

UNIVERSIDAD NACIONAL AUTÓNOMA DE MÉXICO

FACULTAD DE INGENIERÍA DIVISIÓN DE INGENIERÍA ELÉCTRICA INGENIERÍA EN COMPUTACIÓN



LABORATORIO DE COMPUTACIÓN GRÁFICA e INTERACCIÓN HUMANO COMPUTADORA

REPORTE DE PRÁCTICA Nº 04

NOMBRE COMPLETO: Miranda González José Francisco

Nº de Cuenta: 318222327

GRUPO DE LABORATORIO: 03

GRUPO DE TEORÍA: 04

SEMESTRE 2025-1

FECHA DE ENTREGA LÍMITE: 07/09/24

CALIFICACION:

REPORTE DE PRÁCTICA:

Reporte de Práctica 4: Modelado Jerárquico

Instrucciones:

1.- Terminar la Grúa con:

- -cuerpo(prisma rectangular)
- -base (pirámide cuadrangular)
- -4 llantas(4 cilindros) con teclado se pueden girar las 4 llantas por separado

2.- Crear un animal robot 3d

- -instanciando cubos, pirámides, cilindros, conos, esferas:
- -4 patas articuladas en 2 partes (con teclado se puede mover las dos articulaciones de cada pata)
- -cola articulada o 2 orejas articuladas. (con teclado se puede mover la cola o cada oreja independiente

Actividades realizadas

Actividad 1

Para completar la primera actividad realice lo siguiente:

Crear dos matrices de modelo 4x4 auxiliares:

Una comenzara en el centro del prisma rectangular y la otra en el centro de la pirámide cuadrangular.

Dentro del while de main(), creo el prisma rectangular y guardo su punto central en la matriz 1.

A partir de ese punto, me voy al punto central de la pirámide cuadrangular y lo guardo en la matriz 2. Creo la pirámide cuadrangular.

A partir de ese último punto me traslado y construyo las cuatro llantas.

Para hacer que todas las llantas rotaran tuve que modificar los archivos window.cpp y window.h

```
162
163
          if (key == GLFW_KEY_C)
164
165
              theWindow->articulacionllanta1 += 10.0;
166
167
          if (key == GLFW_KEY_V)
168
169
170
              theWindow->articulacionllanta2 += 10.0;
171
          if (key == GLFW_KEY_B)
172
173
              theWindow->articulacionllanta3 += 10.0;
174
175
          if (key == GLFW_KEY_N)
176
177
178
              theWindow->articulacionllanta4 += 10.0;
179
           180
```

Después de terminar la rotación en cada llanta, regrese al punto central del prisma rectangular para continuar con los brazos de la grúa.

