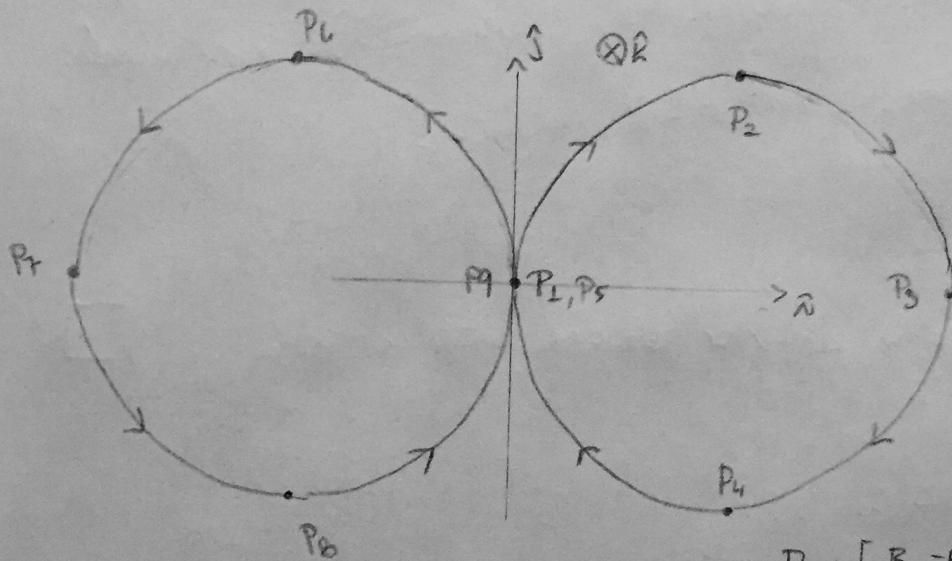
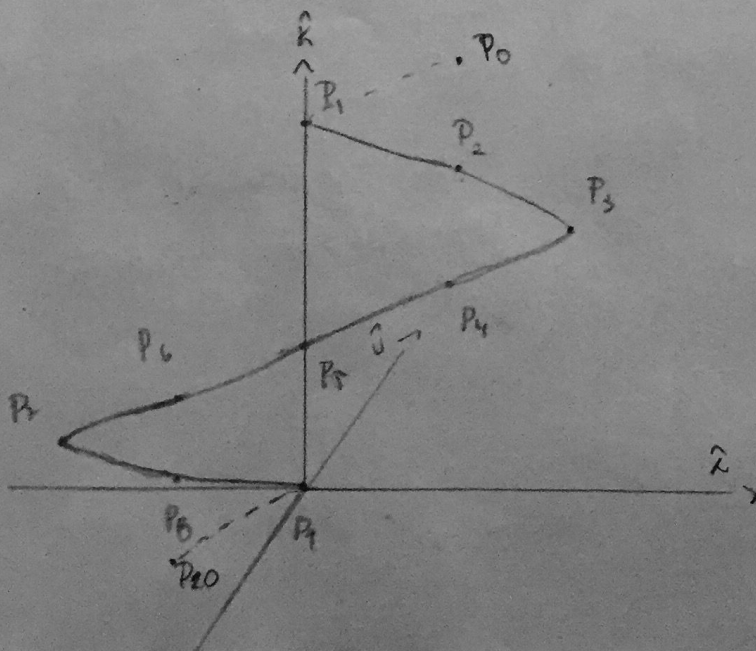


# 

- 1) Como los splines de Catmull-Rom requieren 2 puntos referenciales y los 2 puntos que se unirán, se requieren por lo menos 11 puntos para interpolar una curva que modele de manera verosímil un tobogán. Las dimensiones del tobogán y el sistema de referencia son arbitrarios. Tampoco importa si se utilizan más puntos. Visto en el plano x-y:



\* Mismo radio  $R$ ,  
pueden tener distintos  
radios.



$$P_0 = [R, -R, 4R]$$

$$P_1 = [0, 0, 4R]$$

$$P_2 = [R, R, 3R]$$

$$P_3 = [2R, 0, 2R]$$

$$P_4 = [R, -R, R]$$

$$P_5 = [0, 0, 0]$$

$$P_6 = [-R, R, R]$$

$$P_7 = [-2R, 0, 2R]$$

$$P_8 = [-R, -R, 3R]$$

$$P_9 = [0, 0, 4R]$$

$$P_{10} = [R, R, 4R]$$

\* Origen en  $P_5$

\*  $P_0$  y  $P_{10}$  pueden  
ser distintos.

2) Vertices = []

indices = []

$$d\theta = 2\pi/N$$

for ( $\theta = 0$ ;  $\theta += d\theta$ ;  $\theta < 2\pi$ )

$i_1 = \text{len}(\text{vertices})$

vertices += [ $R_1 \cos \theta$ ,  $R_1 \sin \theta$ , 0]

$i_2 = \text{len}(\text{vertices})$

vertices += [ $R_1 \cos(\theta + d\theta)$ ,  $R_1 \sin(\theta + d\theta)$ , 0]

$i_3 = \text{len}(\text{vertices})$

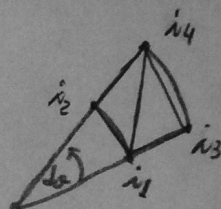
vertices += [ $R_2 \cos \theta$ ,  $R_2 \sin \theta$ , 0]

$i_4 = \text{len}(\text{vertices})$

vertices += [ $R_2 \cos(\theta + d\theta)$ ,  $R_2 \sin(\theta + d\theta)$ , 0]

indices += [ $i_1$ ,  $i_4$ ,  $i_3$ ]

indices += [ $i_1$ ,  $i_4$ ,  $i_2$ ]



3) \*  $S(x, y, 0) = S(x, y, z)$  ya que es una imagen 2D.

#Mango

Cuadrado ( $C_1$ ,  $T(4.5, 4, 0)$   $S(3, 6, 0)$ )

#Cabeza

Cuadrado ( $C_3$ ,  $T(2, 9, 0)$   $R_z(-\frac{\pi}{4})$   $S(2\sqrt{2}, 2\sqrt{2}, 0)$ )

Cuadrado ( $C_3$ ,  $T(7, 9, 0)$   $R_z(-\frac{\pi}{4})$   $S(2\sqrt{2}, 2\sqrt{2}, 0)$ )

Cuadrado ( $C_2$ ,  $T(4.5, 9, 0)$   $S(5, 4, 0)$ )



4)

