|  |  |
| --- | --- |
| **Vorlesung** | **Unser Projekt** |
| Affordanzen | PacMan lässt sich durch eingebautes Gyroskop intuitiv bedienen (siehe Bodystorming) |
| Mapping | NeoPixel-Ring, der unsichtbare Geister anzeigt, als gutes Mapping auf dem Auge platziert |
| Metaphern | ? |
| Physical Computing | Kuscheltier Mike wird als Controller und Interface verwendet (Gyroskop & NeoPixel-Ring) |
| Ubiquitous Computing | Kuscheltier mit Sensoren als Interaktions-Gegenstand, man vergisst, dass es als Controller Sensoren enthält und Daten weitergibt |
| Embodied Interaction | Interaktion mit einem Kuscheltier, welches ein alltäglicher Gegenstand ist |
| Reinforcement Learning | Q-Learning Algorithmus zum Steuern des Geistes „Inky“ |
| Nutzung von Biosignale | Verwendung eines Pulssensors zur Steuerung der Geschwindigkeit des PacMan in unserem Spiel |
| Affective Computing | ??? Verwendung eines Pulssensors -> aber wir arbeiten nicht wirklich auf den Emotionen der Spieler |
| Implicit Interaction | ? PacMan wird durch Bewegen des Controllers gesteuert |