Аннотация

В данной дипломной работе проведено исследование балансировки движении гибкого робота и их методы анализа. Согласно исходным данным, были выполнены механические расчеты с учетом инструментов гибкой робототехники, используемых в производстве. По части электроники, была построена электронная схема в программе Proteus с использованием приборов равновесия, таких как потенциометры и акселерометры.

В подтверждение основным направлениям дипломной работы были выполнены расчеты .

На основании предоставленных данных были рассчитаны повторное заземление и средства на реализацию данного проекта.