



Grado de libertad		Movimiento del Robot			
Nombre de la clase		Método	Nodo del grafo	Tipo de transformación	
Robot		Desplazarse	Robot	Escalado + Traslacion	
Valor inicial	Velocidad inicial	Incremento	Aceleración	Minimo	Máximo
0	0.1	0.5	0.5	-100	100
Descripción					
Regula el movimiento del robot, lo que le permite moverse en el sentido del eje z hacia delante y hacia atrás.					

Tabla 1: Tabla del grado de libertad *longitud del cuerpo*.

Grado de libertad		Movimiento de los brazos y piernas			
Nombre de la clase		Método		Nodo del grafo	Tipo de transformación
Robot		GirarExtremidades		Robot	Traslacion + Rotacion + Traslacion
Valor inicial	Velocidad inicial	Incremento		Aceleración	Minimo Máximo
0	0.5	0.5		0.5	-40 40
Descripción					
Regula el movimiento de los brazos y las piernas del robot simulando que se mueve.					

Tabla 2: Tabla del grado de libertad *Movimiento de brazos y piernas*.

Grado de libertad		Movimiento de la cabeza			
Nombre de la clase		Método	Nodo del grafo		Tipo de transformación
Robot		GirarCabeza	Robot		Traslacion + Rotacion
Valor inicial	Velocidad inicial	Incremento	Aceleración	Minimo	Máximo
0	0.5	0.5	0.5	-40	40
Descripción					
Regula el movimiento de la cabeza del robot que gira sobre si misma					

Tabla 3: Tabla del grado de libertad *Movimiento de la cabeza*.