

作业2

利用作业1构建的叉车运动学模型，设计基于极坐标的控制器，实现叉车定点控制

要求:

1. 编程语言不限，撰写报告，报告内容包括机器人建模过程，控制器设计及稳定性分析，同时需要进行仿真实验，对仿真实验结果进行分析（包括系统状态随时间变化，控制量随时间变化，机器人实际运行轨迹图以及控制误差随时间变化曲线）
2. 电子版PDF形式统一提交，文件名“学号姓名作业2”
3. 提交截止时间：下周六（11月28日）晚22:00之前