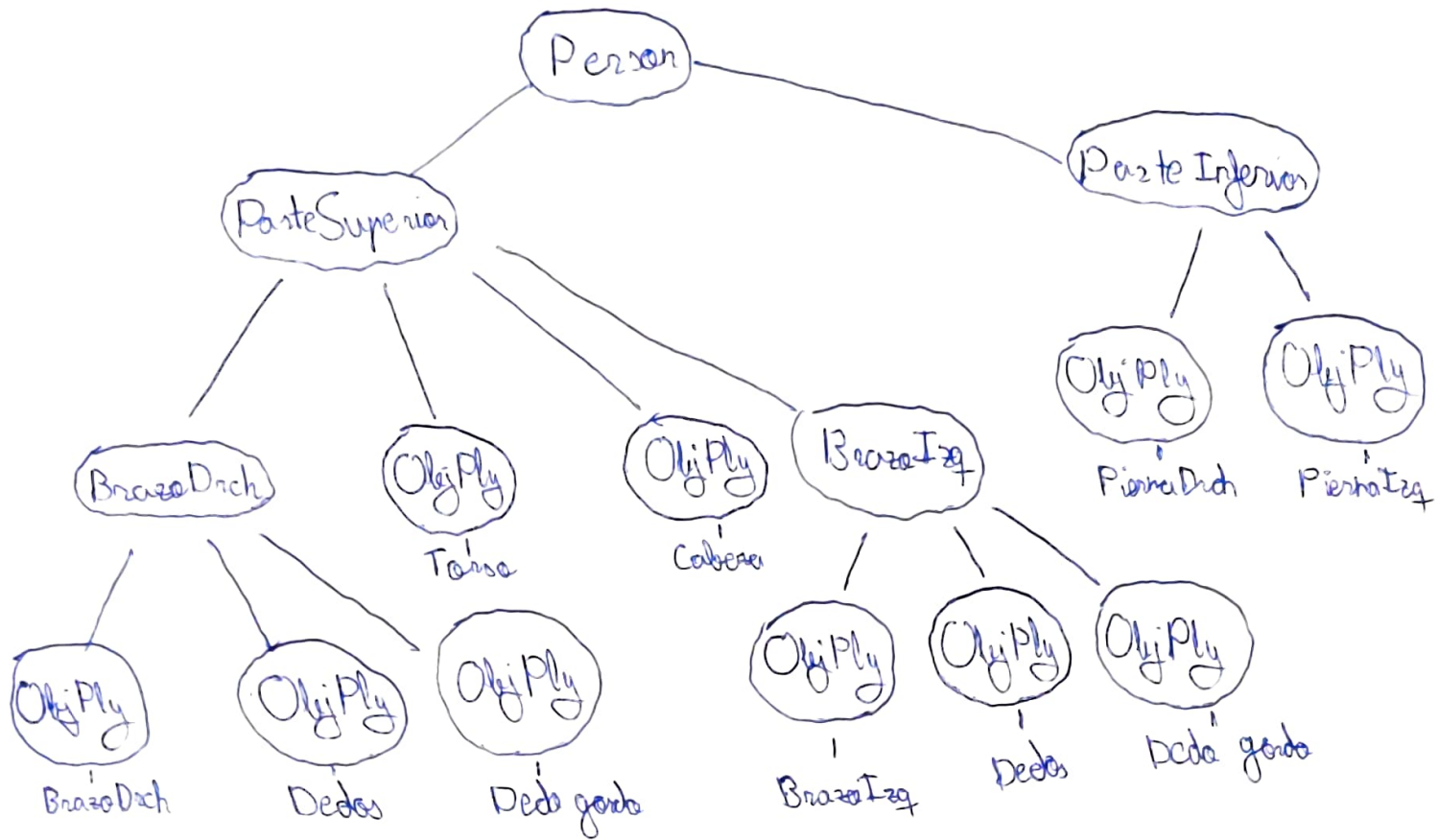


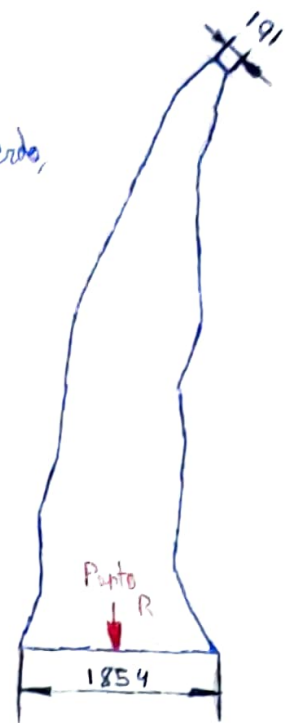
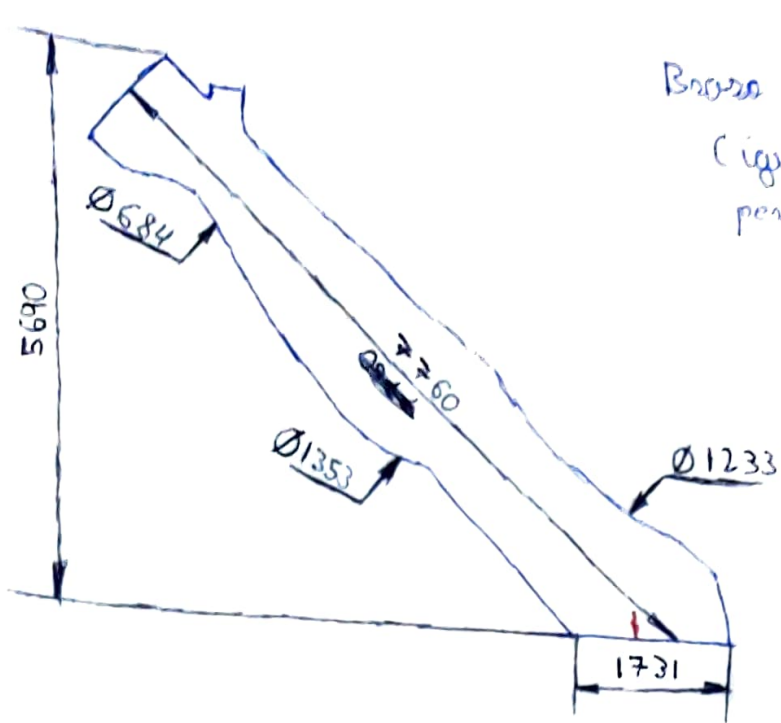
El modelado de las clases es el siguiente



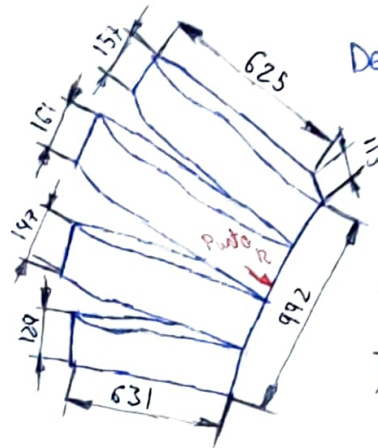
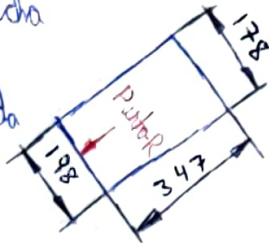
Todos los plys están ~~sacados~~ basados en un modelo descargado de Turbo Squid para Blender. Los elementos han sido modificados para que se ajusten al proyecto.

