

Анотація

Метою даної бакалаврської роботи є полегшення та прискорення процесу створення проектів педіпуляторів роботів за рахунок автоматизації розрахунку параметрів педіпуляторів.

Розділ «Огляд типів та конструкцій педіпуляторів промислових роботів» теоретичний і містить опис існуючих типів та конструкцій педіпуляторів промислових роботів та їх класифікацію.

Розділ «Методика розрахунку параметрів педіпуляторів промислових роботів» описує методику розрахунку параметрів педіпуляторів промислових роботів в додатку.

Розділ «Розробка алгоритмічного та програмного забезпечення модуля» описує процес створення алгоритмічного та програмного забезпечення модуля автоматизованого розрахунку параметрів.

Результат дипломного проекту має практичне застосування для проектувальників проектів педіпуляторів роботів, що мають на меті прискорити процес створення проекту.

Бакалаврська робота складається з 65 сторінок, 9 ілюстрацій, 2 таблиць, 4 додатків.

Ключові слова: крокуючі механізми, крокуючі роботи, C#

Annotation

The purpose of this bachelor's work is to facilitate and accelerate the process of creating robot peddulator projects by automating the calculation of the parameters of the pedi-couplers.

The section "Review of types and designs of industrial robot pedipulators" is theoretical and contains a description of existing types and designs of industrial robot pediupulators and their classification.

The section "Methodology for calculating the parameters of the industrial robot's pedipulators" describes the methodology for calculating the parameters of the industrial robot pedo-couplers in the application.

The section "Development of algorithmic and software module" describes the process of algorithmic and software development of the module of automated calculation of parameters.

The result of the graduation project is practical application for project designers of robot pedagogues, with the aim of accelerating the process of project creation. Bachelor work consists of 65 pages, 9 illustrations, 2 tables, 4 additions.

Keywords: walking mechanisms, walking robots, C#

Аннотация

Целью данной бакалаврской работы является облегчение и ускорение процесса создания проектов педипуляторов роботов за счет автоматизации расчета параметров педипуляторов.

Раздел «Обзор типов и конструкций педипуляторов промышленных роботов» теоретический и содержит описание существующих типов и конструкций педипуляторов промышленных роботов и их классификацию.

Раздел «Методика расчета параметров педипуляторов промышленных роботов» описывает методику расчета параметров педипуляторов промышленных роботов в приложении.

Раздел «Разработка алгоритмического и программного обеспечения модуля» описывает процесс создания алгоритмического и программного обеспечения модуля автоматизированного расчета параметров.

Результат дипломного проекта имеет практическое применение для проектировщиков проектов педипуляторов роботов, имеющих целью ускорить процесс создания проекта.

Бакалаврская работа состоит из 65 страниц 9 иллюстраций 2 таблиц 4 приложений.

Ключевые слова: шагающие механизмы, шагающие роботы, C #