



The Ministry of
Education and Science
of Ukraine

<https://nure.ua/>

Kharkiv National
University of
Radio Electronics

KITAM

3
2
0
2

COLLECTION

OF STUDENTS' SCIENTIFIC PAPER

«Automation and Development of Electronic Devices»

ADED-2023

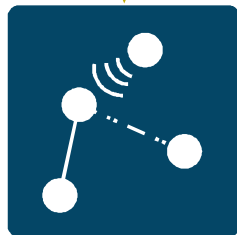
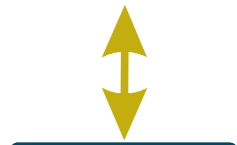
(Part 1)



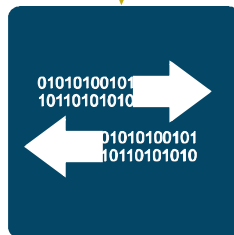
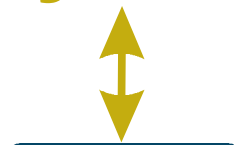
Industry 4.0



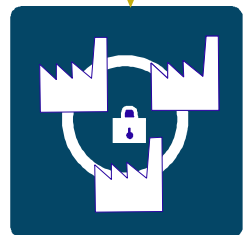
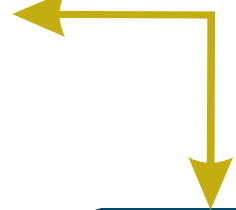
Digital control
life cycle



Distributed Computer
Systems



Fast
integration and
flexible
configuration

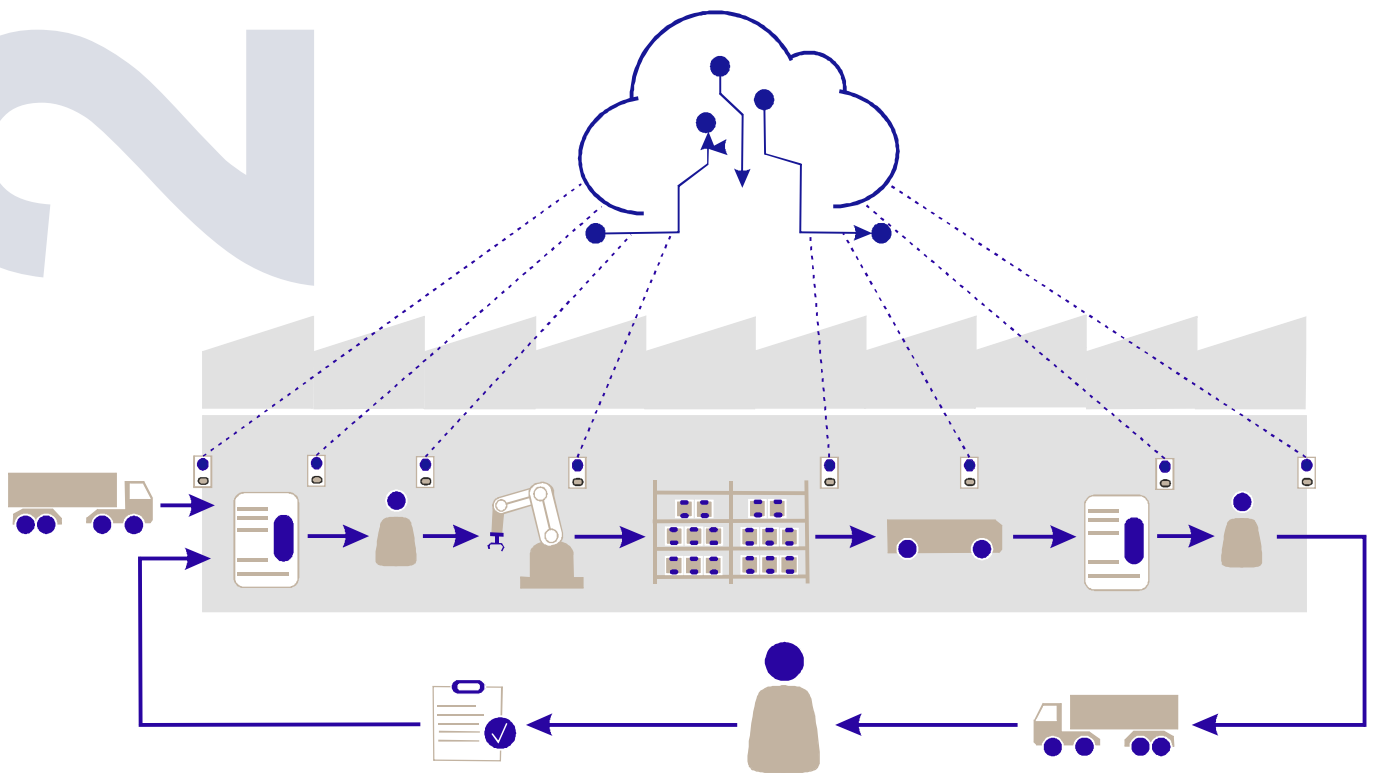


Cyber-physical
system

3
2
0
2

ЗБІРНИК

студентських наукових статей
«Автоматизація та приладобудування»
ADED-2023
(Випуск 1)
[електронне видання]



