|  |  |
| --- | --- |
| Gerb-BMSTU_01 | **Министерство образования и науки Российской Федерации**  **Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение**  **высшего образования**  **«Московский государственный технический университет**  **имени Н.Э. Баумана**  **(национальный исследовательский университет)»**  **(МГТУ им. Н.Э. Баумана)** |

ФАКУЛЬТЕТ Специальное машиностроение ,

КАФЕДРА Робототехнические системы и мехатроника ,

**РАСЧЕТНО-ПОЯСНИТЕЛЬНАЯ ЗАПИСКА**

***К ВЫПУСКНОЙ КВАЛИФИКАЦИОННОЙ РАБОТЕ***

***НА ТЕМУ:***

**Мобильная платформа с целью**

Студент СМ7-84Б \_**\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_** А.О.Волков

(Группа) (Подпись, дата) (И.О.Фамилия)

Руководитель ВКР **\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_** С.В.Калиниченко

(Подпись, дата) (И.О.Фамилия)

Нормоконтролер **\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_** В.А.Панков

(Подпись, дата) (И.О.Фамилия)

*2025 г.*

# РЕФЕРАТ

Объект выпускной квалификационной работы: Мобильная платформа с целью

Расчетно-пояснительная записка к выпускной квалификационной работе содержит … страницы машинописного текста, … рисунков, … таблиц. При выполнении дипломного проекта использовались следующие программы: Microsoft Word, Компас 3D V20, Matlab, Mathcad, Inventor 2025.

В данной расчетно-пояснительной записке приведены:

1. Анализ задачи и техническое задание;
2. Структура системы управления;
3. Подбор комплектующих элементов;
4. Расчет системы управления приводом;
5. Разработка алгоритма управления;
6. Моделирование алгоритма управления;
7. Конструирование узла линейного привода

Ключевые слова: манипулятор, привод вращения плеча, электродвигатель, система управления, конечный автомат, сеть Петри, моделирование, компьютерное зрение.