Esta parte ya es idéntica a la del ejercicio de clase.

```
//primer brazo que conecta con la cabina (prisma rectangular)

model = glm::translate(model, glm::vec3(-2.9f, 2.9f, 0.0f));// al centro del brazo 1
model = glm::rotate(model, glm::radians(135.0f), glm::vec3(0.0f, 0.0f, 1.0f)); //a partir de su centro lo rotamos en z

modelauxprismarec = model; //guarda las transformaciones anteriores

model = glm::scale(model, glm::vec3(5.0f, 1.0f, 1.0f));// escala del brazo 1

glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
color = glm::vec3(1.0f, 0.0f, 0.0f);
glUniform3fv(uniformColor, 1, glm::value_ptr(color)); //para cambiar el color del objetos
meshList[0]->RenderMesh(); //dibuja cubo, pirámide triangular, pirámide base cuadrangular
//meshList[2]->RenderMeshGeometry(); //dibuja las figuras geométricas cilindro y cono

//para descartar la escala que no quiero heredar se carga la información de la matrix auxiliar
model = modelauxprismarec;//a partir del centro del brazo 1
```

```
// los ejes de rotaron al rededor de 2
// por eso cambian
//articulación 2
model = glm::ranslate(model, glm::vec3(2.5f, 8.9f, 8.9f));
model = glm::ranslate(model, glm::vec3(2.5f, 8.9f, 8.9f));
model = glm::ranslate(model, glm::vec3(2.5f, 8.9f, 8.9f));
model = glm::rotate(model, glm::vec3(2.5f, 8.9f, 8.9f));
model = glm::rotate(model, glm::vec3(8.9f, 8.9f, 1.9f));//en ese punto rotara la segunda articulacion
model aprimario es model al as transformaciones anteriores
//dibujar una pequeña esfera
//no queremos la informacion de la esfera
model = glm::scale(model, glm::vec3(8.9f, 8.9f, 8.9f));
glUniform#latrixiff(uniform#lodel, 1, GL.FALSE, glm::value.ptr(model));
color = glm::vec3(1.0f, 1.0f, 1.0f);
glUniform#sfv(uniformColor, 1, glm::value.ptr(color)); //para cambiar el color del objetos
model = modelauxprismarec; //a partir de la articulacion 2
//segundo brazo
model = glm::translate(model, glm::vec3(8.9f, -2.5f, 8.9f));//centro del brazo 2

model = glm::scale(model, glm::vec3(1.0f, 5.9f, 1.8f));
glUniform#latrixiffy(uniformColor, 1, glm::value.ptr(model));
color = glm::vec3(0.0f, 1.0f, 0.0f);
glUniform#fatrixiffy(uniformColor, 1, glm::value.ptr(model));
color = glm::vec3(0.0f, 1.0f, 0.0f);
glUniform#fatrixiffy(uniformColor, 1, glm::value.ptr(model));
color = glm::vec3(0.0f, 1.0f, 0.0f);
//para cambiar el color del objetos
meshi:st[0]->RenderNesh(; //cibuja cubo y pirimide triangular

model = modelauxprismarec; // a partir del centro del brazo 2

model = modelauxprismarec; // a partir del centro del brazo 2
```

```
//articulación 3 extremo derecho del segundo brazo
model = glm::translate(model, glm::vec3(0.0f, -2.5f, 0.0f));
model = glm::rotate(model, glm::radians(mainWindow.getarticulacion3()), glm::vec3(0.0f, 0.0f, 1.0f));

modelauxprismarec = model; //guarda las transformaciones anteriores

//dibujar una pequeña esfera
//no queremos la informacion de la esfera
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.5f, 0.5f, 0.5f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
color = glm::vec3(1.0f, 1.0f, 1.0f);
glUniform3fv(uniformColor, 1, glm::value_ptr(color)); //para cambiar el color del objetos
sp.render();

model = modelauxprismarec; //a partir de la articulacion 3
```

```
model = glm::translate(model, glm::vec3(2.5f, 0.0f, 0.0f));//centro del brazo 3
modelauxprismarec = model;//guarda las transformaciones anteriores
model = glm::scale(model, glm::vec3(5.0f, 1.0f, 1.0f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
color = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 1.0f);
glUniform3fv(uniformColor, 1, glm::value_ptr(color)); //para cambiar el color del objetos
meshList[0]->RenderMesh(); //dibuja cubo y pirámide triangular
model = modelauxprismarec;// a partir del centro del brazo 3
//articulación 4
model = glm::translate(model, glm::vec3(2.5f, 0.0f, 0.0f));
model = glm::rotate(model, glm::radians(45.0f), glm::vec3(0.0f, 0.0f, 1.0f)); //a partir de su centro lo rotamos en z
model = glm::rotate(model, glm::radians(mainWindow.getarticulacion4()), glm::vec3(0.0f, 1.0f, 0.0f));
modelauxprismarec = model; //guarda las transformaciones anteriores
//no queremos la informacion de la esfera
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.5f, 0.5f, 0.5f));
glUniformMatrixWfv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
color = glm::vec3(1.0f, 1.0f, 1.0f);
glUniform3fv(uniformColor, 1, glm::value_ptr(color)); //para cambiar el color del objetos
sp.render();
model = modelauxprismarec; //a partir de la articulacion 4
```

```
//canasta
model = glm::translate(model, glm::vec3(0.0f, -1.5f, 0.0f));//centro de la canasta

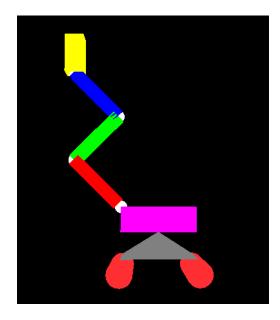
modelauxprismarec = model;//guarda las transformaciones anteriores

model = glm::scale(model, glm::vec3(1.5f, 3.0f, 1.5f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
color = glm::vec3(1.0f, 1.0f, 0.0f);
glUniform3fv(uniformColor, 1, glm::value_ptr(color)); //para cambiar el color del objetos
meshList[0]->RenderMesh(); //dibuja cubo y pirámide triangular

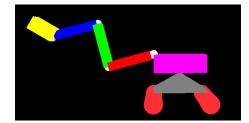
model = modelauxprismarec;// a partir del centro de la canasta
```

