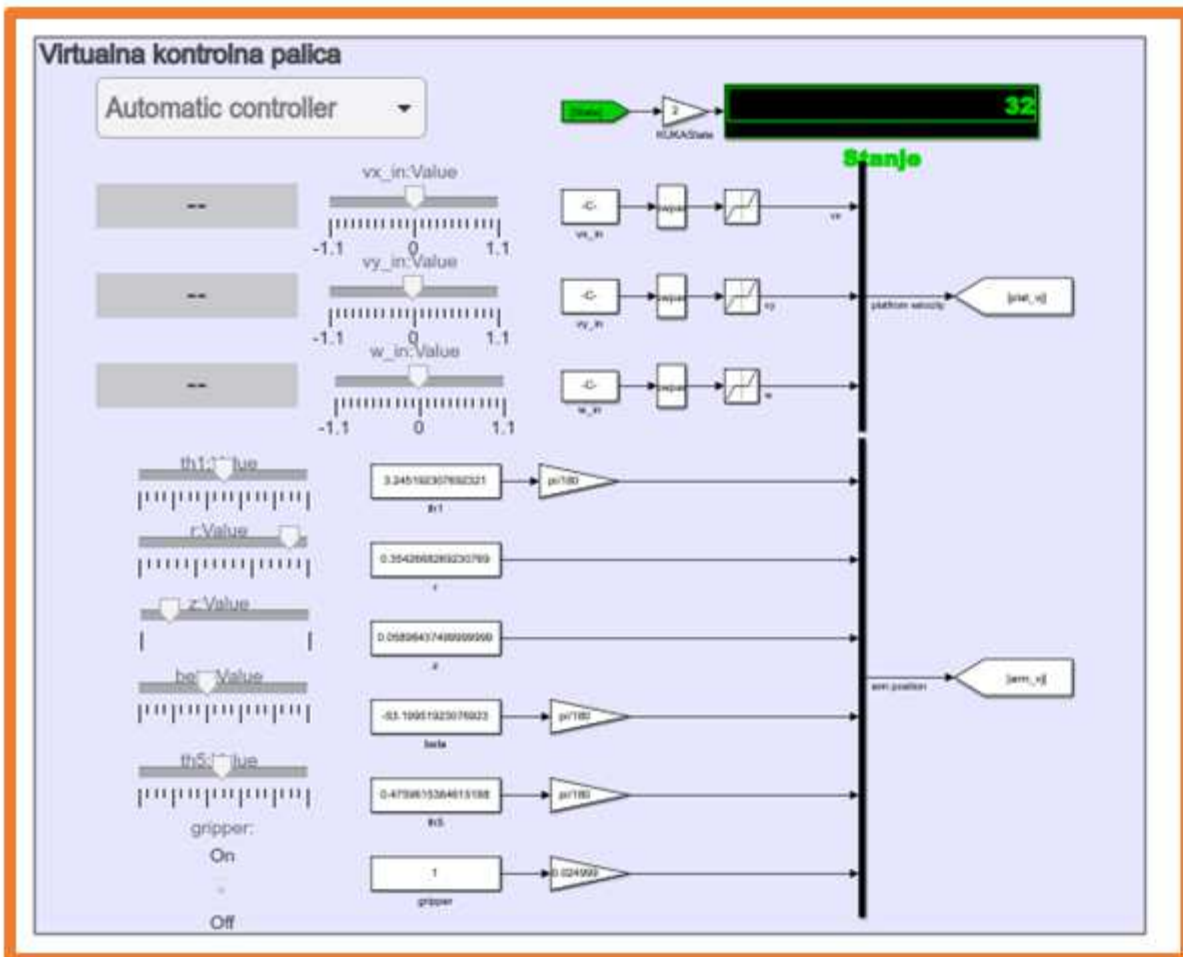
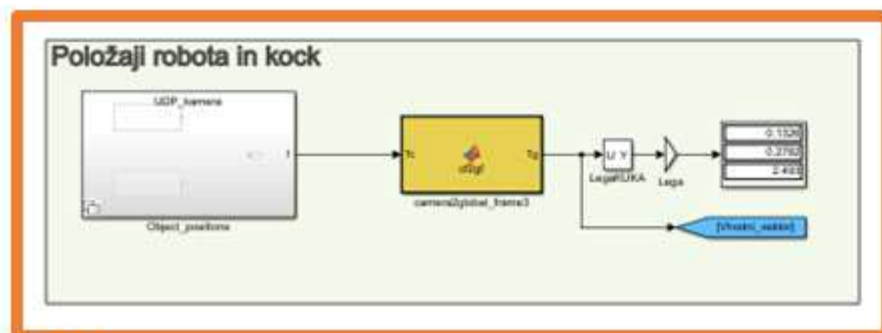


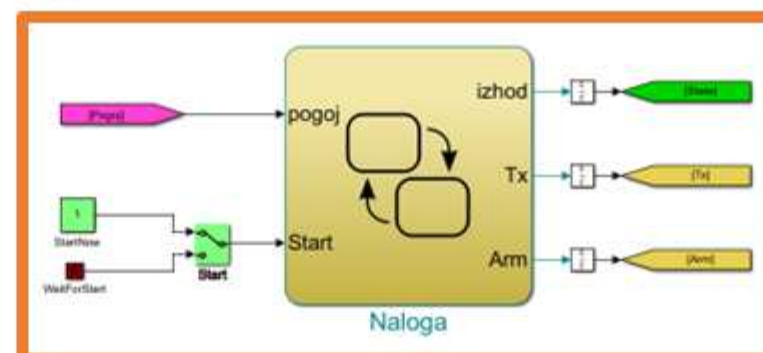
Virtualna kontrolna palica za premikanje robota v simulaciji. Zgornji del omogoča premikanje platforme, spodnji pa robotsko roko. V oknu za izbiro načina vodenja platforme (na sliki je izbrana možnost Automatic controller) lahko izbirate med možnostmi za vodenje platforme.



