



# Poročilo SIGMA

PROGRAMSKI VZORCI - Vaja 2

Tomaž  
Rak

Miha  
Kirbiš

Marko  
Črnko

# Načrtovanje

---

## Razmislek

Ugotovili smo, da za ta program, potrebovali za premikanje v prostoru 3 dimenzionalna polja, ki bodo beležila našo pozicijo, in naše trajektorje.

### 1. Korak

V orodju Unity smo izdelali preprost model drona, z imenom »DroneParent«. Ta je vseboval telo in 4 propelerje. Nato smo zanj še ustvarili c# skripto »DroneMovementScript«.

### 2. Korak

V omenjeni skripti smo definirali »ourDrone« (Rigidbody telo drona), »trenuten« (int zap. št. Trajektorja v seznamu) in »hitrost« (float hitrost premikanja drona) ter List »trajektorji« (Vector3 cilji drona), ki so ključnega pomena za simulacijo.

V funkciji »Update« povemo da se naj pozicija drona spremeni v koordinate, ki so bližje naslednjemu trajektorju. In ko prispe, se naj začne približevati naslednjemu trajektorju, ki je v našem primeru za lažjo načrtovanje bil »Empty Game Object« z pozicijo.

### 3. Korak

Nato smo se odločili, da trajektorjev ne bomo dodajali, kot objektov v Unityu, ampak kot »position«, ki je spremenljivka objekta za vodenje drona.

Dronu smo telo odstranili in mu dodali visoko detajlno telo, ki smo ga najdlji na »Asset Store«

Dodali 4 objekte z teksturo, ki predstavljajo oddajnike.

Za zaključek smo še kameri dodali ozadje.

## Končni rezultat

### Drone ki kroži med lokalnimi cilji.

Opomba: cilji niso vidni in oddajniki so pobarvani rumeno.



