Аннотация

Цель дипломного проекта состоит в том, чтобы разработать мобильного, шестиногого шагающего – робота гексапода для видеосъемки и провести над ним исследования. В дипломном проекте был проведен обзор общих шагающих и мобильных роботов. Были учтены преимущества и недостатки устройства. Рассмотрены принципы и масштабы приминения гексапода.

С помощью программы SolidWorks была построена 3D модель для гексапода и его структур. Гексапод был тестирован и на него была построена принципиальная схема. В главе безопасности жизнедеятельности рассчитал
естественное и искусственное освещение, а также систему кондиционирования в производственной комнате. В экономический части подсчитал стоимость изготовления гексапода и его экономическую эффективность.