

## PRÁCTICA 2

### DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE UN SISTEMA GRÁFICO

#### PLANTILLA PARA LA DESCRIPCIÓN DE LA APLICACIÓN

#### PERSONAS QUE FORMAN EL GRUPO DE PRÁCTICAS

Nombre de Alumno: Rubén Delgado Pareja\_\_\_\_\_

Nombre de Alumno: José Miguel Jerónimo Soriano\_\_\_\_\_

Nombre de la Aplicación: Robotín\_\_\_\_\_

#### DESCRIPCIÓN

La práctica consistirá en un objeto articulado, siendo una especie de robot con movimiento en cabeza, brazos, piernas y cara. Diseñaremos el robot con un modelo jerárquico mediante geometrías básicas. Los movimientos serán varios, como una expresión en la cara o levantar la cabeza , mover los brazos , por ejemplo.

1. Funcionalidad mínima:

Diseño 3D del objeto y movimientos de todas las partes del cuerpo

2. Funcionalidad extra:

Principalmente el cuerpo o modelo estará en un sitio de forma estática, de forma que podríamos cambiar su estado a andando, sentado en el suelo o incluso tumbado.

#### INTERACCIÓN

En el nivel básico se podrá pasar el ratón por encima de las partes del cuerpo para que el objeto las mueva, también podemos implementarlo para que sea pulsando sobre las partes del cuerpo. También tenemos pensado que el objeto o modelo reaccione a pulsar varias veces sobre él simulando que le duele en la zona, aunque no sabemos si es posible hacerlo. Al igual que poder tirar de un brazo y que este se alargue.