АННОТАЦИЯ

В работе проведен анализ существующих способов построения экзоскелетов, на основе которого выявляются особенности динамики движения экзоскелета.

В работе показана потенциальная эффективность адаптивного управления для снижения этих пульсаций при движении экзоскелета, имитирующем ходьбу человека.

Целью выпускной квалификационной работы является создание модели высокой детализации активных экзоскелетов, оснащенных высокомоментными электроприводами.