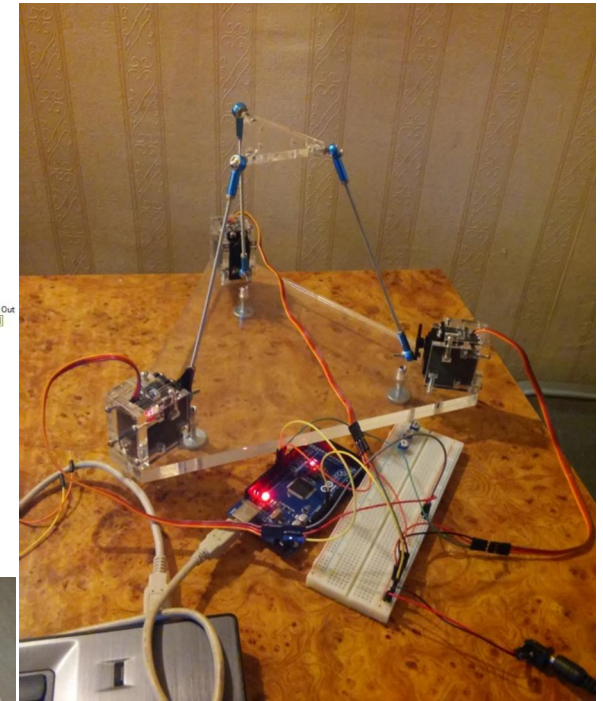
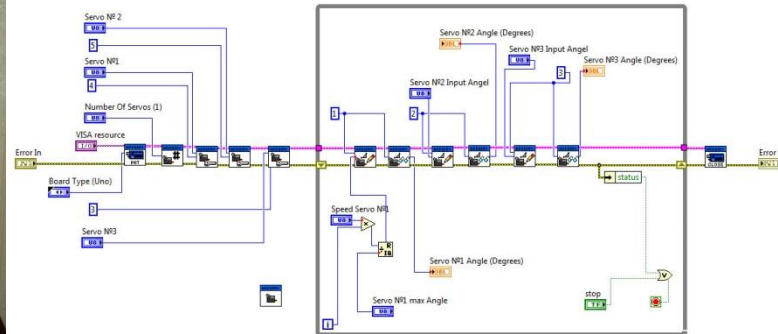
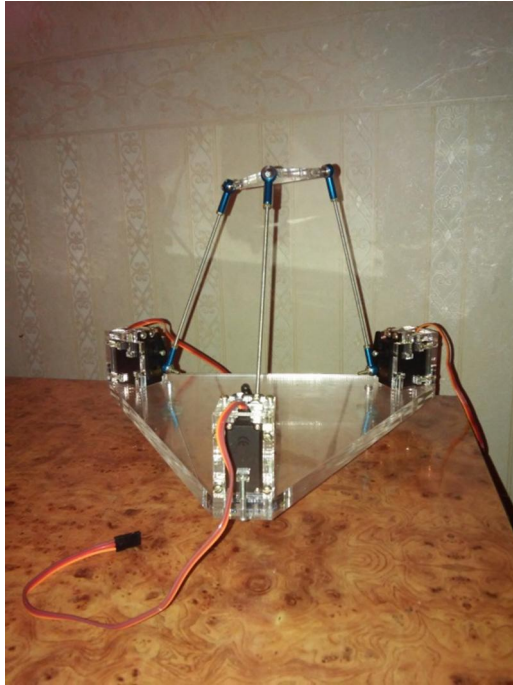
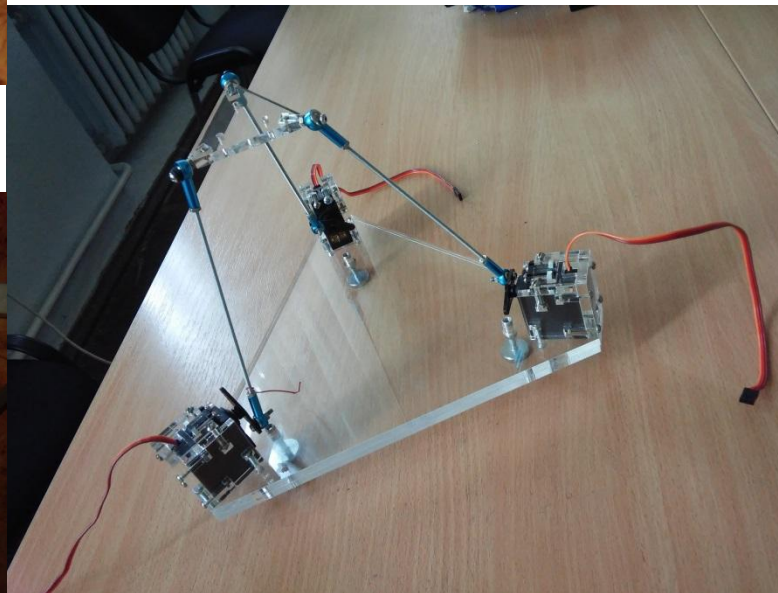
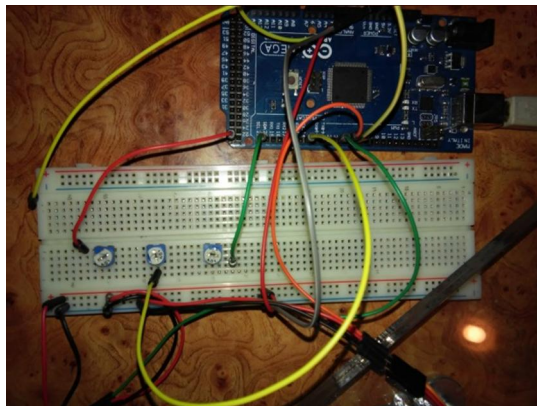


