

УДК 004.9:004.021:65.011.56:658.512:681.2:621

**РАЗРАБОТКА ПРОГРАММНО-УПРАВЛЯЕМОЙ МОДЕЛИ РОБОТА**

**Курганский Артём Владимирович (ИТМО)**

**Научный руководитель – ассистент Киприянов Кирилл Васильевич  
(ИТМО)**

Доклад содержит описание процесса разработки цифрового двойника мобильного транспортного робота. Проектирование осуществляется в ПО Dassault Systems CATIA.

**Введение.** На производстве без человека возникает необходимость транспортировки как готовой продукции, так и заготовок. Данную проблему решает транспортный программируемый робот, способный осуществлять движения по цеху с целью приёма и передачи продукции за счёт колёсного основания и роботизированной руки.

**Основная часть.** На основании современных тенденций к развитию цифровизации во всех отраслях была выдвинута идея о необходимости применения, данного работа на производственном участке посредством управления им через его цифровой двойник. В задачи научного проекта входят проектирование мобильного транспортного робота, его программирование и создание его цифрового двойника.

**Выводы.** Работа содержит результаты разработки цифрового двойника мобильного робота. Рассмотренные процессы проектирования могут быть применены при разработке цифровых двойников изделий.

Курганский А.В. (автор)

Подпись

Киприянов К.В. (научный руководитель)

Подпись