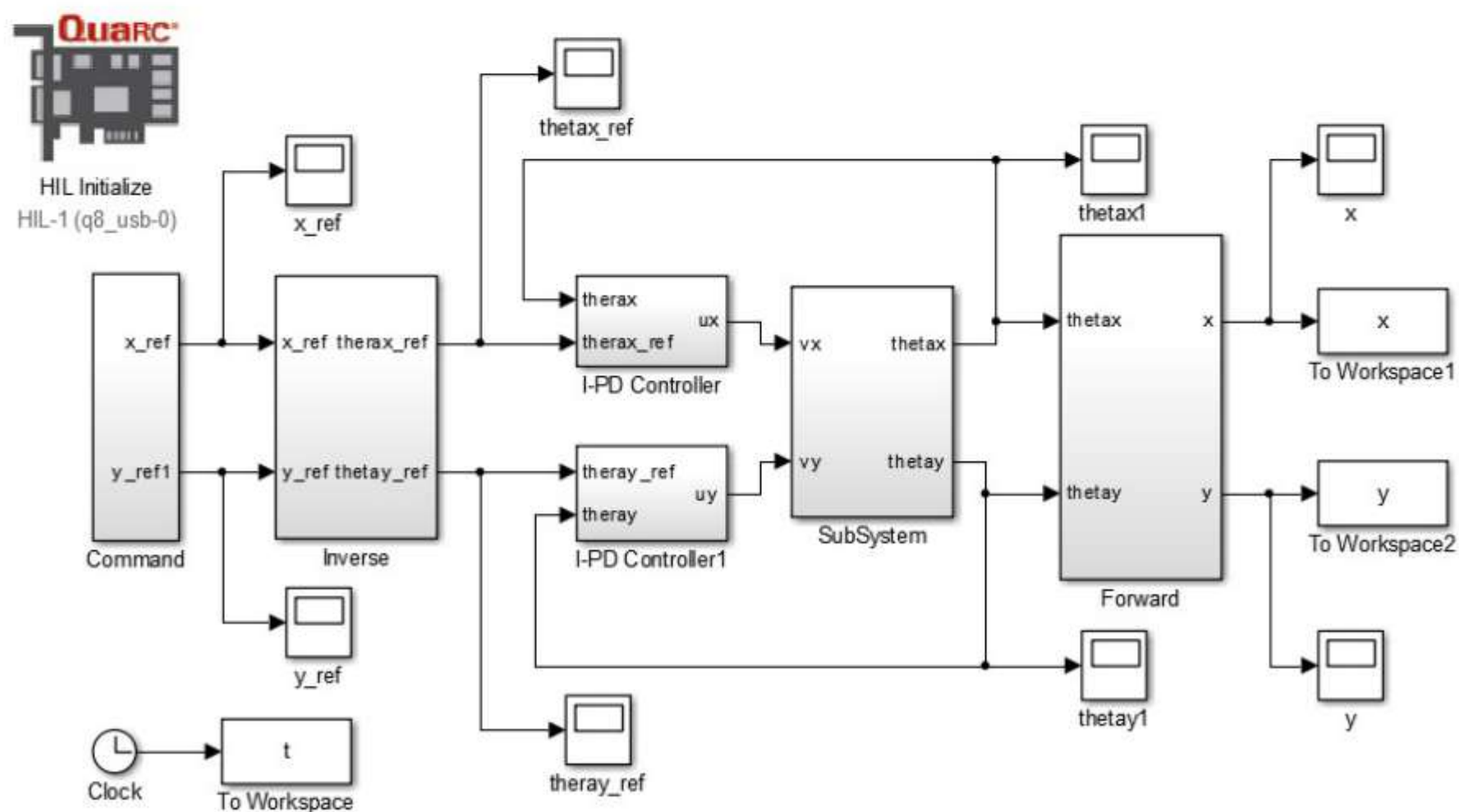


(a) シミュレーションモデル “sim_robot_xy.slx”



(b) 実機実験モデル “ex_robot_xy.slx”