

```

function test()
    if(startSimulation(400,400)~=0) return; endif % シミュレーション開始(ウィンドウサイズ)
    more off
    printf('press any key.¥n')
    kbhit();
    tidx = 9;
    printf('press q: quit¥n')
    K = [500,0,50,0; 0,500,0,50; 0,0,0,0; 0,0,0,0];
    target = [
        0,      0, 0, 0;
        0.46, -1.83, 0, 0;
        0.06, -1.07, 0, 0;
        0.12,  2.01, 0, 0;
        0.67, -0.08, 0, 0;
        0.65, -2.53, 0, 0;
        -1.76, -3.10, 0, 0;
        -0.02, -3.04, 0, 0;
        1.71, -2.55, 0, 0;
        -0.01,  1.01, 0, 0;
        -1.28,  3.00, 0, 0;
        -2.86,  2.00, 0, 0;
        -2.30,  1.10, 0, 0;
        -1.00, -0.90, 0, 0;
        0.02,  0.95, 0, 0;
        1.52,  0.1, 0, 0;
        3.13, -2.6, 0, 0;
    ];
    MaxTorque = 200.0;
    while (1)
        state = getJointState(); % acrobot の [q0,q1,dq0,dq1]' を返す
        u = K * (target(tidx,:) - state);
        stepSimulation (u,0.005); % トルク, 時間幅
        key=kbhit(1);
        switch key
            case 'q'; stopSimulation(); printf(¥n'); return; % シミュレーションを終了
            case 'n'; tidx = tidx + 1; printf('target: %.2f %.2f¥n',target(tidx,1),target(tidx,2));
        endswitch
        drawWorld();
    endwhile
endfunction

```