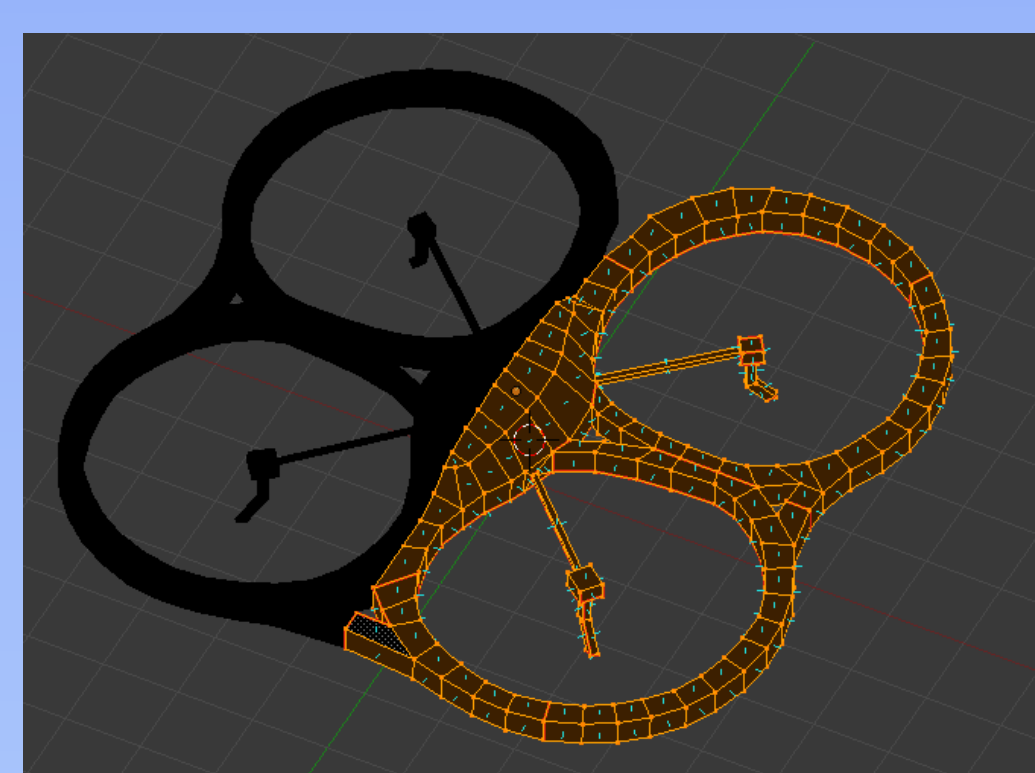


Simulation d'un quadricoptère avec Blender

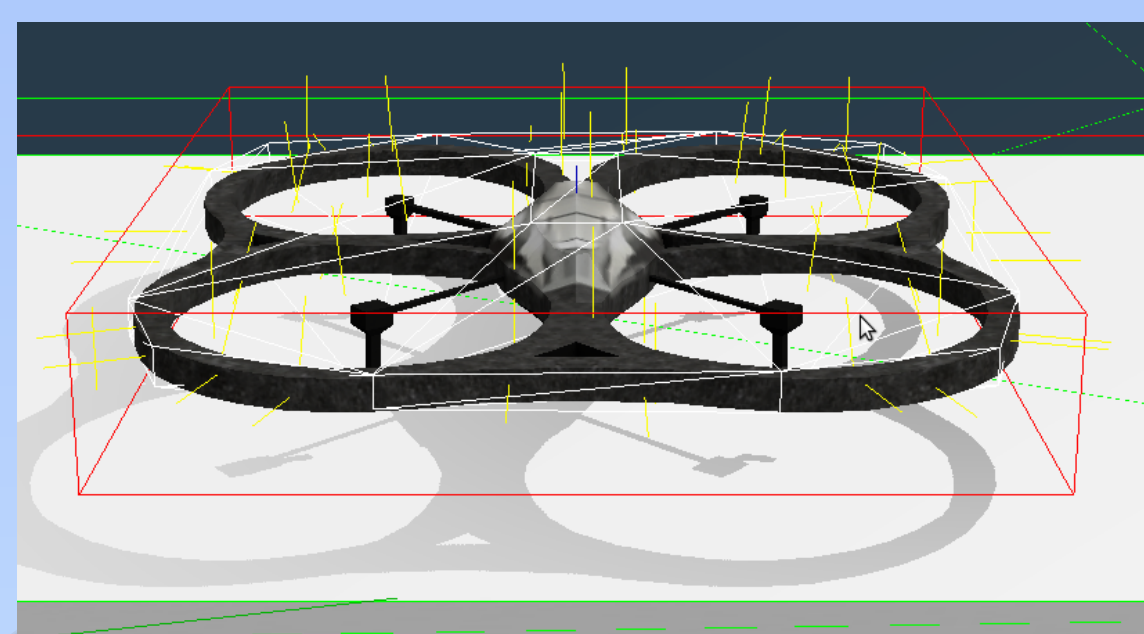
Objectifs :

