



Крахмалев Олег Николаевич

**МЕТОДЫ
ПОСТРОЕНИЯ И АНАЛИЗА ДИНАМИЧЕСКИХ МОДЕЛЕЙ
МАНИПУЛЯЦИОННЫХ СИСТЕМ
РОБОТОВ**

01.02.06 – Динамика, прочность машин, приборов и аппаратуры

АВТОРЕФЕРАТ

диссертации на соискание учёной степени
кандидата технических наук

Курск – 2013