

TD Steering

Le but de ce TD est de mettre en place les comportements de steering ainsi que les formations dans notre framework.

Pour le moment nos entités sont capables de faire leur navigation sur une commande (ou Action) « GoTo ». Nous allons ajouter d'autres actions au catalogue des entités.

- Seek
- Flee
- Pursuit
- Evasion
- Arrival
- Obstacle avoidance
- Wander
- Path following
- Unaligned collision avoidance
- Separation
- Cohesion
- Alignement
- Flocking
- Lead following
- Formation V
- Formation Line
- Formation Circle
- Formation 2-level
- Formation de formations
- Formation dynamique (chorégraphie)

Les scénarios de test ainsi que les choix d'intégration au framework sont laissés à votre discrétion.

Ce TD se déroulera sur 4 semaines et sera à présenter individuellement le jeudi 15 février 2018. La théorie nécessaire sera donnée les 2 premières semaines.