**RAPORT Z POSTĘPU PRAC**

przedmiot: projekt MO3D

temat projektu: „Symulator wyścigów powietrznych w dowolnej scenerii wygenerowanej z mapy wysokościowej terenu.”

skład sekcji:

1. Dudek Piotr
2. Smoll Mateusz
3. Stachyra Krzysztof

# Treść raportu:

**Krzysztof Stachyra:**

1. Losowe generowanie bramek (wyznaczenie im współrzędnych 3D na mapie) – zabezpieczenie by nie znajdowały się pod terenem.
2. Trzymanie informacji o konkretnym torze przelotu (aby gracz przelatywał przez bramki w określonej kolejności) – po wygenerowaniu bramek ustalana jest ich kolejność. Wyświetlanie na mapie tylko 2 najbliższych bramek (według kolejności przelotu), przez jakie użytkownik musi przelecieć – w różnych kolorach.
3. Wykrywanie czy użytkownik przeleciał przez aktualną bramkę i reakcja na to (wyświetlenie kolejnej, zmiana koloru następnej bramki). Wykrycie przelotu przez ostatnią bramkę (koniec gry – wyświetlenie czasu)
4. Wyświetlanie aktualnego czasu przelotu.
5. Wyświetlanie czasu jaki pozostał graczowi (fajnie coś takiego wprowadzić – przy przelocie przez bramkę by dostawał dodatkowy czas).

**Mateusz Smoll:**

1. Usprawnienie lotu samolotu – nadawanie siły za pomocą Rigidbody.
2. Stworzenie modelu i przygotowanie obiektów prefab do generowania bramek.
3. Poprawienie skryptu obsługi kamer.

**Piotr Dudek:**

1. Poprawa generacji terenu tak, aby wysokości były poprawnie ustawiane według odczytanych z mapy danych.
2. Dodanie do terenu losowo wstawianych drzew według algorytmu „Perlin Noise” na odpowiednich wysokościach.
3. Podział terenu na warstwy, z odpowiednio ponakładanymi różnymi teksturami, na różnych poziomach (bądź też wymieszanymi).