:

חזרנו על העקרונות של A\* תעברו שוב על הפרויקט משבוע שעבר ותראו שאתם מבינים אותו הרבה יותר טוב, דיברנו על navmesh על היתרונות והחסרונות שלו, ראינו כל מיני אופציות בסיסיות של אפייה, יצירת מכשולים, יצירת agent ו2 אופציות

לoff mesh link שמאפשר להגדיר דילוגים/קפיצות/שיגורים בין אזורים שונים, התוודענו לריפוזטורי של יוניטי של navmesh שיש בו המון אפשרויות שלא מגיעות built in עם יוניטי שאולי החשובה שבהם היא להגדיר ולשלוט בnavmesh בזמן ריצה, יש שם עוד המון אפשרויות, ממליץ מאוד לעבור שם על הסצנות והאפשרויות.

שיעורי בית לחג:

יצירת NPC עם FSM, חלק מהסטייטים חייבים לכלול תנועה על path, הימנעות ממכשולים, מצב של יציאה מהpath לעבר נקודה מסוימת לאסוף משהו ולחזור לpath, לא חובה אבל כדאי להוסיף סטייט שקשור לסנסור אחד או יותר, התנועה לא חייבת להיות תלת מימדית אבל ממש ממליץ על זה כהכנה לתרגיל הסיום של הקורס.

פרויקט סיום:

סביבת חלל כלשהי (תשקיעו בבקשה!!!!!!!!!!!!!! אם אתם לא יודעים לעצב מספיק טוב, קחו שותף מהכיתה של המעצבים) יהיו סוגים שונים של חלליות שלכל סוג יהיה AI ייחודי משלו (על פי פרמטרים שייקבעו במהלך הסמסטר), הAI אמור להיות ברור

ןתומך בסביבה ובמכניקה, בצורה כזו שכל התנהגות של חללית יובן בבירור מה הAI שלה.

בהצלחה, חג שמח.