

Práctica 2: Entornos Virtuales



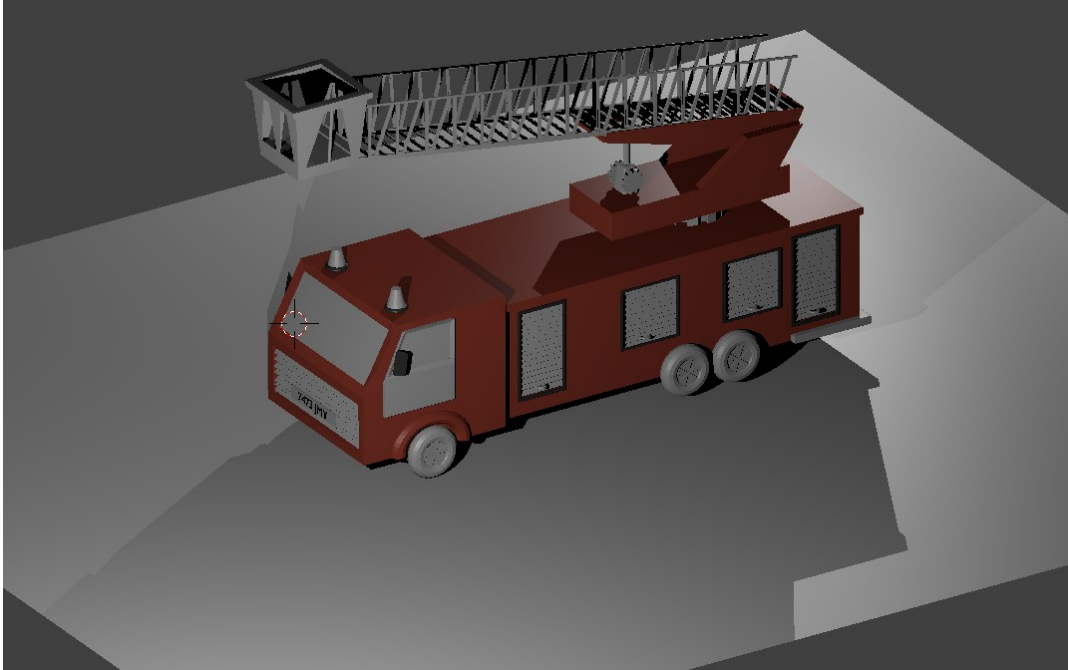
Juan Carlos Serrano Pérez

jcsp0003@red.ujaen.es

Descripción y objetivo del sistema

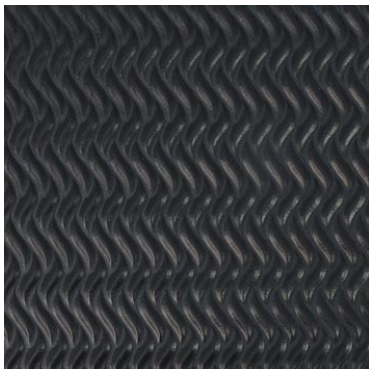
El objetivo del sistema será el de mover el camión en el entorno creado tratando de esquivar los elementos del entorno hasta un punto final.

Boceto del modelo



Texturas a utilizar

Inicialmente se considerará añadir 3 texturas: para las ruedas y los dos faros. Las texturas utilizadas son:



El resultado inicial de las texturas es:



Física del sistema

Las físicas que incorporará el sistema son:

- Se añadirán objetos (como una pelota) que si hacen colisión con el camión se desplazarán.
- Se añadirá fuego.
- Se añadirá gravedad de forma que si hay un desnivel el camión caiga.

Funciones de interacción

Los elementos del objeto que van a permitir interacción son:

- Ruedas delanteras: van a poder girarse para simular el movimiento del volante del conductor.
- La grúa podrá girarse en el eje z.
- Las escaleras de la parte superior de la grúa podrá girarse en el eje x.
- Las ruedas girarán en el eje x para dar la impresión de que está en movimiento.