

Thema

Müllsammeln im Korallenriff

- Nachhaltigkeit
- Förderung von Empathie
- Bildung & Aufklärung



Technischer Aufwand & Qualität der technischen Umsetzung

- Simulation von über 3000 Korallen
- Unendliche Generierung der Landschaft
- Simulation eines einfachen Schwarms



Abbildung: [2]

Authentizitaet & Immersion der vermittelten Inhalte

- Verschlechterung der Sicht
- Korallensterben und Fischsterben.
- Simulation des Atems
- Bewegung ist nur mithilfe des DPVs moeglich



Abbildung: [3]

Nutzbarkeit & Benutzererfahrung

- Radar zur Müllortung
- Rote Outline an den Müllobjekten
- Bewegung: Steering durch Pointing-based und linearer Beschleunigung implementiert



Abbildung: [4]

Locomotion

Metapher

- Pointing-based:
 - 1 DOF vTranslation: Durch Drücken des Triggers
 - 3 DOF vRotation: Durch Bewegen der Controller im Raum

Travel-Task

Search

Locomotion

Funktion

• Maximalgeschwindigkeit: 5 Meter pro Sekunde

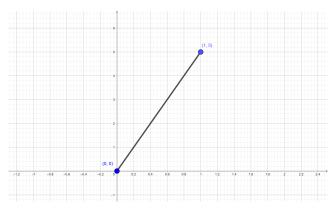


Abbildung: Movement

3D Interaktion & multimodalem Feedback

- Greifen des Mülls mithilfe eines Controllers
- Vibration der Controller in Abhängigkeit der aktuellen Geschwindigkeit



Abbildung: [5]

Aufgabe

Ziel: Möglichst viel Müllaufsammeln





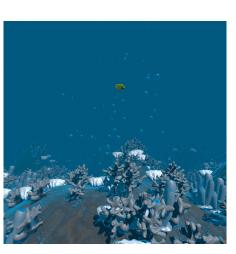


Abbildung: Nachher

Gameplay

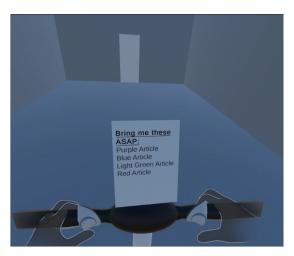


Abbildung: Gameplay

Quellen

- [1] https://cdn-icons-png.flaticon.com/512/535/535624.png
- [2] https://cdn-icons-png.flaticon.com/512/535/535624.png
- [3] https://static.thenounproject.com/png/981555-200.png
- [4] https://cdn-icons-png.flaticon.com/512/477/477840.png
- [5] https://static.thenounproject.com/png/4145521-200.png
- [6] Assets: siehe README.txt