→ Industry 4.0

- Головий редактор** **Невлюдов Ігор Шакирович**, доктор технічних наук, професор, завідувач кафедри комп'ютерно-інтегрованих технологій, автоматизації та мехатроніки, Харківського національного університету радіоелектроніки.
- Редакційна колегія:** **Филипенко Олександр Іванович**, доктор технічних наук, професор, декан факультету Автоматики та комп'ютеризованих технологій, Харківського національного університету радіоелектроніки.
Цимбал Олександр Михайлович, доктор технічних наук, професор кафедри комп'ютерно-інтегрованих технологій, автоматизації та мехатроніки, Харківського національного університету радіоелектроніки.
Андрусевич Анатолій Олександрович, доктор технічних наук, професор, начальник Криворізького коледжу національного авіаційного університету
Косенко Віктор Васильович, доктор технічних наук, професор, зам. директора Державного підприємства «Південний державний проектно-конструкторський та науково-дослідний інститут авіаційної промисловості».
Замірець Микола Васильович, доктор технічних наук, професор, директор Державного підприємства Науково-дослідного технологічного інституту приладобудування.
Свищ Володимир Митрофанович, доктор технічних наук, професор, радник директора Державне науково-виробниче підприємство «Об'єднання Комунар».
Фомовська Олена Владиславівна, кандидат технічних наук, доцент завідувач кафедри «Електронних апаратів» Кременчуцького національного університету імені Михайла Остроградського.
Кухаренко Дмитро Володимирович, кандидат технічних наук, доцент кафедри «Електронних апаратів» Кременчуцького національного університету імені Михайла Остроградського
Демська Наталія Павлівна, кандидат технічних наук, доцент кафедри комп'ютерно-інтегрованих технологій, автоматизації та мехатроніки, Харківського національного університету радіоелектроніки.
Фурманова Наталія Іванівна, кандидат технічних наук, доцент, в.о. декана факультета Радіоелектроніки і телекомунікацій, Національного університету «Запорізька політехніка».
- Відповідальний редактор:** **Євсєєв Владислав В'ячеславович**, доктор технічних наук, професор кафедри комп'ютерно-інтегрованих технологій, автоматизації та мехатроніки, Харківського національного університету радіоелектроніки.

Автоматизація та Приладобудування («Automation and Development of Electronic Devices» ADED-2023) [Електронний ресурс]: збірник студентських наукових статей / Харківський національний університет радіоелектроніки ; [редкол.: І.Ш. Невлюдов та ін.]. – Харків : ХНУРЕ, 2023. – Вип. 1. – 336с.

Collection of Students' Scientific Paper «Automation and Development Of Electronic Devices» ADED-2023 Part 1 (Key infrastructure 2023) - Kharkiv/ The Editorial.: Nevlyudov I.Sh. (head), that all. Kharkiv: Kind of Kharkiv National University of Radio Elektronik [electronic edition], 2023. – 336p with.

Рекомендовано рішенням
Науково-технічної ради
Харківського національного
університету радіоелектроніки
протокол №6 від 29.11.2018

Рекомендовано рішенням Вченої ради
факультету Автоматики і комп'ютеризованих технологій
Харківського національного
університету радіоелектроніки
протокол № 6 від 01.05.2023

Збірник містить наукові статті здобувачів першого (бакалаврського), другого (магістерського) рівнів вищої освіти кафедри комп'ютерно-інтегрованих технологій, автоматизації та мехатроніки (КІТАМ) Харківського національного університету радіоелектроніки, кафедри Інформаційних технологій електронних засобів (ІТЕД) Запорізького національного технічного університету та кафедри Електронних апаратів (ЕА) Кременчуцького національного університету ім. М. Остроградського які навчаються за спеціальностями: 151 Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології, 172 Телекомунікації та радіотехніка, 171 Електроніка та 163 Біомедична інженерія. Статті надані в авторській редакції.

