

VJEŽBA 6: Mobilni robotski manipulator

I. Cilj vježbe:

Simulirati kretanje mobilnog robota po zadanoj putanji.

II. Rad na vježbi:

Kreirati Python funkciju koja simulira kretanje mobilnog robota po zadanoj putanji generiranoj u prethodnoj vježbi. Simulacija može biti implementirana uporabom funkcije *mobrobsimanimate* iz modula *mobrobsim*.