THOU MINING	Manual de Prácticas
Secretaría/División: División de	Área/Departamento: Ingeniería
Ingeniería Eléctrica	en Computación

Laboratorio de Computación Gráfica e Interacción Humano Computadora

Modelado Jerárquico

N° de practica: 04

Nombre completo de los alumnos		Firma
Arroyo Llanes Miguel Alejandro		
N° de brigada: 2	Fecha de ejecución: 08/03/2025	Grupo: 03
Calificación:	Profesor: Ing. Jose Roque Roman Guadarrama	

Elaborado por:	Revisado por:	Autorizado por:	Vigente desde:

The state of the s	Manual de Prácticas
Secretaría/División: División de	Área/Departamento: Ingeniería
Ingeniería Eléctrica	en Computación

Comentario:

Primeramente, se completó la figura la de la grúa, esto se hizo creando una pirámide rectangular en la parte inferior del cuerpo de la base, luego se colocaron cilindros pequeños para simular las ruedas y se les agrego movimiento, esto se logro editando los archivos window para poder agregar los movimientos con las teclas "u", "i", "o" y "p".

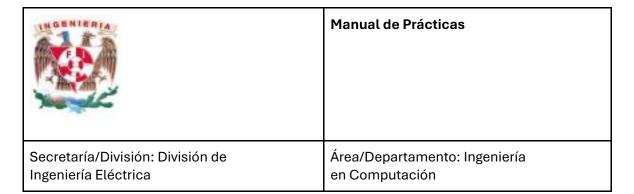
Posteriormente se hizo el dibujo de un perro robótico con articulaciones en las patas (independiente las 2 delanteras y las 2 traseras), además de el movimiento de la cola con las teclas "j", "k" y "l".

Bloque de código:

Archivo window.h agregando los nuevos movimientos.

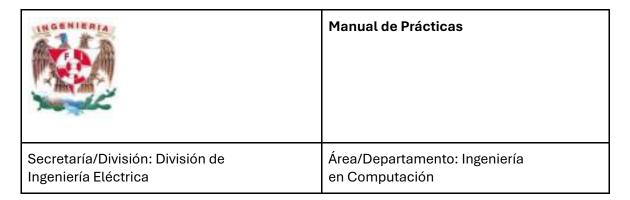
Archivo window.cpp agregando los nuevos movimientos.

```
Window::Window(GLint windowWidth, GLint windowHeight)
   width = windowWidth;
   height = windowHeight;
   rotax = 0.0f;
   rotay = 0.0f;
   rotaz = 0.0f;
   articulacion1 = 0.0f;
   articulacion2 = 0.0f;
   articulacion3 = 0.0f;
   articulacion4 = 0.0f;
   articulacion5 = 0.0f;
   articulacion6 = 0.0f;
   articulacion7 = 0.0f;
   articulacion8 = 0.0f;
   articulacion9 = 0.0f;
    articulacion10 = 0.0f;
```



```
///Asignación para las 4 ruedas///
if (key == GLFW_KEY_U)
{
    theWindow->articulacion7 += 10.0;
}
if (key == GLFW_KEY_I)
{
    theWindow->articulacion8 += 10.0;
}
if (key == GLFW_KEY_O)
{
    theWindow->articulacion9 += 10.0;
}
if (key == GLFW_KEY_P)
{
    theWindow->articulacion10 += 10.0;
}
```

Dibujado de la base de la grúa y sus ruedas.



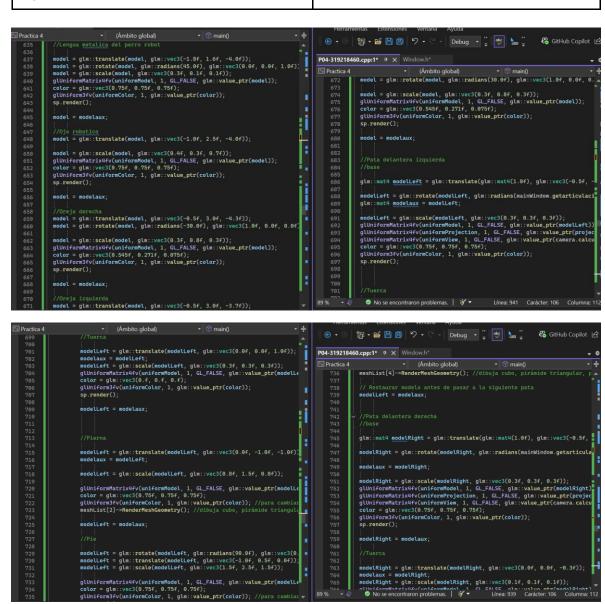
```
//Separacion rueda
//Separa
```

Dibujado perro robot.



