

Таким чином, була спроектована структура модуля платіжної системи та сформовані функціональні вимоги до системи. За результатами проектування реалізовано основні механізми процесу оплати: створення транзакції, відміна транзакції, зміна транзакції, повернення коштів, зміна платіжного методу, зміна платіжних даних.

Література:

1. Ajzele Branko. Magento 2 Developer's Guide / Packt Publishing, 2015. - 412 p.
2. Burge Stephen. Magento 2 Explained: Your Step-by-Step Guide to Magento 2 / OSTRaining, 2017. - 208 p.
3. Вероника Белоусова. Платежные системы / ООО «ЛитРес», 2012 - 254 с.
4. Сергей Трофимов. CASE-технологии. Практическая работа в Rational Rose / Бином-Пресс, 2002 - 288 с.

Лебедев О.Г., канд. техн. наук, доцент

Бровенко І.М., студент

Харківський національний університет радіоелектроніки, м Харків

Кафедра електронних обчислювальних машин, доцент

РОЗРОБКА СПОСОБУ ФОРМУВАННЯ ТРАЄКТОРНОГО РУХУ

У мікроконтролері, що використовується в даній роботі, є виходи (Change Notification Pins), які забезпечують можливість генерувати запит на переривання в залежності від зміни стану обраних виходів. Таким чином, підключившись до датчиків Холла за допомогою виходів даного типу і отримуючи інформацію про зміну їх стану, можна відстежити кількість обертів двигуна. У таблиці 1 представлена послідовність значень датчиків Холла і їх кодування. Для того щоб визначити напрямок обертання двигуна необхідно здійснити перекодування значень з датчиків.

Таблиця 1

Кодування значень датчиків Холла

Значення датчиків Холла	Десяткове значення	Кодоване значення
011	3	1
010	2	2
110	6	3
100	4	4
101	5	5
001	1	6

Упорядкувавши їх в діапазоні від 1 до 6, можна відстежити напрямок обертання. Знаючи напрямок обертання двигуна і застосувавши формулу обчислення кількості обертів колеса, необхідне для проходження заданої відстані:

$$N = \frac{S \cdot i_{mw}}{2\pi R}$$

можна отримати пройденої відстані в сантиметрах[1-5]:

$$S = \frac{2\pi R}{i} N$$

Література:

1. Ткачов В.М. Спосіб передачі цифрових даних мультикоптерною системою між сегментами розподіленої сенсорної мережі та базовою станцією [Текст] : пат. 118921 Україна: МПК 2017.01, H04W 64/00, H04W 84/18 (2009.01), G06F 17/40 (2006.01) / Ткачов В.М., Токарев В.В., заявник та патентовласник Харківський національний університет радіоелектроніки. – и 2017 04085; заяв. 24.04.2017; опубл. 28.08.2017, бюл. № 16. – 2017. – 5 с.
2. Г.И. Чурюмов. СТВОРЕННЯ НАУКОВО-МЕТОДИЧНИХ ОСНОВ ЗАБЕЗПЕЧЕННЯ ЖИВУЧОСТІ МЕРЕЖЕВИХ СИСТЕМ ОБМІНУ ІНФОРМАЦІЄЮ В УМОВАХ ЗОВНІШНЬОГО ВПЛИВУ ПОТУЖНОГО НВЧ ВИПРОМІНЮВАННЯ // Г.И. Чурюмов, В.В. Токарев, И.В. Рубан, В.Н. Ткачев и др. // ЗВІТ ПРО НАУКОВО-ДОСЛІДНУ РОБОТУ за договором від 20.09.2017 р. № Ф76/109-2017 (заклучний). № держреєстрації 0117U003916. ХИРЭ. - 116с.
3. И.В. Рубан. Функциональная стойкость универсальной мобильной реконфигурируемой системы при воздействии электромагнитного излучения высокой мощности // И.В. Рубан, Г.И. Чурюмов, В.В. Токарев, В.Н. Ткачев // ИНФОРМАЦИОННЫЕ ТЕХНОЛОГИИ И БЕЗОПАСНОСТЬ: материалы докладов XVII Международной научно-практической конференции (ИТБ-2017), 30 ноября 2017г. - Киев, Украина. - С.205 - 210.
4. О.Г. Лебедев. Темпоральная модель адаптации интегрированной информационной системы путем реконфигурации логической структуры / О.Г. Лебедев, В.Н. Ткачев, В.В. Токарев, Г.И. Чурюмов // Комп'ютерні та інформаційні системи і технології: тези доповідей другої міжн. наук. - техн. конф. 18 - 19 квітня 2018 р. - Харків, Україна. - С.6-7.
5. Vitalii Tkachov. Method of Data Collection in Wireless Sensor Networks Using Flying Ad Hoc Network / Vitalii Tkachov, Volodymyr Tokariev, Yana Dukh, Vadym Volotka // 2018 5th International Scientific-Practical Conference Problems of Infocommunications. Science and Technology, October 9-12, 2018 Kharkiv, Ukraine. – Pp.197 - 201.

Лебедев О.Г., канд. техн. наук, доцент

Дінець І.Є., студент

Харківський національний університет радіоелектроніки, м Харків

Кафедра електронних обчислювальних машин, доцент

РОЗРОБКА АРХІТЕКТУРИ СИСТЕМИ УПРАВЛІННЯ МОБІЛЬНИМ ПРІСТРОЄМ

У даній статті розглядається архітектура системи управління мобільним об'єктом. Система управління - це систематизований (строго певний) набір засобів збору відомостей про підконтрольний об'єкт і засобів впливу на його поведінку, призначений для досягнення певних цілей. Об'єкт системи управління може складатися з інших об'єктів, які можуть мати постійну структуру взаємозв'язків. Об'єктом управління може бути будь-яка динамічна