## DOCUMENTACIÓN Y MANUAL DE USUARTO

Laboratorio de Computación gráfica e interacción humano computadora.

Profesor: Carlos Aldair Román Balbuena

Alumno: Hernández Jiménez Diana Lisset

Núm. Cuenta: 314017347 Grupo: 12



## MANEJO DE CÁMARA

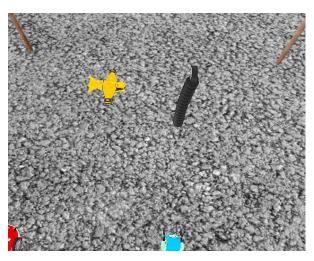
En este proyecto se utilizó la misma cámara que manejamos en las prácticas. Las teclas que se usan para poder desplazarse en el ambiente gráfico son:

- W para ir hacia enfrente
- S para ir hacia atrás
- A para ir hacia la izquierda
- D para ir hacia la derecha.

También usamos el mouse para poder mover la cámara.

## Animaciones

Animación del dron con la tecla V: Con este se usaron funciones seno y coseno para poder simular un movimiento más curvo. Se ubica posicionado encima de la torre de llantas.







- El alumno deberá aplicar y demostrar los conocimientos adquiridos durante todo el curso.
- El alumno creara 5 animaciones de los objetos presentados en las imágenes de referencia o implementados en el entorno, teniendo en cuenta el contexto en el que se encuentran.



CRONOGRAMA DE ACTIVIDADES																																										
CKUTIOKHITIA DE ACTIVIDADES																																										
		OCTUBRE														NOVIEMBRE																										
actividades	8 9	9	10 11	12	2 13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	1	2	3	4	5	6	7	8 9	9 10	0 11	12	13	15	16	17	18	19	20	2
IMÁGENES DE REFERENCIA																																										
CREACIÓN DE MODELOS																																										
CREACIÓN DE ESCENARIO																																										
ANIMACIONES																																										
DOCUMENTACION																																										L
ENTREGA DE PROYECTO																																										



A lo largo del proyecto se pudo comprender de mejor manera los conceptos vistos en las clases por lo tanto se pudo cumplir con los objetivos del proyecto y con los tiempos del mismo.

Se tuvieron ciertos problemas con los modelos debido a que mi software no me permitía exportar correctamente los modelos en tipo obj, debido a este problema se tuvo que suplir el modelo de un coche por un drone. Núm. Cuenta: 314017347 Grupo: 12





Visual Studio es un entorno de desarrollo integrado para Windows y Microsoft Visual Studio es un entorno de macOS. Es compatible con múltiples

lenguajes de programación, tales como C++, C#, Visual Basic .NET, F#, Java, Python, Ruby y PHP, al igual que entornos de desarrollo web, como ASP.NET MVC, Django, etc., a lo cual hay que sumarle las nuevas capacidades en línea bajo Windows Azure en forma del editor Mónaco.

Para este provecto utilizamos el lenguaje de programación C++.

Para la creación de nuestro código comenzamos con la instancia de ciertas librerias que han sido mandadas a llamar en el encabezado del programa, como por ejemplo:

```
#include <iostream>
#include <cmath>
// GLEW
#include <GL/glew.h>
// GLFW
#include <GLFW/glfw3.h>
// Other Libs
#include "stb_image.h"
```

Creamos algunas funciones para implementarlas al final de nuestro programa, además de que creamos variables que utilizaremos ya sea en nuestras animaciones o en nuestro main.

```
// Function prototypes
void KeyCallback(GLFWwindow* window, int key, int scancode, int action, int mode);
void MouseCallback(GLFWwindow* window, double xPos, double yPos);
void DoMovement();
void animacion();
//Drone
bool animacionD = false;
float posDronX = -8.0f, posDronZ = -8.0f, angDron = 0.0f, rotDron = 1.570596f;
bool dirDron = false;
```

Núm. Cuenta: 314017347

En nuestro main haremos las llamadas a nuestros modelos, es decir declaramos las rutas de nuestros modelos para poder implementarlo y situarlos en el mapa.

```
Model Llanta((char*)"Models/Llanta/llanta.obj");
    Model Piso((char*)"Models/Esfera/piso.obj");
    Model Luiguis((char*)"Models/Casa/Casa.obj");

// Casa
model = glm::mat4(1);
model = glm::translate(model, glm::vec3(35.0f, 0.0f, 20.0f));
model = glm::scale(model, glm::vec3(5.0f, 5.0f, 5.0f));
glUniformMatrix4fv(modelLoc, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Luiguis.Draw(lightingShader);
```

En el main agregaremos los vértices e índices que utilizaremos como es el caso de los vértices del Skybox. A demás de crear nuestras matrices para formar nuestras figuras o posicionarlas.

```
GLuint VBO, VAO, EBO;
glGenVertexArrays(1, &VAO);
glGenBuffers(1, &VBO);
glGenBuffers(1, &EBO);
```

Las siguientes instrucciones nos muestran las matrices que ocuparemos para nuestro shader.

```
glUniformMatrix4fv(viewLoc, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(view));
glUniformMatrix4fv(projLoc, 1, GL FALSE, glm::value ptr(projection));
```

En nuestro main también podemos agregar instrucciones para jugar con las luces de nuestro escenario como es el caso de:

```
// Directional light
glUniform3f(glGetUniformLocation(lightingShader.Program, "dirLight.direction"), -0.2f, -1.0f, -0.3f);
glUniform3f(glGetUniformLocation(lightingShader.Program, "dirLight.ambient"), 1.0f, 1.0f, 1.0f);
glUniform3f(glGetUniformLocation(lightingShader.Program, "dirLight.diffuse"), 0.0f, 0.0f, 0.0f);
glUniform3f(glGetUniformLocation(lightingShader.Program, "dirLight.specular"), 0.0f, 0.0f, 0.0f);
```

Terminando el main ocupamos nuestras funciones creadas al principio del programa

Núm. Cuenta: 314017347 Grupo: 12

```
void animacion()
{
    //Animacion dron

if (animacionD) {
    angDron += 0.01f;
    posDronX = posDronX + (0.2f * sin(angDron));
    posDronZ = posDronZ + (0.2f * cos(angDron));
    if (angDron > glm::radians(360.0f)) {
        angDron = 0.0f;
    }
}
```

En la función KeyCallback es donde se define que realizara el programa al pulsar una tecla, como en el caso del dron que usamos la tecla V

```
if (glfwGetKey(window, GLFW_KEY_V) == GLFW_PRESS)
    animacionD ^= true;
```

Finalmente tenemos el control de cámara al utilizar nuestro mouse

```
∃void MouseCallback(GLFWwindow* window, double xPos, double yPos)
{
```