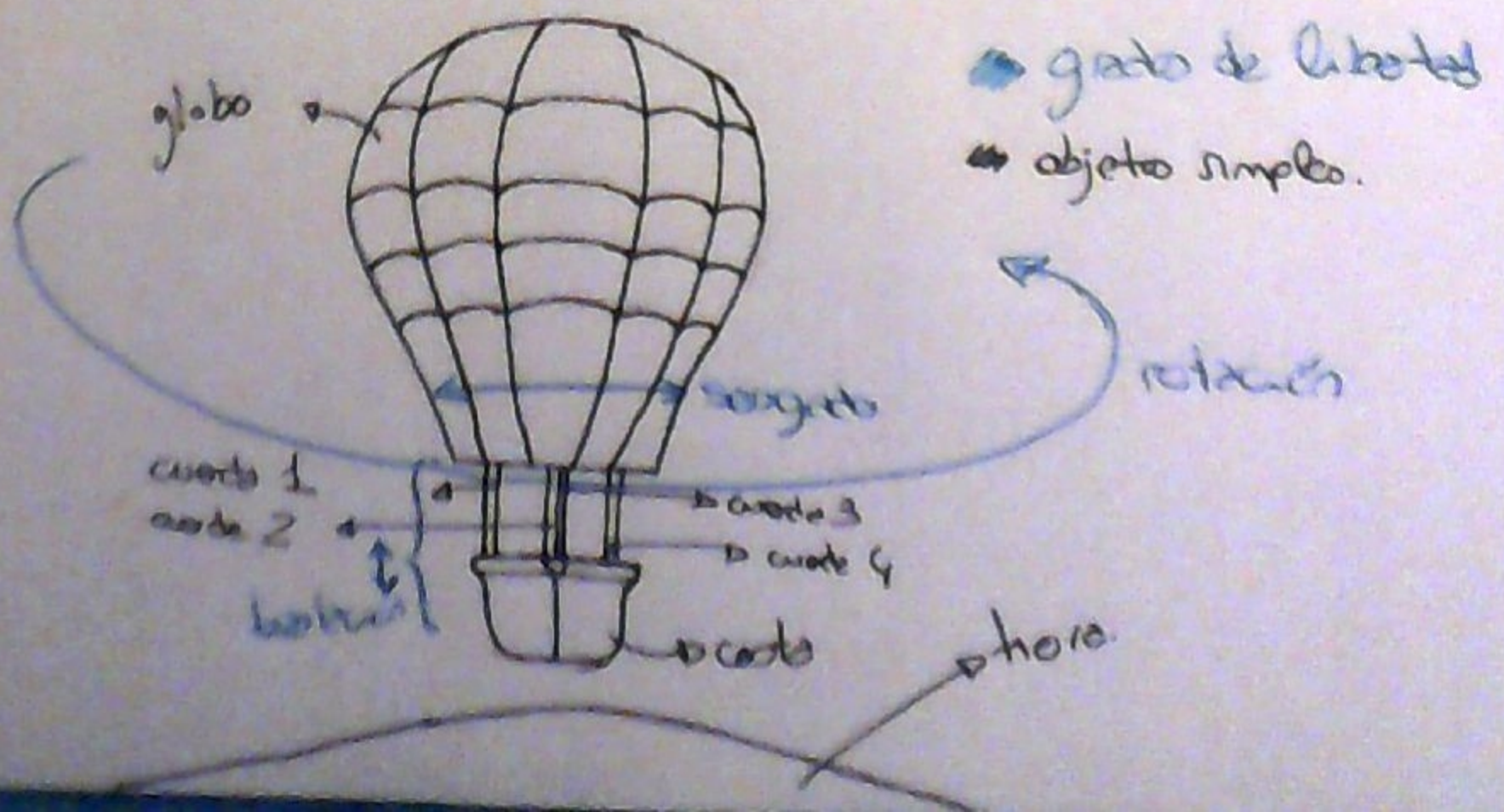
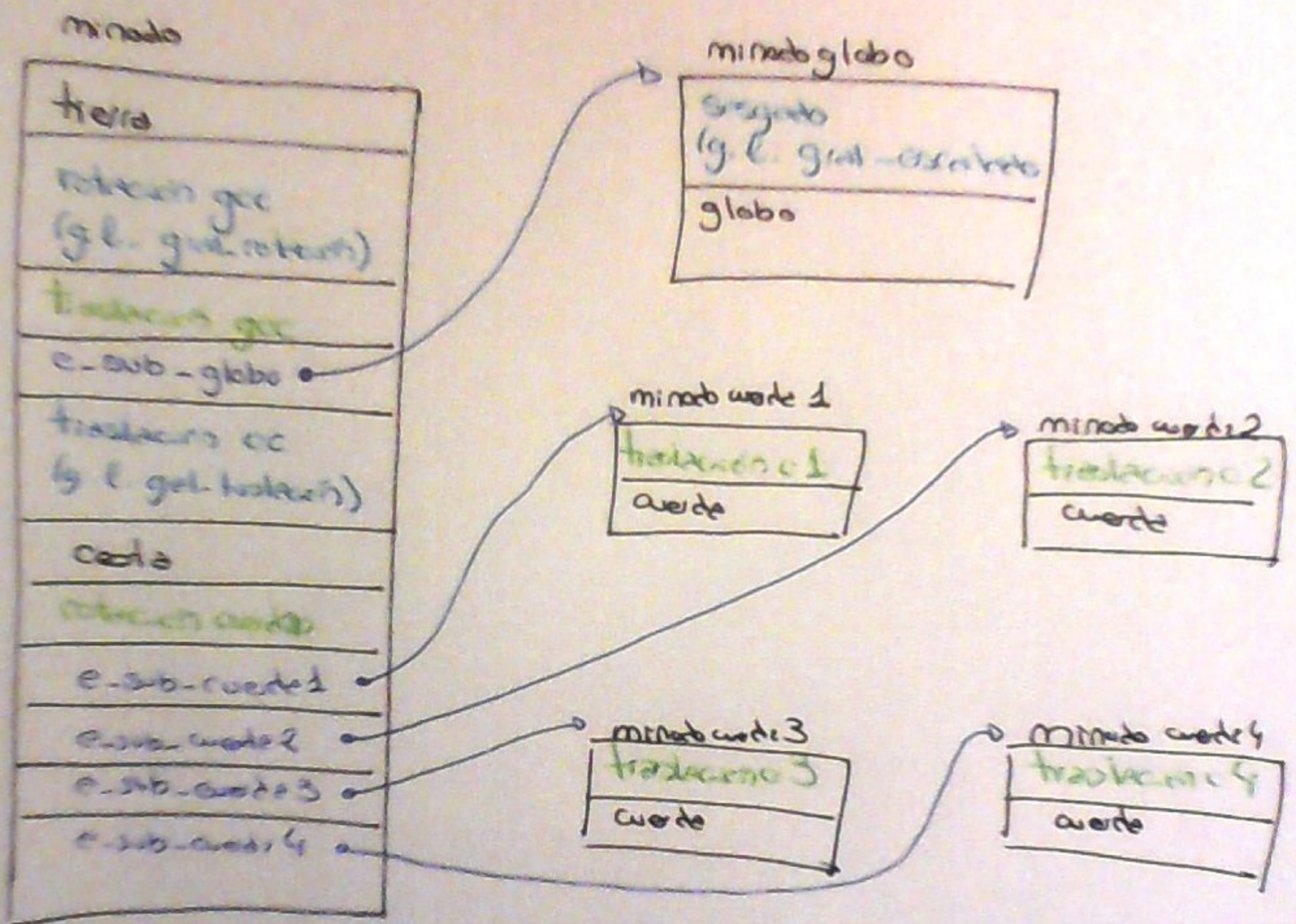


