В работе представлена модель робота, состоящего из четырёх линков и трёх шарниров.

Первый и третий линк представлены цилиндрами, второй линк представлен кубом, а четвёртый линк — сферой.

Первый и второй линк соединены призматическим шарниром, второй и третий — вращательным, а третий с четвёртым — также призматическим.

Движение робота представлено полным проходом по амплитуде всех шарниров от максимального состояния к минимальному и от минимального состояния к максимальному.