Андатпа

Дипломдық жұмысты есептеу манипулятор көмегімен тұтқаны басқарудың жай-күйін жасауға арналған. Ғылыми, техникалық және пайдалану мәселелері қаралды, Arduino IDE бағдарламасында бағдарламалық жасақтама жасалды. Манипулятордың кинематикалық бағдарламасы құрылды, жалпы кинематикалық параметрлер есептеледі. Көпөлшемді модель құрастырылды. Қауіпсіздік үшін әрқашан жедел параметрлер есептеледі. Зерттелетін түзетуді енгізудің қажеттілігі техникалық-экономикалық есептеулерден көрінеді.