



UNIVERSIDAD NACIONAL AUTÓNOMA DE MÉXICO

FACULTAD DE INGENIERÍA

DIVISIÓN DE INGENIERÍA ELÉCTRICA

INGENIERÍA EN COMPUTACIÓN

LABORATORIO DE COMPUTACIÓN GRÁFICA e INTERACCIÓN
HUMANO COMPUTADORA



REPORTE DE PRÁCTICA N° 8

NOMBRE COMPLETO: BRANDON HERNANDEZ SOLIS

N° de Cuenta: 318263113

GRUPO DE LABORATORIO: 2

GRUPO DE TEORÍA: 6

SEMESTRE 2025-1

FECHA DE ENTREGA LÍMITE: 19/10/2024

CALIFICACIÓN: _____

REPORTE DE PRÁCTICA:

1.- Ejecución de los ejercicios que se dejaron, comentar cada uno y capturas de pantalla de bloques de código generados y de ejecución del programa.

1. Su dado de 10 caras cae sobre el piso, gira y cae en un número "random", se repite la tirada al presionar una tecla.

Para realizar esta actividad tuve que crear una estructura parecida a un menú, donde el control de ellos dependía de la variable que elegiría la animación a ejecutar, adiciona a esto tuve que crear una animación 0 que es cuando se calcula el siguiente valor de la animación.

Para el cálculo "random" de la animación a ejecutar se usó la función ya incluida dentro de c++, de allí solo se sacaba el módulo para elegir la animación.

Dentro de cada animación teníamos una máquina de estados la cual controla los movimientos de los dados, dentro del control de los movimientos tenemos las condicionales las cuales son los movimientos que realizara antes de quedarse en el estado de espera para la siguiente ejecución.

Para reiniciar los valores y ejecutar una nueva animación, en el último estado asignamos los valores de movimiento nuevamente a 0 después de haber recibido la orden por el teclado para realizar una nueva tirada.

También se agregó una luz desde la parte superior hacia la zona donde estaría el dado.

Window.cpp

```
125     }
126
127     if (key == GLFW_KEY_R && action == GLFW_PRESS)
128     {
129         // Coloca aquí la acción que desees ejecutar al presionar 'R'
130         //printf("Se presionó la tecla R\n");
131     }
132
```

Main.cpp:

```

67 // Practica
68
69 Model Dado;
70
71 // Variables declaradas
72 float movDadoX;
73 float movDadoY;
74 float movDadoZ;
75 float offsetMovDado;
76
77 float rotDadoX;
78 float rotDadoY;
79 float rotDadoZ;
80 float offsetRotDado;
81
82 int estado;
83 int animacion;
84
85 bool lanzar;
86 bool rKeyPressed;
87
88

```

```

252 Blackhawk_M.LoadModel("Models/unbo.obj"),
253
254 // Practica
255
256 Dado = Model();
257 Dado.LoadModel("Models/Dado10Caras.obj");
258
259

```

```

290
291 //luz fija
292 spotLights[1] = SpotLight(1.0f, 1.0f, 1.0f,
293     1.0f, 2.0f,
294     5.0f, 40.0f, 0.0f,
295     0.0f, -5.0f, 0.0f,
296     1.0f, 0.0f, 0.001f,
297     45.0f);
298 spotLightCount++;

```

```

316
317 // Practica
318 movDadoX = 0.0f;
319 movDadoY = 0.0f;
320 movDadoZ = 0.0f;
321 offsetMovDado = 0.08f; //Velocidad Movimiento
322
323 rotDadoX = 0.0f;
324 rotDadoY = 0.0f;
325 rotDadoZ = 0.0f;
326 offsetRotDado = 1.0f; //Velocidad Rotacion
327
328 estado = 0;
329 animacion = 0;
330
331 lanzar = false;
332 rKeyPressed = false;
333

```

```

469
470 // Practica ///////////////
471
472 // Modelo
473
474 model = glm::mat4(1.0);
475 model = glm::scale(model, glm::vec3(1.0f, 1.0f, 1.0f));
476
477
478 model = glm::translate(model, glm::vec3(movDadoX, movDadoY + 12.0f, movDadoZ));
479
480 model = glm::rotate(model, rotDadoX * toRadians, glm::vec3(1.0f, 0.0f, 0.0f));
481 model = glm::rotate(model, rotDadoY * toRadians, glm::vec3(0.0f, 1.0f, 0.0f));
482 model = glm::rotate(model, rotDadoZ * toRadians, glm::vec3(0.0f, 0.0f, 1.0f));
483
484 glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
485 Dado.RenderModel();
486

