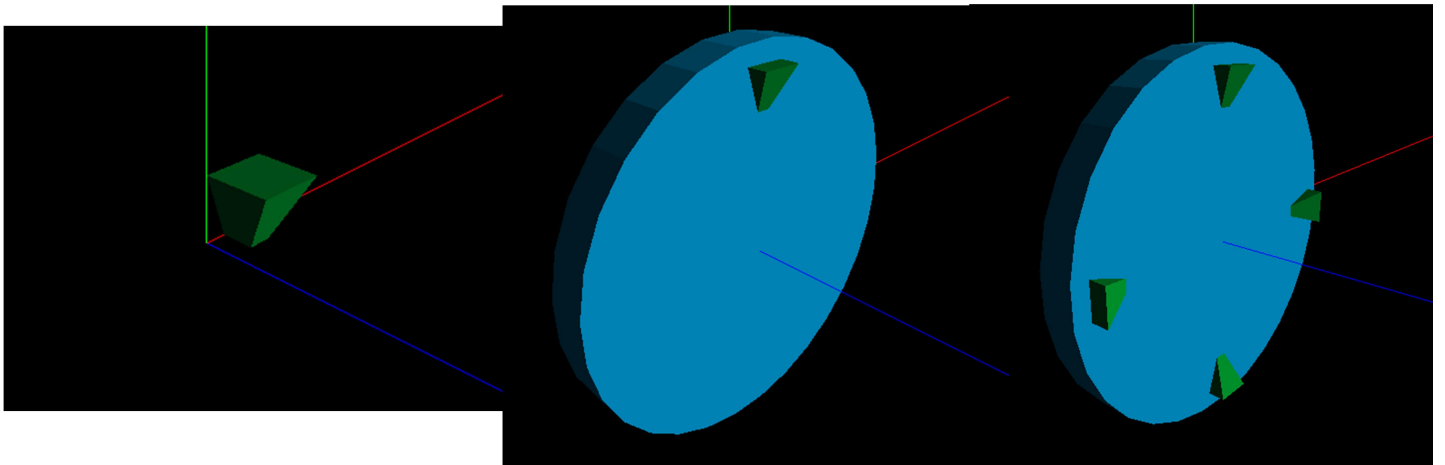
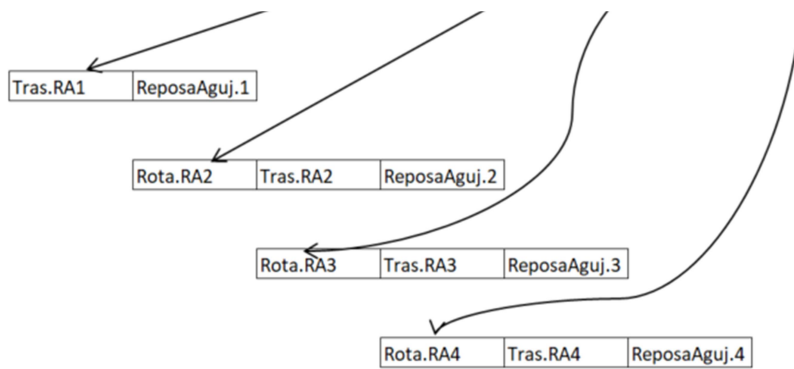


```
Rotación-B(90,1,0,0);
```

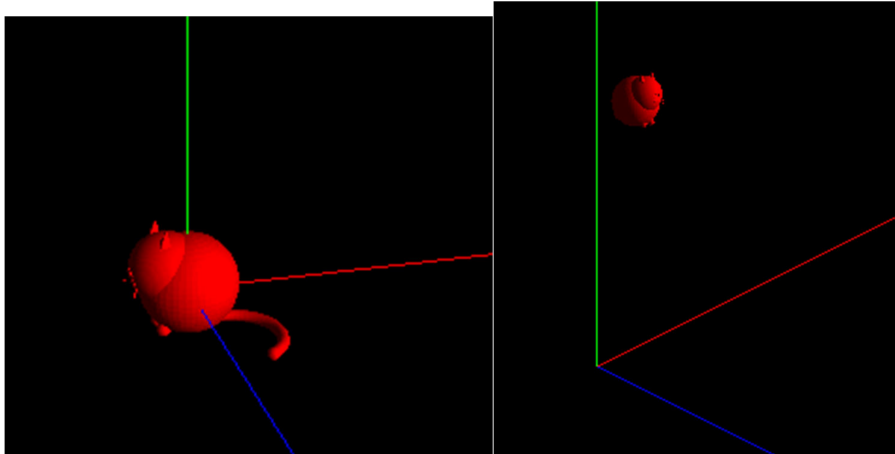


```
Tras.RA(1-2-3-4) (-0.5, 3.5, 0.5);
```

```
Rota.RA2(-90, 0, 0, 1);
```

