

АҢДАТПА

Бұл жұмыста бастапқы кинематикалық тізбектің синтезін қолдана отырып, кеңістіктік механизм параметрлерін анықтауын қарастырамыз. Жұмыста сфералық жұптық механизмді синтездеу нәтижелері алынды және синтез нәтижелерінің графигі мен компилятор бағдарламасы жасалынды. Негізгі мақсат ретінде нақты уақытта қауіпсіз және жарамды жолдарды онлайн режимінде жоспарлай алатын интегралды критерийі бар жолды жоспарлау алгоритмін құру болып табылады.