Лабораторная работа № 4 "Исследование позиционной системы управления осью робота-манипулятора в среде MATLAB-SIMULINK"

1. Каковы основные задачи позиционного управления роботом-манипулятором?
2. Возможно ли применение интеллектуальной системы управления реального времени при позиционной системе?
3. Какой тип регулятора можно применять в позиционной СУ?
4. Поясните суть позиционной системы, ее преимущества и недостатки?
5. Как можно ограничивать координаты регулятора положения?