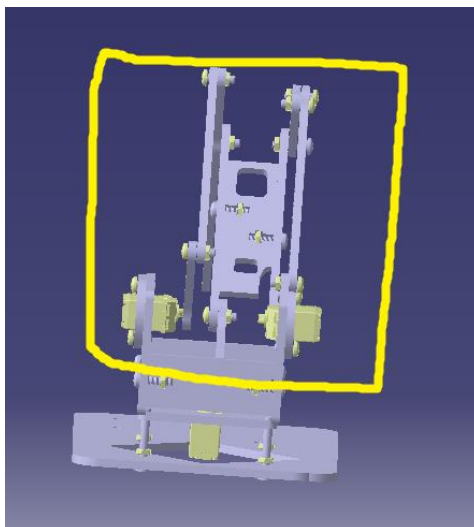


Нужно нарисовать и посчитать количество степеней свободы кинематических пар данного робота.

Считать нужно только пары в области, отмеченной на рисунке.



Вот ссылка видео, как работает робот:

[Видео работы робота](#)

а вот на его 3D модель:

[Модель](#)