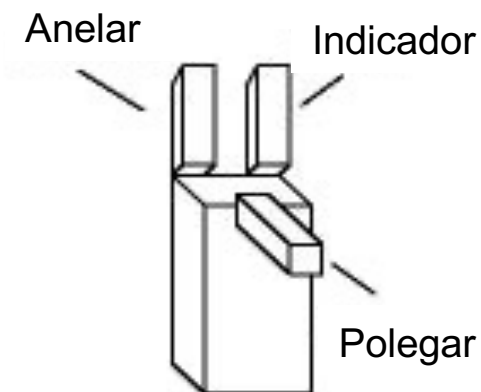


Tarefa

1. Altere o código “braco.cpp” acrescentando ao braço robótico uma mão e uma garra com três dedos, como nas figuras abaixo, sendo um indicador, um anular e um polegar como mostra as figuras abaixo.
 - O usuário deverá poder rotacionar a mão, simulando o movimento do punho, com as teclas **m** e **M**, nos sentidos horário e anti-horário. Da mesma forma, as teclas **i** e **I** deverão rotacionar o dedo indicador, **p** e **P** deverão rotacionar o polegar, e as teclas **a** e **A** o dedo anelar do robô.
2. Troque todos os comandos glutWireCube(1.0) por glutSolidCube(1.0), escolhendo uma cor diferente para cada componente do braço.
3. Habilite o Z-buffer e faça a rotação de todo o braço em torno do eixo Y apertando a tecla **y** e **Y**, no sentido horário e anti-horário, para uma visualização em 360°.



Vista Frontal da Mão