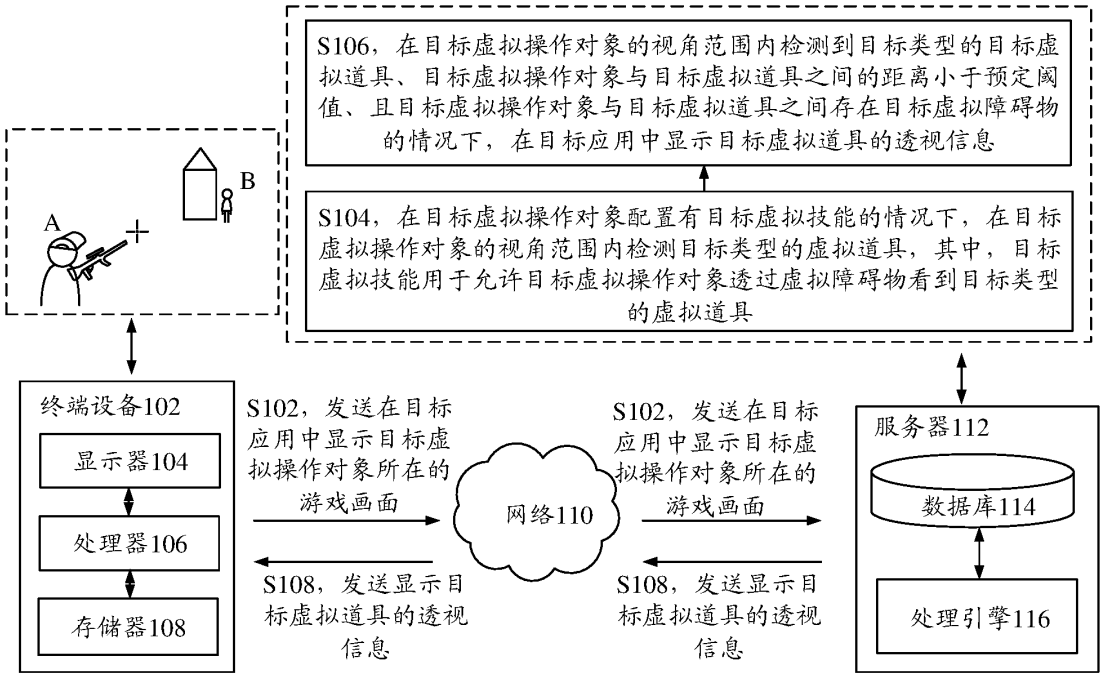
S106，在目标虚拟操作对象的视角范围内检测到目标类型的目标虚拟道具、目标虚拟操作对象与目标虚拟道具之间的距离小于预定阈值、且目标虚拟操作对象与目标虚拟道具之间存在目标虚拟障碍物的情况下，在目标应用中显示目标虚拟道具的透视信息
S104，在目标虚拟操作对象配置有目标虚拟技能的情况下，在目标虚拟操作对象的视角范围内检测目标类型的虚拟道具，其中，目标虚拟技能用于允许目标虚拟操作对象透过虚拟障碍物看到目标类型的虚拟道具
A
B
终端设备102
显示器104
处理器106
存储器108
S102，发送在目标应用中显示目标虚拟操作对象所在的游戏画面
S108，发送显示目标虚拟道具的透视信息
网络110
S102，发送在目标应用中显示目标虚拟操作对象所在的游戏画面
S108，发送显示目标虚拟道具的透视信息
服务器112
数据库114
处理引擎116

