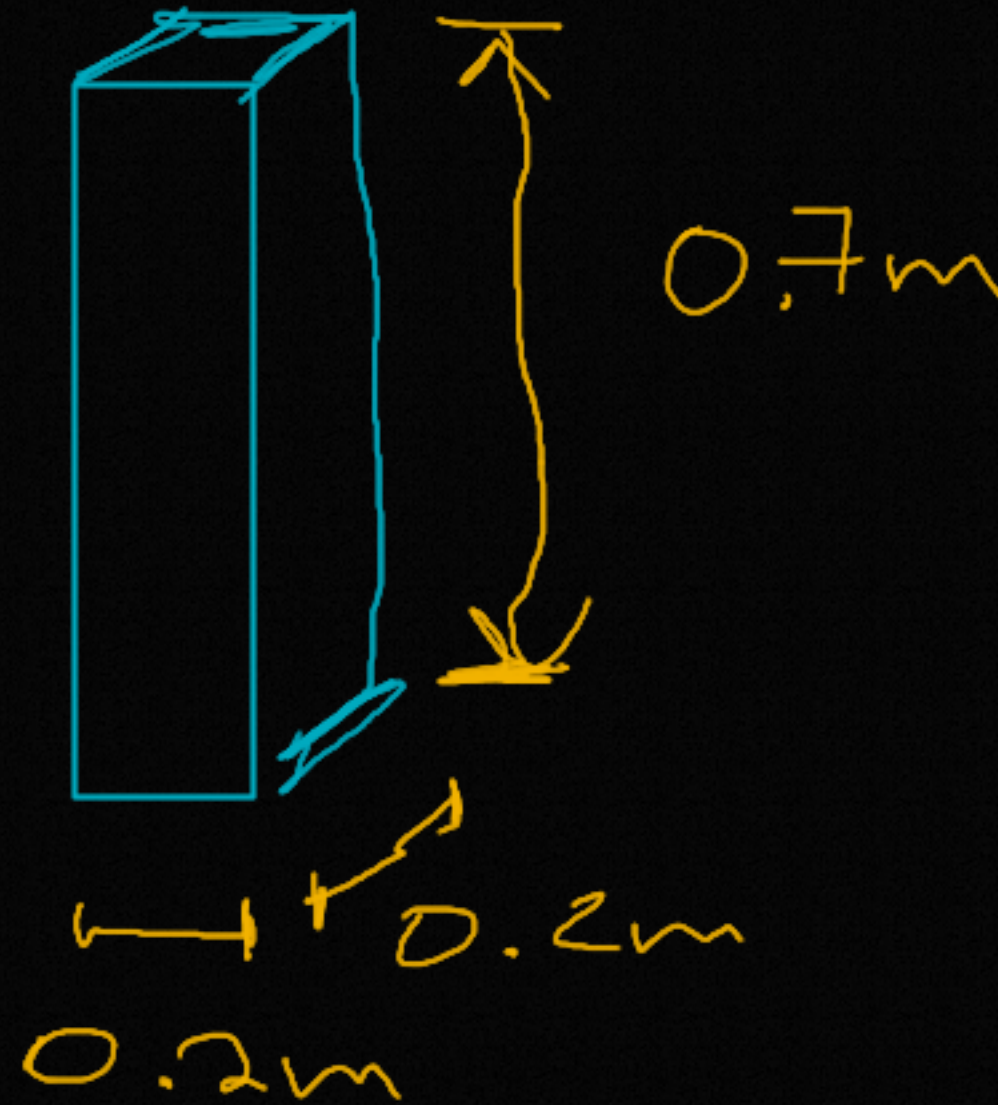
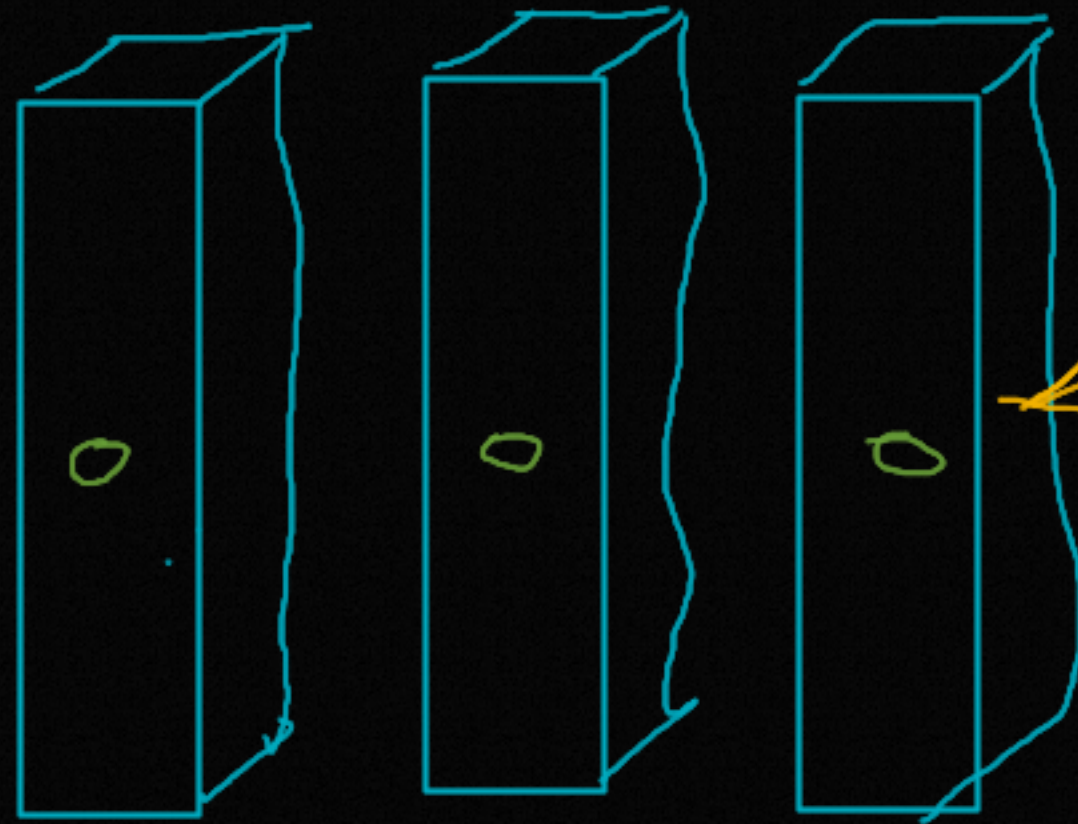


