

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Федеральное государственное автономное
образовательное учреждение высшего образования
«Национальный исследовательский университет ИТМО»
(Университет ИТМО)

Факультет систем управления и робототехники

Практическая работа №4
по дисциплине
«Имитационное моделирование робототехнических систем»
ВАРИАНТ №1
ID 506505

Студен:

Группа R4136с

Верховенский И.Д.

Преподаватель:

Ассистент

Е.А. Ракишин

Санкт-Петербург 2025 г.

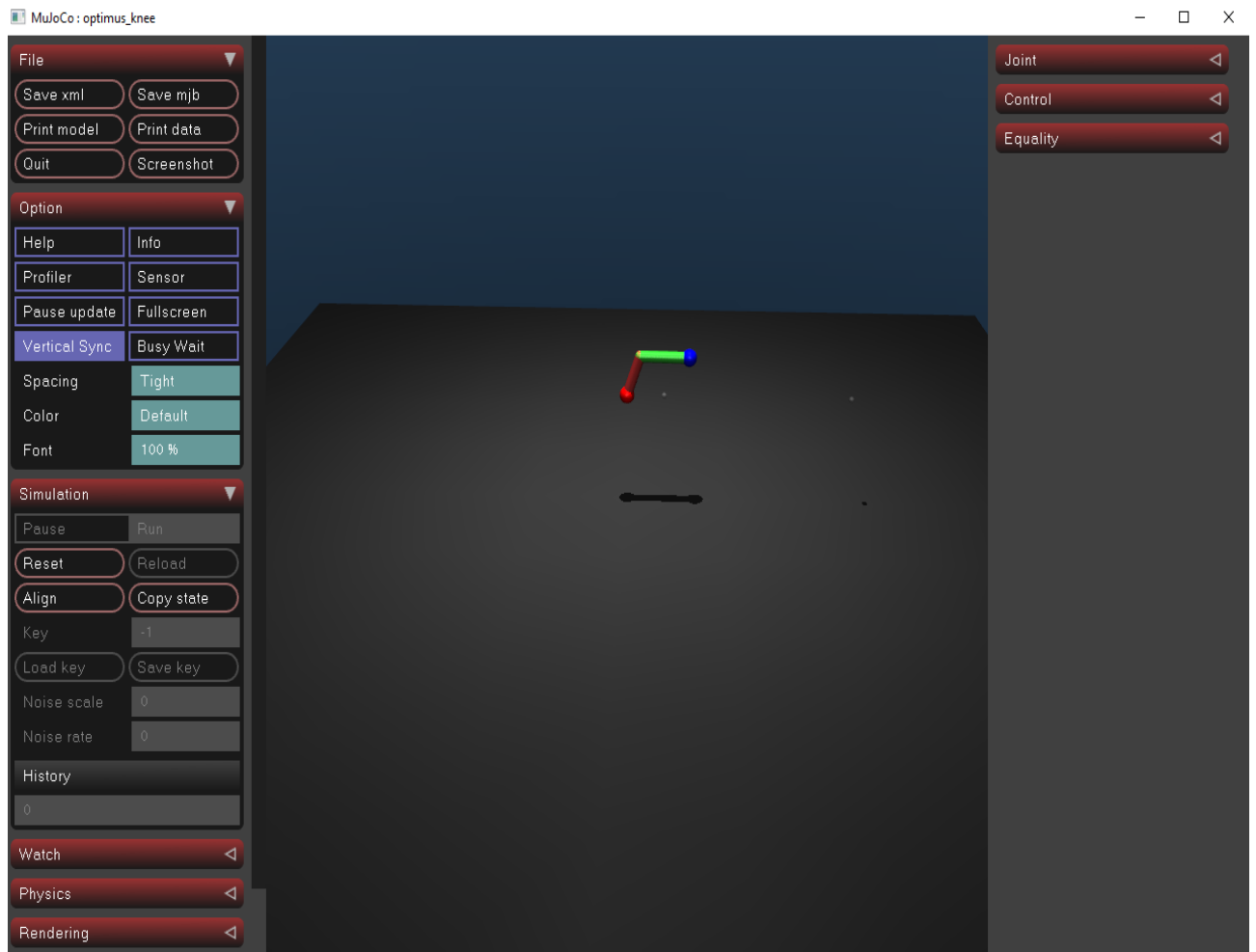


Рисунок 1

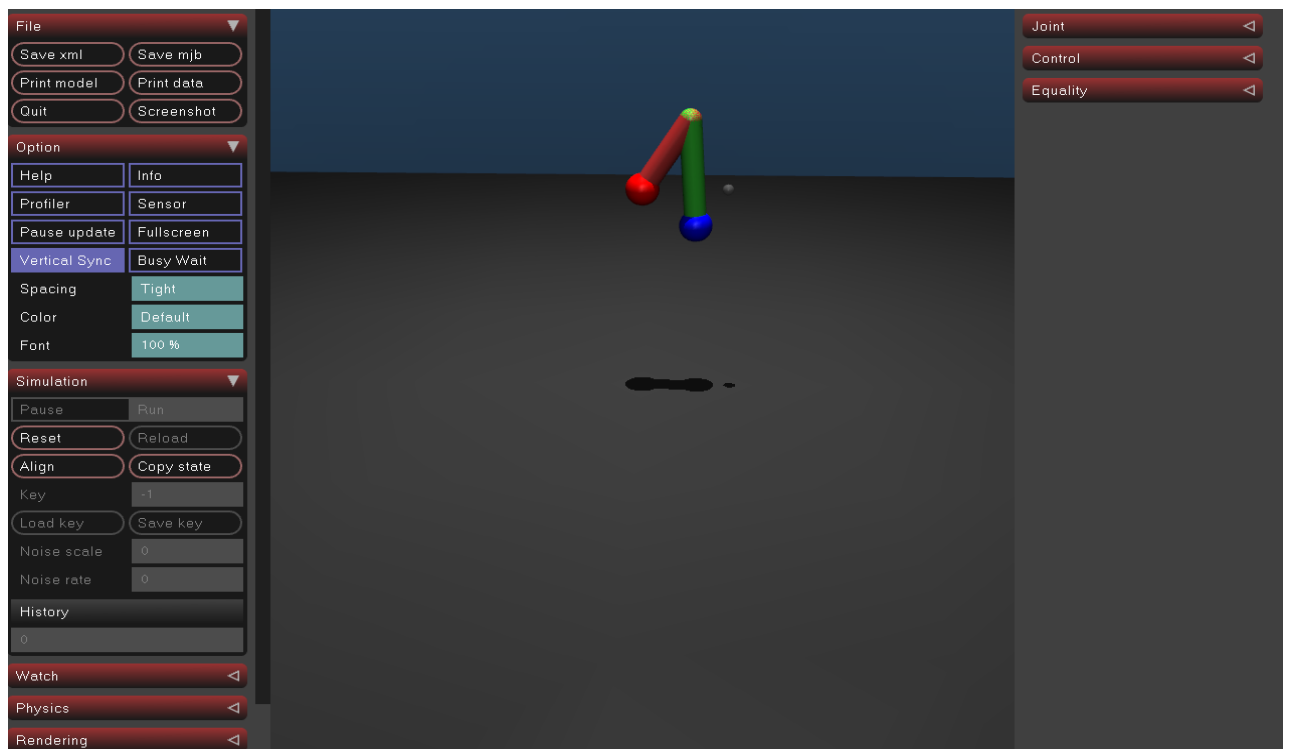


Рисунок 2

Вывод: конструкция демонстрирует принцип маятника – колебания согласно физическому закону описанному в условии.

