

Alex: Construction de la Base de la FSM Le premier membre de l'équipe a concentré ses efforts sur la mise en place de la structure fondamentale de la FSM (Finite State Machine). Son travail consistait à créer les classes et les méthodes de base nécessaires pour la mise en œuvre de la FSM. Il a établi un cadre solide en définissant les principaux composants de la FSM, tels que les états et les transitions entre ces états. Son travail a fourni une base sur laquelle les autres membres de l'équipe ont pu construire et étendre la logique de la FSM.

Tommy: Programmation des Différents États Le deuxième membre de l'équipe s'est concentré sur la programmation des différents états de la FSM. En se basant sur la structure mise en place par le premier membre, il a élaboré les comportements spécifiques associés à chaque état, tels que Patrol, Poursuite et Idle. Son travail consistait à implémenter les actions et les conditions nécessaires pour que le PNJ réagisse de manière appropriée dans chaque situation. Il a assuré que chaque état était bien défini et fonctionnait correctement, contribuant ainsi à la complexité et à la robustesse de l'IA du PNJ.

Christopher: Intégration du NavMesh Le troisième membre de l'équipe a été chargé d'intégrer le système de NavMesh dans le projet. Son travail consistait à configurer et à utiliser les fonctionnalités fournies par le NavMesh d'Unity pour permettre au PNJ de naviguer dans l'environnement de jeu. Il a généré une carte de navigation pour l'environnement du jeu et a configuré le PNJ pour utiliser cette carte afin de se déplacer de manière autonome et éviter les obstacles. Son intégration du NavMesh a permis d'ajouter une dimension réaliste à l'IA du PNJ en lui permettant de naviguer efficacement dans son environnement.

En conclusion, grâce à la contribution de chaque membre de l'équipe, le projet a bénéficié d'une approche collaborative et bien coordonnée, ce qui a permis de créer une IA de PNJ sophistiquée et fonctionnelle dans Unity.