**Computer graphics 최종 프로젝트 결과 보고서**

**2023182003 김서진 2023182006 김정혜**

* 프로젝트 소개

: 로봇이 무사히 골인 지점에 도착할 수 있도록 로봇의 방향을 조작하는 3D 프로그램.

* 프로그램 구조

Bounding\_Box : 충돌체크를 하기 위한 바운딩 박스의 좌표 값을 담은 구조체

Robot : 플레이어 로봇이나 장애물 로봇의 크기, 좌표 값, 속도 등의 값을 담은 구조체

* 프로젝트 진행 사항

장애물 로봇 개수 :

맵 형태 : ㄷ , 사이즈 : (가로) (6 \* 304) \* 2 + (세로) 396 \* 6

* 팀원 간 작업한 내용

|  |  |
| --- | --- |
| 김서진 | 오브젝트, 캐릭터 방향 전환, 미니 맵, 카메라 위치, 장애물 로봇, 장애물 로봇과의 충돌 처리, 기획, 제안서 작성, 엔딩 화면, 텍스쳐, 보고서 작성, 로봇 애니메이션 (팔&다리 움직임, 엔딩 화면의 로봇들 움직임), 조명 |
| 김정혜 | 오브젝트, 충돌 체크 함수, 바닥과의 충돌 처리 (맵 밖으로 벗어날 시 캐릭터 떨어짐), 골인 지점 도착 후 이동, 제안서 작성, 시간 측정, 보고서 작성 |

* 스크린 샷 등 개발한 내용의 결과

:

* 명령어

m : 출발

t : 결승점 앞으로 이동

, : 45도 방향 회전



* 프로젝트 개발 소감 및 후기

|  |  |
| --- | --- |
| 김서진 |  |
| 김정혜 |  |