

РЕФЕРАТ

Дипломний проект виконано на 60 сторінках, містить 30 рисунків та графічна частина, виконана на 3-х листах формату А1

Метою роботи є створення моделі дельта-маніпулятора та дослідження її можливостей.

Під час виконання роботи було проведено аналітичний огляд існуючих видів конструкцій паралельних дельта-роботів, їх особливості та сфери використання. На основі аналізу розглянутих пристроїв було обрано маніпулятор з трьома замкненими кінематичними ланцюгами та трьома степенями свободи. Проведено розрахунок кінематики маніпулятора. Було досліджено відпрацювання системою різних траєкторій та виведено графіків.

ДЕЛЬТА-МАНІПУЛЯТОР, КІНЕМАТИКА, КІНЕМАТИЧНИЙ ЛАНЦЮГ, МОДЕЛЬ, MATLAB SIMULINK, SOLIDWORKS, SIMMECHANICS.

					6.050702.4211.018.БР			
Зм.	Лист	№ докум.	Підп.	Дата	Реферат Система керування DELTA-маніпулятора		Арк.	Аркушів
Розробив.	Лисенко М.С.			06.18			6	60
Керівник.	Димко С.С.							
Т.контр.								
Н. Контр.	Приймак Б.І.			06.18				
Затверд.	Пересада С.М.			06.18				
						КПІ ім. Ігоря Сікорського Каф. АЕМС-ЕП гр. ЕП-42		