©ХНУРЕ, 2023 рік

ЗМІСТ

<i>Бацуля Р. В.</i> Аналіз сучасних розробок у сфері робототехніки	9
<i>Дяченко Е. С.</i> Аналіз сучасних розробок в області розумного будинку	15
<i>Кап'юнкін В. Г.</i> Розроблення системи голосового керування сайтом для людей з обмеженими можливостями	19
<i>Карташова В. В.</i> Аналіз сучасних роботизованих та експертних систем	24
<i>Кащев В. А., Артюх В. С.</i> Аналіз створення інтерфейсів користувача програмного забезпечення автоматизованих систем	31
<i>Кравченко С. В.</i> Аналіз автоматизованих систем керування технологічними процесами сучасного підприємства	36
<i>Наумов М. С.</i> Автоматизація приладобудівних приміщень	42
<i>Остапенко І. В.</i> Комп'ютерне зорове сприйняття	47
<i>Перебийніс Д. А.</i> Аналіз сучасного стану розробок в області автоматизації	52
<i>Рудакова Г. В.</i> Аналіз сучасних розробок в області комп'ютерного зору	57
<i>Дмитрієв Д. В.</i> Розробка макету пристрою дистанційного керування антропоморфним хватним пристроєм	61
<i>Андреев А. С.</i> Перспективи використання PHP та MYSQL в проектах	66
<i>Вінниченко С. О.</i> Огляд можливих ризиків кібератаки для віртуального підприємства та способів їх запобігання	70
<i>Гребенков Д. В.</i> Огляд сучасних безпілотних літальних апаратів	74
<i>Кирпота Ф., Халімонов Я.</i> Особливості QR-кодів та проблеми Fishing	78
<i>Макушев І. А.</i> Огляд сучасних роботів-маніпуляторів	82
<i>Олінкевич Я. В.</i> PHP & HTML: файли cookie, сесії, автентифікація	86
<i>Поліканов К. А.</i> Безпека QR-кодів та Phishing атаки	91
<i>Коноваленко К.</i> Розробка структурної схеми мобільної маніпуляційної платформи для розмінування ...	95
<i>Реука Є.</i> Розробка структурної схеми PID контролера для керування позиціонування сонячної панелі для автономних мобільних роботів	100

<i>Александров В.О.</i>	
Перспективи розвитку повітряної робототехніки в Україні	105
<i>Савін В.А.</i>	
Аналіз сучасних методів виявлення вибухонебезпечних об'єктів	110
<i>Залож Є.</i>	
Управління збутом продукції виробничого підприємства на основі динамічних QR-кодів	115
<i>Воронов Д.О.</i>	
Розробка програмних модулів на основі датчика LIDAR для системи управління БПЛА	119
<i>Коротун Є.В.</i>	
Факторний аналіз фотополімерних смол для 3D-друку	124
<i>Світайло Д. М.</i>	
Аналіз причин кібератак та інформаційної безпеки	128
<i>Долгуля А.В.</i>	
Дослідження переміщення чотирилапого зооморфного робота «Робокіт» у невизначеному просторі	132
<i>Кривий М.В.</i>	
Робототехнічні системи та їхнє використання	138
<i>Нієнова Д. V.</i>	
Programmable Providing of Data on Functional Dependencies of Material Characteristics ...	143
<i>Білоус М.Ю., Іщенко М.Д.</i>	
Автоматизація розподілу сервісних робіт на підприємстві	147
<i>Кравченко С. В.</i>	
Аналіз сучасного фреймворка ASP.NET CORE для WEB-додатків	151
<i>Башкір Б.В.</i>	
Переваги та недоліки термопластавтоматів	156
<i>Зибенко О. О.</i>	
Впровадження електроерозійних варстатів з ЧПК в розумне виробництво	160
<i>Кальченко А.С.</i>	
Особливості 3D-ДРУКУ для принтерів FDM/FFF	165
<i>Маковоз С. К.</i>	
Комп'ютерне моделювання механічної частини плазмового ЧПУ верстата	170
<i>Піхтерьов А.Д.</i>	
Переваги та недоліки 3D-принтерів з полярною кінематикою	174
<i>Придятько Д.Р.</i>	
Огляд можливостей систем технічного зору для пошуку вибухонебезпечних предметів	178
<i>Шерстюк А. М.</i>	
Системологічний аналіз проблеми автоматизації виявлення браку продукції приладобудівельного підприємства	183
<i>Лукеча І.</i>	
Математична модель системи позиціонування стимулюючого електрода на біологічно активні точки	189
<i>Обозін Я.В.</i>	
Особливості засобів для ремонту пошкоджених автомобілів	195
<i>Shevchenko A.A.</i>	
Development of Program Tools to Provide Automated Data Plots Visualisation for Scientific Aided Computation Software	199

