

Тема 5. Динаміка роботів

Зміст

1. Основні принципи організації руху роботів.
2. Математичні моделі роботів.
3. Особливості динаміки і способи динамічної корекції систем управління роботів.
4. Комп'ютерне моделювання робототехнічних систем.

Для одержання більш детальної інформації запрошуємо до аудиторних
занять!