**Управление движением робототехнического манипулятора с заданием скорости**

1. Установка симулятора URSim

В ходе установки возникли сложности: на Ubuntu Budgie в репозиториях не хватало пакета lib32gcc1, при установке аналога, который предлагал пакетный менеджер, нарушались зависимости.

Для установки URSim необходима java 8, если стоит java 11, то будет выведено не очевидное сообщение : «Installed java version is too old, exiting»

Установка openjdk-8-jdk

sudo apt install openjdk-8-jdk

sudo update-alternatives --config java