- Avoir une simulation du quadricoptère pilotable avec un clavier ou un joystick
- Fournir une base extensible pour accueillir un futur modèle physique réaliste avec des asservissements/aides au pilotage.



Modélisation

652 points, 668 faces

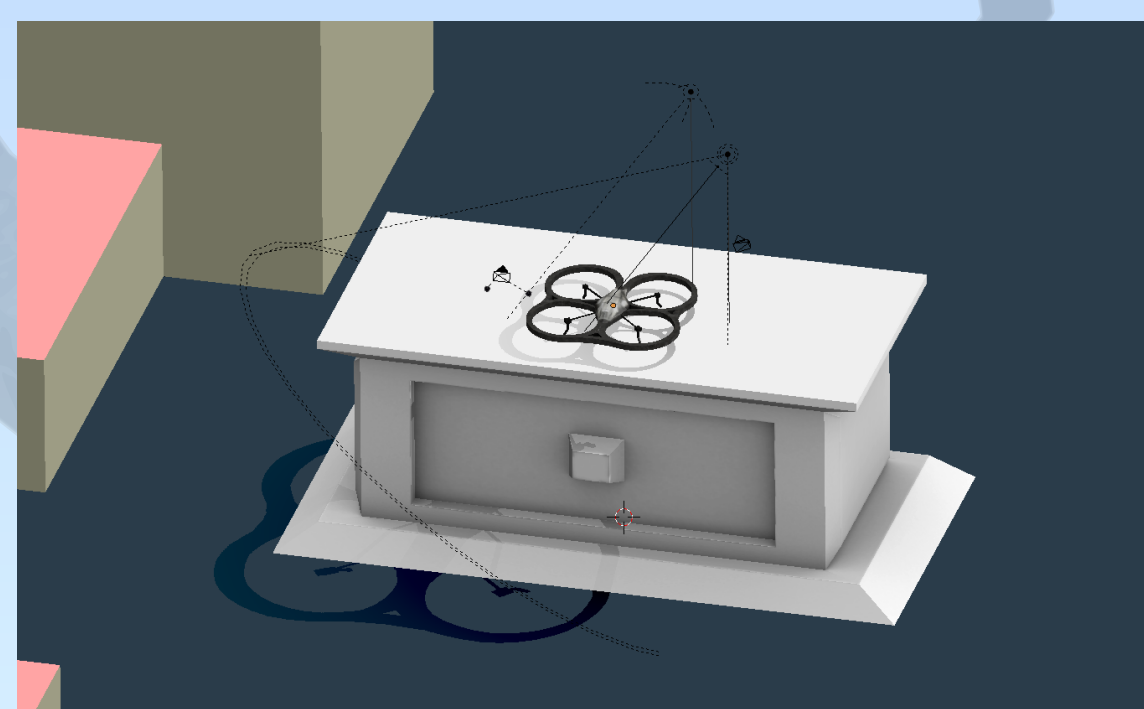


Physique

Modèle de collision simplifié (30 faces)

