

Ejercicio

- Crea un urdf que contenga 3 links como se ve en la imagen.
- Genera los joint necesarios, para que la pieza vertical azul permita el movimiento rotacional sobre uno de sus ejes. Y la pieza horizontal pequeña azul permita una rotación sobre su eje Z.
- Bloquea el joint de la base a la pieza azul vertical para evitar su movimiento
- Añade los parámetros (sliders) de:
 - Movimiento de los links
 - Fricción y Torque

