АННОТАЦИЯ

Тема данной дипломной работы – «Разработка мобильного манипулятора с телеуправлением».

Целью работы является разработка конструкции и системы управления манипуляционного робота.

Разработана конструкция манипулятора с использованием серводвигателей. В ходе работы были использованы программы AutoCAD, 3D max, Cura 4.0, Compas. Произведена сборка макета руки-робота из пластмассы. Выполнены тестовые испытания. Разработаны алгоритмы управления.

Рука-манипулятор может использоваться для перемещения предметов в рабочей зоне манипулятора.