**Лабораторная работа № 2. Следящая система управление робототехническим комплексом**

1. Что такое следящая система управление РТК?
2. Дайте определение манипуляционному роботу.
3. Дайте развернутое определение динамической модели.
4. Дайте определение числу степеней свободы.
5. Дайте определения обобщённой координате и обобщённой силе.
6. Приведите постановку и примеры решения прямой и обратной задач кинематики робота.
7. Подзадачи управления движением роботов
8. Как и для чего производят юстировку робота