Аңдатпа

Дипломдық жобаның мақсаты мобильді, алты аяқты адымдаушы гексаподты жасап, оған зерттеулер жүргізу болып табылады. Дипломдық жобада жалпы адымдаушы және мобильді роботтарға шолу жүргізілді. Жасалынған құрылғының артықшылықтары мен кемшіліктері ескерілді. Гексаподтың қозғалу принципі мен қолданылу аймақтары қарастырылды.

Бұл жобада SolidWorks бағдарламасында гексапотқа және оның құрылымдарына 3D көрінісінің моделі салынды. Гексаподқа қағидалық сұлбалар сызылып, сынақ жүргізілді. Өміртіршілік қауіпсіздік бөлімінде өндірістік бөлмедегі табиғи және жасанды жарықтандыру, өндірістік бөлмедегі ауаны баптау жүйесі есептелінді. Экономикалық бөлімде гексаподты жасауға кеткен шығындар мен оның экономикалық тиімділігі есептелінді.