<i>Шишко А.Т., Кулешов Д.С.</i>	
ІоТ-рішення для автоматизації виробничого приміщення на базі ESP8266 та Веб-сервера	205
<i>Білошапка І.В.</i>	
Розробка методів щодо створення програмних модулів автоматизованого проектування деталей для системи LibreCAD	209
<i>Левченко К.О.</i>	
Кінематика 3D – принтерів	215
<i>Муравка Р.</i>	
Дослідження роботи мобільного робота з використанням різних сенсорів для збору даних про зовнішнє середовище	219
<i>Склярів М. В., Тарасенко К. А.</i>	
Впровадження технологій 3D візуалізації у виробництво та навчання	224
<i>Скрипниченко В.О.</i>	
Вплив автоматичних регуляторів на лінійні об'єкти автоматизації	229
<i>Пустовалов Д.</i>	
Дослідження методу триангуляції та його застосування у робототехніці та повсякденному житті	235
<i>Леонов Ю.С.</i>	
Аналіз систем підігріву та підтримання температури повітря в 3D-принтер	241
<i>Щербина В.</i>	
Розробка віддаленої системи екстреного керування мобільним роботом на базі ESP8266	245
<i>M. Sc. Isabelle Elisabeth Metzen, Nienova D.V.</i>	
Utilizing Engineering and Programming Approaches Implemented in a Multidisciplinary Experiment as an Innovation Platform for Biological Climate Change Research	248
<i>Ахмад Д.Х.</i>	
Сервер для організації обміну даними та керування мобільною платформою	253
<i>Бузніков В.Р.</i>	
Використання технології комп'ютерного зору для виявлення вибухонебезпечних предметів	257
<i>Гребенюк Б.А.</i>	
Розробка підсистеми управління інтелектуальним роботом	263
<i>Карпов М.С.</i>	
Аналіз бездротових сенсорних мереж	270
<i>Поддубняк І. А.</i>	
Розробка мобільної платформи для пошукових робіт	277
<i>Шаталюк Р.Р.</i>	
Інтелектуальна автоматизація технологічних процесів	283
<i>Візір Ю.С., Кравченко К.В.</i>	
Система автоматизованого контролю та підтримки оптимального рівня освітленості у приміщеннях	287
<i>Лащин З.В.</i>	
Автоматизація процесу управління ресурсами навчальних лабораторій	291
<i>Шаталюк Р.Р.</i>	
Аналіз сучасних інтелектуальних технологій, які застосовуються при виробництві приборів та систем	296

<i>Сокол Б.В.</i>	
Порівняльне моделювання кінематик 3D принтера	300
<i>Бєлий Я.В.</i>	
Особливості управління багатоступневими взаємопов'язаними нелінійними об'єктами	305
<i>Шаталюк Р.Р.</i>	
Інтелектуальна автоматизація технологічних процесів	308
<i>Бєлий Я.В.</i>	
Розробка однорівневої системи контролю та управління доступом	313
<i>Шаталюк Р.Р.</i>	
Аналіз сучасних інтелектуальних технологій, які застосовуються при виробництві приборів та систем	318
<i>Монзер А.А.</i>	
Автоматичне визначення області сканування в адаптивній бінарізації зображення	322
<i>Савченко П.М.</i>	
Особливості виробничих адаптивних систем автоматичного управління	326
<i>Савченко П.М.</i>	
Розробка системи управління світломузичною установкою на базі arduino Nano	330
<i>Катишев І.А., Катишев В.І.</i>	
Збільшення ефективності вакуумного сонячного колектора	333

РОЗРОБКА ПІДСИСТЕМИ УПРАВЛЕННЯ ІНТЕЛЕКТУАЛЬНИМ РОБОТОМ

Гребенюк Б.А.

Харківський національний університет радіоелектроніки

Україна, 61166, Харків, пр. Науки 14

E-mail: bohdan.hrebeniuk@nure.ua

Анотація: В роботі проведено роботу з розробки підсистем управління інтелектуальним роботом. Для досягнення мети проведено аналіз вихідних даних, описано загальний принцип побудови імітаційної моделі робота і розроблено структурну схему системи управління інтелектуальним роботом.

Ключові слова: інтелектуальний робот, датчик, система навігації, інтерфейс.

DEVELOPMENT OF INTELLIGENT ROBOT CONTROL SUBSYSTEM

Grebenyuk B.A.

Kharkiv National University of radio electronics

Ukraine, 61166, Kharkiv, 14 Nauki Ave.

E-mail: bohdan.hrebeniuk@nure.ua

Annotation: Work has been carried out on the development of intelligent robot management subsystems. To achieve the goal, an analysis of the initial data was carried out, the general principle of building a simulation model of the robot was described and a structural diagram of the intelligent robot control system was developed.

Key words: intelligent robot, sensor, navigation system, interface.

ВСТУП. Підсистема, що розробляється, призначена для планування цілеспрямованих дій інтелектуального мобільного робота в апріорно невизначеному середовищі функціонування [1]. Розробку подібної підсистеми складно провести, ґрунтуючись лише на жорсткому алгоритмі відпрацювання заданої траєкторії переміщення виконавчих підсистем робота (ПР). Відсутність зворотного зв'язку з операціями, що виконуються, вказує на малу гнучкість системи в цілому, що значно скорочує можливості застосування ПР в реальних умовах автоматизованого виробництва. Безпосередня експлуатація такої системи стикається з такими проблемами:

- необхідність створення гнучкої розподіленої структури гнучких виробничих модулів;
- розв'язання задач часового узгодження роботи кількох роботів при виконанні єдиного завдання;
- необхідність зміни керуючої програми при переході в нові не структуровані виробничі ділянки, де дається взнаки складність введення траєкторії відпрацювання технологічної операції роботом.

Основним недоліком є жорстка вимога до точності завдання еталонної траєкторії, порушення якої в процесі роботи веде до порушення виконання всього технологічного процесу (ТП), при цьому таку ситуацію складно автоматично скоригувати, необхідно інтелектуальне планування дій [2].

