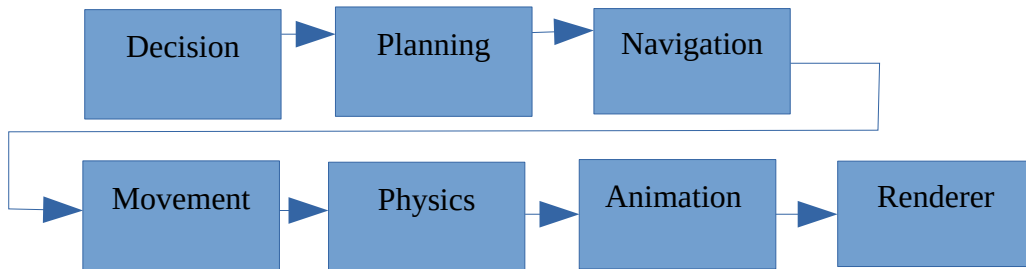
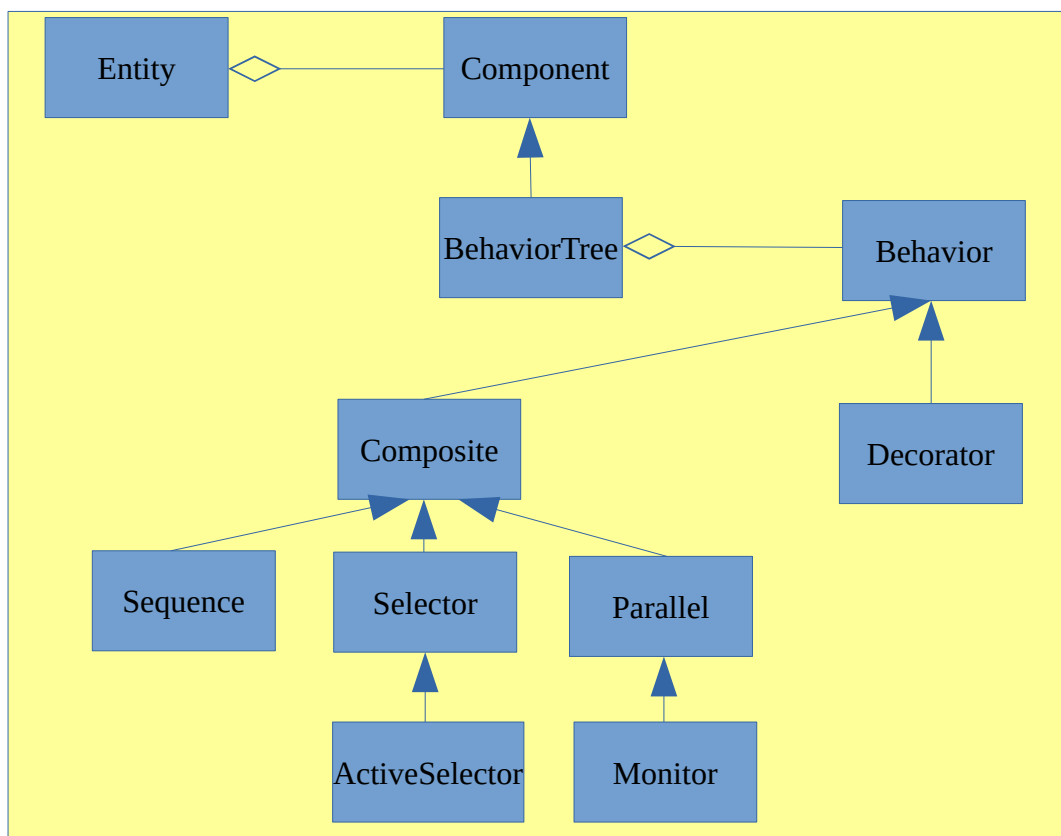


# TD Behavior Tree

Le but de ce TD est d'ajouter au framework d'IA un behavior tree pour les modules de Decision et Planning.

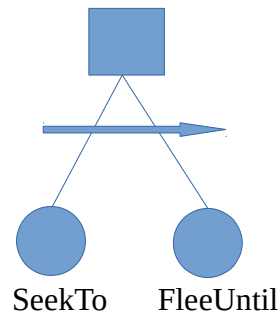


Les classes suivantes ont été intégrées dans le framework:



Les actions SeekTo et FleeUntil ont aussi été intégrées dans Actions.h.

En séquence, elles permettent à une entité de se rapprocher de la souris puis de fuir la souris jusqu'à une distance maximale puis de se rapprocher à nouveau, etc.



## Etapes :

- 1) Ajouter l'action Wander et tester dans la séquence précédente
- 2) Ajouter un décorator pour ne pas faire la séquence si la cible est trop éloignée.
- 3) Remplacer la séquence par un selecteur Si la souris est loin, l'entité doit faire un Wander, sinon faire son mouvement de va et vient.
- 4) Implémenter et tester le décorateur Repeat afin que le va et vient ne soit fait que 3 fois.
- 5) Implémenter et tester le filtre Timer afin qu'un Wander ne dure que 3 secondes avant de faire un SeekTo vers la souris
- 6) Implémenter et tester une condition MyNameIs afin qu'une seule entité ayant un certain nom fasse le va et vient, les autres le Wander uniquement.
- 7) Implémenter un scénario (individuel) qui utilise les assets disponibles et autant de Behavior que possible. Fournir un schéma du BT implémenté.