



Laboratorio de Computación Gráfica e Interacción Humano- Computadora



Grupo 9.

Luis Sergio Valencia Castro.

Grupo de teoría 3.

Reporte de la Practica 5

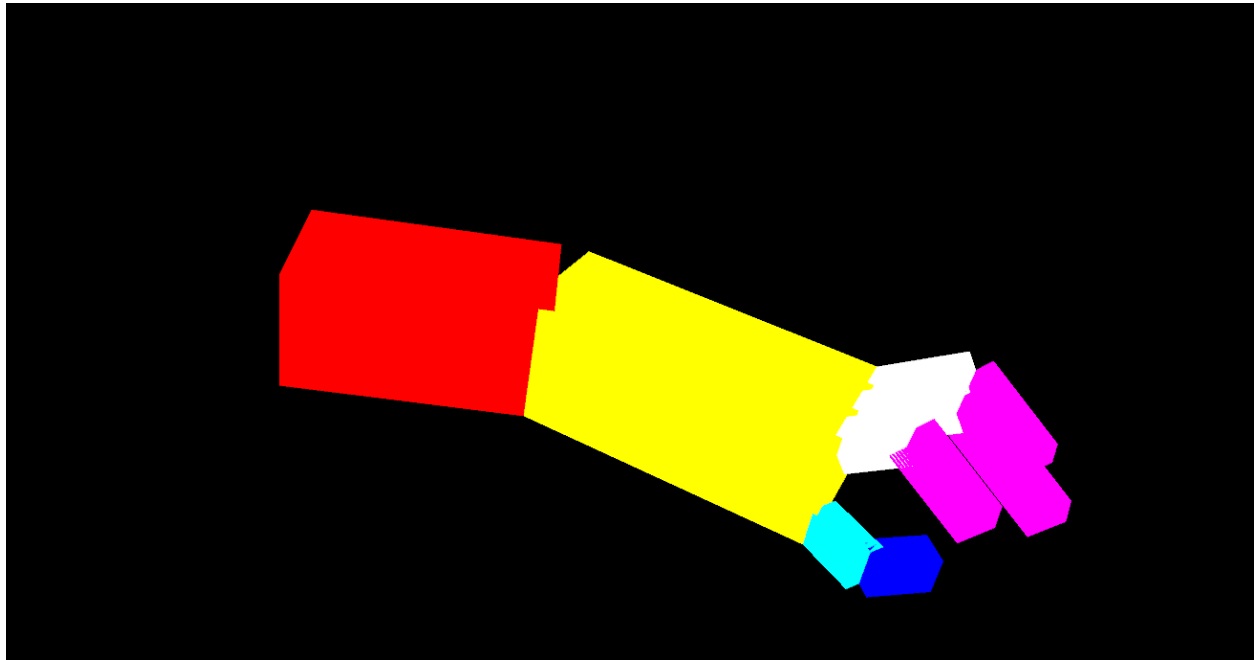
Arriaga Mejía José Carlos.

2023-1

27/10/22

1. Compartir el archivo de código donde se construye el brazo robot con sus articulaciones.
2. Indique la(s) parte(s) del modelo que fueron más complicadas de construir y justifique su respuesta.

No es que me costaran construir o entender la jerarquía que tenían las articulaciones, sino fue poder asignarle una misma tecla a las distintas articulaciones para que abriera/cerrará la mano, durante clase había puesto que cada articulación tuviera su propia tecla, pero al ser varias articulaciones empezaba a ser confuso que tecla movía cada articulación y decidí dejar que un mismo conjunto de tecla controlaran las articulaciones que estuvieran en el mismo nivel de jerarquía.



```
//model
/***** Letra t y g controla hombro *****/
/***** Letra y y h controla codo *****/
/***** Letras u y j controla articulaciones C, E, G, I *****/
/***** Letra i y k controla articulaciones D, F, H, J *****/
glBindVertexArray(VAO);
```

Conclusiones

Creo que es de vital importancia entender la jerarquía que tiene el modelado, además de tener claro el uso de matrices temporales que ayuden a no perder todas las operaciones matriciales que se le aplicaron a un nivel de jerarquía, ya que esto nos ayudará a no tener que repetir todas las operaciones, lo que reducirá el tiempo de codificación y de ejecución de nuestro programa.