

## РЕФЕРАТ

Дипломний проект включає 72 сторінки, 7 основних частин, 22 рисунка, 7 таблиць, 19 джерел використаної літератури, 2 додатки та 3 аркуша формату А1.

В ході виконання даного дипломного проекту були підібрані приводи для спроектованого чотириланкового антропоморфного робота маніпулятора. Проведено аналіз відповідної літератури і патентний пошук. Розроблено конструкцію маніпулятора у відповідності до законів кінематики та динаміки, а також розглянуто привід робота з точки зору управління. Створено систему управління маніпулятором з використанням графічного пакету Solidworks і програми Matlab з пакетом моделювання Simulink. В проекті закладена можливість швидкої заміни сервоприводів.

ПРОМИСЛОВИЙ РОБОТ, МАНІПУЛЯТОР, СЕРВОПРИВОД,  
МОДЕЛЮВАННЯ, РОЗРАХУНОК, КІНЕМАТИКА, MATLAB, ARDUINO.

					<b>6.050702.5114.034 БР</b>			
<i>Змн.</i>	<i>Арк.</i>	<i>№ докум.</i>	<i>Підпис</i>	<i>Дата</i>				
<i>Розробив</i>		Колесніков Р.О.			Автоматизована електромеханічна система пересувного робота  Реферат	<i>Літ.</i>	<i>Арк.</i>	<i>Аркуші</i>
<i>Керівник</i>		Красношапка Н.Д.					6	72
<i>Рецензент</i>		Котлярова В.В.				НТУУ «КПІ» Каф. АЕМС-ЕП Гр. ЕП-п51		
<i>Н/контр.</i>		Теряєв В.І.						
<i>Зав. каф.</i>		Пересада С.М.						