

## Creación mecanismo

```
syms L;  
L = 3
```

```
L = 3
```

```
%Offset significa la posición de Home  
%Links = ([theta d a alpha sigma (tipo de articulación) mHD Offset])  
L1 = Link ('revolute', 'd', 0, 'a', 0, 'alpha', pi/2, 'offset', 0); %Eslabón 1  
L2 = Link ('revolute', 'd', 0, 'a', L, 'alpha', 0, 'offset', 0); %Eslabón 1  
L3 = Link ('revolute', 'd', 0, 'a', L, 'alpha', 0, 'offset', 0);  
Ejercicio1 = SerialLink([L1 L2 L3]', 'name', 'Ejercicio1')
```

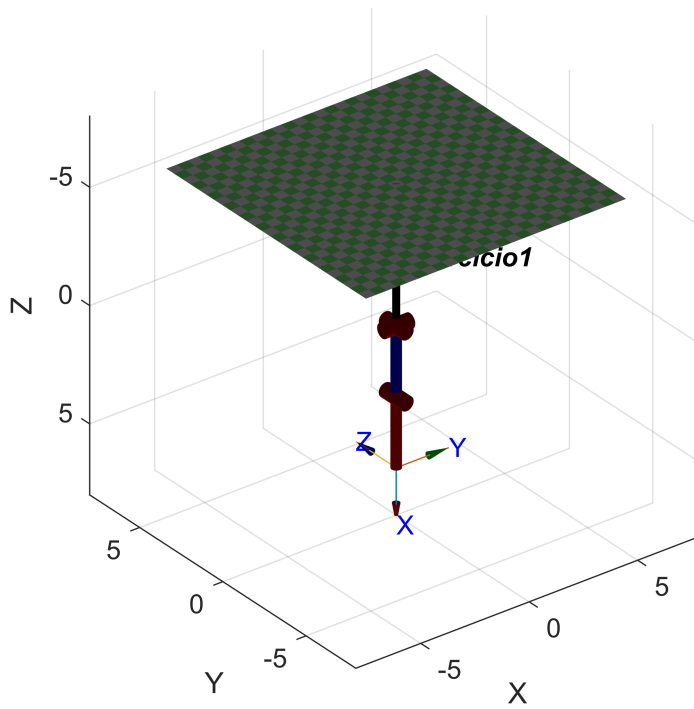
```
Ejercicio1 =
```

```
Ejercicio1:: 3 axis, RRR, stdDH, slowRNE
```

j	theta	d	a	alpha	offset
1	q1	0	0	1.5708	0
2	q2	0	3	0	0
3	q3	0	3	0	0

```
Ejercicio1.base = [0 0 1 0 ; 0 -1 0 0; 1 0 0 0; 0 0 0 1];  
Ejercicio1.plot([0 0 0])
```

```
xlim([-8 8])  
ylim([-8 8])  
zlim([-8 8])
```



### Configuración del plot

```
set(gca, 'ZDir', 'reverse'); % Invertir el eje Z
xlim([-8 8])
ylim([-8 8])
zlim([0 8])

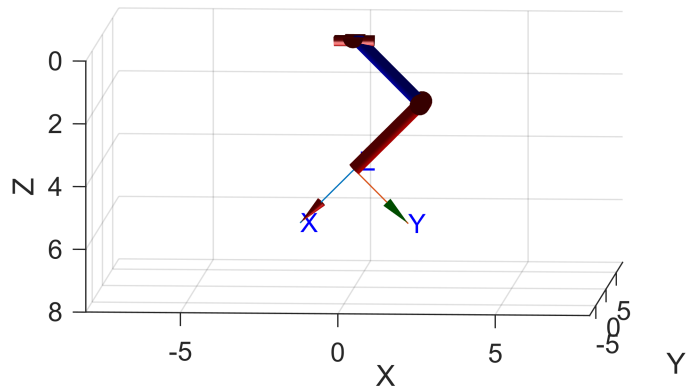
view([3.72 6.06]);
```

