

# ENTORNO 3D REALIDAD MIXTA

Caso: 1

Autor: Juan Felipe García moreno

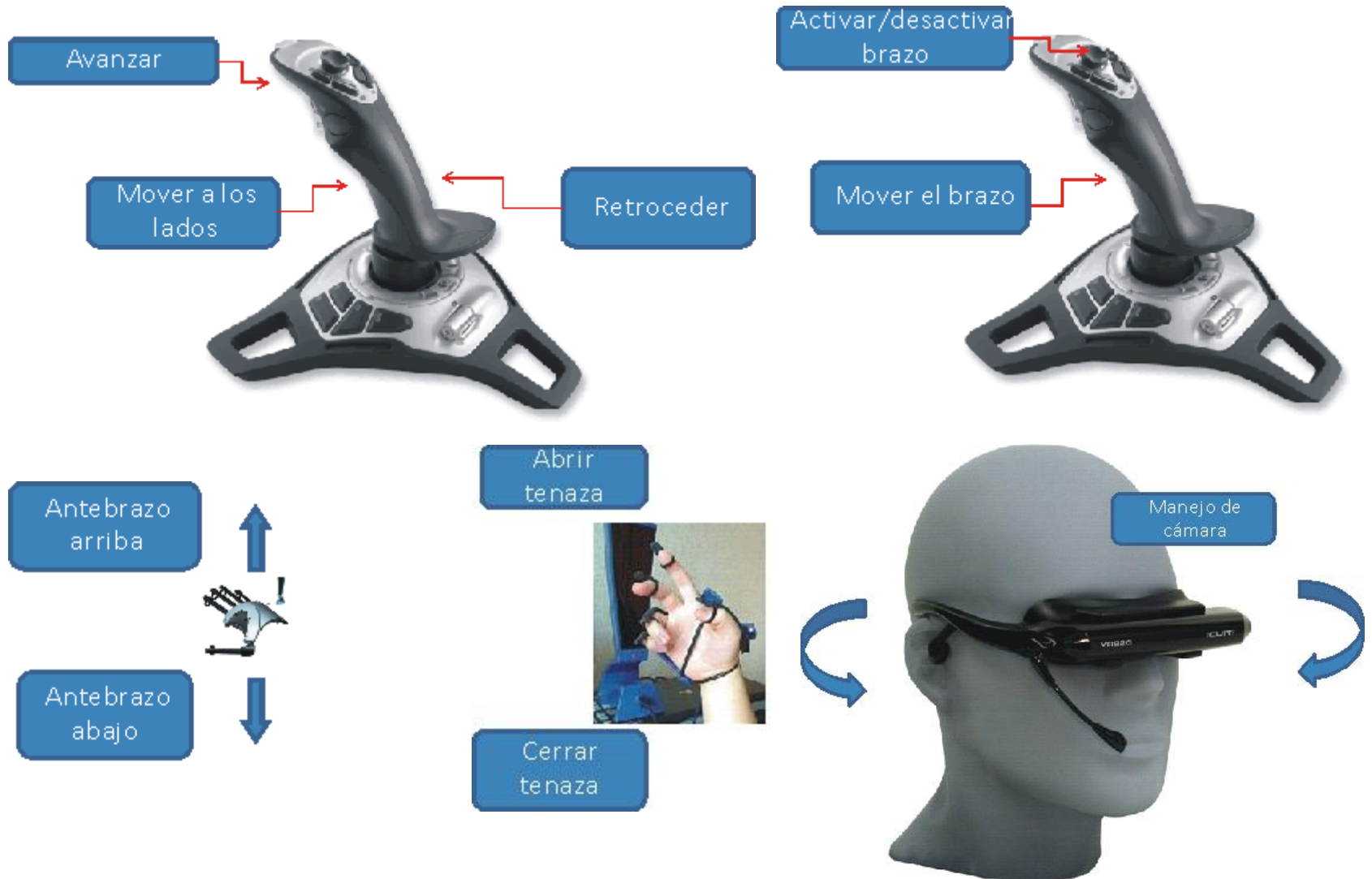
# Descripción

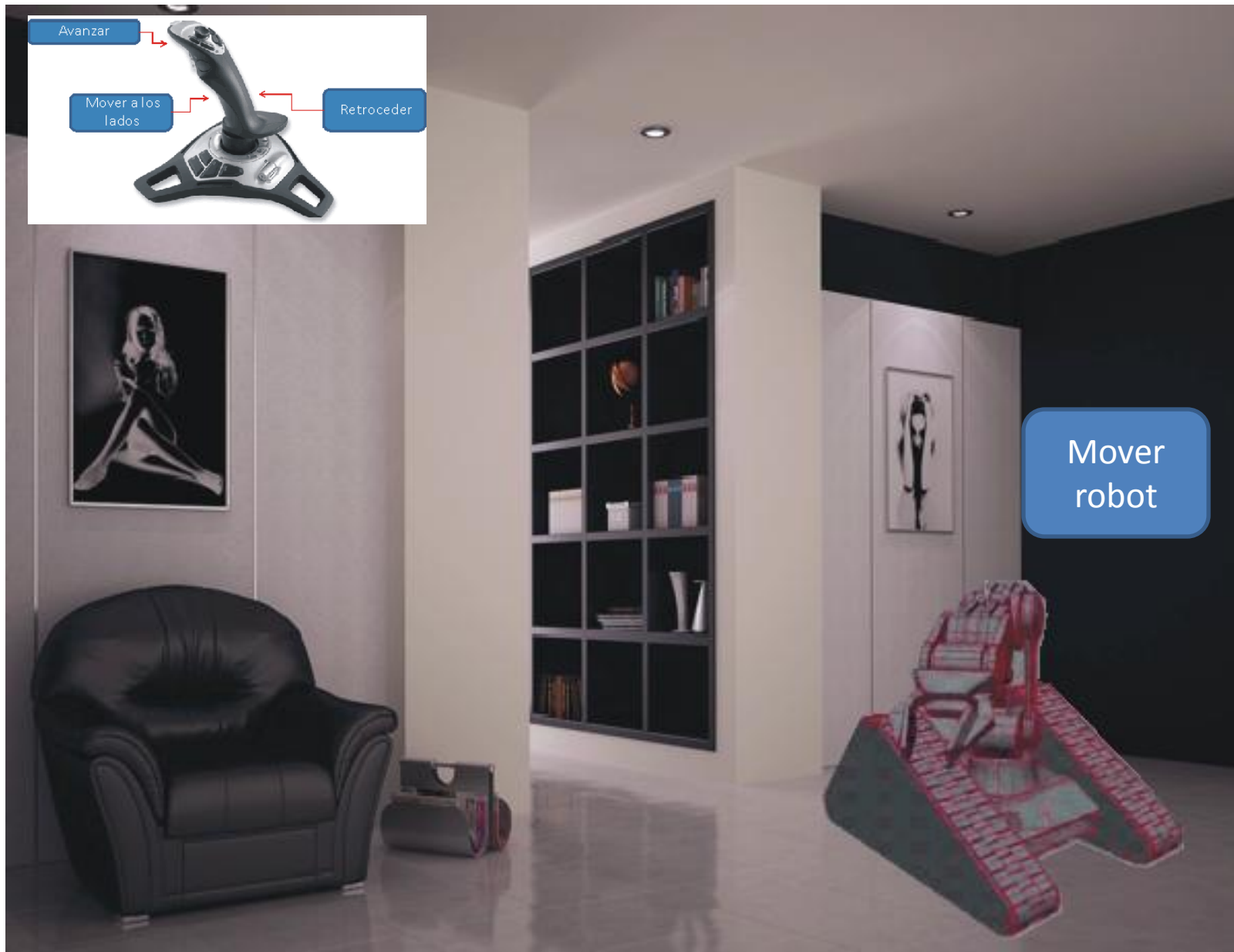
- Una agencia de investigación tiene un aplicativo para el manejo simulado de robots a larga distancia con el fin de investigar entornos no aptos para una exploración humana, en los que se pueden manipular objetos por medio de un brazo robot.

# Dispositivos

- **Joystick:** en la mano izquierda para avance, retroceso y giro del avatar, también para el movimiento del brazo
- **Guante P5:** en la mano derecha para movimiento del antebrazo y tenaza del avatar
- **Casco icuiti:** dispositivo de visualización para el manejo de la cámara.

