



K_n – преобразование линейной скорости в угловую

F_t – таймер

F_a – контроль угла наклона

F_k – проверка условий активации тормоза

 W_p – регулятор

W_T – тормозная система и колеса

$\omega_{ц}(t)$ и $\omega_{р}(t)$ – целевая и реальная угловая скорость колес

 $\varepsilon(t)$ – ошибка

$A(t)$ – угол наклона

$u_t(t)$ – сигнал таймера

$u_a(t)$ – сигнал угла

$u_r(t)$ – сигнал активации
тормоза

$u_s(t)$ – управляющий сигнал регулятора

[illegible]