Підсистема має забезпечувати такі функціональні можливості:

а) планування траєкторій пересування інтелектуального робота в апріорно невизначеному динамічному середовищі функціонування:

- 1) репрезентація протидіючих об'єктів середовища та функціонально-виконавчих вузлів мобільного робота з використанням нечіткого конфігураційного простору;
- 2) формування траєкторії пересування з фіксованим рівнем довіри;
- 3) оновлення карти середовища при дослідженні нових ділянок середовища функціонування;

- б) режим роботи планувальника в реальному часі;
- в) модульність і нарощуваність підсистеми.

При наповненні бази знань вибір загальних характеристик (найменування, код тощо) відомих об'єктів покладається на оператора. Параметри обходу об'єктів записуються як додаткові параметри об'єктів. Зміна траєкторії в основі знань об'єктів проводиться тільки за допомогою самої підсистеми, оператор не може змінювати ці характеристики вручну.

Підсистема повинна забезпечувати оновлення методів прийняття рішень рахунок об'єктно-орієнтованої структури інформаційно-моделюючого комплексу, тобто перекомпонування без зміни базових зв'язків між об'єктами моделювання.

1 ЗАГАЛЬНИЙ ПРИНЦИП ПОБУДОВИ ІМІТАЦІЙНОЇ МОДЕЛІ РОБОТА. У відповідності до традиційної моделі організації моделювання, коли інформаційними потоками обмінюються дослідник-проектувальник та імітаційна модель, зворотний зв'язок за результатами моделювання здійснює зовнішній по відношенню до системи імітаційного моделювання ланцюжок – людина з залученням допоміжних засобів та методів програмного забезпечення. При цьому дослідник-проектувальник виконує функцію перетворення інформації, яка полягає в інтерпретації результатів та прийняття рішень щодо управління експериментами та узагальненні інформації до бази знань інтелектуального робота. Автоматизація управління експериментами передбачає створення замкнутого програмно реалізованого контуру управління імітаційною моделлю у межах засобів зовнішнього програмного забезпечення. Структура моделі показано на рисунку 1.

Цілеспрямовані серії експериментів відповідно до заданої метою функціонування робота та врахування обмежень конфігураційних параметрів організують модулі, які спеціально відносять до складу зовнішнього програмного забезпечення. У загальному випадку ці модулі повинні задавати набори початкових даних, ініціювати прогони моделі в цілому, обробляти результати і приймати рішення про подальший розвиток експериментів у відповідності до алгоритму управління моделюванням, що реалізується.

Такий алгоритм, спрямовуючи експерименти, у сфері допустимих значень параметрів здійснює пошук такого їхнього об'єднання, який би забезпечував оптимум заданого показника якості, тобто. по суті вирішує задачу оптимізації:

$$f(\bar{x}) \rightarrow \max_{x \in X}, \quad (1)$$

де f – цільова функція, представлена алгоритмічно імітаційної моделі;

$\bar{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ – вектор параметрів об'єкта моделювання;

X – множина допустимих значень вхідних параметрів.

Таким чином, сукупність алгоритмічних та програмних засобів, що забезпечує процес автоматизованого моделювання, утворює систему автоматизації імітаційного моделювання (САІМ). Оскільки користувач при цьому не вводить кожен набір початкових даних для чергового прогону імітаційної моделі і тільки вказує мету або критерій і область варіювання параметрів, тоді як пошук допустимих рішень задач моделювання виконується за допомогою САІМ автоматично, до останньої можна застосувати визначення інтелектуальної системи моделювання. Наприклад, функції САІМ у контурі управління гнучкої виробничої системи загалом полягають у аналізі альтернативних варіантів поведінки роботів після прийняття того чи іншого можливого рішення щодо диспетчеризації та оперативного планування інформаційно-рухових дій тощо [3, 4].