### Posiciones

#### Pierna Flexionada:

```
%Pierna flexionada
Ejercicio1.plot([0 pi/4 -pi/2])
```

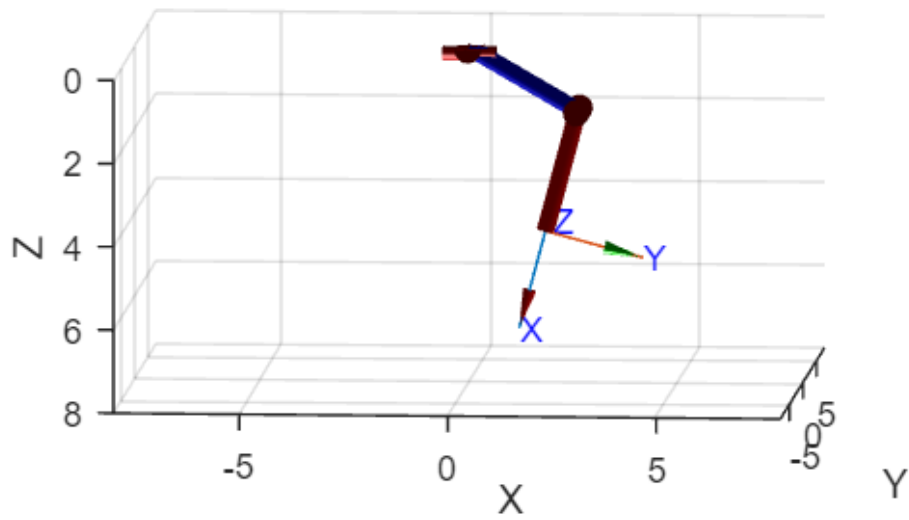
### *Ejercicio1*



### **Caminar**

```
%CAMINAR  
%Hacia atrás  
Ejercicio1.plot([0 deg2rad(60) deg2rad(-75)])
```

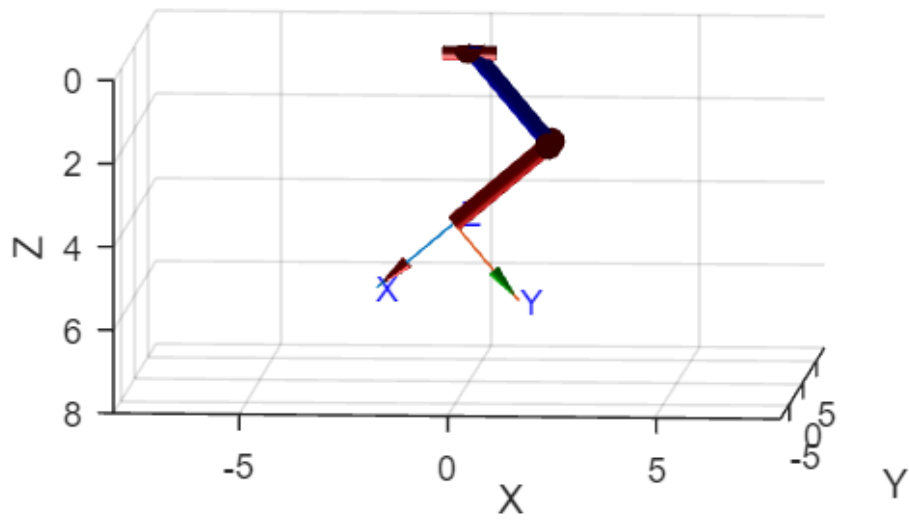
### *Ejercicio1*



**%Hacia adelante**

```
Ejercicio1.plot([0 deg2rad(40) deg2rad(-90)])
```

### *Ejercicio1*



%Agachado

```
Ejercicio1.plot([0 deg2rad(75) deg2rad(-150)])
```

### Ejercicio1

