

Предложен способ перемещения виртуального сочлененного объекта (10) в виртуальном пространстве последовательностью элементарных перемещений, причем сочлененный объект (10) определен в данном пространстве глобальным положением, глобальной ориентацией и углами сочленений, которые определяют положение совокупности сочлененных элементов (11), которые составляют названный сочлененный объект, соответственно степеням свободы. Предложенный способ включает такие этапы: вычитание расстояния взаимодействия между сочлененным объектом (10) и элементом окружающего его пространства (13); определение по названному расстоянию взаимодействия первой точки (P1), которая принадлежит одному из сочлененных элементов (11) сочлененного объекта (10), и второй точки (P2), которая принадлежит элементу окружающего пространства (13); определение по первой и второй точкам (P1, P2) уникального вектора (\vec{v}) извлечения; отвод сочлененного объекта (10) от элемента окружающего его пространства (13) с помощью движения, которое определено соответственно уникальному вектору (\vec{v}) извлечения и влияет на глобальное положение и/или глобальную ориентацию, и/или степени свободы сочлененного объекта для предотвращения столкновения сочлененного объекта (10) с элементом окружающего пространства.