



АЛГОРИТМЫ ТРАЕКТОРНОГО УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖЕНИЕМ МОБИЛЬНЫХ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ СИСТЕМ

Краснов Александр Юрьевич

**к.т.н., научный сотрудник лаборатории киберфизических систем и систем интернета
вещей НИУ ИТМО**

Доклад посвящен решению задач синтеза алгоритмов траекторного управления движением мобильных робототехнических систем на основе принципа согласованного управления. При использовании этого подхода цель управления заключается в поддержании некоторых соотношений выходных переменных, которые в контексте задачи управления движением задают желаемую траекторию.

Задача решается в том числе в условиях наличия подвижных препятствий и недоступности для измерения скоростей мобильного робота.