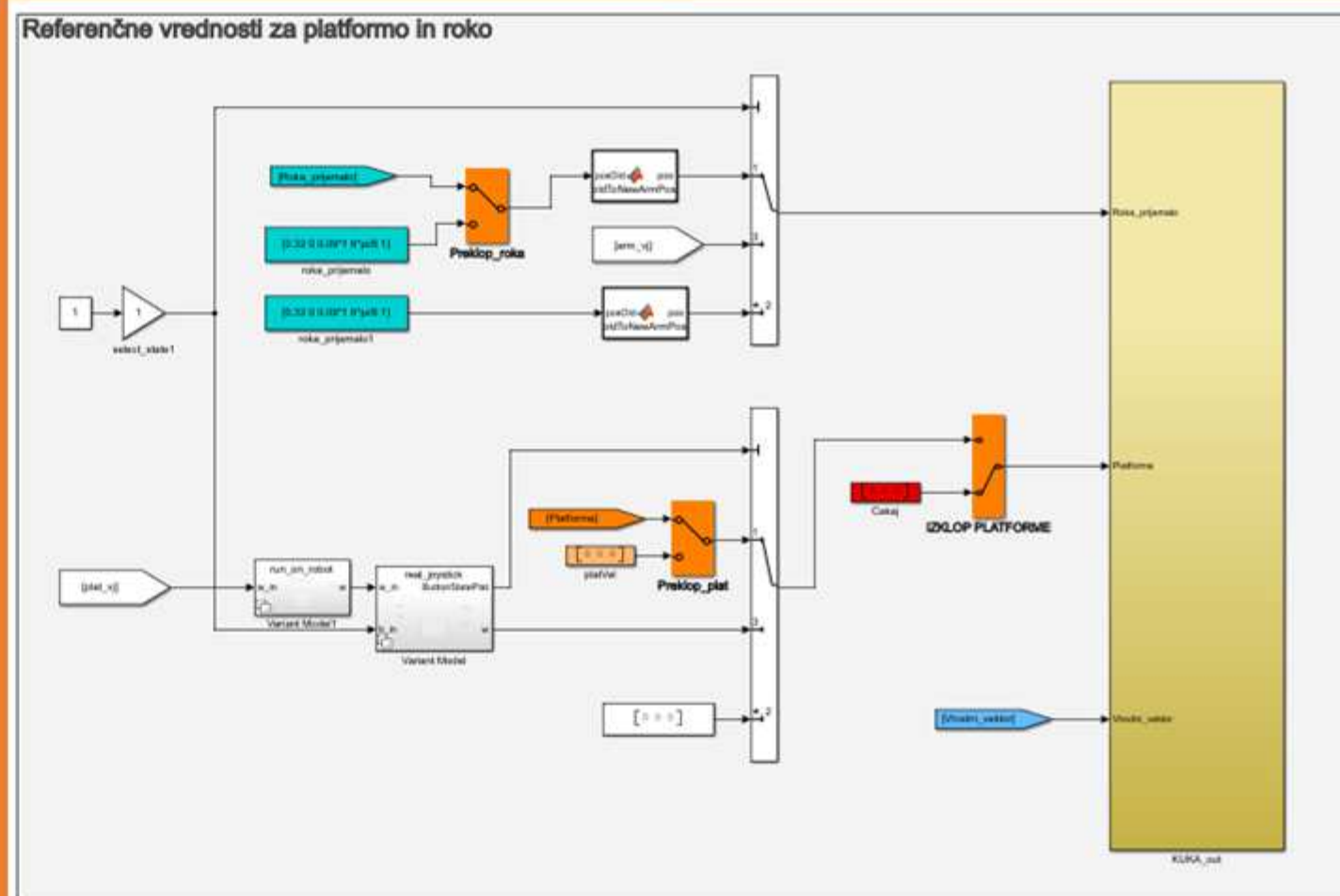
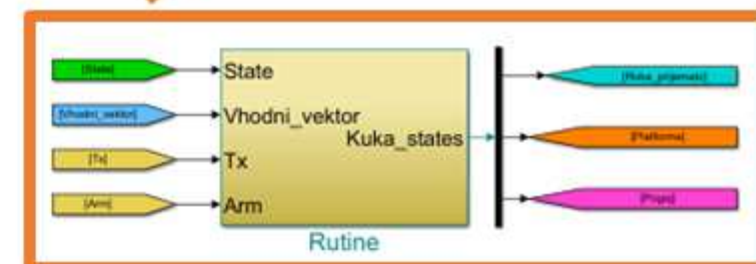
Branje položaja youBot mobilnega robota in kock.



Sklop Naloga v katerega boste v pravem vrstnem redu v diagram prehajanja stanj razporedili rutine za reševanje naloge Hanojski stolp.



Sklop z krmilnikom in rutinami.



Sklop za pošiljanje referenčnih vrednosti hitrosti platforme in položaja roke.