# Розробка рухомої платформа з механізмами паралельної структури

## Напівавтоматичне управління



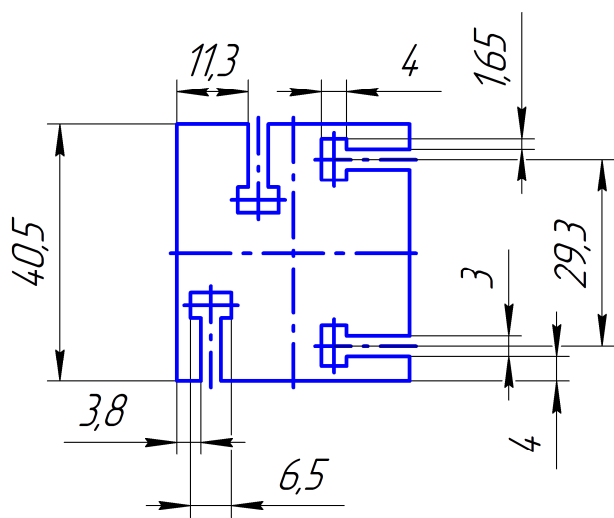
## Ручне управління



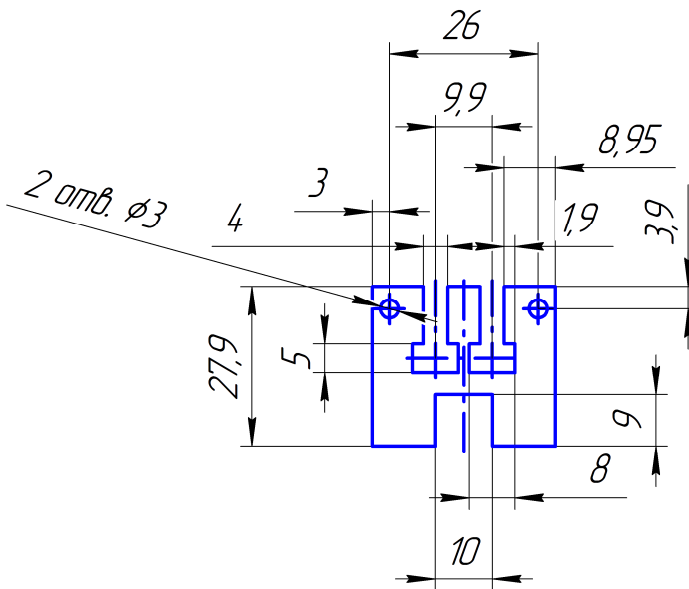
## Автоматичне управління

```
Arduino IDE - ServoLib
Main: Platform Control System
ServoLib
#include <Servo.h>
Servo servo1; // create servo object to control a servo
//select servo1: a maximum of eight servo objects can be created
int pos = 0; // variable to store the servo position
void setup()
{
  servo1.attach(0);
  // servo1.attach(0);
  // servo1.attach(0); // attaches the servo on pin 0 to the servo object
}
void loop()
{
  servo1.write(pos);
  // servo1.write(pos);
  // servo1.write(pos);
  pos = pos + 1; // when pos is equal to 180 degrees
  // do not set 180 degrees
  // will never go to position in readable "loop"
  delay(10);
  // wait 10ms for the servo to reach the position
}
```

