



СПбГЭТУ «ЛЭТИ»
ПЕРВЫЙ ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКИЙ



А.Ю. Филатов

Основы теории управления мобильными роботами

Фрагмент конспекта

СПбГЭТУ «ЛЭТИ», 2022 г.





1 РАССМАТРИВАЕМЫЕ ТЕМЫ

1.1 Темы

Темы, которые рассматриваются по данному курсу:

1. Основные законы движения физического тела:
См [1] главы 1 и 2
2. Модели линейных объектов:
См [1] главы 3
3. Типовые динамические звенья и структурные схемы:
См [1] главы 4
4. Анализ систем управления:
См [1] главы 5 и 6
5. Синтез регуляторов:
См [1] главы 7
6. Оценка и моделирование случайных процессов:
См [2] главы 3
7. Оптимальные следящие системы:
См [2] главы 6

2 СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

2.1 Литература

1. Поляков К. Ю. Теория автоматического управления для «чайников» // Санкт-Петербург, 2008г.-80с. - 2008.
2. Поляков К. Ю. Теория автоматического управления для «чайников» Часть 2 // Санкт-Петербург, 2009г.-59с. - 2009.