Ombre

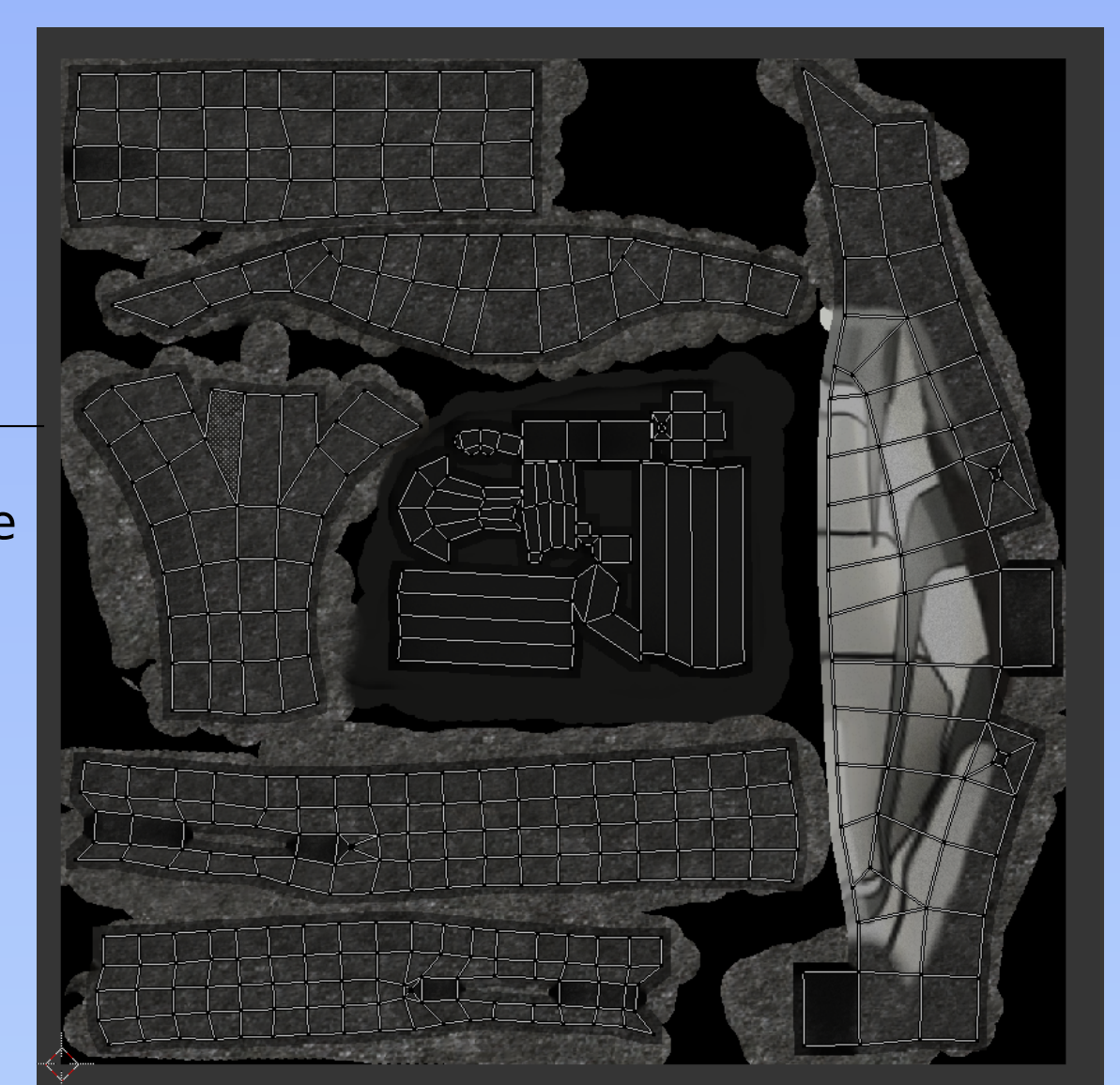
Spot de type Shadow Buffer
Lié au quadricoptère



Environnement

Patch pour Blender

Améliore le comportement de la caméra
Discussions avec les développeurs de Blender



Texturage

Dépliage en 2D
Projection d'une image réelle

Comportement basique

Une force par moteur
Base pour un futur asservissement

Comportement avancé

Pilotage au clavier et joystick
Dirige le comportement basique

Aide au pilotage

Garde le quadricoptère à l'horizontale



Cadrams

Vitesse
Altitude



Étudiants :
Michael Muré
Benoît Saccomano

ensiza

Professeur encadrant :
Denis Lienhardt