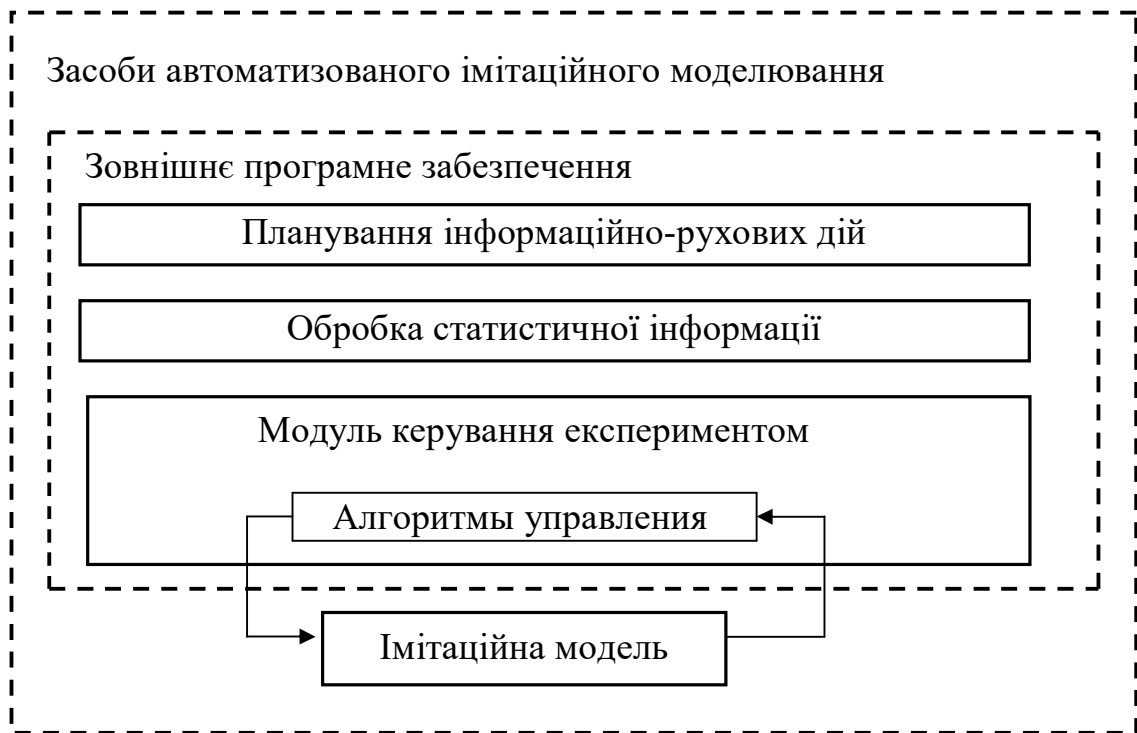


Рисунок 1 – Структура інформаційно-керуючої моделі

Ефективність реалізації цих функцій обумовлена заміною жорсткої логіки управління інтелектуальним роботом, що передбачає використання в окремих ситуаціях заданих та фіксованих евристик, гнучким та динамічним механізмом, що забезпечує прийняття рішень не тільки на основі подібного аналізу поточного стану робота, а й з урахуванням перспектив його розвитку. Проблема автоматизації управління експериментами, синтезу знань та побудови бази знань може бути представлена логічною структурою поетапного вирішення окремих завдань інтелектуального робота, що представлено на рисунку 2.



Рисунок 2 – Автоматизоване моделювання інтелектуального об'єкту

На першому етапі автоматизації управління експериментами вирішуються дві задачі:
– виконується структурно-алгоритмічна побудова власне модуля управління;

– формуються змістовні основи та формальні вимоги до організації інформаційного обміну з імітаційною моделлю.

Завдання структурно-алгоритмічної побудови модуля управління експериментами та синтезу системи знань вирішується в наступній послідовності: визначаються склад та структура модуля (розробляються умови взаємодії його компонент та положення у загальній структурі САІМ).

При виконанні серії прогонів імітаційної моделі відбувається цілеспрямоване варіювання значень параметрів, які можуть впливати на значення цільової функції не тільки за допомогою прямого впливу на показники функціонування об'єкта моделювання, але й побічно за допомогою інших елементів об'єкта (робота), що сполучені. Як наслідок, змінюються вартісні та інші показники. До того ж, на значення деяких параметрів можна накласти обмеження, зокрема частину їх фіксувати, тобто задати декларативно. Це може відобразитись при формуванні наборів початкових даних та ініціалізації початкових станів процесу моделювання системи знань.

Розглядаючи імітаційну модель як засіб цілеспрямованого перетворення інформації відповідно до деякої системи ПРИПИСІВ, має сенс говорити про алгоритм імітаційного моделювання. Тоді формальну інтерпретацію розглянутих вимог можна записати так:

$$\left. \begin{array}{l} S \in Q; \\ S \in C; \end{array} \right\} , \quad (2)$$

де S – вхідне слово алгоритму імітаційного моделювання;

Q – множина допустимих наборів значень параметрів робота;

C – сфера визначення алгоритму імітаційного моделювання.

Вхідне слово S задає набір початкових даних конкретного набору даних, тобто $S = (i, \xi_j, \dots, \xi_z)$ де кожна величина ξ_j відповідає деякому значенню певного параметра об'єкта моделювання. Область визначається програмною реалізацією алгоритму імітаційного моделювання, а утворити її можливо множиною $D_{\text{вх}}$ наборів вхідного алфавіту. Усі величини ξ_i , що мають дозволена реалізацію об'єкта моделювання U .

Таким чином, вирази (1) відповідно визначають умови узгодження S з імітаційною моделлю та алгоритмом. Задача полягає у розробці апарату формального аналізу несуперечності змін семантично взаємопов'язаних параметрів для забезпечення варіювання, що не порушує умови (1) і не призводить до змін фіксованих параметрів.

На другому етапі проводиться автоматизація управління експериментами та побудови системи знань, вирішуються наступні етапи:

– розробка принципів, взаємодії системи логічного виводу та чисельних оптимізаційних процедур;

– вибір (розробка) апарату реалізації логічного виводу з комбінованих алгоритмів управління експериментами;

– розробка з урахуванням запропонованого апарату ефективних алгоритмів виводу з урахуванням специфіки взаємодії з чисельними процедурами оптимізації.

