

Ustaw tryb
detekcji miejsc

$$c_{1,1}, r_{1,1} f_{1,1,6}$$

$$\varphi = p$$

$$r_y r_{1,1}$$

$$c_{1,1}, c_{1,1} f_{1,1,6}$$

$$c^c c_{1,1}$$

$$[\Theta_{\text{plan}}, i, j]$$

Zaplanuj
pozycję
odstawienia

$$\Theta_d$$

$$r_x r_{1,1}$$