```

```

492
493 // Animaciones
494
495 if (glfwGetTime() > 5) {
496
497     // Animacion #0
498     if (animacion == 0) {
499
500         if (lanzar == false) {
501             animacion = rand() % 4 + 1;
502             printf("Lanzando dado ... \n");
503             printf("Animacion # %d \n", animacion);
504             printf("----- \n\n");
505         }
506     }
507

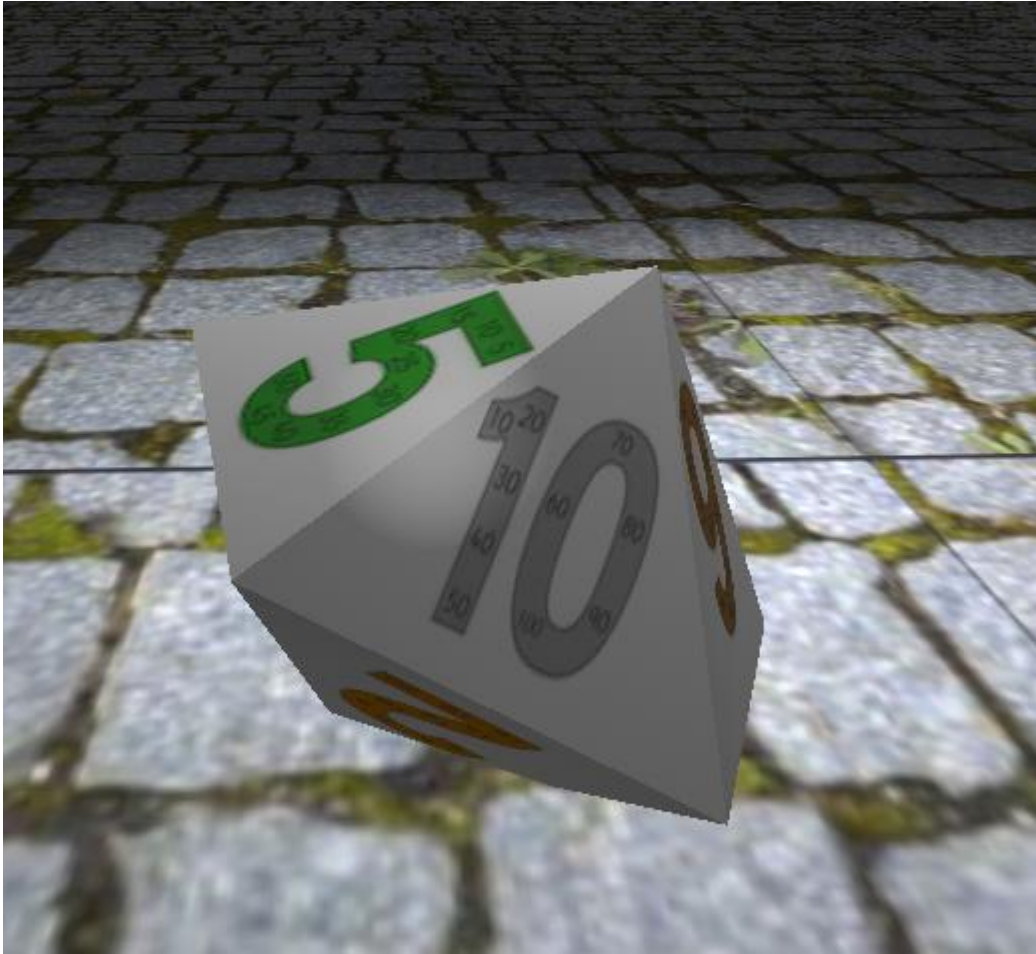
```

```

509 // Animacion #1
510 if (animacion == 1) {
511     if (estado == 0) {
512         if (movDadoY > -10.0f) {
513             movDadoY -= offsetMovDado * deltaTime;
514         }
515     }
516     else {
517         estado = 1;
518     }
519 }
520
521 if (estado == 1) {
522     if (movDadoX <= 20.0f && rotDadoY <= 45.0f && rotDadoZ <= 150.0f) {
523         movDadoX -= offsetMovDado * deltaTime;
524         rotDadoY += offsetRotDado * deltaTime;
525         rotDadoZ += offsetRotDado * deltaTime;
526     }
527     else {
528         estado = 2;
529     }
530 }
531
532 // Espera la tecla
533 if (estado == 2) {
534     if (lanzar == true) {
535         animacion = 0;
536         estado = 0;
537
538         movDadoX = 0.0f;
539         movDadoY = 0.0f;
540         movDadoZ = 0.0f;
541
542         rotDadoX = 0.0f;
543         rotDadoY = 0.0f;
544         rotDadoZ = 0.0f;
545     }
546 }
547 }
548
677
678 if (glfwGetKey(mainWindow.getMainWindow(), GLFW_KEY_R) == GLFW_PRESS && !rKeyPressed) {
679     // Alternar el booleano de la luz 2
680     lanzar = true;
681     rKeyPressed = true; // Marcar que la tecla se presionó
682 }
683
684 if (glfwGetKey(mainWindow.getMainWindow(), GLFW_KEY_R) == GLFW_RELEASE) {
685     rKeyPressed = false; // Permitir que la tecla pueda alternar nuevamente al soltarse
686     lanzar = false;
687 }
688
689
690

