

```
1 clc;clear all;close all;
2 %for x=0:pi/10:2*pi
3 %brazo izquierdo
4 L1=link([ 0 0 0 1 0])
5 L2=link([ pi/2 0 -pi 0 1])
6 L3=link([ pi/2 0 -pi/2 0 1])
7 L4=link([-pi/2 0 -pi/2 1 1])
8 L5=link([ 0 1 -pi/2 0 1])
9 L6=link([ 0 1 0 0 0])
10 pause(5)
11 rob = robot({L1 L2 L3 L4 L5 L6})
12 plot(rob, [0 0 0 0 0 0])
13 %brazo derecho
14 clc;clear all;close all;
15 for x=0:pi/10:2*pi
16     y=cos(x);
17 L1=link([ 0 0 0 1 0])
18 L2=link([-pi/2 0 y 0 1])
19 L3=link([-pi/2 0 pi/2 0 1])
20 L4=link([-pi/2 0 pi/2 1 1])
21 L5=link([ 0 1 y 0 1])
22 L6=link([ 0 1 0 0 0])
23
24 rob = robot({L1 L2 L3 L4 L5 L6})
25 plot(rob, [0 0 0 0 0 0])
26 pause(5)
27 end
28 %columna
29 clc;clear all;close all;
30 clc
31 close all;
32 clear all;
33 for x=0:pi/10:5*pi
34     y=cos(2*x);
35     y1=sin(x/2);
36     y2=cos(4*x);
37     y3=sin(x/1.2);
38 L1=link([ 0 1 0 0 0]);
39 L2=link([ 0 1 y 0 1]);
40 L3=link([ 0 y1 0 0 1]);
41 L4=link([ 0 1 0 0 1]);
42 L5=link([ 0 1 y3 0 1]);
43 pause(5)
44 %L6=link([ 0 1 0 0 0]);
45 rob = robot({L1 L2 L3 L4 L5})
46 plot(rob, [0 0 0 0 0])
47 end
```