1. definicja przestrzeń robocza osiągalna i całkowita
2. DH - zadanie jak w zestawie 4 - 'FOTA',
3. odwrotne zadanie kinematyki do 2,
4. konfiguracja osobliwa dla robota z zadania 2,
5. algorytm trajektorii (interpolacja)
6. *dynamika lagrange'a opisać + równanie ruchu*
7. definicja klasa
8.  błąd ustalony i wymuszenia bodajże dla PD;
9. CP i PTP;
10. Oraz opisz algorytm uczenia robota i obwiedzenia toru.
11. Po co stosujemy przekładnie w napędach elektrycznych. Narysować i opisać działanie przekładni planetarnej