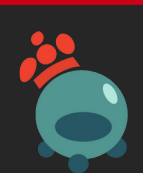


## Ejercicio 2

- Genera 6 parámetros de depuración para traslación y rotación de un objeto de la escena.
- Modifica esos sliders y el robot debe cambiar en tiempo real su posición y orientación.
- Los ángulos euler deben estar en radianes.
- Intenta simular el bloqueo de cardán.
- Busca en el manual la función que te permite asignar posición y orientación.



# Ejercicio 2