图 1

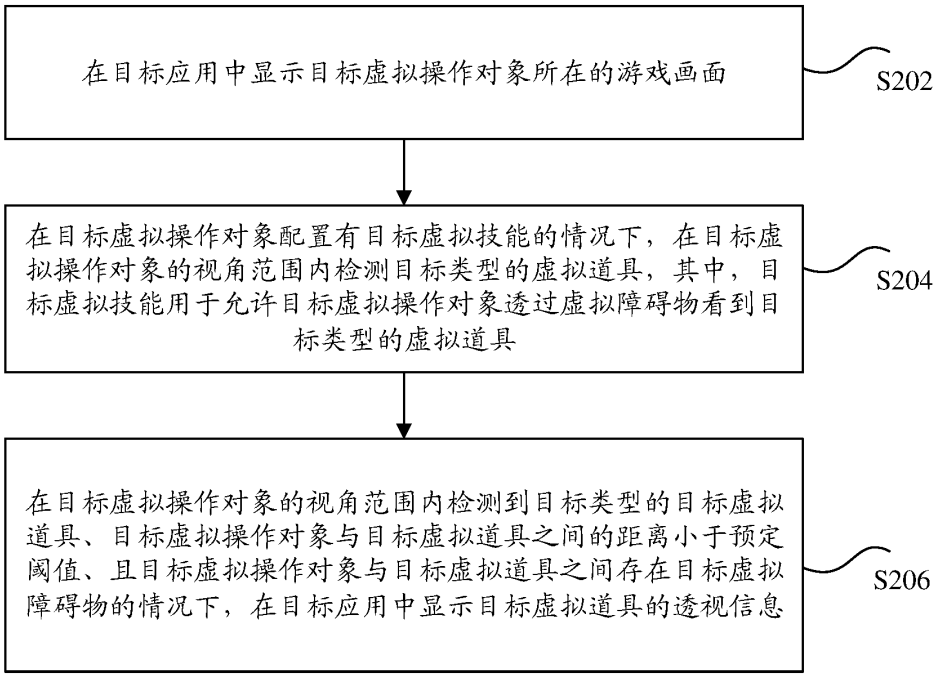
在目标应用中显示目标虚拟操作对象所在的游戏画面
S202
在目标虚拟操作对象配置有目标虚拟技能的情况下，在目标虚拟操作对象的视角范围内检测目标类型的虚拟道具，其中，目标虚拟技能用于允许目标虚拟操作对象透过虚拟障碍物看到目标类型的虚拟道具
S204
在目标虚拟操作对象的视角范围内检测到目标类型的目标虚拟道具、目标虚拟操作对象与目标虚拟道具之间的距离小于预定阈值、且目标虚拟操作对象与目标虚拟道具之间存在目标虚拟障碍物的情况下，在目标应用中显示目标虚拟道具的透视信息
S206

