Аннотация

Дипломный расчет отдан разработке налаженности управления ручкой манипулятором. Пересмотрены научно-технические и эксплуатационные вопросы, создано программное обеспечение в програмке Arduino IDE. Выстроена кинематическая программа манипулятора, рассчитаны генеральные кинематические параметры. Составлена многомерная модель. Для безопасности рассчитаны всегда неотложные параметры. Желательность введения исследованной налаженности засвидетельствована технико-экономическим расчетом.