

Реферат

Объем: 110 с., 35 рисунка, 35 таблиц, 29 формул, 37 источников, 2 прил.
СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ, КООРДИНАТЫ, ДВИГАТЕЛИ,
КРАСКОПУЛЬТ.

В дипломном проекте представлена разработка системы управления двухкоординатным малярным роботом.

Объект исследования – автоматизированная покраска.

Предмет исследования – система управления двухкоординатным малярным роботом.

Цель работы – разработка схемы электрической принципиальной, функциональной, блок-схемы и технико-экономическое обоснование проекта.

В процессе разработки был проведен сравнительный анализ различных двигателей. Разработаны структурная и принципиальная электрические схемы. Выбрана современная элементная база.

Полученные результаты. В результате анализа выбрана схема управления двухкоординатным малярным роботом, была разработана и обоснована схема электрическая функциональная, была разработана и обоснована схема электрическая принципиальная, выполнено технико-экономическое обоснование проекта.

Сфера применения. Разработанная система может быть использована для покраски многоэтажных зданий.