**Слайд 1 (Титульный)**

Добрый день уважаемые члены комиссии (участники заседания кафедры). Я Дружинин Василий, предствлю результаты исследования по теме **«Деформируемый объект управления».**

**Слайд 2 (Робототехника в современной медицине)**

Роботы применяться в различных сферах медицины, как замещение человека в рутинных процедурах, так и при решении сложных задач.

В данном случае будет рассмотрено применение робототехнического комплекса для выполнения операций средней сложности. В данном случае будут рассмотрены операции проводимые с помощью медицинских инъекционных игл.

**Слайд 3 (Общая постановка задачи)**

Будет рассмотрена задача движения иглы с асимметричным коником в вязкоупругих материалах с целью определения отклонения иглы.

Данная задача является междисциплинарной и для ее решения необходимо задействовать несколько разделов механики. ,,,,,,

Слайд 4 (Общая постановка задачи)

Слайд 5 (Постановка решаемой задачи)

Слайд 6 (Модель)

Слайд 7(Результаты моделирования при разной плотности материала)

Слайд 8 (Моделирование при разном угле острия)

Слайд 9 Эксперимент

Слайд 10 (Результаты моделирования. Сравнение с экспериментом)

Слайд 11 (Выводы)

Слайд 12 (Спасибо за внимание!!!)