

Model

Zazeni model

Ustavi model

**IZKLOP ROBOTA**

Trenutno stanje

1

Zacni nalogo

Ustavi platformo

Platforma naprej

Demo  
Platforma

[0 0 0]

Roka

[0.38 0 0.1 7\*pi/8 1]

-1.8155

1.0212

0

x  
y  
z

Preklopi na

Ročni  
način

**Stop**

Tipke za zagon  
in zaustavitev  
Simulink sheme

Tipka za  
zaustavitev  
platforme

Tipka za zagon  
naloge  
pripravljene v  
bloku Naloga

Ročno  
premikanje roke  
in platforme iz  
uporabniškega  
vmesnika