## G.D.J. ROVER Grafo de Dependencias Jerárquico rover 1 | R(gradosRotacionCoche, 0, 1, 0) $1 \mid T(Cx, 0, Cz)$ 1 | R(gradosRuedasIzguierdas\*5,1,0,0) $1 \mid T(10.5, 0, -15)$ cuerpo 2 | R(gradosRuedasIzquierdas\*5,1,0,0) $2 \mid T(10.5, 0.15)$ 3 | R(gradosRuedasDerechas\*5,1,0,0) $3 \mid T(-10.5, 0, -15)$ 4 | R(gradosRuedasDerechas\*5,1,0,0) detalles $4 \mid T(-10.5, 0, 15)$ $1 \mid R(-90, 1, 0, 0)$ x3 $\times 4$ $1 \mid S(2,2,2)$ x3 $1 \mid T(0,12.5,29)$ $1 \mid S(5,5,5)$ $1 \mid T(5, 16, -20)$ rueda Al contrario del ▶ brazoRobot proceso habitual de R- $2 \mid S(5,5,5)$ >S->T. En este caso 2 | T(-5,16,-20) nos venía mejor así para la construcción de la rueda. $3 \mid S(20,1,1)$ 1 | R(- $1 \mid S(1,8,1)$ $3 \mid T(0,6,-25.5)$ 90,1,0,0) chasis $1 \mid T(0,5.5,0)$ $1 \mid S(5, 5, 30)$ $1 \mid T(6, 13, 6)$ 1 1 $1 \mid S(1,10,1)$ $1 \mid T(0,20,-20)$ R(36,1,0,0)x2 2 | R(-90,1,0,0) $\times 1$ $2 \mid S(5,5,30)$ $2 \mid S(1,8,1)$ $1 \mid S(20, 8, 50)$ $2 \mid T(-6, 13, 6)$ $2 \mid T(0,5.5,0)$ $2 \mid S(20,4,8)$ 2 | $2 \mid T(0,-2,29)$ R(gradosRotacionCoche\*10,0,1,0) R(72,1,0,0) $3 \mid S(7,2.5,7)$ $3 \mid T(0,22,-20)$ cilindro 3 ... 10 S(=,=,=)Parámetros del modelo: T(=,=,=)R(+36, =, =, =)gradosRuedasIzquierdas gradosRuedasDerechas cubo semiCilindro GradosRotacionCoche Cx CzS: Escalado R: Rotación En OpenGL el orden de las transformaciones es al inverso. Objeto primitiva. Objeto externo. T: Translación

