

### PRÁCTICA 3

El robot sacado para esta práctica proviene de la siguiente página:

<https://open3dmodel.com/es/3d-models/>

Dicho robot ha sido separado en tres partes (torso, pierna izquierda, pierna derecha) usando la herramienta de blender y posteriormente se ha exportado como PLY, para poder usarlo en el programa de la práctica 3. El robot tiene 4 movimientos:

- Un movimiento adelante y atrás en el eje Z
- Un movimiento arriba y abajo en el eje Y
- Una rotación entera del mismo
- Una rotación de 180 grados del torso de dicho robot

También se ha implementado para la animación que gire incrementa y decremente la velocidad de giro del robot entero, y de traslación en el eje Y.

El grafo de jerarquía correspondiente al mismo es el siguiente:

