

REIVINDICACIONES

1. Un método para controlar una vista de una cámara virtual en un mundo virtual, el método comprende:

con base en una posición de un visor de realidad virtual, identificar un ángulo de rotación inicial de la cámara virtual, con relación a un sistema de coordenadas globales del mundo virtual, en donde la cámara virtual se envuelve en un contenedor de tal manera que la rotación del contenedor provoca la rotación de la cámara virtual con relación al sistema de coordenadas globales;

recibir una indicación de cambiar la vista a una dirección particular;

identificar un ángulo de rotación deseado, con relación al sistema de coordenadas globales, para que una vista corresponda con la dirección particular; y

rotar el contenedor por un valor de rotación con base al menos tanto en el ángulo de rotación deseado como en el ángulo de rotación inicial de la cámara virtual.

2. El método de acuerdo con la reivindicación 1, en donde rotar el contenedor provoca que un ángulo de rotación final de la cámara virtual sea equivalente al ángulo de rotación deseado con relación al sistema de coordenadas globales.

3. El método de acuerdo con la reivindicación 1, que comprende además:

mostrar, en una pantalla de visualización del HMD, la vista de la cámara virtual de acuerdo con el ángulo inicial de la cámara virtual;

con base en la recepción de una indicación de cambiar la vista a una dirección particular, desvanecer la pantalla a negro; y

restablecer la pantalla desde el negro para mostrar la vista de la cámara virtual de acuerdo con el ángulo de rotación final de la cámara virtual.

4. El método de acuerdo con la reivindicación 1, en donde recibir la indicación comprende recibir una selección de un marcador de locomoción.

5. El método de acuerdo con la reivindicación 1, que comprende además mostrar un marcador de locomoción seleccionable, en donde la visualización del marcador de locomoción seleccionable indica la dirección particular.

6. El método de acuerdo con la reivindicación 1, en donde el ángulo de rotación comprende al menos uno de un ángulo de cabeceo, un ángulo de viraje, o un ángulo de balanceo.

7. El método de acuerdo con la reivindicación 1, que comprende además determinar el valor de rotación al: restar el ángulo de rotación inicial de la cámara virtual de 360 grados para generar un valor intermedio; y

sumar el valor intermedio al ángulo de rotación deseado para generar el valor de rotación.

8. Un sistema que comprende:

un visor de realidad virtual (HMD);

al menos un procesador conectado operativamente al HMD; y

una memoria que almacena instrucciones que, cuando son ejecutadas por dicho al menos un

procesador, llevan a cabo un conjunto de operaciones que comprenden:

- con base en una posición del HMD, identificar un ángulo de rotación inicial de la cámara virtual de una cámara virtual, con relación a un sistema de coordenadas globales del mundo virtual, en donde la cámara virtual se envuelve en un contenedor de tal manera que la rotación del contenedor provoca la rotación de la cámara virtual con relación al sistema de coordenadas globales;

- recibir una indicación de cambiar la vista a una dirección particular;

- identificar un ángulo de rotación deseado, con relación al sistema de coordenadas globales, para que una vista corresponda con la dirección particular; y

- rotar el contenedor por un valor de rotación con base al menos tanto en el ángulo de rotación deseado como en el ángulo de rotación inicial de la cámara virtual.

9. El sistema de acuerdo con la reivindicación 8, en donde rotar el contenedor provoca que un ángulo de rotación final de la cámara virtual sea equivalente al ángulo de rotación deseado con relación al sistema de coordenadas globales.

10. Un método para controlar una vista de una cámara virtual en un mundo virtual, el método comprende:

- con base en una posición de un visor de realidad virtual, identificar un ángulo de rotación inicial de la cámara virtual de una cámara virtual, en donde la cámara virtual está asociada con un contenedor de tal manera que la rotación del contenedor provoca la rotación de la cámara virtual con relación al sistema de coordenadas globales;

- mostrar, en una pantalla de visualización del HMD, la vista de la cámara virtual de acuerdo con el ángulo inicial de la cámara virtual;

- mostrar, en la pantalla de visualización del HMD, un marcador de locomoción;

- recibir una selección del marcador de locomoción;

- identificar una dirección particular para una vista que corresponde al marcador de locomoción seleccionado;

- identificar un ángulo de rotación deseado para que una vista corresponda con la dirección particular; y

- rotar el contenedor por un valor de rotación con base al menos tanto en el ángulo de rotación deseado como en el ángulo de rotación inicial de la cámara virtual.

11. El método de acuerdo con la reivindicación 10, en donde rotar el contenedor provoca que un ángulo de rotación final de la cámara virtual sea equivalente al ángulo de rotación deseado con relación al sistema de coordenadas globales.

12. El método de acuerdo con la reivindicación 10, en donde el ángulo de rotación comprende al menos uno de un ángulo de cabeceo, un ángulo de viraje, o un ángulo de balanceo.

13. El método de acuerdo con la reivindicación 10, en donde las operaciones comprenden además determinar el valor de rotación al:

- restar el ángulo de rotación inicial de la cámara virtual de 360 grados para generar un valor

intermedio; y

sumar el valor intermedio al ángulo de rotación deseado para generar el valor de rotación.

14. El método de acuerdo con la reivindicación 10, que comprende además determinar si una visión del usuario está dentro de un área predeterminada, y en donde mostrar el marcador de locomoción se basa en la visión del usuario estando dentro del área predeterminada.

15. El método de acuerdo con la reivindicación 10, que comprende además mostrar una zona de ajuste y un marcador de dirección de vista.