

Informática Gráfica

Prácticas 1, 2 y 3
Laura Gómez Garrido

1 Modelo jerárquico y lista de parámetros:

Se ha realizado un muñeco que será capaz de realizar movimientos simples como mover sus brazos y piernas, además de girarse y alzarse. Todos los parámetros comparten los siguientes valores: $v_0 = 0.0001$, $\Delta = 0.0001$ y $a = 0.00000001$.

- **Hombros(x2):** Matriz de Rotación respecto al eje x acotada. Tiene de valor central 90, semiamplitud 70 y una frecuencia de 0.06. Es una MediaExtremidad.
- **Codos(x2):** Matriz de Rotación respecto al eje x acotada. Tiene de valor central 50, semiamplitud 50 y una frecuencia de 0.06. Es una MediaExtremidad.
- **Giro Cuerpo(x1):** Matriz de Rotación respecto al eje y acotada. Tiene de valor central 0, semiamplitud 70 y una frecuencia de 0.03. Se mueve todo el Bailarín.
- **Levantar Cuerpo(x1):** Matriz de Traslación respecto al eje y acotada. Tiene de valor central 0, semiamplitud 2 y una frecuencia de 0.12. Se mueve todo el Bailarín.
- **Pierna(x2):** Matriz de Rotación respecto al eje x acotada. Tiene de valor central -40, semiamplitud 40 y una frecuencia de 0.12. Es una MediaExtremidad.
- **Rodilla(x2):** Matriz de Rotación respecto al eje x acotada. Tiene de valor central -50, semiamplitud 50 y una frecuencia de 0.12. Es una MediaExtremidad.

2 Grafo de escena

