

Práctica 3 - IG

Javier Sáez Maldonado

1 Modelo jerárquico

En nuestro modelo jerárquico, he tratado de representar una persona que se mueve a la vez que toca una pequeña batería, mueve sus brazos y agita su cabeza y sus piernas, a la vez que se mueve el platillo de la batería.

2 Grados de Libertad

Los parámetros tienen la misma velocidad inicial, incremento y aceleración. Hay 6 grados de libertad:

- Movimiento de uno de los brazos del muñeco. Este es una rotación vertical respecto del eje X, acotado, con valor inicial 20, semiamplitud 10 y frecuencia 0.5.
- Movimiento del otro brazo del muñeco. Este es una rotación respecto del eje Z, acotado, con valor inicial 20, semiamplitud 15 y frecuencia 0.5.
- Movimiento de la cabeza del muñeco. Este es una rotación vertical respecto del eje X, acotado, con valor inicial 20, semiamplitud 40 y frecuencia 0.2.
- Movimiento del platillo. Este es una rotación vertical respecto del eje X, acotado, con valor inicial 20, semiamplitud 10 y frecuencia 0.4.
- Movimiento de una de las piernas del muñeco. Este es una rotación vertical respecto de los ejes Y y Z, acotado, con valor inicial 20, semiamplitud 10 y frecuencia 0.5.
- Movimiento de una de las piernas del muñeco. Este es una rotación vertical respecto de los ejes X,Y y Z, acotado, con valor inicial -20, semiamplitud -10 y frecuencia 0.5.

3 Grafo PHIGS

