

АНОТАЦІЯ

У роботі розглянуто основні типи робокарів, проаналізовано трансмісію і принцип її будови, а також описані основні характеристики.

В результаті дослідження детально описано алгоритм розрахунку параметрів трансмісії робокарів різних типів, який потім був використаний при розробці ПЗ.

Розроблене програмне забезпечення має простий та ефективний інтерфейс, що дозволяє дуже чітко виконувати поставлені задачі.

Ключові слова: промисловий робот, робокар, профіль, трансмісія, параметр, коефіцієнт.

Об'єм пояснювальної записки – 90 аркушів, містить 8 ілюстрації, 5 таблиць, 6 додатків.

ABSTRACT

The paper describes the main types of industrial robots, analyzed the transmission and the principle of its structure, and also described the main characteristics.

As a result of the study, the algorithm for calculating the transmission parameters of different types of workhorses was described in detail, which was then used in the development of software.

The developed software has a simple and effective interface, which allows to perform the tasks very accurately.

Key words: industrial robot, worker, profile, transmission, parameter, coefficient.

Explanatory note size -90 pages, contains 8 illustrations, 5 tables, 6 applications.