

Poročilo SIGMA

PROGRAMSKI VZORCI - Vaja 2

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 ključniga pomena za simulacijo.

V funkciji »**Update**« povemo da se naj pozicija drona spremeni v koordinate, ki so bljižje 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 nebomo 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 najdli na »Asset Store« Dodali 4 objekte z teksturo, ki predstavljajo oddajnike.

Za zaključek smo še kameri dodali ozadje.

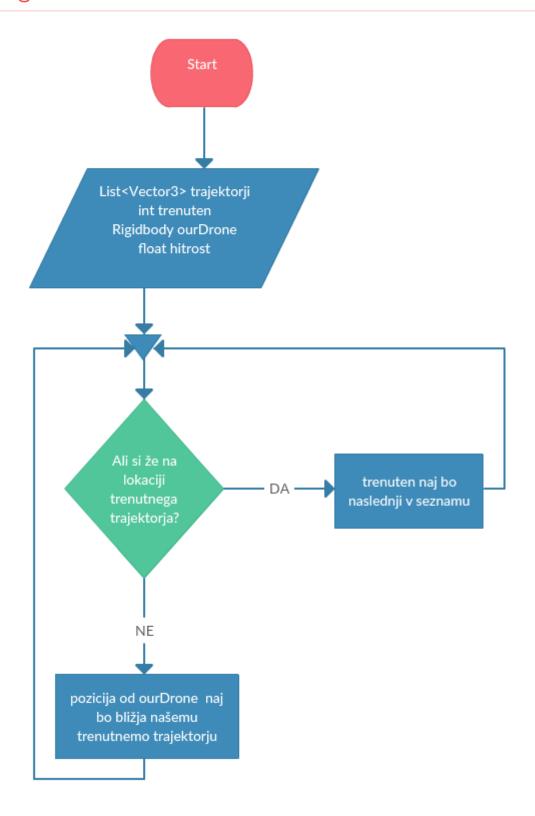
Končni rezultat

Drone ki kroži med lokalnimi cilji.

Opomba: cilji niso vidni in oddajniki so pobarvani rumeno.



POROČILO SIGMA 1



POROČILO SIGMA 2