PARCIAL JUAN ESTEBAN GOMEZ B:

1 PUNTO:

La Matriz de Rotación, tiene esta base y para cambiar de forma que se ajuste a los números del código del estudiante que en mi caso es 3,1,3, respectivamente a,b,c.

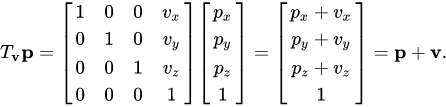
ROTACION:

Rx =

Ry =

Rz =

TRASLADAR:



Matriz de traslación donde los valores dados por Vx, Vy, Vz, son iguales a cero, (dado que comienzan en (0,0,0))

Para la rotación en z, se procede a aplicar el numero que respecta a b, en este caso es “1”, y aplicando la ecuación seria: 10-1 = 9, siendo 9 la cantidad de unidades que se moverá en la ecuación y en el espacio

Dando, así como resultado Px, Py = 0, y Pz = 9 por tanto la matriz resultante seria.

Ignorando el valor de 1 estas serian las coordenadas resultantes X,Y,Z.

ESCALAR:

Aplicando la función 10 – 3 = 7 siendo c igual a 3:

Rx =

Ry =

Rz =