Аңдатпа

Берілген дипломдық жобада жүк көтергіш платформаның қозғалысын және қашықтықтан басқарылуы және оларды талдау әдістеріне зерттеу жұмыстары жүргізілген. Берілген мәліметтерге жүгінсек, өндірісте, әскери техникада,құрылысы орындарда қолданылатын жүк платформаларын ескере отырып, механикалық тұрғыда кинематикалық анализ есептеулер жүргізілген болатын. Электроникадағы, Ардуино нано, DC конвертер, радиомодуль, қадам қозғалтқыш секілді қондырғыларды пайдаланамыз. Ал платформасын 4 дөңгелегін, швеллерді 3Д принт арқылы шығарамыз, Arduino IDE бағдарламасында код жазамыз.Дипломдық жұмыстың бағыттарды растау үшін кинематикалық анализдер есептеулер жүргізілген болатын.