# Forma de interactuar







Movimiento  
del brazo

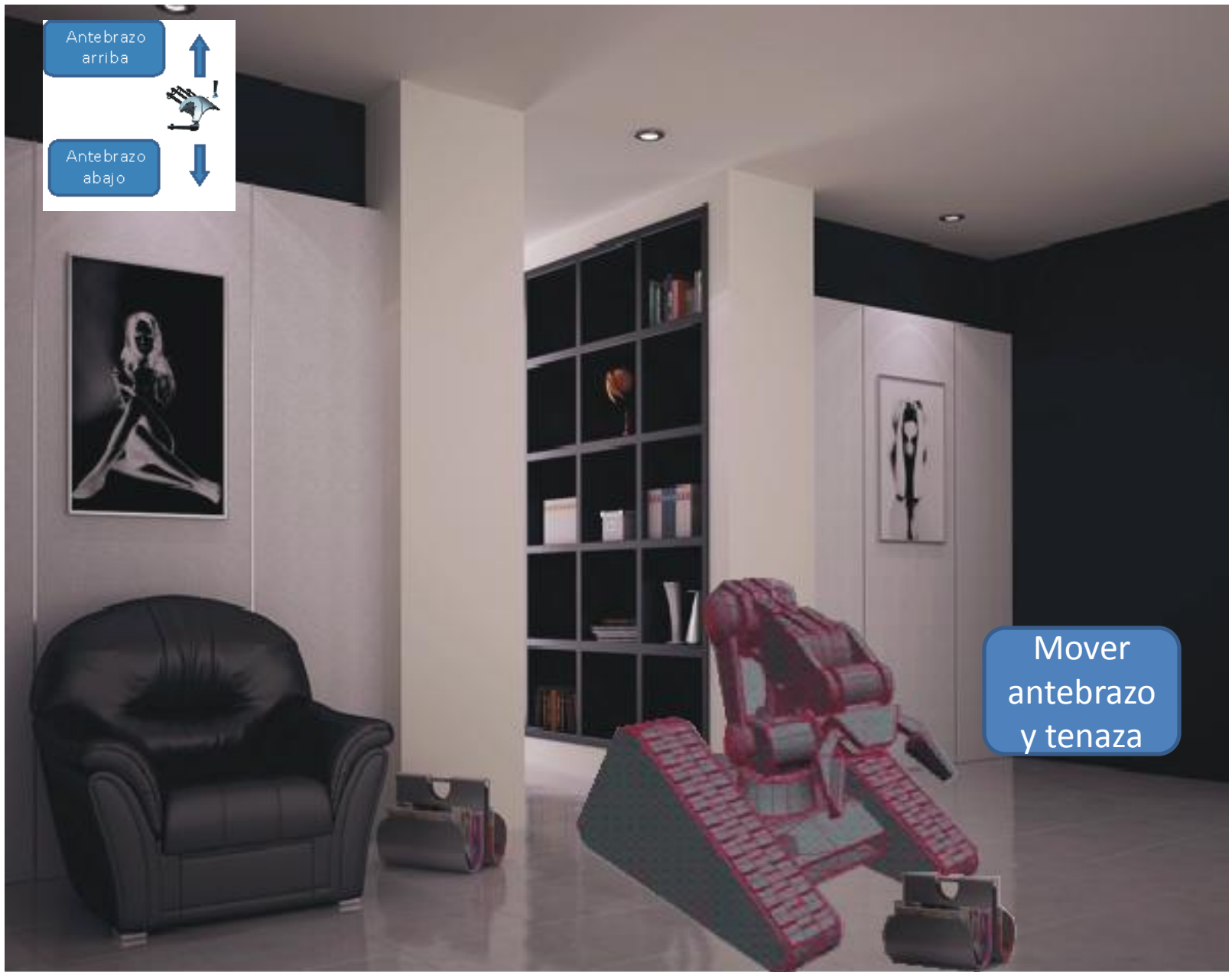
Antebrazo  
arriba



Antebrazo  
abajo



Mover  
antebrazo  
y tenaza



Abrir  
tenaza



Cerrar  
tenaza



Agarrar  
Objeto

