```
1. Daniel Arena Toledo, Eduardo Loivos, Matheus Lopes
2. x_1 = 42 \ e \ x_2 = 100. Foram usados 100 passos.
    Matriz de pontos: [[-10, 0, 1],[-5, 19, 1],[-7, 0, 1],[-6, 3, 1],[0, 0, 1],
                         [-3, 0, 1],[-4, 3, 1],[-6, 6, 1],[-4, 6, 1],[-5, 12, 1]]
    Matriz de arestas: [[0, 1], [0, 2], [2, 3], [1, 4], [5, 4],
                         [5, 6], [3, 6], [7, 8], [7, 9], [8, 9]]
    Matriz de translação: [[1, 0, 0],
                            [0, 1, 0],
                            [x, y, 1]], onde (x,y) é o ponto para ser transladado naquele passo.
    Matriz de rotação: [[\cos((\pi / (2 * passos)) * passo), \sin((\pi / (2 * passos)) * passo), 0],
                         [-\sin((\pi / (2 * passos)) * passo), \cos((\pi / (2 * passos)) * passo), 0],
                         [0, 0, 1]], onde passos é o número total de passos e passo o passo
                         atual.
    Todos os cálculos foram feitos no SRU (100, 100) e na hora de ser desenhados na tela
    eram passados paro o SRD (1200, 900)
3. Vértices: [[-10, 0, 0, 1], [-5, 19, 0, 1], [-7, 0, 0, 1], [-6, 3, 0, 1], [0, 0, 0, 1], [-3, 0, 0, 1],
               [-4, 3, 0, 1], [-6, 6, 0, 1], [-4, 6, 0, 1], [-5, 12, 0, 1], [-10, 0, 2, 1], [-5, 19, 2, 1],
               [-7, 0, 2, 1], [-6, 3, 2, 1], [0, 0, 2, 1], [-3, 0, 2, 1], [-4, 3, 2, 1], [-6, 6, 2, 1],
               [-4, 6, 2, 1], [-5, 12, 2, 1]]
    Arestas: [[0, 1], [2, 0], [3, 2], [1, 4], [4, 5], [5, 6], [6, 3], [7, 8], [9, 7], [8, 9], [11, 10],
               [10, 12], [12, 13], [14, 11], [15, 14], [16, 15], [13, 16], [18, 17], [17, 19],
               [19, 18], [0, 10], [1, 11], [2, 12], [3, 13], [4, 14], [5, 15], [6, 16], [7, 17],
               [8, 18], [9, 19], [0, 2], [12, 10], [10, 0], [10, 11], [11, 1], [1, 0], [11, 14],
               [14, 4], [4, 1], [14, 15], [15, 5], [5, 4], [15, 16], [16, 6], [6, 5], [16, 13],
               [13, 3], [3, 6], [2, 3], [13, 12], [12, 2], [17, 7], [19, 9], [18, 8]]
    Faces:
               [[0, 3, 4, 5, 6, 2, 1],
               [11, 12, 16, 15, 14, 13, 10], [30, 22, 31, 32], [20, 33, 34, 35],
               [21, 36, 37, 38], [24, 39, 40, 41], [25, 42, 43, 44],
               [26, 45, 46, 47], [48, 23, 49, 50], [27,17, 53, 7],
               [8, 29, 18, 51], [28, 19, 52, 9]]
    V = 20, A = 30, F = 12, C = 0, G = 1, Logo temos:
    20-30+12=2(1-0) \Rightarrow 2=2. Note que apesar da nossa matriz de arestas ter mais de
    30 arestas, temos apenas 30 arestas únicas.
4. Matriz de projeção: [[1, 0, 0, 0],
                           [0, 1, 0, 0],
                           [\cos(2\pi/3), \sin(2\pi/3), 0, 0],
                           [0, 0, 0, 1]
```