Научить Костю стоять.

Скрипт должен отправлять в ответ строку, содержащую список из 30 значений.

Входные данные

head global\_position (0, 0, 0)

head global\_rotation (0, 0, 0)

torso position (0, 0, 0)

torso rotation (0, 0, 0)

upper\_arm\_l position (0, 0, 0)

upper\_arm\_l rotation (0, 0, 0)

lower\_arm\_l position (0, 0, 0)

lower\_arm\_l rotation (0, 0, 0)

hand\_l position (0, 0, 0)

hand\_l rotation (0, 0, 0)

upper\_arm\_r position (0, 0, 0)

upper\_arm\_r rotation (0, 0, 0)

lower\_arm\_r position (0, 0, 0)

lower\_arm\_r rotation (0, 0, 0)

hand\_r position (0, 0, 0)

hand\_r rotation (0, 0, 0)

pelvic position (0, 0, 0)

pelvic rotation (0, 0, 0)

upper\_leg\_l position (0, 0, 0)

upper\_leg\_l rotation (0, 0, 0)

lower\_leg\_l position (0, 0, 0)

lower\_leg\_l rotation (0, 0, 0)

foot\_l position (0, 0, 0)

foot\_l rotation (0, 0, 0)

upper\_leg\_r position (0, 0, 0)

upper\_leg\_r rotation (0, 0, 0)

lower\_leg\_r position (0, 0, 0)

lower\_leg\_r rotation (0, 0, 0)

foot\_r position (0, 0, 0)

foot\_r rotation (0, 0, 0)

Выходные данные

head (x, y, z) 0-1-2

upper\_arm\_l (x, y, z) 3-4-5

lower\_arm\_l (x, -, -) 6

hand\_l (x, y, z) 7-8-9

upper\_arm\_r (x, y, z) 10-11-2

lower\_arm\_r (x, -, -) 13

hand\_r (x, y, z) 14-15-16

pelvic (x, y, z) 17-18-19

upper\_leg\_l (x, -, z) 20-21

lower\_leg\_l (x, -, z) 22-23

foot\_l (x, -, -) 24

upper\_leg\_r (x, -, z) 25-26

lower\_leg\_r (x, -, z) 27-28

foot\_r (x, -, -) 29