

АННОТАЦИЯ

В данной работе рассматривается определение параметров пространственного механизма с использованием синтеза первичной кинематической цепи. В работе будут получены результаты синтеза сферического парного механизма, выстроены графики результатов синтеза и создана программа компилятора. Основной целью является разработать алгоритм онлайн-планирования пути с интегрированным критерием безопасности, который способен планировать действительные, безопасные пути в режиме реального времени.