

Grafo de escena del robot

1. Robot

- Transformación: **Escalado** (3.0, 3.0, 3.0) aplicado al cuerpo completo del robot.

2. Torso

- **Forma:** Cubo.
- Transformaciones:
 - **Traslación** (0.0, 1.0, 0.0) para elevarlo en la escena.
 - **Escalado** (1.0, 1.5, 1.0) para darle la forma alargada del torso.

3. Cabeza

- **Forma:** Esfera.
- Transformaciones:
 - **Traslación** (0.0, 2.25, 0.0) para colocarla sobre el torso.
 - **Escalado** (0.5, 0.5, 0.5) para ajustar el tamaño de la cabeza.
- **Ojos** (Subcomponentes de la cabeza):
 - **Forma:** Esferas.
 - Transformaciones:
 - **Ojo Izquierdo:**
 - **Traslación** (-0.15, 0.1, 0.45).
 - **Escalado** (0.05, 0.05, 0.05).
 - **Ojo Derecho:**
 - **Traslación** (0.15, 0.1, 0.45).
 - **Escalado** (0.05, 0.05, 0.05).

4. Cuello

- **Forma:** Cubo.
- Transformaciones:
 - **Traslación** (0.0, 1.75, 0.0) para conectar el torso con la cabeza.
 - **Escalado** (0.3, 0.5, 0.3) para darle forma estrecha y alta.

5. Hombros (Derecho e Izquierdo)

- **Forma:** Cubos.
- Transformaciones:
 - **Hombro Derecho:**
 - **Traslación** (0.75, 1.75, 0.0).
 - **Escalado** (0.5, 0.5, 0.5).
 - **Hombro Izquierdo:**
 - **Traslación** (-0.75, 1.75, 0.0).
 - **Escalado** (0.5, 0.5, 0.5).

6. Brazos (Derecho e Izquierdo)

- **Forma:** Cubos.
- Transformaciones:
 - **Brazo Derecho:**
 - **Traslación** (0.0, -0.4, 0.0) desde el hombro.

- **Rotación** alrededor del eje del hombro.
- **Escalado** (0.7, 1.2, 0.7) para ajustar la longitud y grosor del brazo.
- **Brazo Izquierdo:**
 - **Traslación** (0.0, -0.4, 0.0) desde el hombro.
 - **Rotación** alrededor del eje del hombro.
 - **Escalado** (0.7, 1.2, 0.7) para ajustar la longitud y grosor del brazo.

7. Piernas (Derecha e Izquierda)

- **Forma:** Cubos.
- Transformaciones:
 - **Pierna Derecha:**
 - **Traslación** (0.25, 0.0, 0.0) para su posición inicial.
 - **Rotación** alrededor de la articulación.
 - **Escalado** (0.25, 1.0, 0.25) para la forma final.
 - **Pierna Izquierda:**
 - **Traslación** (-0.25, 0.0, 0.0) para su posición inicial.
 - **Rotación** alrededor de la articulación.
 - **Escalado** (0.25, 1.0, 0.25) para la forma final.