Vamos a esbozar los distintos elementos con sus respectivas medidas. Todos están centrados sobre su punto de rotación (marcado con rojo en el boceto).

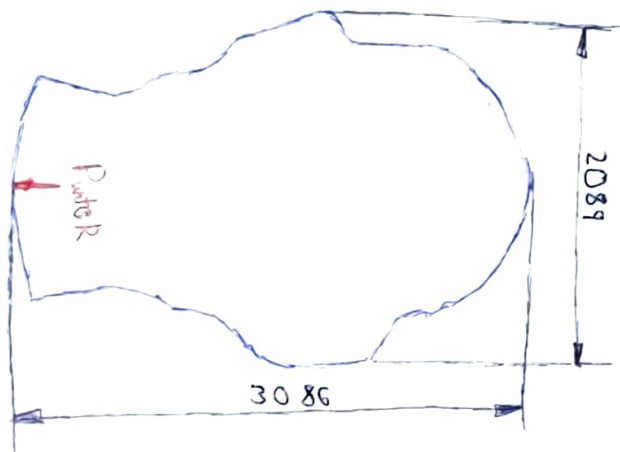
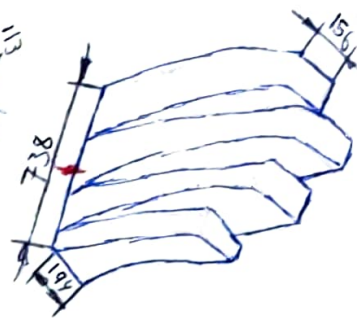
En el zip se encuentra una carpeta con los plys y el archivo de Blender.



