Андатпа

Дипломдық жоба динамикалық модельдеудің жүйелі тәсілін анықтауға және дамытуға арналған, ол икемділікті дәл қамтуы мүмкін және кеңістіктік икемді манипуляторларға қажетті траекторияны бақылау үшін модельді басқаруды әзірлеуге арналған. Динамикалық модельдеу және икемді манипуляторларды басқару жағдайлары талқыланады. Содан кейін зерттеу жұмысының мақсаты ұсынылады.