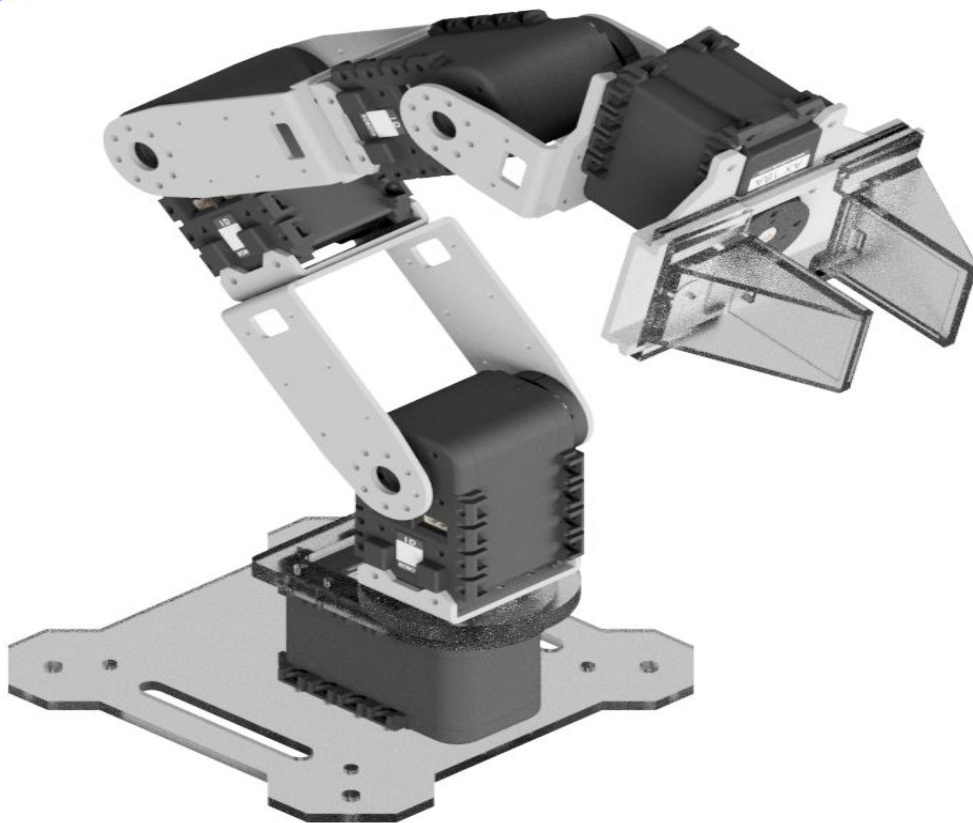




Робот-манипулятор



Цели проекта

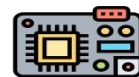
- Разработка конструкции в 3D, с применением CAD системы SolidWorks;
- Разработка системы управления робота-манипулятора;
- Разработка программного обеспечения для микроконтроллера;

Приобретенный опыт



Базовые знания проектирования в 3D, с применением CAD системы SolidWorks

Работа с 3D принтером и постановка на производство



Изучение работы микроконтроллера на базе ARDUINO, с использованием ARDUINO IDE

Макетирование робототехнических систем своими руками



АКТУАЛЬНОСТЬ ТЕМЫ

Промышленная роботизированная техника играет ведущую роль при выполнении базовых и вспомогательных технологических задач в процессе производственных операций. Гибкие автоматизированные системы позволяют значительно ускорить производство и повысить качество работ. Современные роботы-манипуляторы помогают исключить возможные ошибки и сбои в работе.