Аннотация

В этой дипломной работе была построена двуногая шагающая платформа.Рассмотрены типы платформ и их применение.Была разработана экспериментальная модель двуногой платформы.В ходе дипломной работы за основу взяты принципы движения и области применения робота.

В этом проекте возможно визуализация кинематических схем с использованием программы Proteus Design Suite. Кроме того, в программе SolidWorks была построена модель 3D-представления двуногой платформы.

В главе безопасности жизнедеятельности рассчитал защита от электромагнитных полей в производственных помещениях и механический воздухообмен вентилятора.

В экономической части рассчитаны затраты на создание двухоконной платформы и ее экономическая эффективность.