На етапі вирішується задача розробки оптимізаційних процедур, які використовуються у плануванні екстремальних дій. При цьому питання розробки алгоритмічного забезпечення можна розглядати для специфічних аспектів моделювання об'єкта, а саме:

– автоматизації управління експериментами за умов лінгвістичної невизначеності параметрів, наприклад, «ступінь подоби/відмінності...» немає природного чисельного виміру;

– організації екстремальних експериментів у задачах однопараметричної оптимізації при суттєво-нерівномірному розташуванні точок у середині інтервалу, наприклад, унімодальна функція відгуку, та фіксування відповідних станів у моделі системи знань;

– скорочення часу пошуку при значній тривалості прогону імітаційної моделі, що є важливим при багатоітераційних алгоритмах пошуку, повному переборі варіантів тощо.

2 СТРУКТУРНА СХЕМА СИСТЕМИ КЕРУВАННЯ РОБОТОМ. Перед інтелектуальною системою управління (ІСУ) ставиться головне завдання – фізична реалізація різних рухів інтелектуального робота, з адекватною реакцією на неконтрольовані зміни довкілля та непередбачуваний дрейф параметрів самого робота. Для виконання головної задачі ІСУ під час функціонування необхідно вирішувати безліч додаткових задач, що взаємодіють між собою. Аналіз цих задач та специфіка управління інтелектуального робота призвели до побудови системи управління у вигляді трирівневої ієрархічної структури, зображеної на рисунку 3.

На першому рівні ІСУ приймає рішення про можливість чи неможливість здійснити рух, визначає склад електромеханічних пристроїв (ЕМП), які залучаються для здійснення руху, та будує загальний план руху (маневру). На другому рівні формуються програми управління ЕМП, визначаються їх моделі управління, розпізнається ситуація, що склалася, а під час функціонування – проводиться самонавчання. На третьому рівні формуються керуючі впливу для виконання рухів оптимальним чином: за мінімальний час, із заданою точністю, якістю перехідних процесів та ін з необхідним підстроюванням (адаптацією) моделей управління ЕМП.

Структура орієнтована на реалізацію переміщень ІР у реальному часу, у ній взаємодія між рівнями відбувається за обмеженою кількістю параметрів руху: лінійної швидкості V ; координатам положення X, Y ; курсовому куті Z (куті між головною віссю ІР та однією з осей координат); кутових швидкостей коліс та двигунів ω .

У запропонованій системі управління рухами ІР від системи управління верхнього рівня (зовнішньої ЕОМ) надходить поточна мета руху, або рухів, у вигляді параметрів X_r, Y_r, Z_r або параметрів, визначених щодо перешкоди X_o, Y_o, Z_o .

Управління рухами здійснюється в такий спосіб. До блоку 3 надходить запит на виконання руху ІР (переміщення ІР у робочому просторі, розташування робочого органу навісного обладнання або виконання цих дій одночасно). За даними блоків 1 і 2 про поточне розташування інтелектуального робота та перешкод руху в робочому просторі, а також інформації другого та третього рівнів управління, у блоці 3 визначається можливість або неможливість виконання заданого руху. У разі позитивного рішення обчислюються координати точок траєкторії, що завершується в цільовій точці X_r, Y_r, Z_r . Ці координати передаються на другий рівень блок 5.

У блоці 5 за координатами, що надійшли, і знанням про властивості поточного робочого простору інтелектуального робота, і розташування в ньому нерухомих перешкод, а також знанням про те, як ця мета досягалася в минулому, визначається бажана лінійна швидкість $V_{ж}$ і бажаний кут повороту $\omega_{ж}$ рульового пристрою (за його наявності) для наступної точки траєкторії. Для цього використовується інформація, яка надходить від системи навігації X_p, Y_p, Z_p або підсистеми визначення положення робота щодо перешкоди X_o, Y_o, Z_o , а також знання, які були накопичені в блоці 4 експертами при проектуванні системи та за період функціонування робота. У разі відсутності підсистем навігації та підсистеми визначення положення щодо перешкод підсистема планування поточної траєкторії використовує власний обчислювач шляху визначення координат свого положення за даними датчиків обертання коліс, двигунів або спеціальних датчиків пройденої відстані.

Якщо здійснено розрахунок $V_{ж}$ і $\theta_{ж}$, то в блоці 4 за інформацією від систем верхнього рівня і внутрішнього стану робота здійснюється розпізнавання поточної ситуації та вибір адаптивних моделей управління ЕМП, адекватних поточної ситуації. Ці моделі надходять у блок 6.

