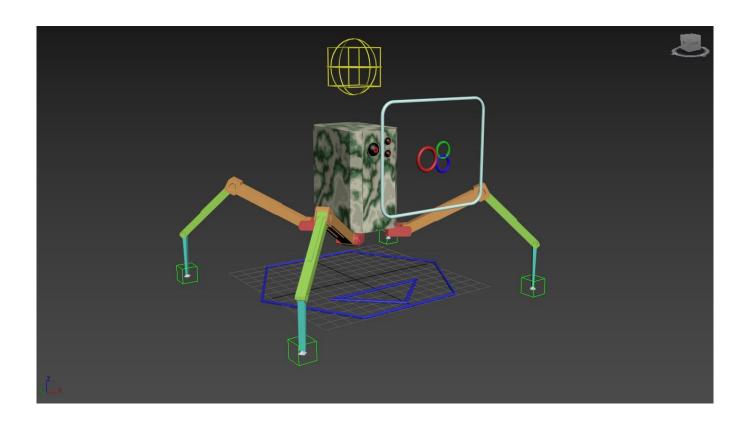


Universidad de Granada

Práctica 8



GUÍA DE CONTROLES

Ángel Robledillo Perea Animación por Ordenador

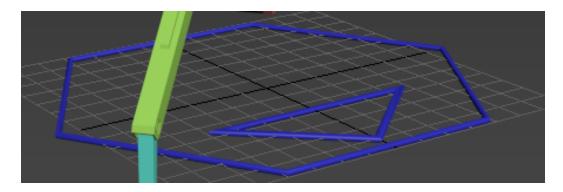
Contenido

1.	(Controladores2
1.		Control general
		Control de cuerpo2
		Control de Patas3
		Control de Ojos
		CAPAS4

1. CONTROLADORES

1. Control general

Este control se encuentra en la base del Robot y se identifica por un color azul. Puede realizar los 3 tipos de transformaciones (Escalado, Traslación y Rotación) si limitaciones y se aplican al personaje completo.



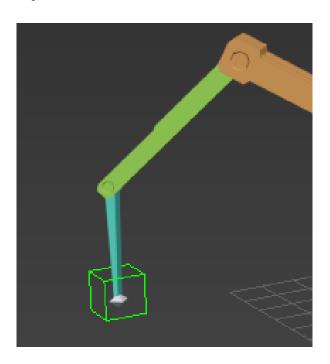
2. Control de cuerpo

Se localiza en la parte superior del cuerpo central del Robot y se identifica por un color amarillo. Permite Rotación y Traslación con restricciones para cada eje. Mediante Wire Parameters controla la parte central del cuerpo del personaje.



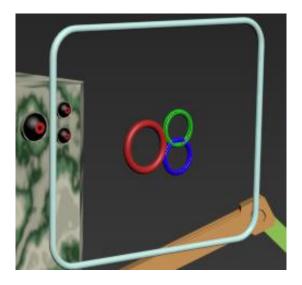
3. Control de Patas

Se localiza en el extremo de cada pata del Robot y se identifica por unos cubos de color verde. Permite únicamente Traslación con cinemática inversa. Cada controlador controla una pata completa.



4. Control de Ojos

Se localiza en la parte frontal del Robo. Se compone por un control en forma de marco rectangular capaz de trasladarse en dos ejes (arriba-abajo y derecha-izquierda) con limitaciones y por 3 controles circulares que permiten únicamente la traslación en los mismos ejes que el marco y se ven limitados por el mismo. El control principal dirige



todos los ojos a la vez mientras que los controles interiores dirigen cada ojo independientemente.

2. CAPAS

Los elementos de los que se componen el Robot están separados en capas para facilitar la manipulación y visionado de este.



Las diferentes capas son:

- Default: Contiene todos los elementos que forman parte del skinning del personaje.
- Controladores: Incluye todos los controles mencionados anteriormente
- Esqueleto: Engloba todos los huesos asociados al skin y a los distintos movimientos del Robot.
- Helpers: Contiene todos los elementos secundarios de apoyo o referencia.