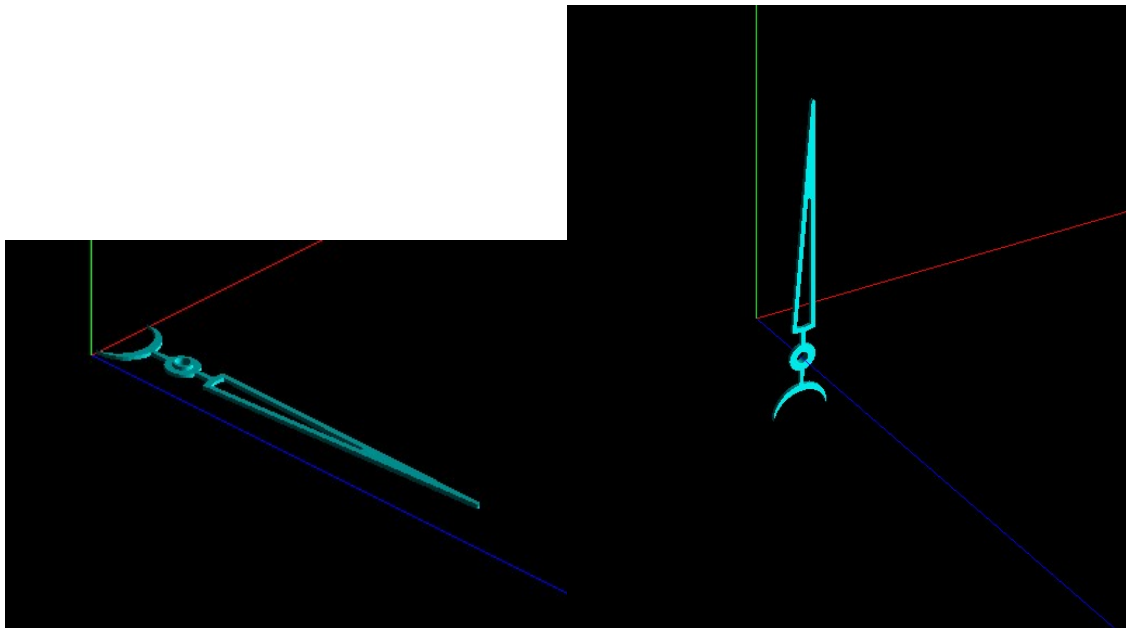
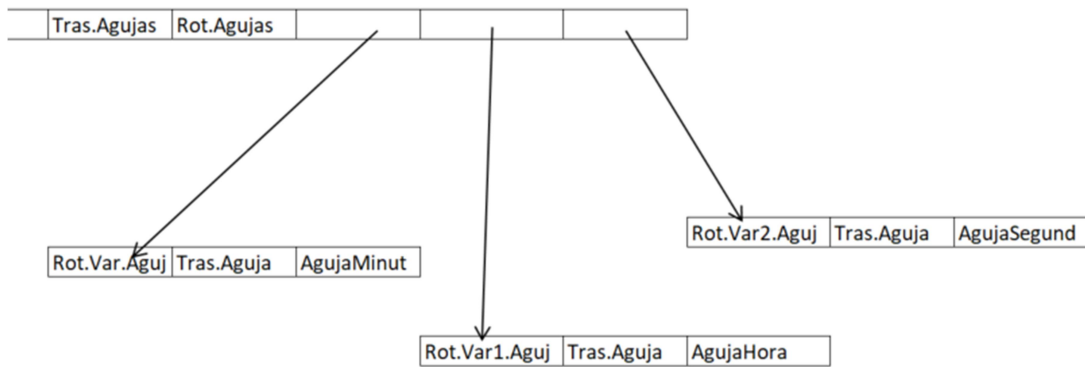
```
Rota.RA3(-180, 0, 0, 1);
```

```
Rota.RA4(-270, 0, 0, 1);
```



```
Tras.Gato(0.0,3.0,tras_gato);  
Rota.Gato(90,0.0,1.0,0.0);
```

