

<b>Автор</b>	Брюхов, Олексій Андрійович		Briukhov, Oleksii	
<b>Назва роботи</b> (укр. та англ.)	Розроблення проекту дільниці механічного цеху для виготовлення вісі колеса КС6Б-02.662 з дослідженням точності позиціонування промислового робота			
	Machine workshop area project development for manufacturing wheel shaft KS6B-02.662 with research of industrial robot positioning accuracy			
<b>Дата захисту</b>	26 серпня 2014 р.			
<b>УДК</b>	621.9.07	621.941	621.95	
<b>Код спеціальності</b>	8.05050201	<b>Назва спеціальності</b>	Технології машинобудування	
<b>Місто захисту</b>	Тернопіль		<b>Кількість сторінок</b>	125
<b>Ключові слова</b> (укр. та англ.)	проектування цеху	технологія виготовлення	промисловий робот	точність позиціонування
	workshop design	manufacturing technology	Industrial robot	positioning accuracy
<b>Анотація</b> (укр. та англ.)	<p>Спроектовано дільницю механічної обробки вісі колеса КС6Б-02.662. Розроблено технологію виготовлення деталі та спеціальні верстатні пристрої для її реалізації.</p> <p>Прийняті в дипломній роботі інженерні рішення дали змогу підвищити якість виготовлення деталі і зменшити підготовчо-заклучний час на операціях, забезпечили концентрацію операцій, мобільність виробництва а також скорочення затрат на виготовлення деталі.</p> <p>Для забезпечення безпечних умов роботи персоналу розроблено питання охорони праці і безпеки у надзвичайних ситуаціях.</p> <p>Побудовано схему фізичної моделі маніпулятора промислового робота, яка включає елементи, що деформуються у процесі роботи. Розроблено методику дослідження спільних механічних характеристик маніпулятора портального типу, а також точності його позиціонування. Отримано результати експериментальних досліджень жорсткості елементів маніпулятора. Створено блок-схему алгоритму роботи робототехнічного комплексу для виготовлення вісі колеса КС6Б-02.662.</p> <p>Правильність прийнятих рішень підтверджено обґрунтуванням економічної ефективності.</p>			
	<p>Shop area for machining of the wheel shaft KS6B-02.662 has been designed. The technology for manufacturing a part and special machine-tool devices for its realization has been developed.</p> <p>Engineering solutions made in diploma paper provided the possibility to increase part manufacturing quality and minimize operation setting-up time, ensured operations concentration, manufacturing mobility and reduction in manufacturing prime cost.</p> <p>To secure staff working environment the comprehensive operational health and safety issues for emergencies have been developed.</p> <p>Physical simulator design for industrial robot manipulator has been developed which includes components being deformed at operational process. Investigation techniques for common bridge-type manipulator mechanical characteristics as well as its positioning accuracy have been developed. Experimental research findings for manipulator components stiffness have been obtained. Robot system operation control-flow chart for manufacturing</p>			

	<p>of the wheel shaft KS6B-02.662 has been designed. The accuracy of solutions made has been proved by economic feasibility.</p>
<p><b>Бібліографічний опис</b> (варіант повнотекстової дипломної роботи)</p>	<p><b>Брюхов, О. А. Розроблення проекту ділянки механічного цеху для виготовлення вісі колеса КС6Б-02.662 з дослідженням точності позиціювання промислового робота: дипломна робота магістра за спеціальністю «8.05050201 – технології машинобудування» / О.А. Брюхов; Тернопільський національний технічний університет імені Івана Пулюя. – Тернопіль: ТНТУ, 2014. – 125 с.</b></p>
<p><b>Бібліографічний опис</b> (варіант анотації дипломної роботи)</p>	<p><b>Брюхов, О. А. Розроблення проекту ділянки механічного цеху для виготовлення вісі колеса КС6Б-02.662 з дослідженням точності позиціювання промислового робота: анотація на дипломну роботу магістра за спеціальністю «8.05050201 – технології машинобудування» / О.А. Брюхов; Тернопільський національний технічний університет імені Івана Пулюя. – Тернопіль: ТНТУ, 2014. – 125 с.</b></p>