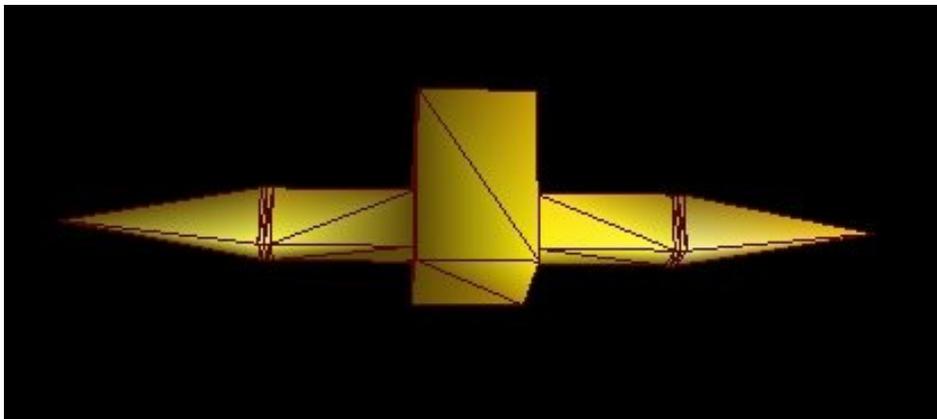
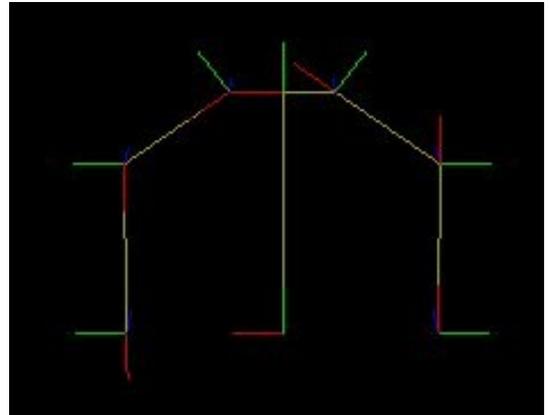


# ROBOT

Voici le squelette du robot, composé de repères symbolisés en RVB et de liens en Jaune. Il est ici en position debout.



Le robot (en position « Repos ») habillé par un maillage simple

1. Mettre le Robot en position debout (fonction `SetStand()`). Les angles sont les suivants :  $0.2 \cdot \text{PI}$  pour la jambe droite,  $0.3 \cdot \text{PI}$  pour le pied droit. Valeurs symétriques pour la gauche.
2. Animer le bassin du robot (fonction `Animate()`):
  1. avec une rotation du bassin autour de l'axe vertical de  $0.3 \cdot \text{PI}$
  2. une rotation pour incliner le bassin sur la gauche et la droite de  $0.1 \cdot \text{PI}$
  3. un zigzag droit-gauche et avant-arrière (prendre une fonction périodique)
3. Animer les pieds du robot :
  1. découper le temps en 2 parties (pied droit et pied gauche) et arrangez vous pour que la rotation du pied droit suive une rotation variant entre  $0.3 \cdot \text{PI}$  à 0 puis de 0 à  $0.3 \cdot \text{PI}$ . Même chose pour le pied gauche avec de valeurs de rotation symétriques.
4. Ajouter les arbres. Détecter les collisions . Empêcher le robot d'avancer dans les sapins
5. Ajouter les cadeaux. Enlever les cadeaux quand le robot les touche.