El Objetivo es armar un brazo de juguete y moverlo sus uniones

1 - Crear 3 rectangulos en 3D , tal vez con dimensiones W 0.2, D 0.2, L 0.7

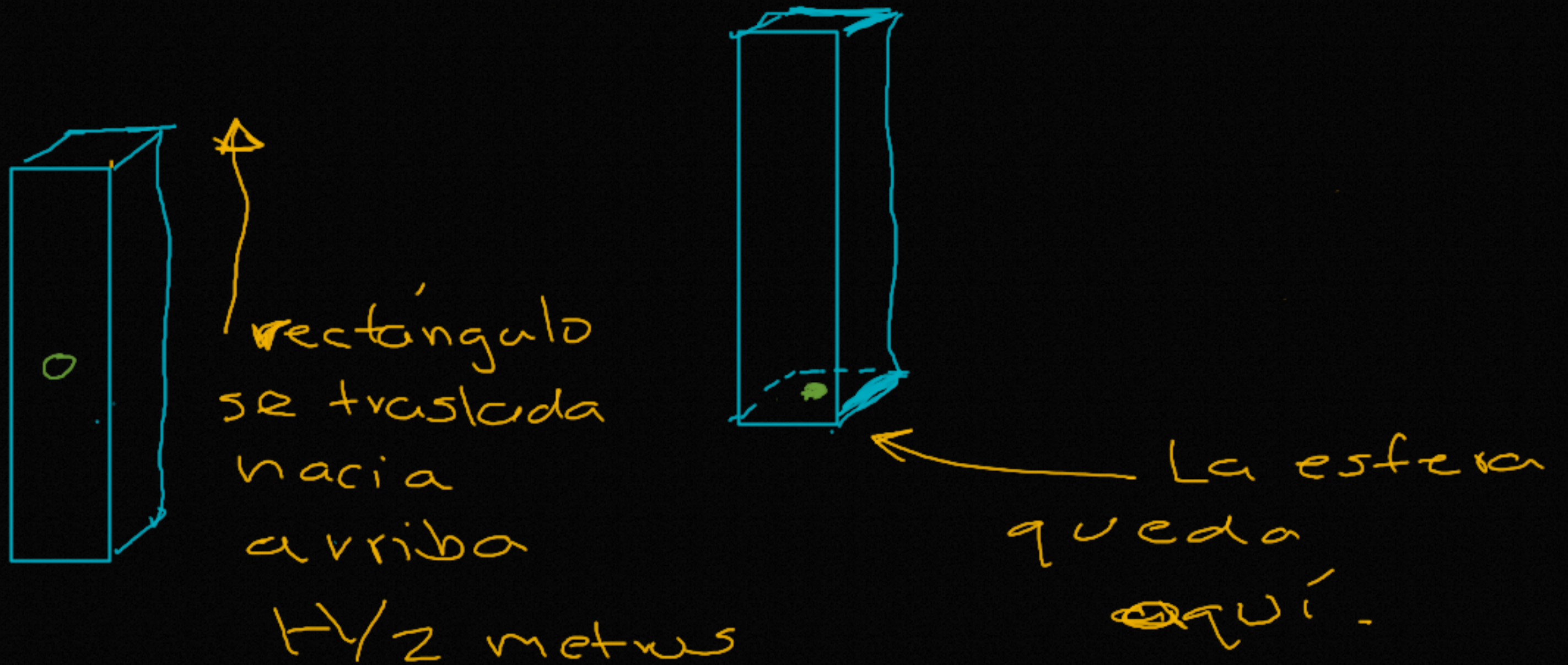


- 2 - Crear 3 esferas de tamaño muy pequeño , tal vez 0.001 m de radio.
- 3- Hacer que cada esfera sea el padre de un rectángulo