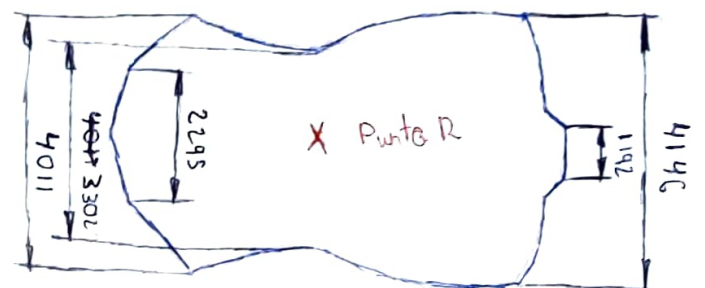
Dedo gordo
derecho
||
izquierda



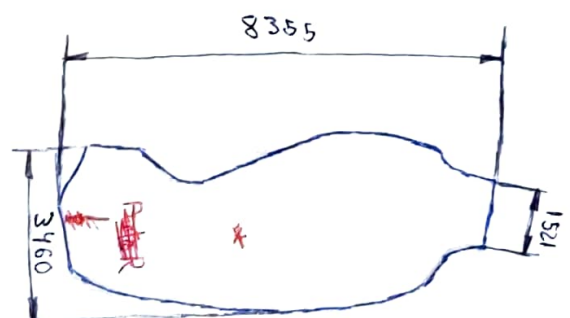
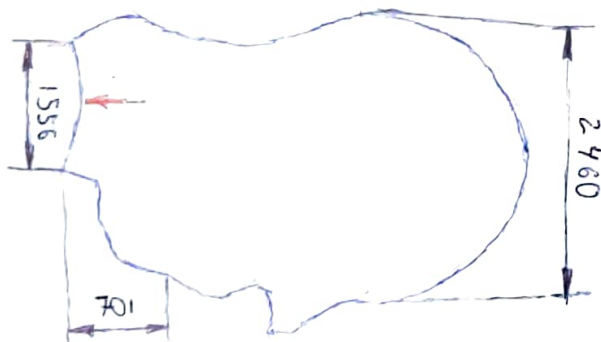
Dedo Derecho = izquierda



