

Mi grafo de escena es una mesita de noche, que tiene 3 grados de libertad. Tres de ellos son para el movimiento de los cajones, que se abren y se cierran y el cuarto es para la rotación de la cómoda entera.

Para el movimiento de los cajones se ven afectadas las matrices:

- $pm\_trasl\_cajon1$ , donde esta matriz es una matriz de traslación que genera un movimiento de los vértices sobre el eje z entre 0 y  $2/3$ , de forma que el primer cajón no se acaba de abrir del todo sino parcialmente.
- $pm\_trasl\_cajon2$ , donde esta matriz es una matriz de traslación que genera un movimiento de los vértices sobre el eje z entre 0 y  $4/3$ , de forma que el segundo cajón tampoco se mueve del todo pero se abre más que el primer cajón.
- $pm\_trasl\_cajon3$ , donde esta matriz es una matriz de traslación que genera un movimiento de los vértices sobre el eje z entre 0 y 2, de forma que el último cajón si se abre en su totalidad.

, donde todos los cajones se abren y cierran en un tiempo total de dos segundos (los dos primeros no se llegan a abrir del todo porque la longitud de los cajones sobre el eje z es de 2). Como el movimiento de los cajones es proporcional podrían suponer un único grado de libertad, pero me interesa que los cajones se puedan abrir por separado, por lo que les he asignado un grado de libertad a cada cajón.

Para el movimiento de la cómoda se ve afectada la matriz  $pm\_rot\_comoda$ , dando una vuelta completa cada 12 segundos, de forma que se aprecie perfectamente el movimiento de los cajones.

**Daniel Monjas Miguélez**  
**70274432W**

ComodaCompleta(TraslCaj1, TraslCaj2, TraslCaj3, Rot)
CuatroPatatas
TapasVerticales(1.9,0.15,2.2,2.0)
CuerpoComoda
TresCajones(TraslCaj1, TraslCaj2, TraslCaj3)