```

Resultados:



2. Por integrante del equipo elegirán un tipo de vehículo: terrestre o aéreo. Cada integrante del equipo creará un recorrido en el cual el vehículo se moverá alrededor de su tablero de Monopoly. Cada vehículo iniciará su recorrido a partir de una esquina diferente. (el vehículo terrestre no puede ser un carro o vehículo similar motorizado de 4 ruedas, se debe de tener movimiento de llantas o de hélices en sus vehículos.)

Para esta actividad solo se importó el modelo del helicóptero de la temática de Halo, se requirió escalar y acomodar antes de renderizar. Para la animación se sigue un ciclo por el cual los if estaban anidados y había una variable que controlaba cada aspecto del movimiento del helicóptero.

Main.cpp:

```
89
90     float movHelX;
91     float movHelY;
92     float movHelZ;
93     float offsetMovHel;
94
95     float rotHelX;
96     float rotHelY;
97     float rotHelZ;
98     float offsetRotHel;
99
100    int estado2;
101
```

```
351         movHelX = 0.0f;
352         movHelY = 0.0f;
353         movHelZ = 0.0f;
354         offsetMovHel = 10.0f;
355
356         rotHelX = 0.0f;
357         rotHelY = 0.0f;
358         rotHelZ = 0.0f;
359         offsetRotHel = 0.5f;
360
361         estado2 = 0;
362
```

```

499 // Practica  ////////////
500
501 // Modelo
502
503 model = glm::mat4(1.0);
504 model = glm::translate(model, glm::vec3(-150.0f, 10.0f, -150.0f));
505 model = glm::scale(model, glm::vec3(0.1f, 0.1f, 0.1f));
506
507 model = glm::translate(model, glm::vec3(movHelX * 10, 0.0f, movHelZ * 10));
508
509 model = glm::rotate(model, rotHelY * toRadians, glm::vec3(0.0f, -1.0f, 0.0f));
510
511
512 glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
513 Helicopero.RenderModel();

```

```

728
729     if (glfwGetTime() > 3) {
730
731         if (estado2 == 0) {
732
733             rotHelX = 0.0f;
734             rotHelY = -90.0f;
735             rotHelZ = 0.0f;
736
737             estado2 += 1;
738         }
739
740         if (estado2 == 1) {
741             if (movHelX <= 300.0f) {
742                 movHelX += offsetMovHel * deltaTime;
743             }
744             else {
745                 estado2 += 1;
746             }
747         }

```



```

793
794
795
796
797
798
799
800
801
802
803
804
805
806
807
808
809
810
811
812
813
814
815

```

```

if (estado2 == 7) {
    if (movHelZ >= -300.0f) {
        movHelZ -= offsetMovHel * deltaTime;
    }
    else {
        estado2 += 1;
    }
}

if (estado2 == 8) {
    if (rotHelY <= 270.0f) {
        rotHelY += offsetRotHel * deltaTime;
    }
    else {
        estado2 = 0;
    }
}
}

```

Resultados:



2.- Liste los problemas que tuvo a la hora de hacer estos ejercicios y si los resolvió explicar cómo fue, en caso de error adjuntar captura de pantalla.

No hubo problemas

3.- Conclusión:

- a. Los ejercicios del reporte: Complejidad, Explicación.
- b. Comentarios generales: Faltó explicar a detalle, ir más lento en alguna explicación, otros comentarios y sugerencias para mejorar desarrollo de la práctica
- c. Conclusión

La práctica sirvió para aprender a animar básicamente cualquier modelo de una forma sencilla a través del código simple que ya conocíamos, solo se requirió a diseñar bien la forma de controlar todas las variables.