POLITECHNIKA RZESZOWSKA

##### im. Ignacego Łukasiewicza

##### Wydział Budowy Maszyn i Lotnictwa

kierunek: Mechatronika



**KATEDRA MECHANIKI STOSOWANEJ I ROBOTYKI**

**LABORATORIUM**

**STEROWANIE ROBOTAMI**

**Laboratorium nr ….**

**Temat: ………………………………………………………………..**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Data wykonania**  **laboratorium** | **Data oddania**  **sprawozdania** | **Imiona i nazwiska** | **Nr grupy Lab** |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |

1. **Wstęp teoretyczny.**

Wstęp teoretyczny zajmujący do 10 zdań

1. **Część praktyczna.**

Zadania do wykonania:

1. Polecenie 1.



Rys. 1 Podpis rysunku

1. Polecenie 2

M-plik wywołujący wykresy generowane przez model z Simulinka:

plot(alfaprim(:,1),alfaprim(:,2),alfaprim(:,1),alfaprim(:,3));

legend('\alpha\prime\_2','\alpha\prime\_1');

grid on;

ylabel('\alpha\prime\_1,\alpha\prime\_2 [rad/s]');

xlabel('t[s]');

title('Predkoscikatowe kol');

figure;

1. **Wnioski**

Wnioski