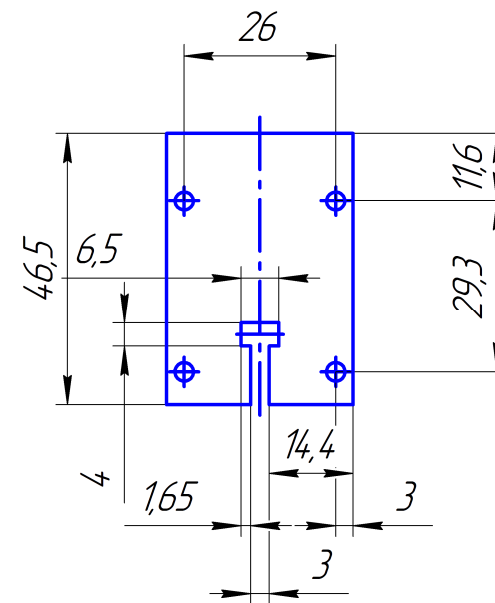
# Робочі креслення для виготовлення рухомої платформи



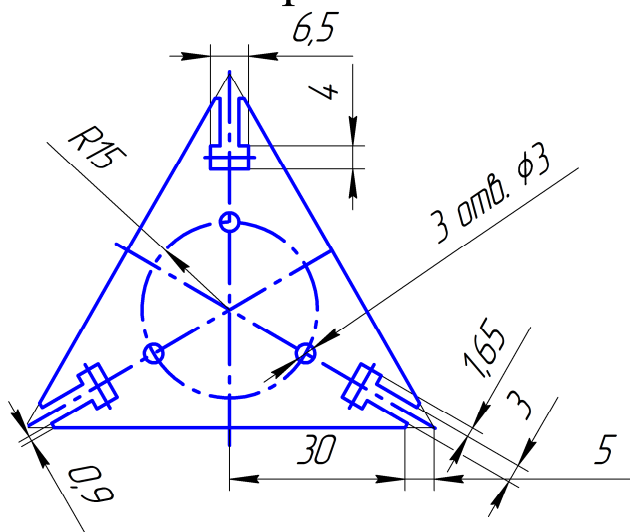
Бокова кришка



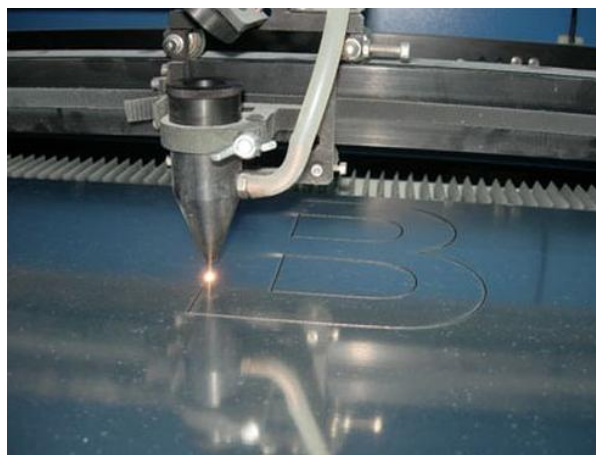
Верхня кришка



Задня кришка



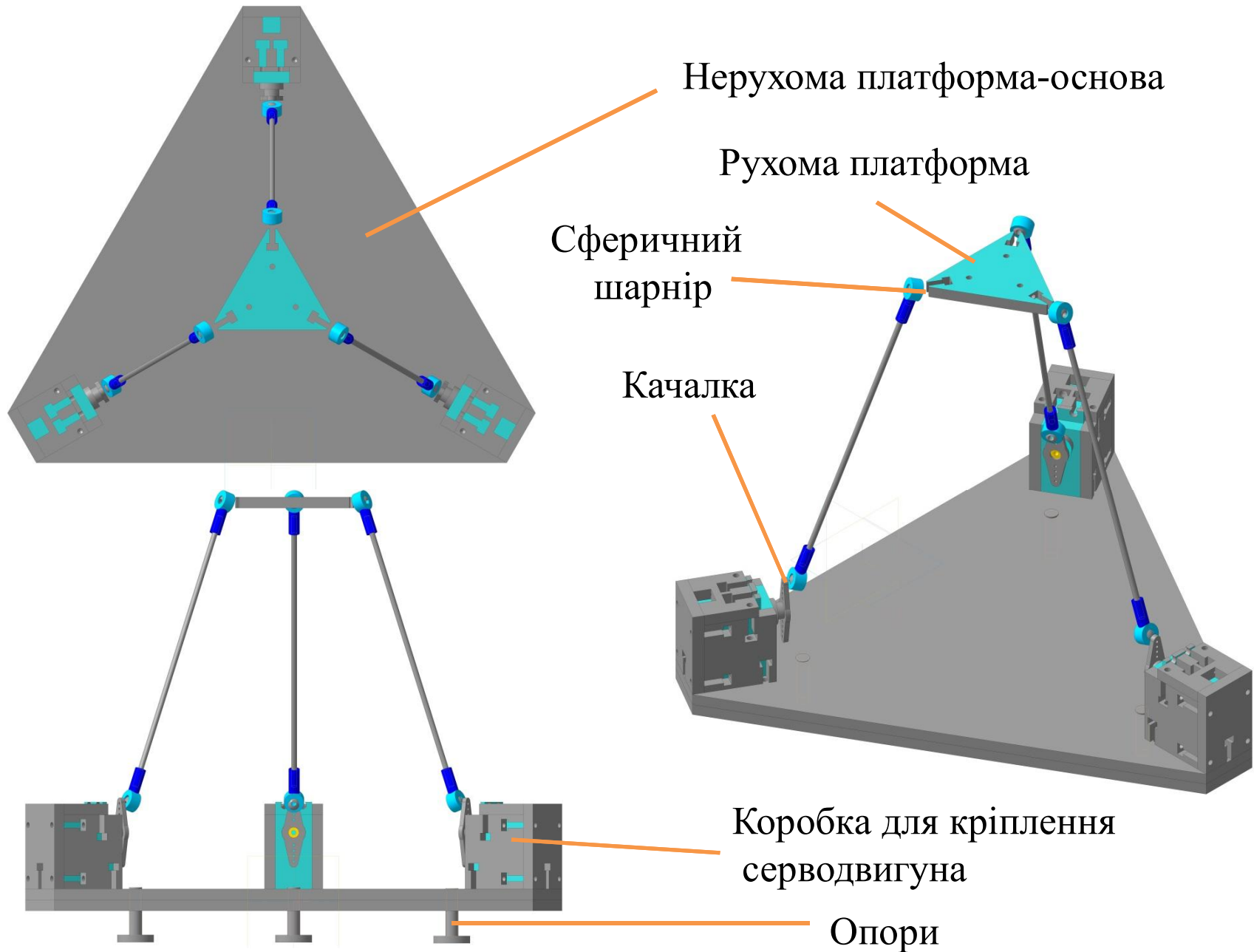
Рухома платформа



Деталі виготовлялись з акріла методом лазерної різки

Для кріплення між собою, в деталях виконано Т-подібні пази.

# 3-D модель платформи



# Демонстраційне відео роботи рухомої платформи з механізмами паралельної структури

