

Limb	Link	θ	D	A	α
Left leg	1	q7	0	0	90
	2	-90+q8	0	0	-90
	3	q9	0	-l10	0
	4	q10	-l16	-l11	0
	5	q11	0	0	-90
	6	q12	0	-l12	0
Right leg	1	q6	0	0	-90
	2	90+q5	0	0	-90
	3	q4	0	l10	0
	4	q3	l16	l11	0
	5	q2	0	0	-90
	6	q1	0	l12	0
Right arm	1	q15	0	0	90
	2	-90+q16	0	0	90
	3	-90+q17	l6	0	90
	4	q18	0	0	-90
	5	q19	l7	0	90
	6	90+q20	0	l8	0
Left arm	1	q21	0	0	90
	2	90+q22	0	0	90
	3	90+q23	l6	0	90
	4	q24	0	0	-90
	5	q25	l7	0	90
	6	90+q26	0	l8	0
Trunk	1	q13	l0	0	-90
	2	q14	0	0	0
Head	1	q27	0	0	90
	2	q28	0	0	-90
H_head_rgb	TrasZ(-l14) * TrasY(l3) * RotY(90) * RotZ(180)				
H_head_depth	TrasZ(-l14-l15) * TrasY(l3) * RotY(90) * RotZ(180)				
H_head_flea	TrasY(l3+l4) * RotY(90) * RotZ(180)				
H_hip_neck	RotX(90) * TrasZ(l1+l2)				
H_hip_leftArm	TrasY(-l1) * TrasZ(l5) * RotZ(90)				
H_hip_rightArm	TrasY(-l1) * TrasZ(-l5) * RotZ(-90) * RotX(180)				
H_root_leftLeg	TrasY(l13) * TrasZ(-l9) * RotZ(90) * RotX(180)				
H_root_rightLeg	TrasY(-l13) * TrasZ(-l9) * RotZ(-90)				