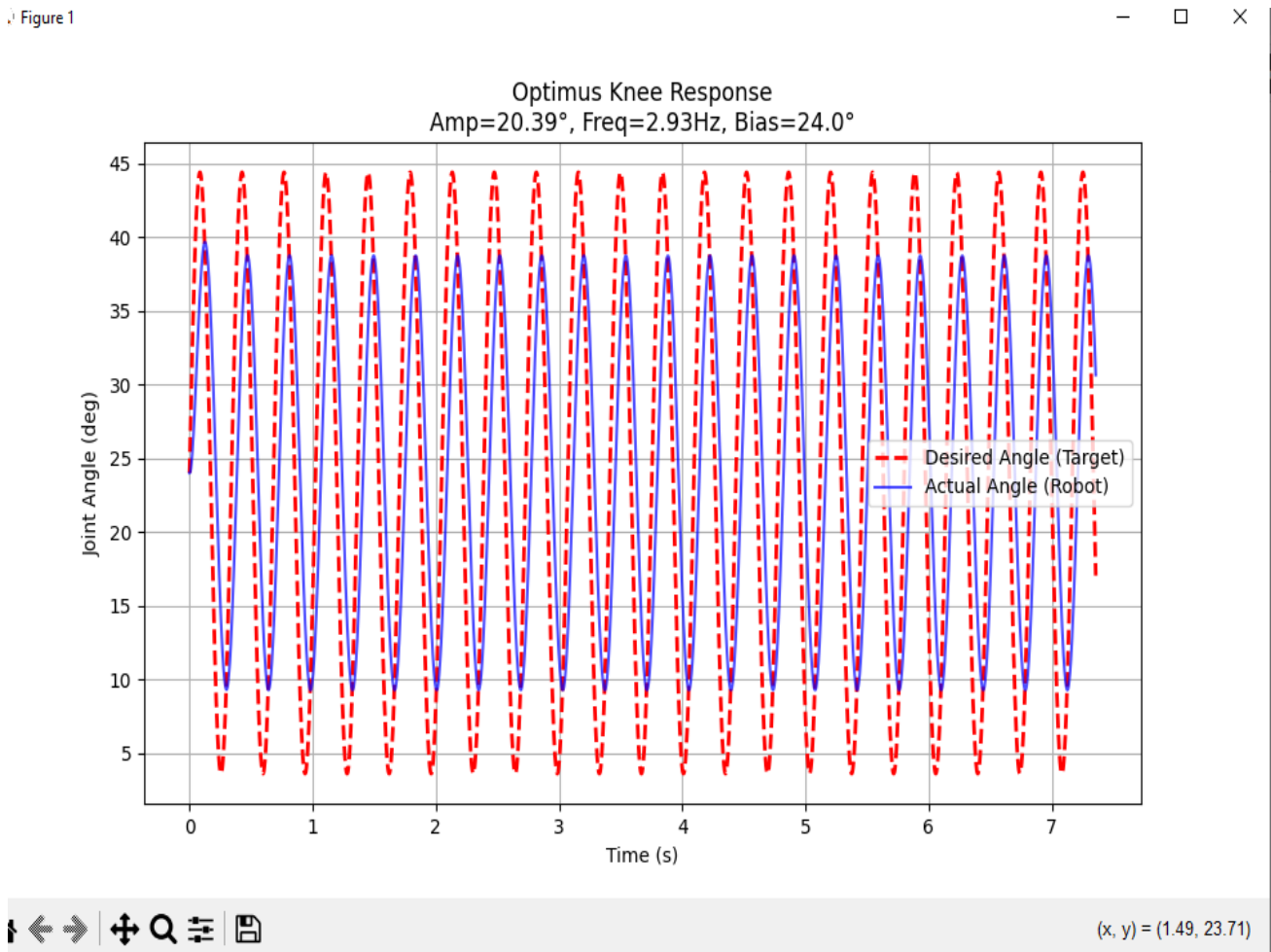


Рисунок 3 «График колебаний»