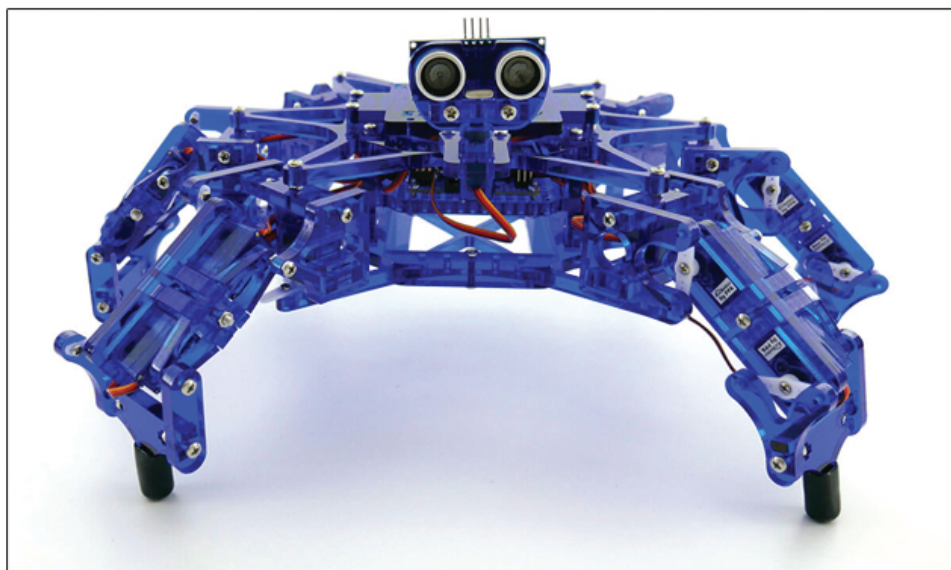


Система управления шестиногим шагающим роботом



Основные задачи дипломного проекта:

- 1) разработать систему управления шестиногим шагающим роботом;*
- 2) построить оптимальный маршрут по заданной карте местности;*
- 3) произвести расчеты, связанные с разработкой и производством шагающего робота.*

Дипломный проект выполнил Карандаев В.Ю.

Научный руководитель Рудцов В.И.

Факультет «Специальное машиностроение»

Кафедра «Робототехнические системы и мехатроника»