ED\_leg1 =

L\_coxa\*cos(coxa1) + L\_tibia\*(cos(coxa1)\*cos(femur1)\*sin(tibia1) + cos(coxa1)\*cos(tibia1)\*sin(femur1)) + L\_femur\*cos(coxa1)\*cos(femur1) + 111

L\_coxa\*sin(coxa1) + L\_tibia\*(cos(femur1)\*sin(coxa1)\*sin(tibia1) + sin(coxa1)\*cos(tibia1)\*sin(femur1)) + L\_femur\*cos(femur1)\*sin(coxa1) + 194

L\_femur\*sin(femur1) - L\_tibia\*(cos(femur1)\*cos(tibia1) - sin(femur1)\*sin(tibia1))

ED\_leg2 =

L\_coxa\*cos(coxa2) + L\_tibia\*(cos(coxa2)\*cos(femur2)\*sin(tibia2) + cos(coxa2)\*cos(tibia2)\*sin(femur2)) + L\_femur\*cos(coxa2)\*cos(femur2) + 224

L\_coxa\*sin(coxa2) + L\_tibia\*(cos(femur2)\*sin(coxa2)\*sin(tibia2) + sin(coxa2)\*cos(tibia2)\*sin(femur2)) + L\_femur\*cos(femur2)\*sin(coxa2)

L\_femur\*sin(femur2) - L\_tibia\*(cos(femur2)\*cos(tibia2) - sin(femur2)\*sin(tibia2))

ED\_leg3 =

L\_coxa\*cos(coxa3) + L\_tibia\*(cos(coxa3)\*cos(femur3)\*sin(tibia3) + cos(coxa3)\*cos(tibia3)\*sin(femur3)) + L\_femur\*cos(coxa3)\*cos(femur3) + 111

L\_coxa\*sin(coxa3) + L\_tibia\*(cos(femur3)\*sin(coxa3)\*sin(tibia3) + sin(coxa3)\*cos(tibia3)\*sin(femur3)) + L\_femur\*cos(femur3)\*sin(coxa3) - 194

L\_femur\*sin(femur3) - L\_tibia\*(cos(femur3)\*cos(tibia3) - sin(femur3)\*sin(tibia3))

ED\_leg4 =

L\_coxa\*cos(coxa4) + L\_tibia\*(cos(coxa4)\*cos(femur4)\*sin(tibia4) + cos(coxa4)\*cos(tibia4)\*sin(femur4)) + L\_femur\*cos(coxa4)\*cos(femur4) - 111

L\_coxa\*sin(coxa4) + L\_tibia\*(cos(femur4)\*sin(coxa4)\*sin(tibia4) + sin(coxa4)\*cos(tibia4)\*sin(femur4)) + L\_femur\*cos(femur4)\*sin(coxa4) - 194

L\_femur\*sin(femur4) - L\_tibia\*(cos(femur4)\*cos(tibia4) - sin(femur4)\*sin(tibia4))

ED\_leg5 =

L\_coxa\*cos(coxa5) + L\_tibia\*(cos(coxa5)\*cos(femur5)\*sin(tibia5) + cos(coxa5)\*cos(tibia5)\*sin(femur5)) + L\_femur\*cos(coxa5)\*cos(femur5) - 224

L\_coxa\*sin(coxa5) + L\_tibia\*(cos(femur5)\*sin(coxa5)\*sin(tibia5) + sin(coxa5)\*cos(tibia5)\*sin(femur5)) + L\_femur\*cos(femur5)\*sin(coxa5)

L\_femur\*sin(femur5) - L\_tibia\*(cos(femur5)\*cos(tibia5) - sin(femur5)\*sin(tibia5))

ED\_leg6 =

L\_coxa\*cos(coxa6) + L\_tibia\*(cos(coxa6)\*cos(femur6)\*sin(tibia6) + cos(coxa6)\*cos(tibia6)\*sin(femur6)) + L\_femur\*cos(coxa6)\*cos(femur6) - 111

L\_coxa\*sin(coxa6) + L\_tibia\*(cos(femur6)\*sin(coxa6)\*sin(tibia6) + sin(coxa6)\*cos(tibia6)\*sin(femur6)) + L\_femur\*cos(femur6)\*sin(coxa6) + 194

L\_femur\*sin(femur6) - L\_tibia\*(cos(femur6)\*cos(tibia6) - sin(femur6)\*sin(tibia6))