

Аннотация

В настоящей работе рассматривается автоматизированный электропривод робота для проведения взрывотехнических мероприятий. Осуществлен расчет и выбор приводных электродвигателей транспортного средства и манипулятора, а также преобразователи с ШИМ модели PWM MUCN3. Проведены исследования динамики электропривода предлагаемого робота на виртуальной модели в среде Matlab. Осуществлен расчет потенциального вреда фронта взрывной волны в зависимости от расстояния. В последнем разделе осуществлен технико-экономический расчет.