Аннотация

Дипломный проект предназначен для изучения динамики и надежности манипулятора, предназначенного для замены человеческой силы на производственных предприятиях и для его построения. Его программа управления была разработана автоматическим и ручным. Проведены исследования безопасности жизнедеятельности проекта. В экономической части проекта определены затраты и время окупаемости.