Пусть имеется управляемая система:

управление ограничено: ,

углы и – постоянны, скорость – постоянна.

Программная траектория задается как:

-где параметры задают желаемую траекторию.

Переход от цилиндрических координат к декартовым осуществляется как:

Найти такой закон управления и для системы с параметрами:

обеспечивающий близость между желаемой траекторией и траекторией управляемого объекта на уровне не менее .