Ejecución del programa:

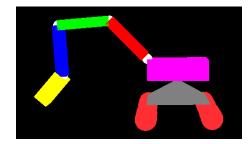
Vista inicial:



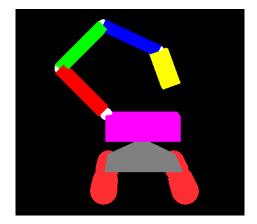
Brazo 1:



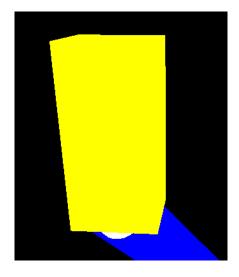
Brazo 2:



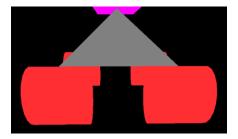
Brazo 3:



Canasta:



Llantas:



En las llantas y la canasta no se logra apreciar la rotación mediante una imagen.

Al ejecutar el programa es más fácil notarlo.

Actividad 2:

Para completar la segunda actividad realice lo siguiente:

Crear siete matrices de modelo 4x4 auxiliares:

Una comienza en el centro del cuerpo del perro, otra comienza en el centro de la cabeza del perro, otra comienza en el inicio de la cola y las otras cuatro, cada una en el inicio de una pata diferente.

Dentro del while de main(), creo el prisma rectangular (cuerpo del perro) y guardo su punto central en la matriz 1.

```
//prisma rectangular (cuerpo del perro)

model = glm::translate(model, glm::vec3(8.6f, 7.0f, -6.0f));//centro prisma rectangular (cuerpo del perro)

modelaux_Cuerpo_Perro = model;//guarda las transformaciones anteriores

model = glm::scale(model, glm::vec3(12.0f, 6.0f));

model = glm::scale(model, glm::vec3(12.0f, 6.0f));

glUniformMatrixdfv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));

glUniformMatrixdfv(uniformProjection, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(projection));

glUniformMatrixdfv(uniformProjection, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(color));

glUniformMatrixdfv(uniformProjection, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(color));

glUniformMatrixdfv(uniformProjection, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(color));

glUniformMatrixdfv(uniformProjection, 1, Glm::value_ptr(color));

glUniformMatrixdfv(uniformProjection, 1, Glm::value_ptr(color));

glUniformMatrixdfv(uniformProjection, 1, Glm::value_ptr(color));

model = glm::vec3(0.65f, 0.32f, 0.16f);

glUniformMatrixdfv(uniformProjection, 1, Glm::value_ptr(color));

model = glm::vec3(0.65f, 0.32f, 0.16f);

glUniformMatrixdfv(uniformProjection, 1, Glm:value_ptr(color));

model = glm::vec3(0.65f, 0.32f, 0.16f);

glUniformMatrixdfv(uniformProjection, 1,
```

A partir de ese punto, me traslado al punto central del prisma rectangular (cabeza) y lo guardo en la matriz 2.

A partir de ese punto, me traslado para construir las orejas, los ojos y el hocico del perro.

Al terminar de construir toda la cabeza, regreso al centro del cuerpo del perro.

A partir de ese punto, me traslado al punto central de la esfera (cola) y lo guardo en la matriz 3.

A partir de ese punto, termine de construir la cola con el cilindro y cono.

Al terminar toda la cola, regreso al centro del cuerpo del perro.

A partir de ese punto, me traslado al punto central de la esfera (pata 1) y lo guardo en la matriz 4.

