



Interacción-Animación

Práctica GPC (P4)



R. Vivó

Interacción-Animación

Práctica GPC (P4)

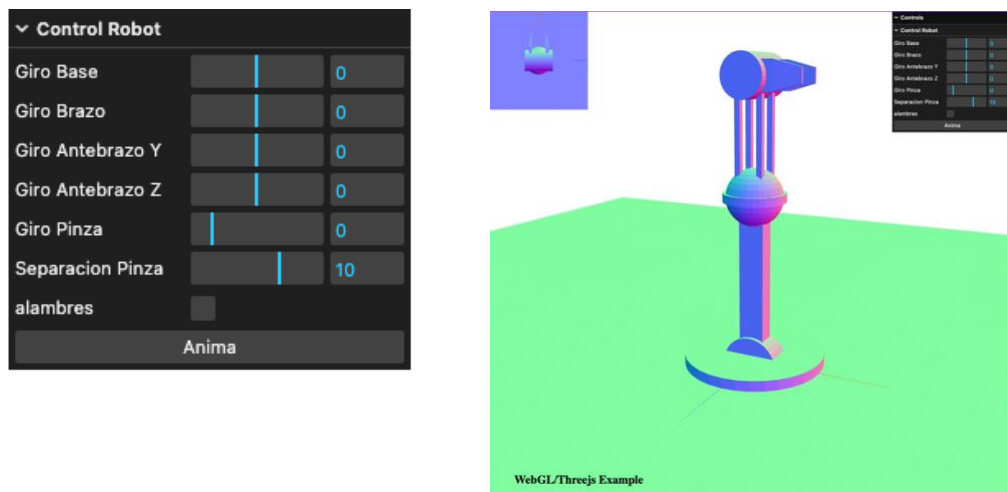
A partir del código desarrollado en la práctica 3, se pide construir la página web:

<http://<URL pública>/GPC/practica4.html>

que amplíe la interacción con el robot mediante una interfaz de controles según se especifica a continuación:

1. Movimiento del robot sobre el plano del suelo con las flechas del teclado.
2. Giro de la base sobre su eje vertical Y: barra deslizante $[-180^{\circ}..180]$
3. Giro del brazo sobre el eje Z de la pieza 'eje': barra deslizante $[-45^{\circ}..45^{\circ}]$
4. Giro del antebrazo sobre el eje Y de la pieza 'rotula': barra deslizante $[-180^{\circ}..180^{\circ}]$
5. Giro del antebrazo sobre el eje Z de la pieza 'rotula': barra deslizante $[-90^{\circ}..90]$
6. Rotación de la pinza sobre el eje Z de la mano: barra deslizante $[-40^{\circ}..220^{\circ}]$
7. Apertura/Cierre de la pinza sobre el eje Z de la mano: barra deslizante $[0..15]$
8. Checkbox para cambio de alámbrico a sólido
9. Botón de función que arranque una animación del robot

Ejemplos de interfaz y vídeo de animación/interacción:



Sugerencia: Usar las bibliotecas *lil-gui.js* y *tween.js*