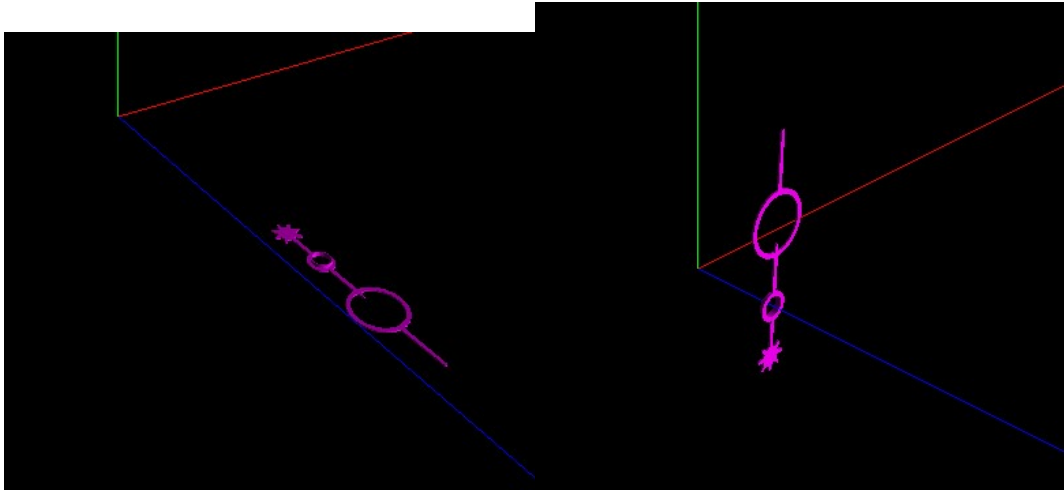
La variable `tras_gato` controla el desplazamiento del gato y que se desplazará en el eje Z desde la posición inicial hasta 2 más cada vez que la aguja de minutos llegue al minuto 0 simulando un cuco.



```

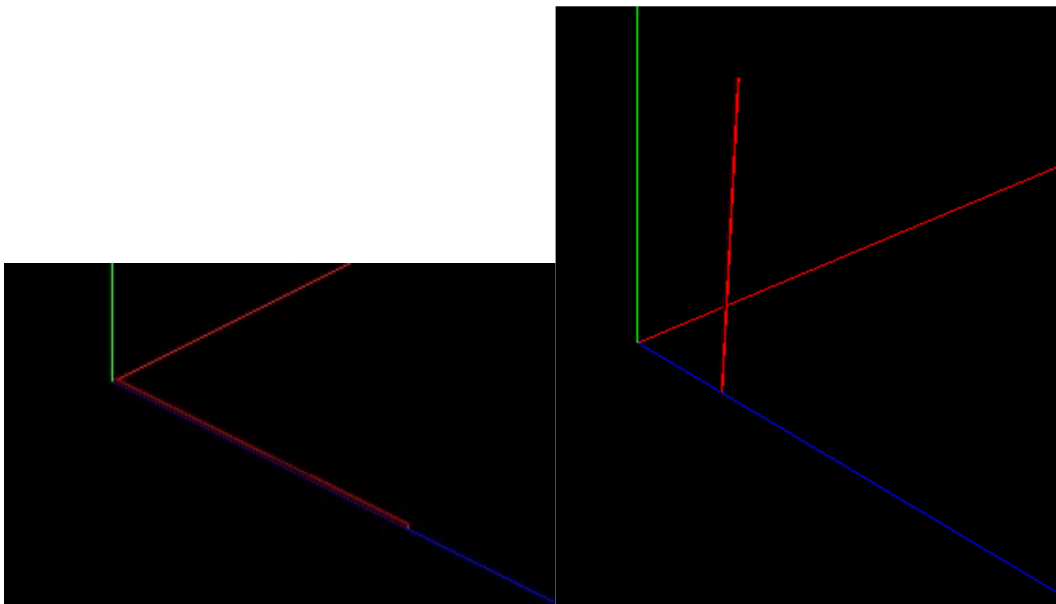
Rot.Var.Aguj(alfa,0,1,0);
Tras.Aguja(-10.30*factor_escala,0.02,-18.94*factor_escala)
  
```

**Alfa** es el primer grado de libertad de rotación.



```
Rot.Var1.Aguj (beta,0,1,0);
Tras.Aguja(-8.23*factor_escala,0,-99.2*factor_escala);
```

**Beta** es el segundo grado de libertad de rotación.



```
Rot.Var2.Aguj (omega,0,1,0);
Tras.Aguja (-0.015,0,0);
```

**Omega** es el segundo grado de libertad de rotación.