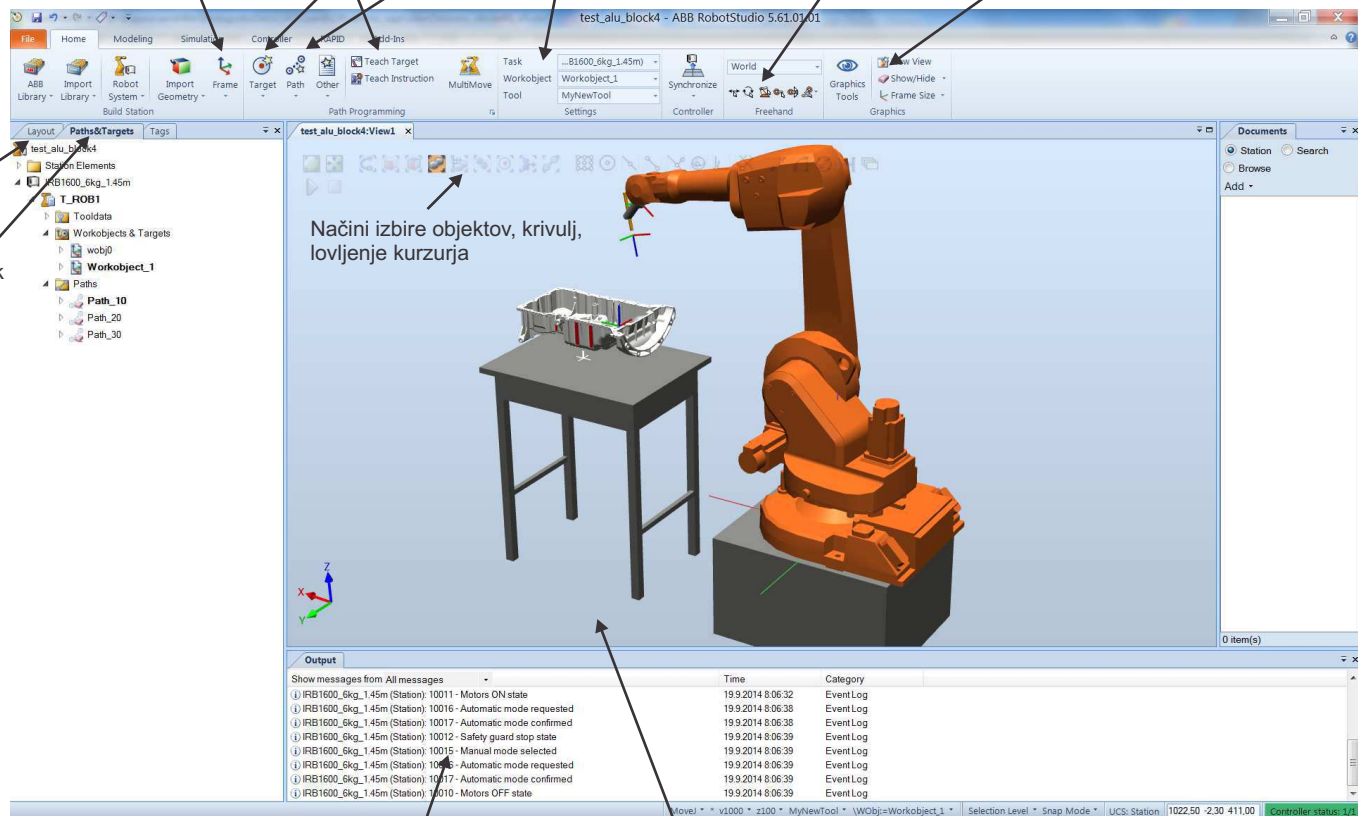


Učenje koordinatih sistemov, točk in trajektorij

Premikanje objektov in robota



Statusno okno

Parametri ukazov za gibanje

Status krmilnika

Delovno okno

Brskalnik Layout

Brskalnik
Paths &
Targets