

## KOKKUVÕTE

Käesolev lõputöö on teostatud Tallinna Tehnikaülikooli magistriõppe lõputööna ja on valminud koostöös AS Milrem Robotics-iga, kes on ühtlasi autori tööandjaks lõputöö kirjutamise ajal ning on teinud võimalikuks autori osalemise projektis mille baasil lõputöö kirjutati.

Lõputöö käigus arendatud mooduli eesmärgiks on elektrienergia tootmine mehitamata hübriid roomiksõidukile. Sisend on määratud põhikomponentide valiku ja moodulile rakendatavate nõuete näol.

Lõputöös antakse ülevaade erinevatest mooduli arendamise etappidest ning kasutatud metoodikast ja valitud lahendustest.

Mooduli kontseptsioonide arendamiseks kasutatakse morfoloogilist maatriksit ja kaalutud hindamist. Kontseptsioonide detailprojekteerimine teostatakse CAD keskkonnas. Tugevusanalüüside rajatingimused määratakse staatilisi tasakaaluvõrrandeid kasutades ning analüüsid teostatakse lõplike elementide meetodil. Tulemused on valideeritud läbi reaalsete katsetuste.

Autor soovib tänada kõiki Tallinna Tehnikaülikooli õppejõude kes on suunanud autori arengut ning inspireerinud ka edaspidi teadmisi täiendama. Lisaks soovib autor tänada otseselt käesoleva lõputöö juhendajat tiheda ja sujuva koostöö eest ning kõiki oma kolleege kellega projekti teostamise käigus on lahendusi arutatud ning puudusi välja selgitatud.

Kindlasti kõige suuremad tänusõnad on suunatud kõikidele autori lähedastele kes nüüdseks mõistavad väga hästi kaugõppe ilu ja valu.

Võtmesõnad: Jõujaam, roomiksõiduk, modulaarsus, diiselmootor, magistritöö.