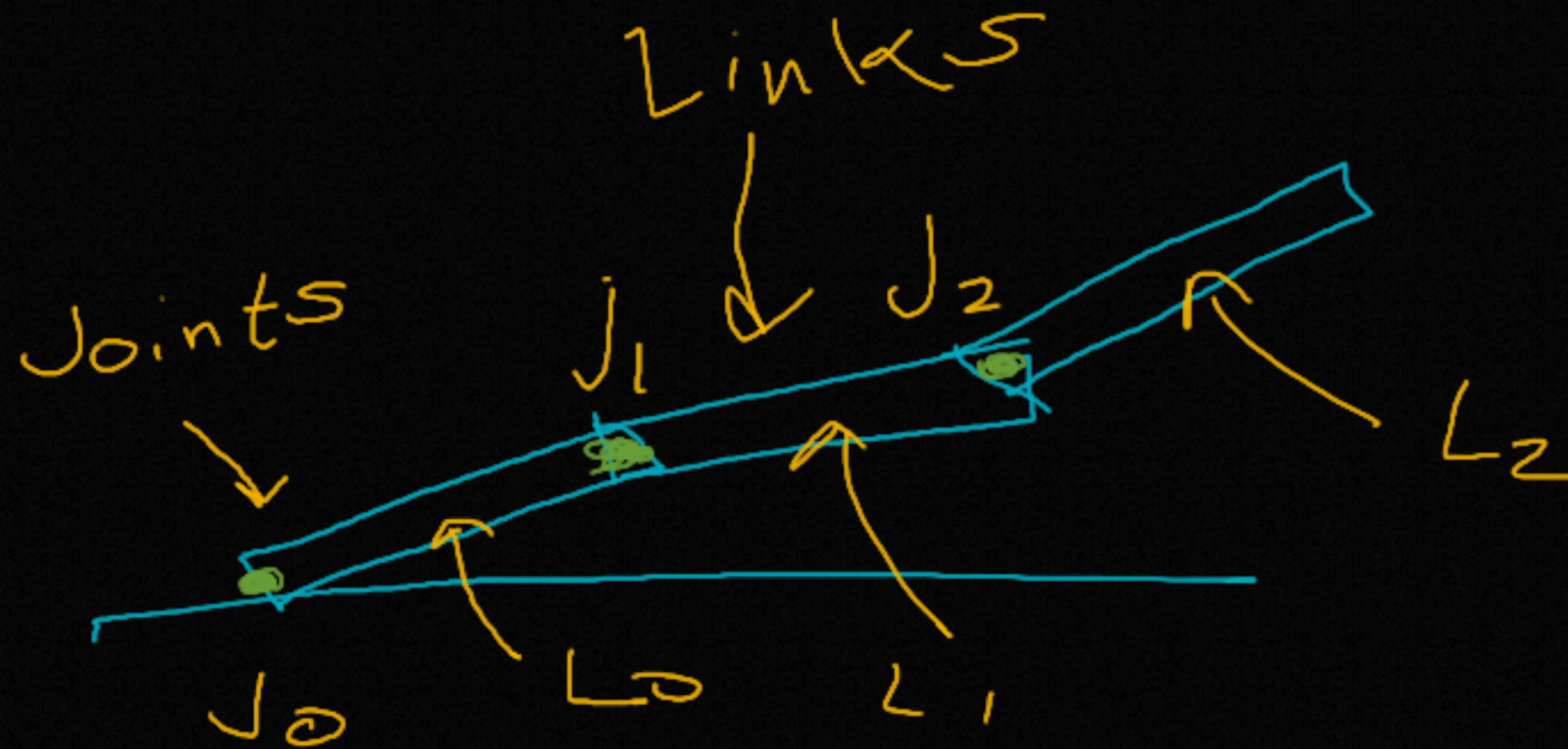
La esfera quedaría
centro del
rectángulo
en su centro
(0,0,0) local

4 - Como la esfera es el padre , y se requiere que sea el pivote de rotacion, el rectandulo se desplaza la mitad de su altura en el eje local de la esfera, de tal forma que la esfera queda en una arista del rectangulo.



4 - Hacer la jerarquia de eslabones , de tal forma que el el primer eslabon es el padre de la siguiente union o pivote , y asi unir los tres..

Visto de forma lateral



Amar un jerarquia padre-hijo asi:

j0 es padre de L0 <-- esto se hizo en paso 3
L0 es padre de j1 <- esto es este paso 4
j1 es padre de L1 <-- esto se hizo en paso 3
L1 es padre j2 <- esto es este paso 4
j2 es padre de L2 <-- esto se hizo en paso 3