Cabeza

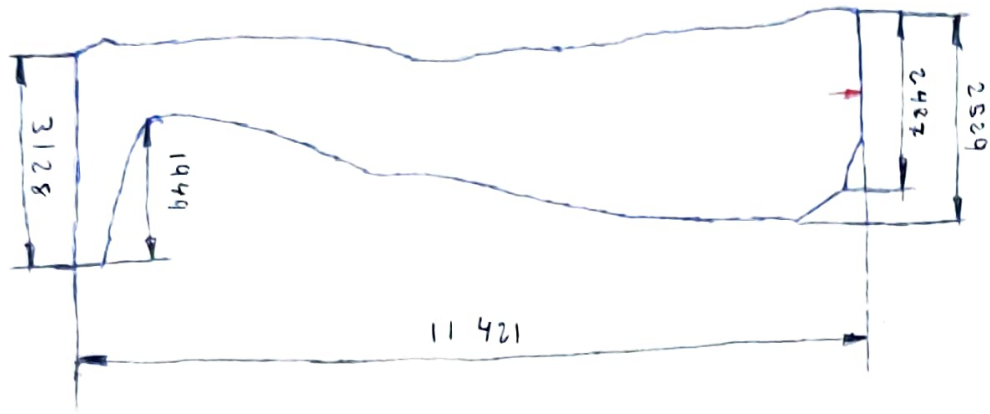


Torso

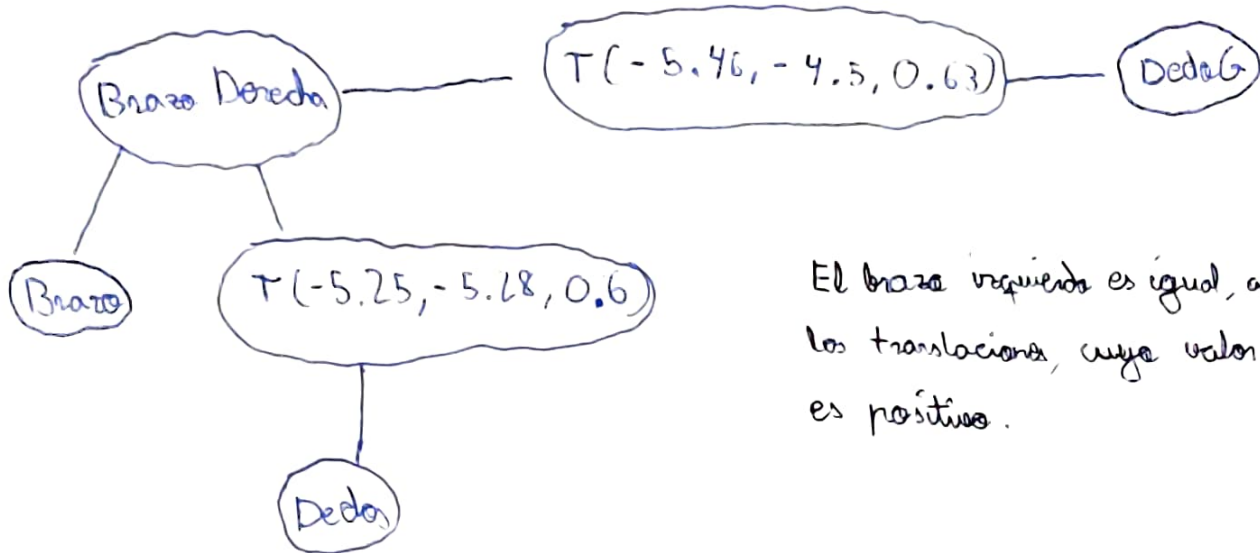




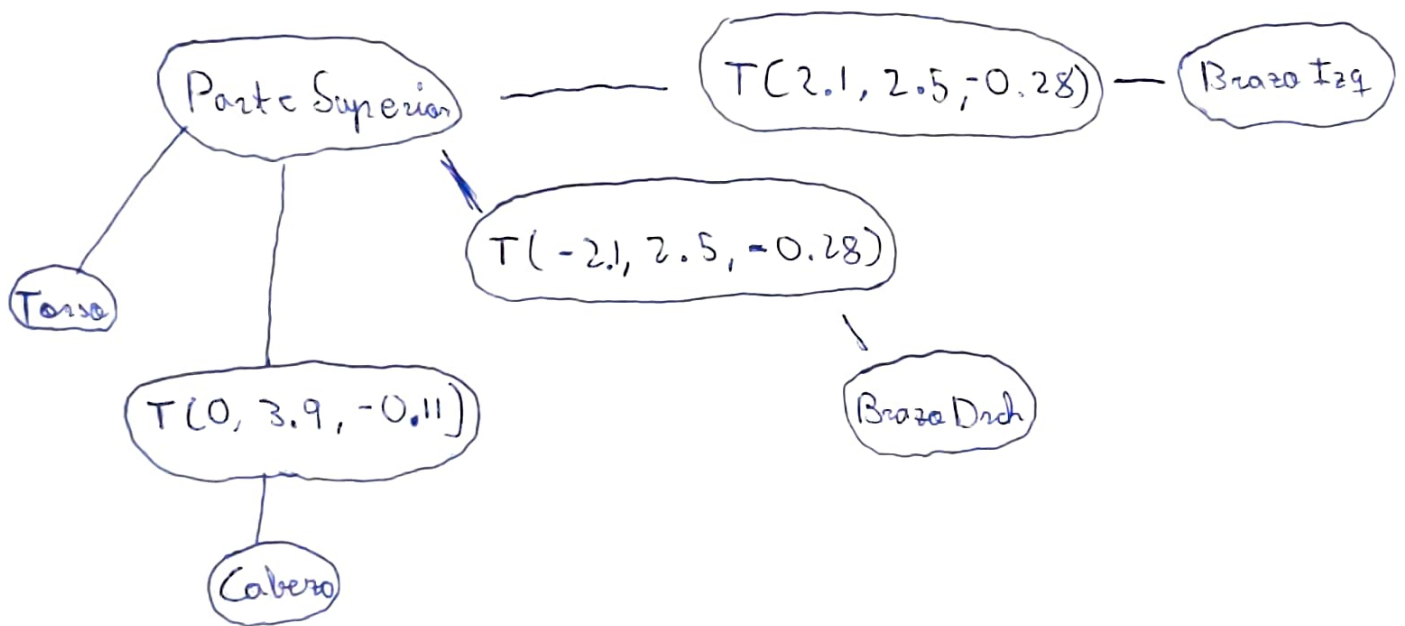
Pierna derecha = izquierda

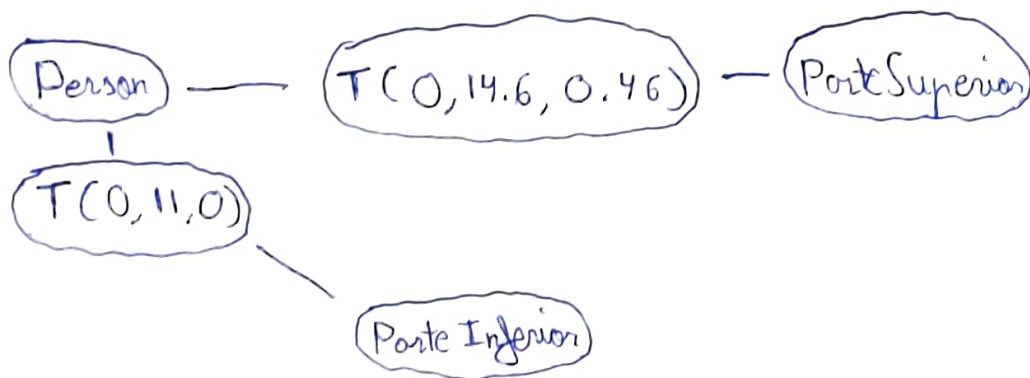
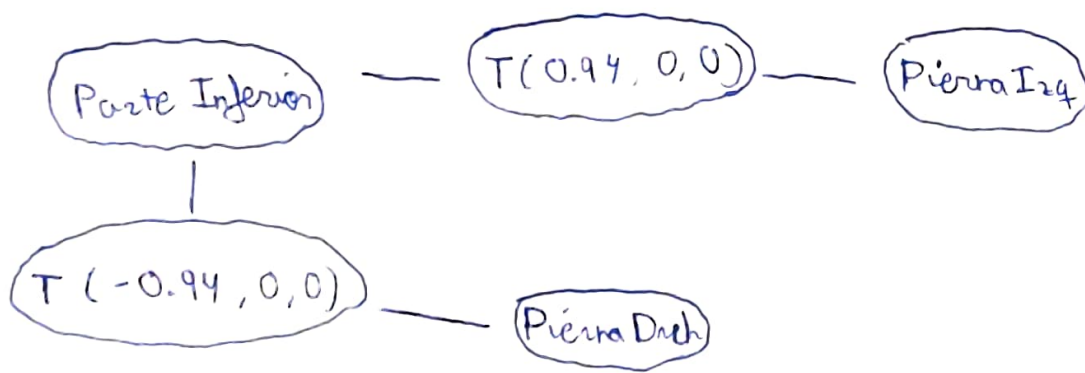


Vamos a ver las diferentes transformaciones para cada parte.



El brazo izquierdo es igual, a excepción de las translaciones, cuyo valor en el eje X es positivo.





Una vez realizados estas transformaciones y estructura jerárquica, hemos implementado los siguientes ejes de rotación:

- ~~torso~~ El torso gira hacia los laterales hasta un máximo de 10° en cada sentido.
- Cada pierna se mueve hacia delante y detrás hasta un máximo de 45° en cada sentido.
- Cada brazo rota sobre el eje x llegando a completar el giro.
- La cabeza gira hacia arriba y abajo (máximo 30° cada sentido) y hacia los laterales (máximo 75° a cada sentido).
- Cada dedo gordo gira hacia el centro de la mano hasta los 70° de máximo.
- El resto de dedos de cada mano giran hacia el ~~res~~ centro de la misma hasta un máximo de ~~para~~ 70° .