

KOKKUVÕTE

Käesoleva töö eesmärgiks oli projekteerida stabiliseeritud ujuvplatvormile ajamisüsteem, mis oleks suuteline kiirendama alust vastavalt lähteülesandele seatud kiirusteni ning paigal seistes olla piisavalt manööverdatav, et töötada vastu lainetusele.

Töö käigus leiti süsteemile vajalikud nõuded ning hinnati selleks sobivaimaid lahendusi. Ajamisüsteemiks valiti asimuudi tõukureid kasutav lahendus peamiselt nende suure efektiivse tööraadiuse ja hea modulaarsuse tõttu. Vastavalt süsteemi nõuetele valiti kriitilisemad komponendid ja vaadeldi erinevaid lahenduse kontseptsioone. Projekteerimise käigus tegeleti mitmete probleemidega nagu käiturite asetus, nende kinnitamine pöördevõllile ning veerelaagrite lahendus.

Töö tulemusena valmis ilma pöörämismehhanismita ajamisüsteemi prototüüp, millega teostati katseid plast anumal. Ajapuuduse tõttu ei jõutud testida pöörämismehhanismi, kuid sellega tegeleb autor edasi pärast bakalaureuse töö valmimist ning testib tervet ajamisüsteemi lahendust suvel ujuvplatvormil Saaremaa Kolledži lainebasseinis.

Töö koostamisel õppis autor palju uut. Varasemalt bakalaureuse tööle oli autoril väga pinnapealne arusaam elektroonikast ning robotikast. Töö vältel saadi pidevat tagasisidet kaasjuhendajalt Heigo Mölderilt, kes aitas luua parema arusaama nendel teemadel.