Problem med Hinge Joint som uppstod när ett annat objekt var kopplad med en joint till ett redan ”jointat” objekt löstes genom att göra den ”lägre” jointen till en Kinematic([Kinematic](https://docs.unity3d.com/ScriptReference/Rigidbody-isKinematic.html)). Det verkar inte spela någon roll vilken av de lägre joints man gör Kinematic.

Problem vid stabilisering av vagn löstes med ett script([Script](#_Script)) som ser till att den lokala y axeln alltid pekar uppåt. Jag lekte runt med parametrarna och ansåg att 10 i stability och 10 i speed dög för mitt ändamål.

Alla Scripts skrivna av mig ligger i Scripts mappen. Inte alla är används. Där går det se processen av hur jag fixade problemen. Förutom GazeGestureManager och WorldCursor vilka är ifrån Hololens tutorialen (Båda oanvända). Stabilize hittade jag på internet.

La vagnen och bladen i varsina tomma gameobjects för att återställa rotation och transform för att slippa slåss med det.

Väldigt mycket hjälp kom ifrån Microsoft developer hemsida för [hololens](https://developer.microsoft.com/en-us/windows/mixed-reality/) och Unitys egna [hemsida](https://docs.unity3d.com/Manual/index.html) och [forum](https://forum.unity3d.com/). Där jag lärde mig om allt från Kinematic till hur hololensen funkar och allt där emellan.

För hjälp och info om Holotoolkit gå till deras [Github](https://github.com/Microsoft/HoloToolkit-Unity)

## Script

using System.Collections;

using System.Collections.Generic;

using UnityEngine;

public class Stabilize : MonoBehaviour {

public Rigidbody rigidbody;

public float stability = 0.3f;

public float speed = 2.0f;

// Update is called once per frame

void FixedUpdate()

{

Vector3 predictedUp = Quaternion.AngleAxis(

rigidbody.angularVelocity.magnitude \* Mathf.Rad2Deg \* stability / speed,

rigidbody.angularVelocity

) \* transform.up;

Vector3 torqueVector = Vector3.Cross(predictedUp, Vector3.up);

rigidbody.AddTorque(torqueVector \* speed \* speed);

}

}