

Mi modelo jerárquico es un muñeco al que he bautizado con el nombre de Vladimir. Está formado por una serie de componentes que se mueven de distintas formas. Tiene seis grados de libertad

t_{iz} y t_{der} : corresponde a una traslación sobre el eje X, y está pensado para que la pupila del muñeco se mueva a los lados.

R_{By}^{IZQ} y R_{By}^{DER} : corresponden a una rotación sobre el eje Y para cada uno de los brazos, el brazo izquierdo y el brazo derecho.

R_y : Corresponde a una Rotación de Vladimir de cuerpo entero

D_x : Corresponde a un Desplazamiento de Vladimir de cuerpo entero sobre el eje X