A partir de ese punto, termine de construir la pata 1 con el cilindro 1, articulación 2 y cilindro 2.

Al terminar toda la pata 1, regreso al centro del cuerpo del perro.

Repito el mismo proceso de la pata 1 para las tres patas restantes.

```
//pata 4 esfera 2
model = glm::translate(model, glm::vec3(0.0f, 3.0f, 0.0f));
model = glm::rotate(model, glm::radians(-90.0f), glm::vec3(0.0f, 0.0f, 1.0f));
model = glm::rotate(model, glm::radians(mainWindow.getarticulacionpata4_2()), glm::vec3(0.0f, 0.0f, 1.0f));
// model = glm::rotate(model, glm::radians(mainWindow.getarticulacionpata4_2()), glm::vec3(0.0f, 0.0f, 1.0f));
// model = glm::rotate(model, glm::radians(mainWindow.getarticulacionpata4_2()), glm::vec3(0.0f, 0.0f, 1.0f));
// modelaux_Pata_Perro_4 = model;//guarda las transformaciones anteriores
// dibujar una pequeña esfera
// no queremos la informacion de la esfera
// no queremos la informacion la inf
```

Para hacer que la cola y las cuatro patas con dos articulaciones rotaran realice modificaciones en los archivos window.cpp y window.h.

```
//Para el perro
30
          31
          articulacioncola = 0.0f;
32
          articulacionpata1_1 = 0.0f;
33
          articulacionpata1_2 = 0.0f;
34
          articulacionpata2_1 = 0.0f;
35
          articulacionpata2_2 = 0.0f;
36
37
          articulacionpata3_1 = 0.0f;
          articulacionpata3_2 = 0.0f;
38
          articulacionpata4_1 = 0.0f;
39
          articulacionpata4_2 = 0.0f;
40
41
```

```
//Para el perro
181
182
           if (key == GLFW_KEY_Y)
183
184
               theWindow->articulacioncola += 10.0;
185
186
           if (key == GLFW_KEY_U)
187
188
189
               theWindow->articulacionpata1_1 += 10.0;
190
           if (key == GLFW_KEY_I)
191
192
               theWindow->articulacionpata1_2 += 10.0;
193
194
           if (key == GLFW_KEY_0)
195
196
               theWindow->articulacionpata2_1 += 10.0;
197
198
           if (key == GLFW_KEY_P)
199
200
               theWindow->articulacionpata2_2 += 10.0;
201
202
           if (key == GLFW_KEY_Z)
203
204
               theWindow->articulacionpata3_1 += 10.0;
205
206
           if (key == GLFW_KEY_X)
207
208
               theWindow->articulacionpata3_2 += 10.0;
209
210
           if (key == GLFW_KEY_Q)
211
212
               theWindow->articulacionpata4_1 += 10.0;
213
214
           if (key == GLFW_KEY_L)
215
216
217
               theWindow->articulacionpata4_2 += 10.0;
218
           219
```

```
//Para el perro

GLfloat getarticulacioncola() { return articulacioncola; }

GLfloat getarticulacionpata1_1() { return articulacionpata1_1; }

GLfloat getarticulacionpata1_2() { return articulacionpata1_2; }

GLfloat getarticulacionpata2_1() { return articulacionpata2_1; }

GLfloat getarticulacionpata2_2() { return articulacionpata2_2; }

GLfloat getarticulacionpata3_1() { return articulacionpata3_1; }

GLfloat getarticulacionpata3_2() { return articulacionpata3_2; }

GLfloat getarticulacionpata4_1() { return articulacionpata4_1; }

GLfloat getarticulacionpata4_2() { return articulacionpata4_2; }

GLfloat getarticulacionpata4_2() { return articulacionpata4_2; }

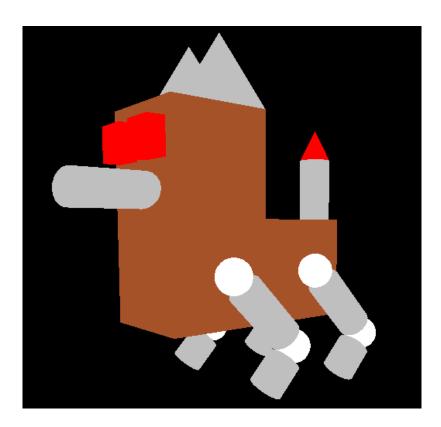
GLfloat getarticulacionpata4_2() { return articulacionpata4_2; }
```

articulacioncola, articulacionpatal_1, articulacionpatal_2, articulacionpata2_1, articulacionpata2_2, articulacionpata3_1, articulacionpata3_2,

