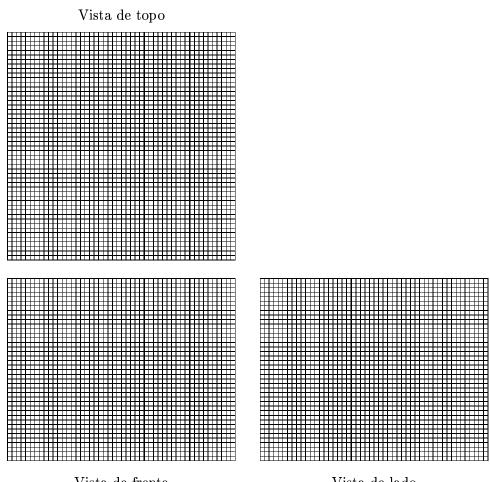
## MC930 – Computação Gráfica - 2003-S2 - Jorge Stolfi Trabalho de laboratório 02: Forrobótica

				1
Nome			RA	Nota
<b>Objet</b> i	ivos: treinar o uso de geon	$netria\ construtiva$	de sólidos (CSG) e	transformações ge-
enunce Interna a popu "guerra Por sadores portant porque Alé: operaçã transfo Parte perspec partes		surgiram várias o ôs e a "Guerra de sido prejudicada o da competição. que tem despertadica, devemos admável, lançando um ojetando um "atle o e ágil, seu robô a de sólidos (units (rotate, transforogramar, desenço do sua criatur deve ser execu	competições de robó Robôs" aqui na Uni pelas conotações no lo bastante interesse nitir — é a dança de a "Concurso de Dan eta" especializado pa ou roboa deve usar on, intersection, elate, scale).  he no espaço abaixo a cibernobailante. I	otica, como a Copa camp. Infelizmente, egativas da palavra entre vários pesquisalão. Por que não, ça para Robôs"? E ra essa modalidade? efetivamente as três e difference), e as o (à mão livre, em ndique as cores das

## MC930 – Computação Gráfica - 2003-S2 - Jorge Stolfi Trabalho de laboratório 02: Forrobótica

Nome	$\mathbf{R}\mathbf{A}$

Parte 2. Nos os quadriculados abaixo, desenhe pelo menos duas vistas principais (frente, lado, ou topo) da sua criatura, para medição de coordenadas. Estas vistas devem ser projeções ortogonais nos respectivos planos de cordenadas (YZ, XZ, XY), sem perspectiva. Indique os eixos e a origem em cada desenho. Esta parte deve ser executada nos primeiros 20 minutos de aula, e entregue ao professor até o final da aula.



Vista de frente Vista de lado

Parte 3. Produza uma imagem da sua criatura usando POV-ray. O arquivo de descrição deve ser construído manualmente, com um editor de texto comum, sem o auxílio de qualquer editor gráfico ou outra ferramenta de modelagem geométrica. O resultado desta parte deve ser entregue executando o comando make export até o final da aula.