

Przejdź do
pozycji chwytu

$$c_{1,1}, e_{1,1} f_{1,1,1}$$

$$\Theta_{\text{grip}}$$

$${}^e_y e_{1,1}$$

Otwórz chwytak

$$c_{1,1}, e_{1,2} f_{1,1,1}$$

$$\xi = o$$

$${}^e_y e_{1,2}$$