



Legende:

Orange: Piste

Grün: Hintergrundgebirge

Violett: Roboter

T1: Translation Hintergrundgebirge

S1: Skalierung Hintergrundgebirge

R5: Steigung Piste (alle Teilterrains zusammen)

T3: Translation Teilterrain

S2: Skalierung Teilterrain

T4: Translation Skybox (an Kameraposition)

T2: Translation Roboter (Roboterposition)

R2: Rotation Roboter (Orientierung, y-Achse)

R3: Rotation Roboter (Vorwärtsneigung, x-Achse)

R4: Rotation Roboter (Seitenneigung, z-Achse)

T5: Translation Hals->Torso

T6: Translation Kopf->Hals

T7: Translation Arm->Torso

R6: Rotation Arm (vorwärts/rückwärts)

T8: Translation Bein->Torso

R7: Rotation Bein (vorwärts/rückwärts, x-Achse)

T9: Translation restliches Bein->Hüftgelenk

R8: Rotation Bein (seitliches ausstrecken, z-Achse)

T10: Translation Unterschenkel->Oberschenkel

R12: Rotation Unterschenkel (vor-/rückwärts, x-Achse)

T12: Translation Fuß->Unterschenkel

R13: Rotation Fuß (vor-/rückwärts x-Achse)

R9: Rotation Arm (1/2Pi y-Achse, damit Ellenbogengelenk rechts/links statt wie beim Bein vorne/hinten)

R10: Rotation Arm (seitliches ausstrecken, z-Achse)

S2: Skalierung Arm (von Bein -> Arm)

T11: Translation Unterarm->Oberarm

R11: Rotation Unterarm (rechts/links, x-Achse [da R9])