Аннотация

В данном дипломном проекте проведены исследования движения и дистанционного управления грузоподъемной платформой и методы их анализа. Исходя из представленных данных, был проведен механическо-кинематический анализ с учетом грузовых платформ, используемых в производстве,военной технике, местах строительства. Используем такие элементы в электронике, как Ардуино нано, DC конвертер, радиомодуль, шаговый двигатель. А на 3д принтере мы производим платформу 4 колеса, швеллер,и пишем код в программе Arduino IDE.Для подтверждения направления дипломной работы были проведены расчеты кинематических анализов.