Андатпа

Берілген дипломдық жобада икемді робот қозғалысын теңгеру және оларды талдау әдістеріне зерттеу жұмыстары жүргізілген. Берілген деректерге сай, өндірісте қолданылатын икемді робототехника аспаптарын ескере отыра, механикалық тұрғыда есептеулер жүргізілді. Электроника тұрғысыныда, потенциометр және акселерометр тәрізді тепе-теңдікті сақтаудың құралдарды пайдаланып, Proteus бағдарламасында электронды сұлба тұрғызылған.

Дипломдық жұмыстың негізгі бағыттарын растау үшін есептеулер жүргізілді.

Берілген мәліметтердің нәтижесінде қайта тұйықтау және берілген жобаны жүзеге асыру үшін кететін қаржының қорын есептелінді.