

initall.m

gui2.m



```
1
2 % TIP_VAJE = 1 ... Izvajanje na dejanskem robotu
3 % TIP_VAJE = 2 ... Izvajanje v simulaciji v Webots
4 - TIP_VAJE = 1
5
6 % JOYSTICK_TYPE = 1 ... Izvajanje vaje v laboratoriju: na voljo je pravi jostick;
7 % JOYSTICK_TYPE = 2 ... Izvajanje vaje na daljavo: na voljo je virtualni jostick;
8 - JOYSTICK_TYPE = 1
9
10 %%
11 sampleTime = 1/100;
```