

第一次作業 - 機器人
資工3B 00957117 黃菁蕙

創作理念:展現舞者的生活型態, 但想融入一些恐怖元素, 例如過度訓練或是危險碰撞累積造成的傷害讓機器人崩壞成第二型態-木偶-, 木偶型態應該就是仰賴你拖著它才能站立, 但只是初步構想, 如果以後要精細這個作品可能會在修改。

- 1.我的機器人形象:舞者, 木偶(第二型態還未實現)
截圖起來莫名顏色有點莫名詭異



- 2.一些道具跟空間展示

我的設計理念是讓舞者(機器人稱呼)在這裡進行一些動作練習,
包括用把桿做伸展訓練(還未實現)



- 3.因為是舞者, 所以我走路是小碎步跑跟滑步(其他移動速度), 而方向也會影響他的跑姿
正面:小碎步(快)、滑步(慢)
側邊:交叉步
後退:小碎步(還未實現)

- 4.動作的精細度(自身感覺要再互加強的地方)
在動作動畫展示時, 都能看到明顯得蹲起, 揮臂動作。
也有避免人體穿膜把桿

- 5.一些特別點

每種移動都支援一種跳躍動作, 或者你可以原地跳。還有另外有兩種旋轉模式, 慢速選轉是為了挑整移動方向, 另一種是一般旋轉, 也有跳躍動作。

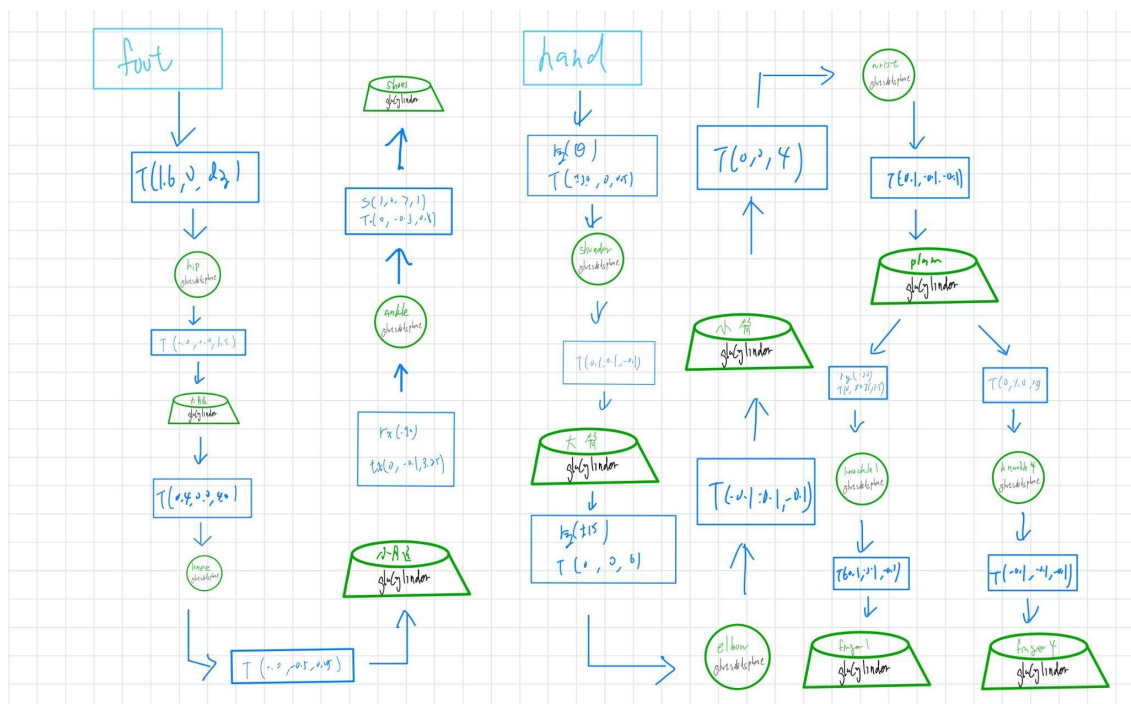
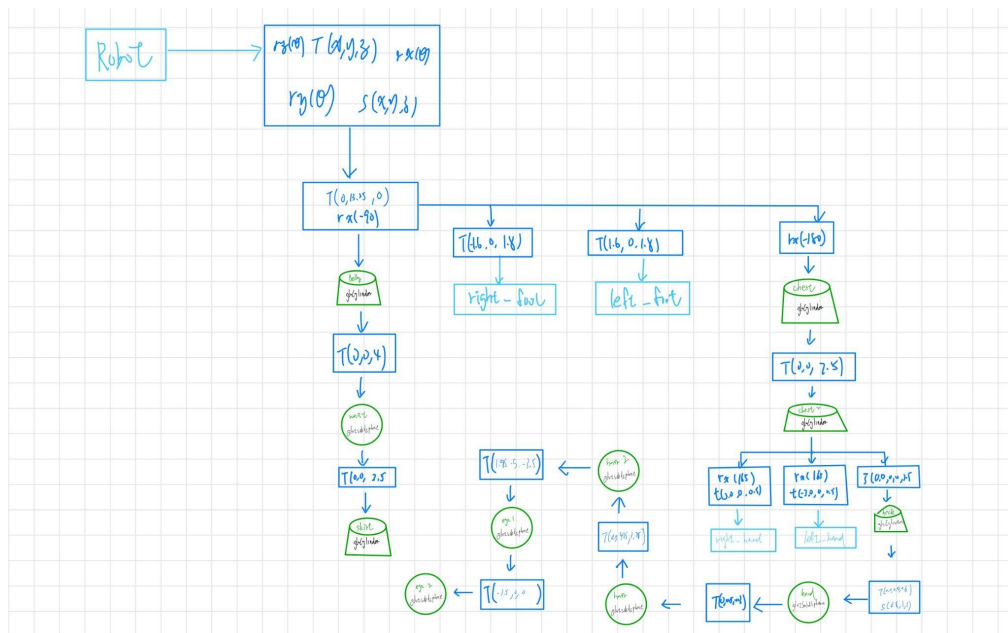
正面:小碎步(吸腿跳)、滑步(大跳)

側邊:交叉步(踢腿跳)

後退:小碎步(踢腿跳, 還未實現)

地板寫的時候還沒學過光源, 但用一般polygon的支援混色效果也不好, 所以我就實作(?)了地板, 效果雖然不達預期, 但加了線條之後好像好一點

<dij>



other)一些動作畫面



小碎步



轉動角度



轉跳



吸腿跳



交叉步跳躍踢

未來目標:

- 1.寫完所有要做的跳躍並精緻它
- 2.與把桿的互動、更種拉伸跟踢腿
- 3.精簡程式碼
- 4.更好的判斷碰撞方法
- 5.第二型態、場景豐富(包括背景音樂)
- 6....