

ENTORNO 3D REALIDAD MIXTA

Caso: 2

Autor: Juan Felipe García moreno

Descripción

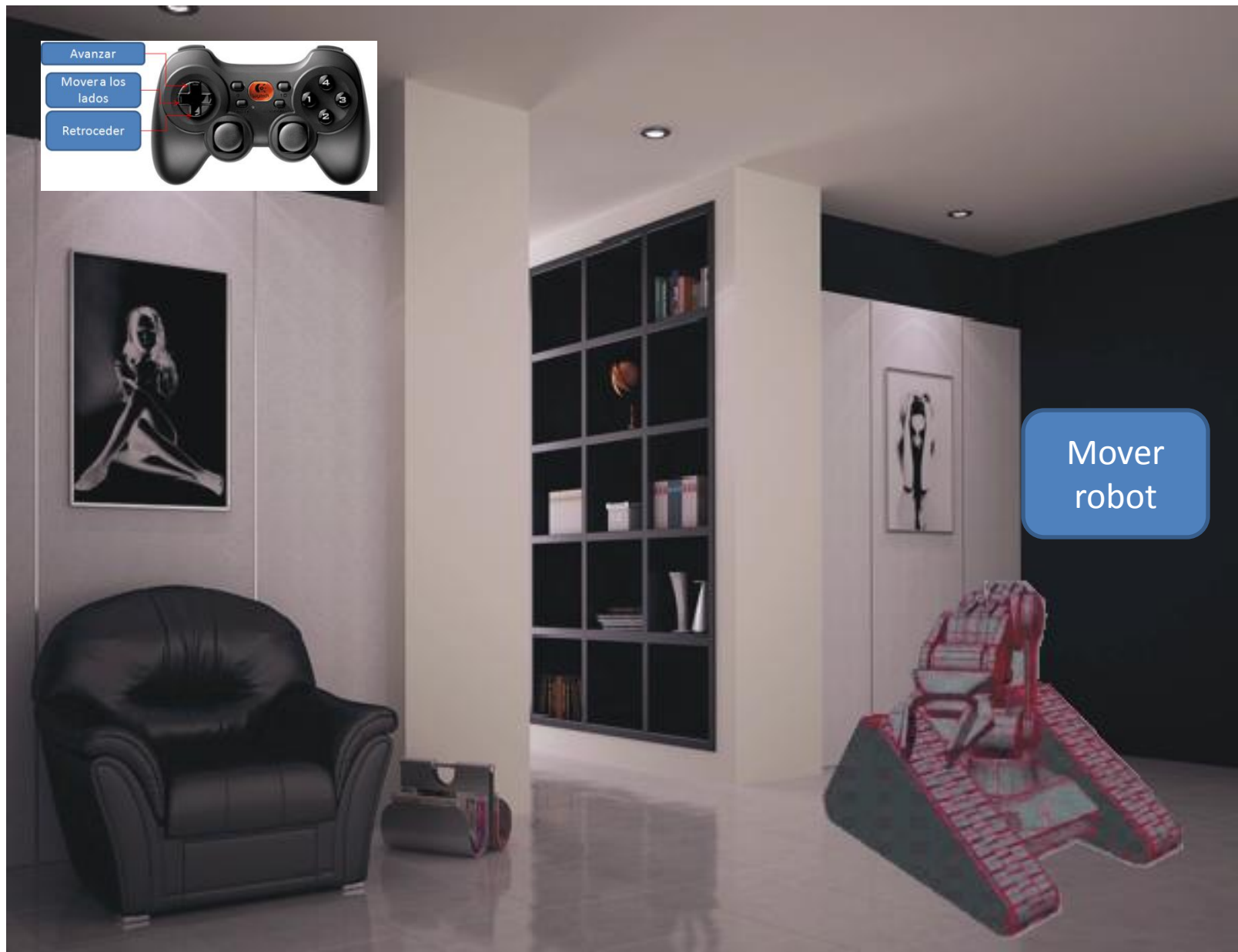
- Una agencia de investigación tiene un aplicativo para el manejo simulado de robots a larga distancia con el fin de investigar entornos no aptos para una exploración humana, en los que se pueden manipular objetos por medio de un brazo robot.

Dispositivos

- Gamepad: se utiliza para movimiento del avatar, el brazo y la tenaza con el fin de interactuar con el entorno.
- HDM: dispositivo de visualización.

Forma de interactuar









Antebrazo
abajo

Antebrazo
arriba

Mover
antebrazo
y tenaza

