Utilizacion de:

* Qt Creator
* Qt 5.7.1
* Mingw 32bits
* Glm 0.9.8

Pasos:

* Creación de repositorio para control de versiones, utilizando en este caso git.
* Creacion del proyecto en Qt creator.
* Creacion de la clase GLWidget
* Configuración básica para la utilización de opengl.
* Creacion de ventana para visualización de opengl y zona para parámetros.
* Creacion de “perspective” a partir de glFrustrum puesto que no se puede utilizar glPerspective (qt utiliza opengl 3.X y a partir de opengl 3 no se puede).
* Utilizacion de la librería GLM para utilizar LookAt que creara la matriz View y añadiremos a la pila con glLoadMatrix.
* // se podría utilizar la librería glm para usar perspective puesto que esta la tiene implementada.
* Movimiento del robot mediante uso de las teclas
* Activar strong focus mediante “setFocusPolicy(Qt::StrongFocus);” para que el widget glwidget pueda recibir eventos de teclado y raton.
* Introduccion de las formulas de movimiento sobre robotica
* Movimiento manual del robot mediante las mecánicas propias de este, es decir, solo se puede parar las ruedas y con ello el robot girara o seguirá recto
* A
* Widgets para la introducción de parámetros (wheelSpeed, wheelRadius, wheelSeparation,sensorSeparation,sensorDistance,robotHigh,robotWidth,distanceToWheels) por iu.
* Paso de parámetros entre widgets.
* Creación de circuito a través de fichero.
* Introducción de circuito por parámetro.
* Inicio de aplicación al pulsar botón.
* Cambio a utilización de glm para realizar los cálculos.