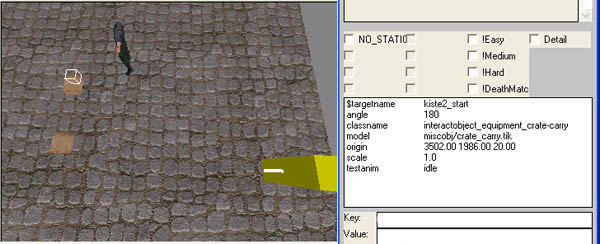
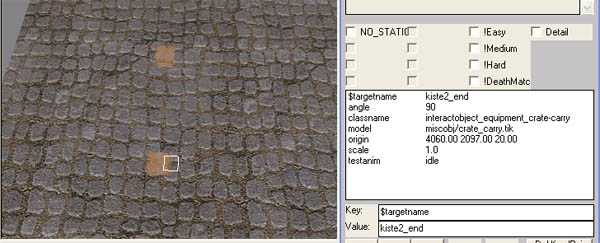
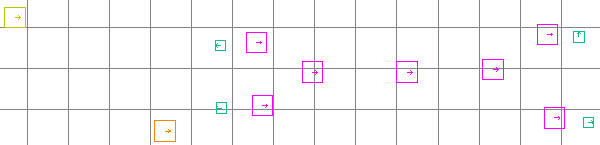
**AI Worker – Kiste tragen (SP)**

© 6/2003 T.Reim | Dieses Tutorial ist für Singleplayer Maps.

1. Erstellt einen Raum, und belegt den Fussboden mit irgendeiner Textur und eure Skybox mit einer Himmelstextur.
2. Setzt am Rand euren info\_player\_start und einen ai\_german\_misc\_worker. Dem AI gebt ihr den $targetname = enemy1. Vor dem AI setzt ihr eine Kiste die ihr im RMT Menü unter interactobject>>equipment>>crate-carry findet. Der Kiste gebt ihr den $targetname = kiste1\_start und stellt den Angle Wert so ein das der kleine Pfeil auf dem Object im TOP Fenster in die Richtung zeigt, in der der Worker die Kiste aufheben soll.  
   Neben der Kiste erstellt ihr noch eine, und gebt ihr den $targetname = kiste2\_start, und stellt den Angle Wert ein.  
   
3. Am anderen Ende der Map erstellen wir noch eine Kiste und geben ihr den $targetname = kiste1\_end. Diese Kiste ist die Stelle an der der Worker die erste Kiste ablegen soll. Neben dieser Kiste erstellen wir noch eine und geben ihr den $targetname = kiste2\_end. Auch bei diesen beiden Kisten müsst ihr die Angle Werte einstellen, in die Richtung in der der Worker die Kiste ablegen soll.  
   **MERKE:** Jede Kiste die getragen werden soll benötigt einen Startpunkt und einen Endpunkt wo sie abgelegt werden soll. Sowie die Einstellung des Angle Wertes in die Richtung in der die Kiste abgelegt werden soll.  
   
4. Jetzt erstellen wir noch ein paar info\_pathnode, dort wo der AI lang laufen soll, damit der Worker auch seinen Weg zum Start- und Endpunkt findet.  
   
5. Da wir auf ein Global Script zugreifen ist der Scriptteil nicht viel, aber ein paar wichtige Dinge sind zu beachten, schaut euch zuerst einmal das Script an.  
   main:  
   exec global/loadout.scr maps/test\_ai\_movecrate.scr  
   exec global/ai.scr  
   $kiste1\_start notsolid  
   $kiste2\_start notsolid  
   $kiste1\_end notsolid  
   $kiste2\_end notsolid  
   $kiste1\_end hide  
   $kiste2\_end hide  
   level waittill prespawn  
   level.script = maps/test\_ai\_movecrate.scr  
   exec global/ambient.scr obj\_team3  
   level waittill spawn  
   $player item weapons/ThompsonSMG.tik  
   $player ammo smg 120  
   $player useweaponclass smg  
   thread german\_worker  
   end  
   german\_worker:  
   $enemy1 waitthread global/movecrate.scr::movecrate kiste1\_start kiste1\_end  
   $enemy1 waitthread global/movecrate.scr::movecrate kiste2\_start kiste2\_end  
   end  
   Am Anfang des Scriptes muss jede Start-Kiste auf nicht solid eingestellt werden und jede End-Kiste auf nicht solid sowie ausgeblendet werden. Das erfolgt mit den Befehlen notsolid und hide.  
   **$enemy1 waitthread global/movecrate.scr::movecrate kiste1\_start kiste1\_end**  
   Mit dieser Befehlszeile rufen wir für den Worker mit den targetnamen enemy1 das Global Script zum tragen der Kiste 1 auf. Hier ist zu beachten das ihr am Ende der Befehlszeile die targetnamen der Start- und End-Kiste mit angibt (kiste1\_start kiste1\_end). Es gehört immer die Angabe der Start- und End-Kiste dazu. Durch den Befehl waitthread wird so lange gewartet bis der Worker die Kiste1 bis zum Ende getragen hat, danach soll der Worker die zweite Kiste tragen.  
   Nach dem Ende der zweiten Kiste kann der AI auch weitere Befehle erhalten, mehr findet ihr in den anderen Tutorials.

**TIP:**  
Wenn der Höhenunterschied zwischen dem Start- und Endpunkt zu gross ist, kann der Worker den Weg zur Kiste nicht finden, daher solltet ihr immer die Kisten auf dem selben Z Wert setzen.

Download: [Beispielmap – Worker – Kiste tragen](http://www.steinhuder-meer-portal.de/wp-content/uploads/mohaa/test_ai_worker_kiste.pk3)