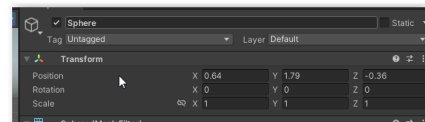
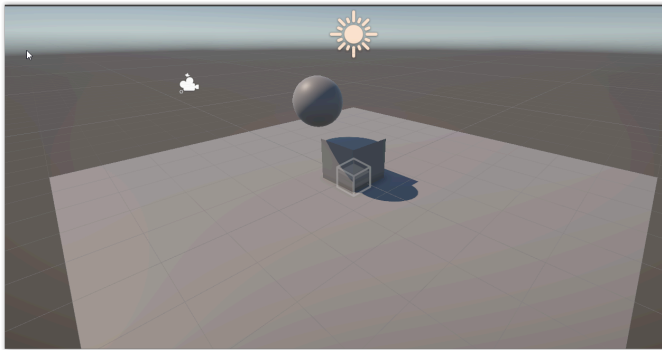


Ejercicio Físicas 3D

El ejercicio consiste en experimentar con diferentes configuraciones de los componentes Rigidbody y Collider y explicar los resultados obtenidos en base a lo explicado en clase.

Para ello vamos a configurar una escena con 3 objetos:

- Plano, Cubo y Esfera. El plano, y la cámara se ubican en las posiciones por defecto. El cubo se ubica con $y=0.5$. La esfera con el Transform en la imagen



Situación 1:

El plano no es un objeto físico. El cubo es un objeto físico y la esfera no. En este caso, el plano y la esfera sólo tendrán collider, mientras que el cubo debe tener Rigidbody.

Situación 2:

El plano no es un objeto físico. El cubo es un objeto físico y la esfera también. En este caso, el plano sólo tendrá collider, mientras que el cubo y la esfera deben tener Rigidbody.

Situación 3:

El plano no es un objeto físico. El cubo es un objeto físico y la esfera es cinemática. En este caso, el plano sólo tendrá collider, mientras que el cubo y la esfera deben tener Rigidbody esta última cinemático.

Situación 4:

El plano es un objeto físico. El cubo es un objeto físico y la esfera es física. En este caso, todos los objetos deben tener Rigidbody.

Situación 5:

El plano es un objeto físico. El cubo es un objeto físico y la esfera es física con 10 veces más masa que el cubo. En este caso, todos los objetos deben tener Rigidbody.

Situación 6:

El plano es un objeto físico. El cubo es un objeto físico y la esfera es física con 100 veces más masa que el cubo. En este caso, todos los objetos deben tener Rigidbody.

Situación 7:

El plano es un objeto físico. El cubo es un objeto físico y la esfera es física con fricción. En este caso, todos los objetos deben tener Rigidbody.

Situación 8:

El plano es un objeto físico. El cubo es un objeto físico y la esfera no es física y es Trigger. En este caso, todos los objetos deben tener Rigidbody.

Situación 9:

El plano es un objeto físico. El cubo es un objeto físico y la esfera es física y es Trigger. En este caso, todos los objetos deben tener Rigidbody.