图 2

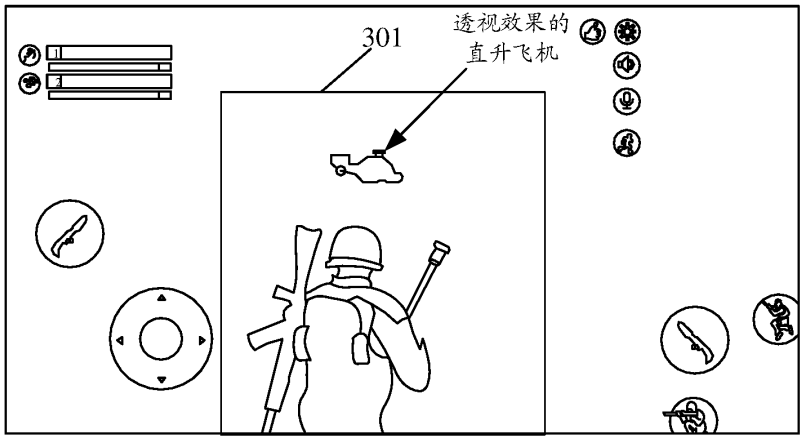

图 3

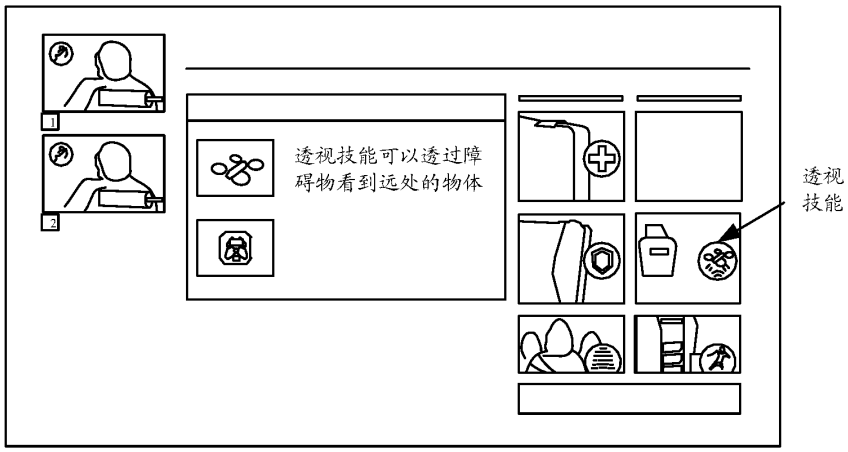

图 4

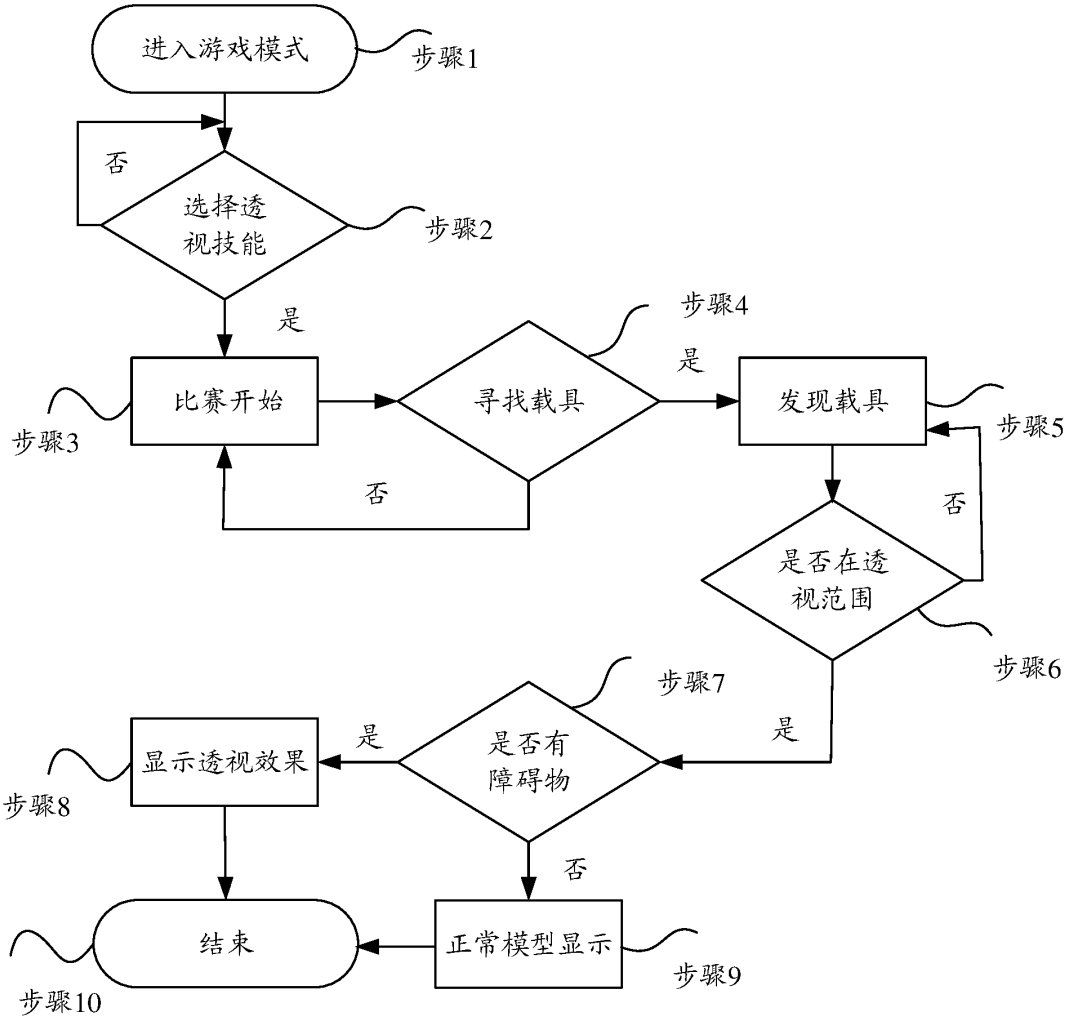
进入游戏模式
步骤1
否
选择透视技能
步骤2
是
比赛开始
步骤3
寻找载具
步骤4
是
否
发现载具
步骤5
否
是否在透视范围
步骤6
是
是否有障碍物
步骤7
是
显示透视效果
步骤8
否
正常模型显示
步骤9
结束
步骤10

