Аннотация

Дипломный проект посвящен определению и разработке системного подхода к динамическому моделированию, который может точно включать гибкость и разработку управления на основе модели для пространственных гибких манипуляторов для достижения желаемого отслеживания траектории. Обсуждается современное состояние динамического моделирования и управления гибкими манипуляторами. Цель исследовательской работы представлена.