

## АНОТАЦІЯ

У роботі розглянуто основні типи та конструкції приводів промислових роботів, а саме: пневмоприводи, гідроприводи, електроприводи та комбіновані приводи, проаналізовано переваги та недоліки використання приводів, типові схеми та елементи приводів, а також описано їх основні характеристики.

В результаті дослідження детально описано алгоритм розрахунку параметрів електроприводу, який потім був використаний при розробці програмного забезпечення за допомогою якого користувач може швидко та ефективно порахувати параметри електроприводу.

Розроблене програмне забезпечення має простий та ефективний інтерфейс, що дозволяє дуже чітко виконувати поставлені задачі. Простота роботи на пряму пов'язана із алгоритмом роботи та інтерфейсом програми.

Ключові слова: привод, схема, елементи, важіль, позиціонування, кінематика, параметр, коефіцієнт, маніпулятор.

Об'єм пояснювальної записки – 66 аркушів, містить 25 ілюстрацій, 2 таблиць, 3 додатків.

## ABSTRACT

The paper considers the main types and designs of industrial robots drives namely: pneumatic drives, hydraulic drives, electric drives and combined drives, analyzes the advantages and disadvantages of using drives, typical circuits and drive elements, as well as describes its main characteristics.

As a result of the study, the algorithm for calculating the parameters of the electric drive was described in detail, which was then used in the development of software with which the user can quickly and effectively calculate the parameters of the electric drive.

The developed software has a simple and efficient interface, which allows you to very clearly perform the tasks. The simplicity of work is connected with the algorithm of work and the interface of the program.

Keywords: gear, scheme, elements, lever, positioning, kinematics, parameter, coefficient, manipulator.

Explanatory note size - 66 pages, contains 25 illustrations, 2 tables, 3 application.