    - **Noch nicht updaten, jeder Für sich solange es geht, und die Alpha –** Version noch nicht gebraucht wird.
    - alle 2 Wochen abgleichen
    - Alles uf GIT
* Licht und Räume kommunizieren miteinander und beeinflussen sich (Fäbu)
  + Vererbung, einfache Erweiterung durch geschickte Klassenwahl
* Ein System, damit der Spieler über Objekte und Zustände informiert werden kann (Käser)
  + Vorschlag: Popup am unteren Bildschirmrand, bei Interaktion mit (Käser)
* Um die Ecke schauen vom Spieler realisieren (Fäbu)
  + Vorschlag: Kamera verändern, Spieler bleibt wo er ist(Fäbu)
* Enemy kann Spieler entdecken(TSCM)
* Enemy kann Spieler folgen(TSCM)
* Enemy kann Spieler ausschalten. (TSCM)
* Pfadfinding bei geschlossenen Türen. (TSCM)
* Tastaturbelegung
  + WASD to Move, c to crouch, Q and E to look around the corner, F to use object
* Alles in C# , (TSCM muss noch seine Scripts anschauen und auf C# modeln wenn nötig)
* Bewegung hat Fäbu schon gemacht, ist noch in JAVA Script
* Timer (offen)
* Score (offen)

# Meeting mit Eckerle:

**Frage an Eckerle:** Wann Alpha-Version die wir mergen müssen?

Ist keine Vorgabe, aber: wir mergen am 5. Dezember und am folgenden Wochenende wenn sich nichts ändert

**Eckerle**: Für den Roboter het ein Hierachische State Maschine Sinn?

Ja, da er verschiedene States einnehmen kann , On/Off, Recharging, Patrolling, etc

**Eckerle**: Ist das Math Bucklend implementiert? Ist das nicht überflüssig?

Im mit Meldungen kann auf spezifische Aktionen eingegangen werden.

Mit den Meldungen können States gewechselt werden. (Roboter sieht Spieler, Roboter hat zu wenig energie)

Also ja ist implementiert, aber nur Bei Roboter

Fäbu vererbt die Lampen. Mit Switches werden noch Variabeln überschrieben.