Аннотация

В дипломном проекте предусмотрены способы разработки конструкции с искусственными мышцами умного и гибкого удерживающего устройства для промышленной деятельности. Для улучшения его гибкости и функциональных возможностей были выбраны различные датчики. Также для его сборки был использован 3D принтер. В качестве основы была выбрана программа Arduino IDE, а необходимые алгоритмы были написаны в этой среде Arduino. Также были рассмотрены технические характеристики и актуальность каждой присоединенной детали. В настоящее время в области ведется работа по модернизации оборудования. В данном дипломном проекте представлены расчеты по безопасности жизнедеятельности по технико-экономическим показателям.