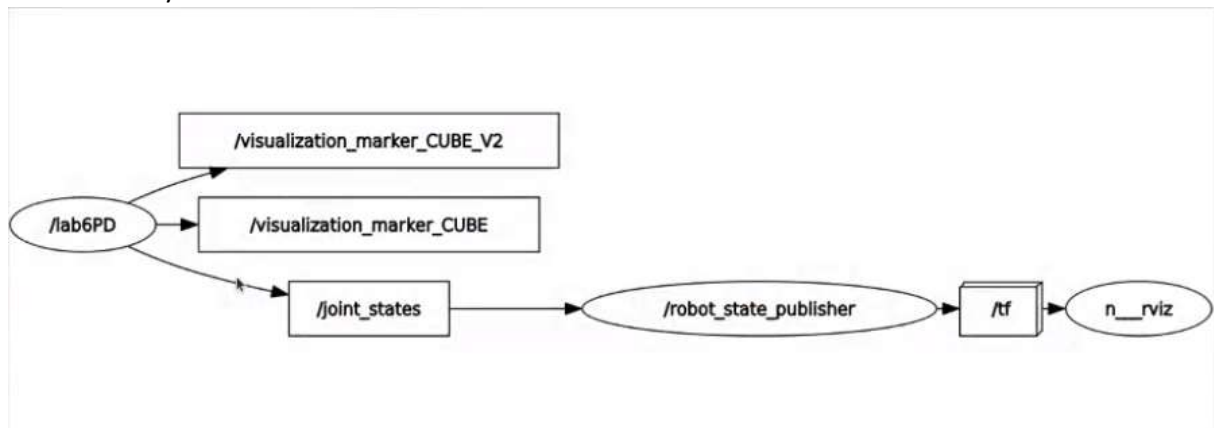


1. Symulacja przenoszenia kostki przez manipulator

Utworzyliśmy węzeł lab6PD zadający trajektorię ruchu manipulatora oraz markerów kostki i kartki. W tym celu skorzystaliśmy z obliczeń i rozwiązań z poprzednich laboratoriów. Logika na podstawie współrzędnych kostki i kartki oblicza punkty docelowe końcówki chwytaka. Znając pozycję końcówki wyliczane są odpowiednie kąty ramienia robota.

Graf struktury:



Link do nagrania:

https://1drv.ms/u/s!AkMYzt8ywVnohmEybbSpXFfa_YcN_?e=up377c