Аннотация

Дипломный проект предназначен для изучения и составления динамики и кинематики манипулятора для перемещения человеческой силы на производственных предприятиях. Его программа была разработана вручную. Проведены исследования безопасности жизнедеятельности проекта. В экономической части проекта определены затраты и время окупаемости.