Uladzislau Ketrys– Informatyka 3 rok

Symulator Morski

Lista funkcjonalności symulatora:

* Animowane menu.
* Panel ustawień:
  + Ustawianie poziomu dźwięku suwakiem.
  + Możliwość uwzględnienia transformacji Boxa-Mullera do wyników pozyskanych przez echosondę.
  + Możliwość oglądania mapy
* Mechanika symulatora:
  + Możliwość przełączanie między kamerą z perspektywy pierwszej osoby na mostku a kamerą z perspektywy trzeciej osoby , i widoku z boku przy pomocy klawiszy na Canvasie.
  + Wyświetlanie aktualnej wartości kursu i prędkości statku użytkownikowi.
  + Zaimplementowany model Nomoto.
  + Wyświetlanie zarejestrowanych wartości przez echosondę użytkownikowi.
* Grafika:
  + Stworzenie własnych tekstur.
  + Stworzenie własnego modelu statku w Blenderze i oteksturowanie go własnymi teksturami.
  + Stworzenie własnego modelu mostka.
  + Stworzenie własnego portu.
  + Zastosowanie oświetlenia Baked i Realtime.
* Zmiany w kodzie:
  + Generowanie błędów pomiarowych (transformacja Boxa-Mullera).
  + Opisany kod wewnątrz skryptów.
* Inne:
  + Poprawne prowadzenie repozytorium w serwisie Github.
  + Regularne postępy.
  + Zbudowanie aplikacji na system mobilny Android
  + Przygotowanie dokumentacji