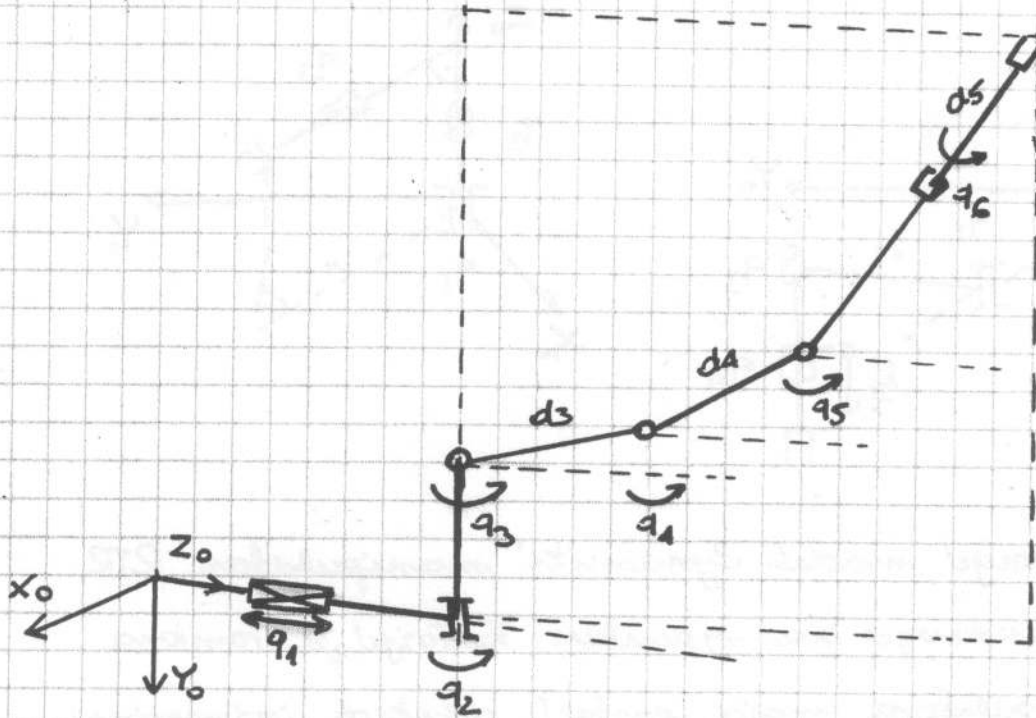


Zadanie 1, III r Air imi:

Zestaw 4

1. Korzystając z algorytmu Denavit-Hartenberga wyznaczyć kinematykę robota IR66 na torze jezdycznym



2. To samo zadanie dla robota FANUC

