

# TP1 animation

## Exercice 1 : interpolation de quaternion

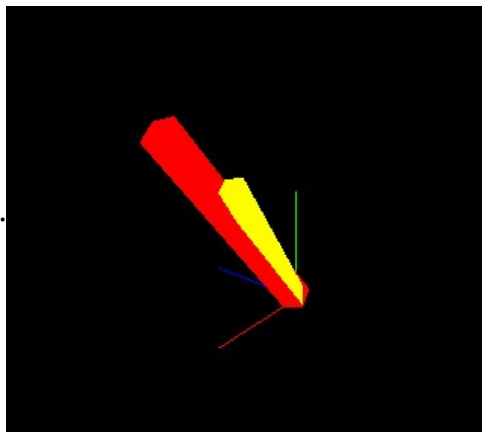
A partir starterKitTPquaternion.zip implémentez l'interpolation de deux rotations :

1. interpolation de matrice
2. interpolation de quaternion

Vous appliquerez simultanément ces deux interpolations à un prisme de dimension (2, 0.2, 0.2) pour comparez les résultats.

Les rotations à interpoler sont :

- une rotation de  $45^\circ$  suivant les x.
- une rotation de  $90^\circ$  suivant l'axe des Y



## Exercice 2

Implémenter un bras articulé.

Pour chaque élément du bras on définira sa longueur, un axe de rotation et l'angle de rotation.

A l'aide de touche clavier faites varier les valeurs des angles.

