Moteur Physique 2D

Introduction :

Dans ce manuel vous trouverez toutes les explications nécessaires afin d’utiliser ce moteur physique. Ce guide sera donc constitué des tous les différents objets physiques mis à disposition avec une explication pour chacun.

Différents éléments dans le moteur physique 2D :

AABB (Axis Aligned Bounding Box) :

Le AABB est un rectangle aligné avec les axes qui ne peut pas être orienté. Il permet de tester des objets qui rentrent en collision.

Collider :

Le Collider est une boite qui se place autour d’un gameObjet qui détermine les différents points d’impacts pour contrôlé si un objet rentre en collision avec un autre.

RigidBody :

Un RigidBody ne change pas de taille ou de forme. Il reçoit les informations de vélocité, de force et d’accélération et peut ainsi retourner ceux-ci à un objet.

World :

Le world est le monde physique où les différents objets sont disposé, composé de plusieurs formules qui sont en lien avec les collisions entre deux objets.

Vector 2 :

Les vectors sont des points dans monde physique qui servent dans un premier temps à situer des objets mais sont également pour effectuer les différentes formules et fonction autour d’un objet. Les vectors 2 sont sur 2 axe (x, y)

Conclusion :

Le moteur physique n’est pas encore au point et manque certain élément cité dans ce datasheet par manque de compréhension

<https://github.com/Dylseat/PhysiqueEx>

N’hésitez pas à donner vos avis et retours sur mon mail personnel.

E-mail : *dylan0301@hotmail.com*