

## **Анотація**

Створення промислових роботів-маніпуляторів, здатних замінити людини на багатьох ділянках сучасного виробництва, а також автоматичних систем, які можуть бути використані в умовах, небезпечних для людини, є актуальною науковою і технічною проблемою. Одним з важливих класів роботів є крокуючі роботи, призначені для переміщення по важкопрохідній місцевості.

Дипломний проект присвячено розробці крокуючого робота - робота павука. В основу принципу роботи пристрою закладений принцип стабілізації корпусу камери і її дистанційного керування.

У даному дипломному проекті розроблено конструкцію робота та його електричну схему. У роботі наведено огляд існуючих методів розробок в області роботів. Розглянуто апаратне та програмне забезпечення руху робота. Було обґрунтовано структурну схему системи робота та розроблена його електричної схеми.

## **Annotation**

Creation of industrial robots-manipulators capable of replacing people in many areas of modern production, as well as automatic systems that can be used in conditions that are dangerous to humans, is a relevant scientific and technical problem. One of the important classes of robots is stepping work, designed to move in difficult terrain.

The diploma project is devoted to the development of a walking robot - the work of a spider. The principle of operation of the device is based on the principle of stabilizing the camera body and its remote control.

In this diploma project the design of the work and its electrical scheme are developed. The paper gives an overview of existing methods of development in the field of robots. The hardware and software of robot movement are

considered. The structural scheme of the robot system was substantiated and its electrical scheme was developed.