

Informática Gráfica: práctica 3

Antonio Coín Castro

4 de noviembre de 2018

Modelo jerárquico

El modelo jerárquico que se pretende representar es un tendedor dentro de una caja. Inicialmente solo es visible la caja (si es opaca), y se va desplazando hacia fuera para dar paso al tendedor. Por su parte, este último puede girar y realizar los movimientos básicos que puede hacer un tendedor portátil normal y corriente.

Lista de parámetros

Todos los parámetros comparten la misma velocidad inicial, incremento y aceleración, que son 0,1, 0,1 y 0,01, respectivamente. En total hay 11 parámetros o grados de libertad:

- **Desplazamiento de las paredes de la caja (x6).** Hay un desplazamiento en el eje correspondiente por cada lado del cubo que engloba el tendedor, que afecta únicamente a ese lado. Es acotado, tiene valor inicial ± 15 y semiamplitud ± 15 , dependiendo del sentido en el que se desplace. Tiene frecuencia 0,025.
- **Rotación del tendedor.** Rotación de todo el tendedor respecto al eje Y. Afecta a todo el tendedor. No es acotado, tiene ángulo inicial 0 y factor de escala 20.
- **Rotación del ala del tendedor (x2).** Rotación de la malla más alejada del centro (hay dos) con respecto al eje Z. Afecta únicamente a dicha malla. Es acotado, con ángulo inicial 160, semiamplitud 20 y frecuencia 0,05.
- **Rotación de la pata del tendedor (x2).** Rotación de la pata del tendedor (hay dos) con respecto al eje Z. Afecta únicamente a la pata. Es acotado, con ángulo inicial -95 , semiamplitud 85 y frecuencia 0,05.

Grafo PHIGS