图 5

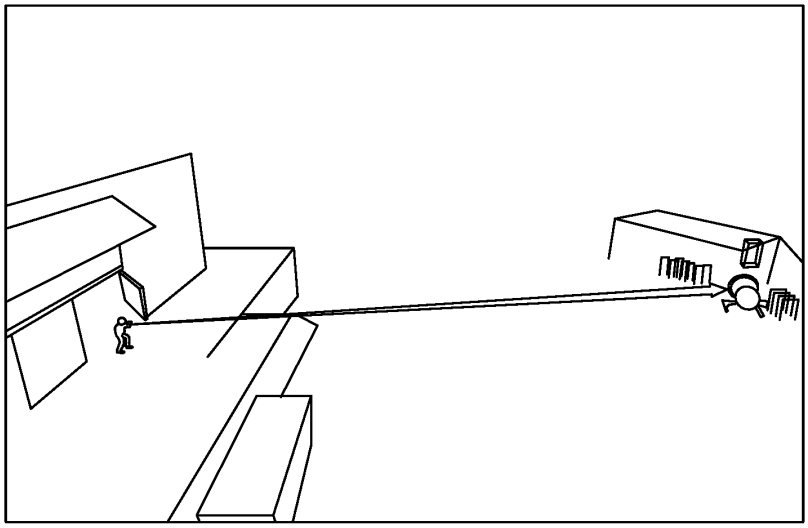

图 6

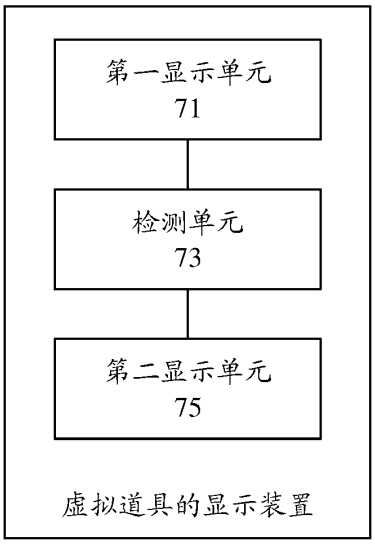

图 7

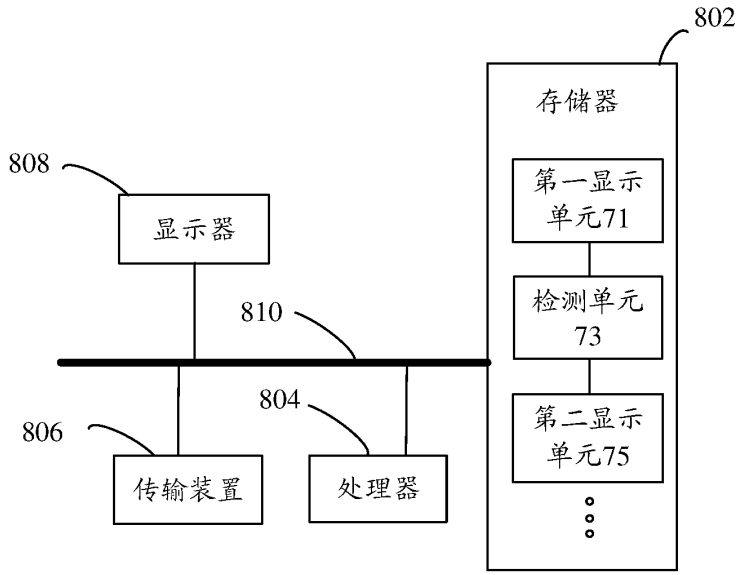
802
存储器
第一显示单元71
检测单元73
第二显示单元75
808
显示器
810
804
处理器
806
传输装置

图 8