Diseño del grafo del modelo.

Disponemos de los **Arados** mínimos (engloba todo lo externo),
 el **nodoglobo** (engloba **enrolado** y **globo**), **mínimo cuerda i** (engloba **trabaja** y **cuerda i**). $i = 1, 2, 3, 4$.



tree: objeto simple n° 1. generado a partir de tierra.ply.

rotacion gcc: rotacion del globo, cuerdas y cesta.

con el grado de libertad giel-rotacion
controlamos el giro respecto a $(0.0, 1.0, 0.0)$.

traslacion gcc: traslacion de las cuerdas, globo y cesta.

traslacion a $(0.0, 0.0, 8.0)$.

e-sub-globo: subseccion del globo.

escalado: el globo puede aumentar o disminuir de tamaño

gracias al grado de libertad giel-escalado.
(desde 1.0 a 1.25)

globo: objeto simple n° 2. generado a partir de globa.ply

traslacion cc: traslacion de las cuerdas y la cesta gracias al
grado de libertad giel-traslacion. (desde 0.0 a -10)

cesta: objeto simple n° 3. generado a partir de cesta.ply.

rotacion-cuerdas: matriz-rotacion $(90.0, 1.0, 0.0, 0.0)$.

e-sub-cuerda 1: subseccion cuerda 1.

traslacion d: traslacion a $(-0.9, 0.0, 0.0)$.

cuerda: objeto simple n° 0.

glutSolidCylinder(0.04, 20, 40, 10).

e-sub-cuerda 2: " " 2.

" " " $(0.9, 0.0, 0.0)$

" " " "

e-sub-cuerda 3: Análogo con "traslacion" $(0.0, -0.9, 0.0)$.

e-sub-cuerda 4: " " " $(0.0, 0.9, 0.0)$.