

РЕФЕРАТ

Дипломний проект включає 104 сторінки, 6 основних частин, 36 рисунків, 10 таблиць, 33 джерела використаної літератури, та 6 плакатів формату А1.

В даній роботі були наведені загальні поняття промислових роботів. Викладено матеріал, про розробку конструкції чотири ланкового маніпулятора типу SCARA. Викладено матеріал, про розробку схеми керування робота. Наведені основні проблеми кінематики, та проблеми теорії позиціонування, приведені пряма та обернена задачі кінематики, обернена швидкісна задача, а також динаміка маніпулятора. Промодельована модель робота SCARA при завданні відпрацювання траєкторії.

Розрахунок і реалізація даного дипломного проекту забезпечувалась за допомогою використання наступних програм: *IntelliJ Idea, Eclipse Cpp, MATLAB R2016a, Microsoft Office Word 2010, Microsoft Office Visio 2010, MathType 6.9, Simulink SimMechanics КОМПАС-3D V16.*

SCARA, РОБОТ, КРОКОВИЙ ДВИГУН, ДРАЙВЕР, КІНЕМАТИЧНА ЗАДАЧА, МІКРОКОНТРОЛЕР.

					МД 6.050702.3201.018 ПЗ			
Змн.	Арк.	№ докум.	Підпис	Дата				
Розробив		Біленко В.В.			Електромеханічна система автоматизації робота маніпулятора типу SCARA Реферат	Літ.	Арк.	Акрушів
Керівник		<u>Пишов В.М.</u>					5	104
Рецензент		Чумак В.В.				НТУУ «КПІ» Каф. АЕМС-ЕП Гр. ЕП-72мп		
Н/контр.		Бур'ян С.О.						
Зав. каф.		Пересада С.М.						