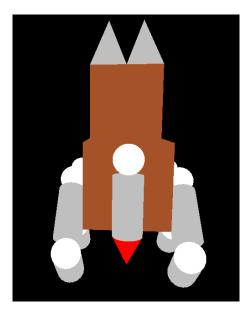
```
articulacionpata4_1, articulacionpata4_2;
```

Ejecución del programa:

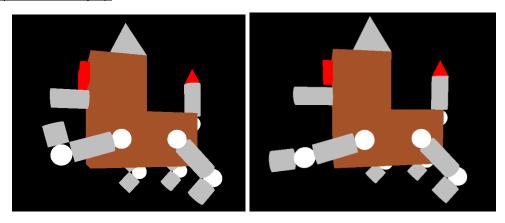
Vista inicial:



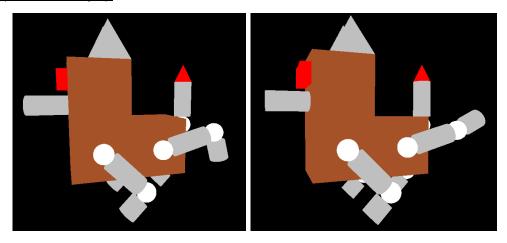
Cola:



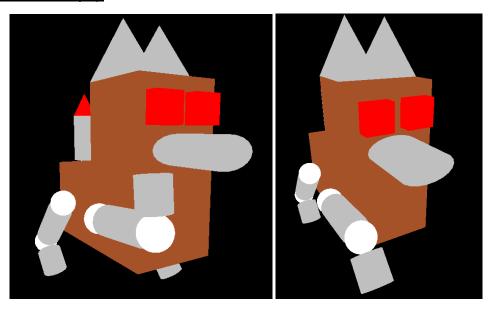
Pata 1 (articulación 1 y 2):



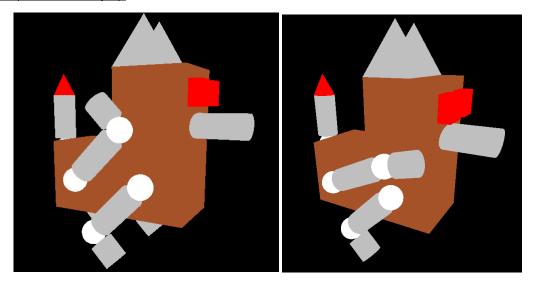
Pata 2 (articulación 1 y 2):



Pata 3 (articulación 1 y 2):



Pata 4 (articulación 1 y 2):



Problemas presentados

1. Matriz auxiliar:

En un principio me costo trabajo saber cuando y como ocupar las matrices auxiliares, ya que cualquier error podía hacer que la herencia dejar de funcionar de manera correcta. "Creo" que al final encontré la forma de usarlas de manera correcta, pues al hacer las pruebas necesarias todo parecía funcionar bien.

Conclusión

A mi parecer, creo que lo que más se me complico en un principio fue como utilizar las matrices auxiliares, ya que si cometía algún error la herencia dejaba de funcionar y las figuras no aparecían en el lugar indicado o no rotaban de manera correcta.

En cuestión de las demás partes del código, comienzo a entender mejor como ocupar los translate, scale y rotate, pues ahora puedo colocar las figuras en las posiciones que quiero.

En general pienso que el objetivo principal de esta práctica se logró, y en cuanto a las matrices auxiliares espero haberlas utilizado de la manera adecuada.

Bibliografía

Studio Minus. (s.f). Colourpicker - Studio Minus. Consultado el 7 de septiembre del 2024 de https://www.studiominus.nl/colourpicker/