
Robotika v tehniki

DR. DAVID RIHTARŠIČ

2019-09-06 14:47

Kazalo

1	Robotika v tehniki	3
1.1	Temeljne značilnosti računalniško krmiljenih strojev in naprav	3
1.2	Značilnosti robota	3
2	Pregled računalniško krmiljenih strojev in naprav	3
3	Sistem z eno prostostno stopnjo	3
4	Krmiljenje s povratno povezavo	3

1 Robotika v tehniki

1.1 Temeljne značilnosti računalniško krmiljenih strojev in naprav

Naslednja stran

1.2 Značilnosti robota

čalsdkjčlask dčlaksj dčflkajs čdlfkj ačsldkfj

2 Pregled računalniško krmiljenih strojev in naprav

to do...

3 Sistem z eno prostostno stopnjo

Če se robot premika v eni dimenziji je to ena prostostna stopnja.

- 1 Š
- 2 `tevílo prostostnih stopenj pomení, koliko neodvisnih motorjev lahko krmílímo na robotu.`

To pa bi bil komentar, ki si jih morate zapomniti ali pa naloge, ki jih morate rešiti Naloga:
- naredi to in to...

4 Krmiljenje s povratno povezavo

File README.md bi mi bil všeč, ker bi se takoj prikazalo nekaj besedila in bi nudil nek uvod v to poglavje.

REcimo, da bi v vsakem poglavju izvedel katere UC bi pokrili. Naprimer takole:

1. Potreba po krmiljenju
2. mehansko stikalo
3. Digitalni vhod

ali pa takole:

- Lastnosti svetlobnih vrat
- Linearni potenciometer