

РЕФЕРАТ

Дипломний проект включає пояснювальну записку в обсязі сторінок з ілюстраціями, перелік джерел в обсязі 10 пунктів, додатки графічної частини на 5 аркушах.

Мета проекту полягає в розробці програмного забезпечення автоматизованого робочого місця (АРМ) проектувальника електромагнітних захватів роботів вертикального переміщення.

Вхідними даними процесу проектування ПР є критичні значення основних параметрів: похибки позиціонування педипулятора, допустима маса, необхідна потужність, швидкість та прискорення відпрацьовування заданих переміщень, максимальні габарити педипулятора, параметри робочої зони, траєкторій переміщення та орієнтації об'єктів роботизації.

Результатами розробки модуля за алгоритмом є значення параметрів, отриманих у результаті його проектування, що задовольняють вхідним даним. Такими параметрами вважаються: крутний момент електродвигуна, статичний момент для механізмів обертання з вертикальною віссю, динамічний момент та необхідна потужність.

Результати проекту можуть бути використані в конструкторських проектних бюро, що займаються розробкою автоматичних маніпуляторів промислових роботів.

**ЕЛЕКТРОМАГНІТНИЙ ЗАХВАТ, ПРОМИСЛОВИЙ РОБОТ, МОДУЛЬ
ПРОЕКТУВАННЯ ПРИВОДУ, ВЕРТИКАЛЬНЕ ПЕРЕМІЩЕННЯ**

ABSTRACT

The Degree project includes the expository note by volume pages with illustration, list of the sources in volume 10 points, exhibits of the graphic part on 5 sheets.

The Purpose of the project consists in development of the module of the system computer aided design (CAD) hydraulic cause industrial robot for automated worker of the place of the designer of the executive modules robot.

The Input process data of the designing drive there is critical importance's main parameter: inaccuracy of the positioning the manipulator, mass, power, velocity and speedups of the governed displacement, parameters worker zones, path of the displacement and orientation object to robotization.

The Result of the development of the module is importance's parameter, got as a result of his designing, which satisfy the input data. Such parameter suppose: power hydraulic cause, parameters of the value of the move of the rod of the drive and effort on most rods and on cause.

The Results of the project can be used in design organization, which concern with the development automatic manipulator industrial robot.

HYDRAULIC DRIVE, INDUSTRIAL ROBOT, MODULE of the
DESIGNING the DRIVE, HYDRAULIC AMPLIFIER