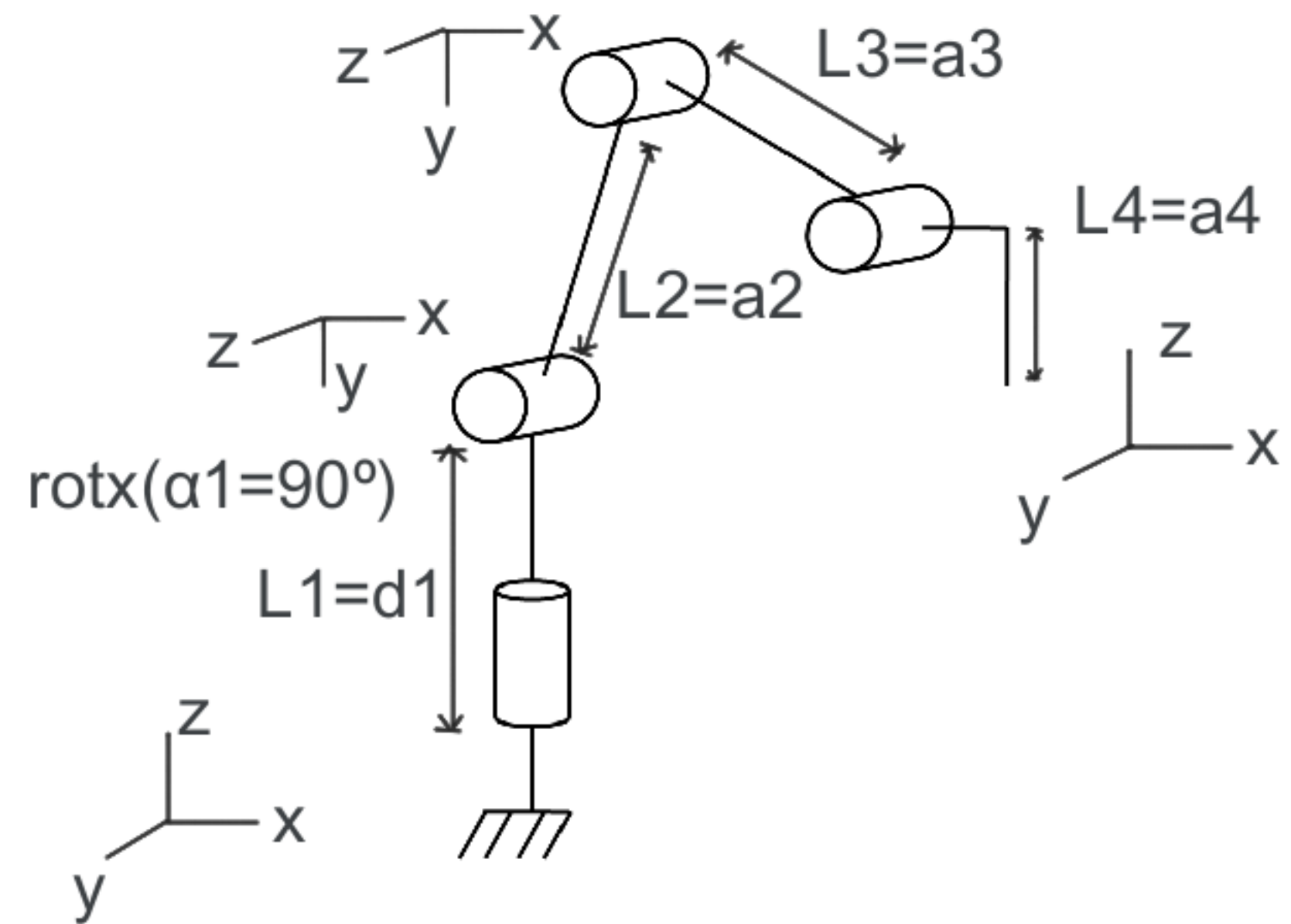
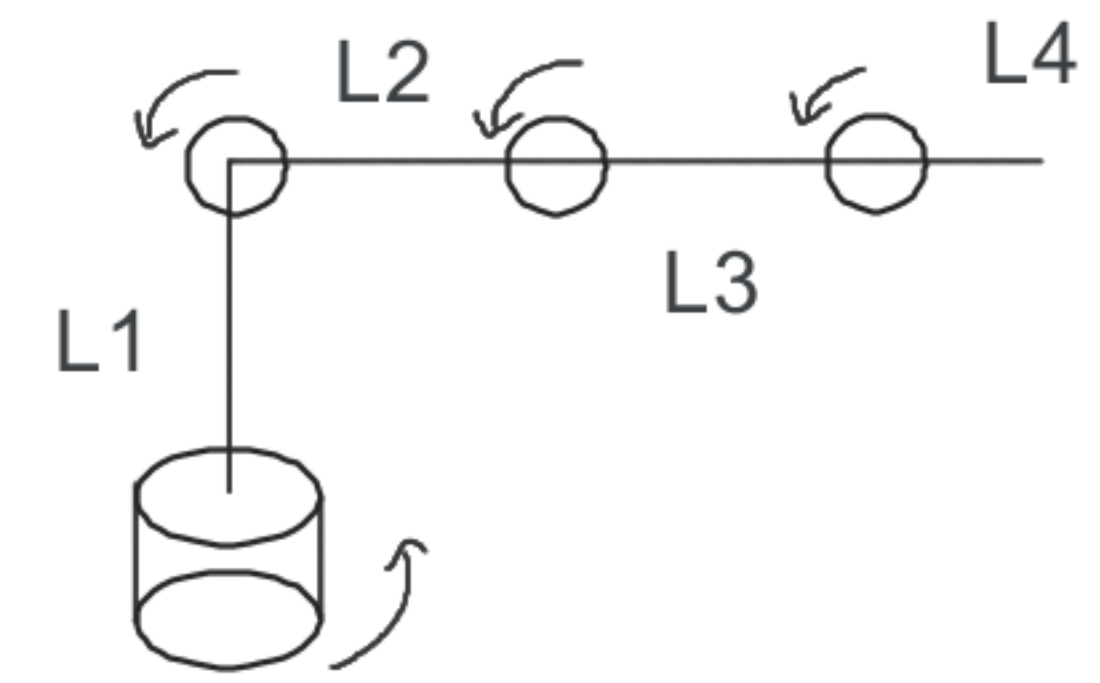


j	thetai	di	ai	alphai
1	q1	L1	0	90°
2	q2	0	L2	0
3	q3	0	L3	0
4	q4	L4	0	-90°



$\text{rotx}(\alpha_4 = -90^\circ)$

Se vuelve al sistema de coordenadas inicial



- Se ve en la 4ta junta (joint) que 1ro se rota y luego se traslada.
- La 4ta fila de la tabla puede no ser necesaria si no hay variación en el servo en ángulo o distancia