

```

function[K3]=kdiagonal_tadas(kef,seno,cose)

%

r=kef;
K3=r*[cose^2 seno*cose 0 -cose^2 -seno*cose 0;
      seno*cose seno^2 0 -seno*cose -seno^2 0;
      0 0 0 0 0 0;
      -cose^2 -seno*cose 0 cose^2 seno*cose 0;
      -seno*cose -seno^2 0 seno*cose seno^2 0;
      0 0 0 0 0 0;];
return

```