

## 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.