Manual de Prácticas

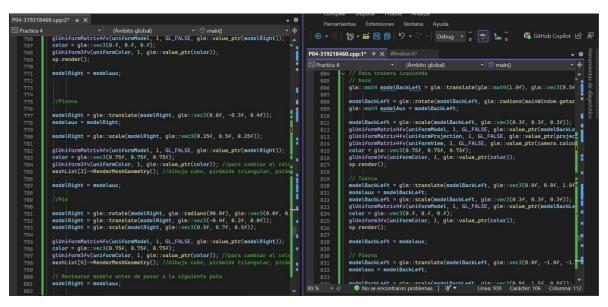
Secretaría/División: División de Ingeniería Eléctrica Área/Departamento: Ingeniería en Computación

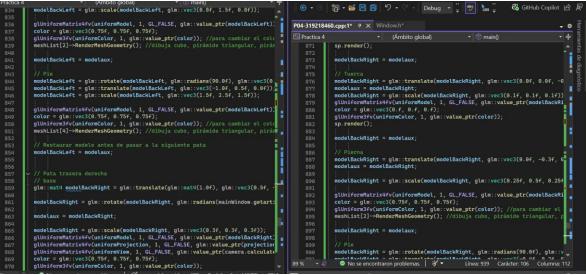




Manual de Prácticas

Secretaría/División: División de Ingeniería Eléctrica Área/Departamento: Ingeniería en Computación



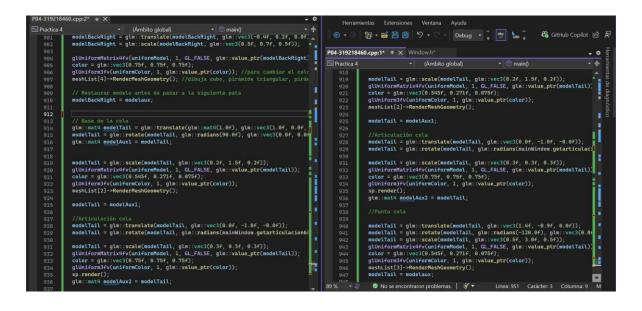




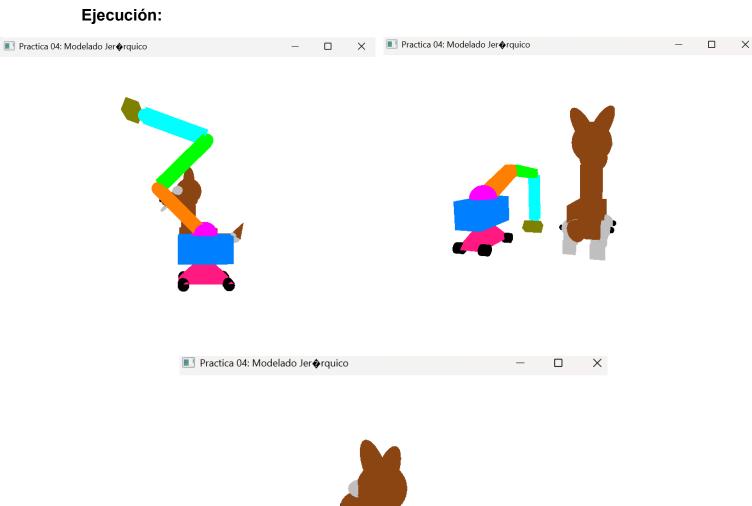
Manual de Prácticas

Secretaría/División: División de Ingeniería Eléctrica

Área/Departamento: Ingeniería en Computación



THE REAL PROPERTY OF THE PARTY	Manual de Prácticas
Secretaría/División: División de	Área/Departamento: Ingeniería
Ingeniería Eléctrica	en Computación





The state of the s	Manual de Prácticas
Secretaría/División: División de	Área/Departamento: Ingeniería
Ingeniería Eléctrica	en Computación

Conclusión:

Se han comprendido los conceptos del modelado, así como cada vez se acerca más un dominio de la traslación, rotación y manipulación de dimensiones de una figura, así como el concepto del modelado jerárquico.

El desarrollo de esta practica aunque reconozco que no muy difícil si fue muy laboriosa, aun se debe de buscar algún método para que el desarrollo de este tipo de programas sea más sencillo y menos laborioso.

Bibliografía:

1. No se buscó en ninguna fuente externa.