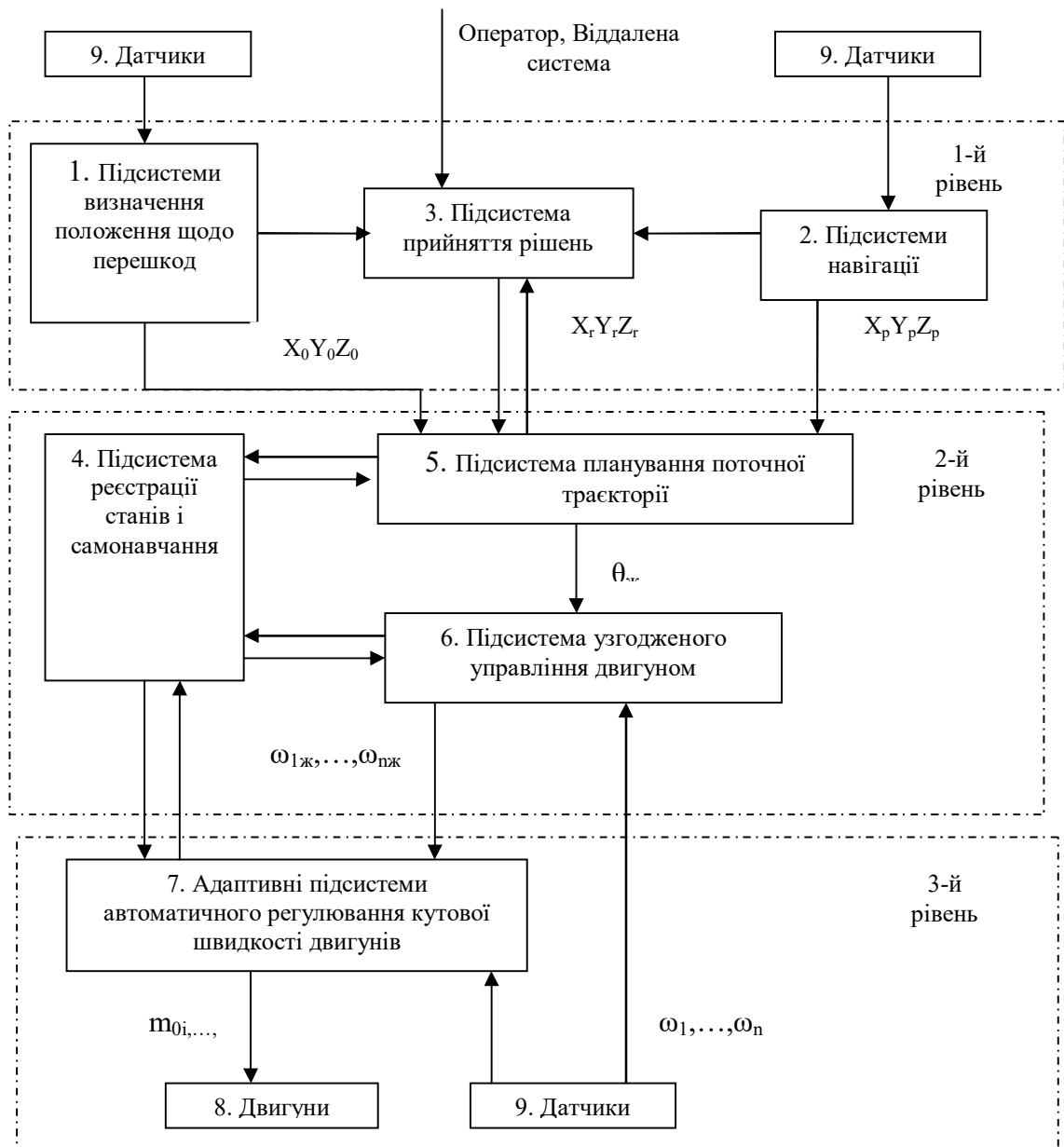


Рисунок 3 – Структура інтелектуальної системи управління інтелектуальним роботом

У блоці 6 здійснюється розрахунок кутових швидкостей двигунів $\omega_{1ж}, \dots, \omega_{nж}$, які беруть участь у русі. Послідовність $\omega_{1ж}, \dots, \omega_{nж}$ у часі представляє програму управління відповідним двигуном (двигунами) і зберігається в блоці 4. Таким чином, у блоці 4 накопичуються програми рухів, які система використовує у разі відсутності чи непрацездатності підсистем навігації. Крім цього, до цих програм входять програми маневрів (розворотів і рухів) в обмеженому просторі, які не описуються гладкими безперервними траєкторіями.

Обчислені кутові швидкості надходять до блоку 7 третього рівня. Завданням блоку є формування керуючих впливів m_{0i}, \dots, m_{vi} на всі двигуни, що беруть участь у русі. Блок 7 реалізує функції параметричних адаптивних автоматичних систем керування, які стежать за кутовою швидкістю коліс або двигунів. У разі, якщо збурення виходять за допустимі межі, для ухвалення рішення про подальше управління відбувається звернення до системи планування поточної траєкторії на другому рівні або підсистеми прийняття рішень на першому рівні.

Під час функціонування в блоці 7 відбувається ідентифікація по реальних даних блоку 9 параметрів систем автоматичного регулювання.

Ці параметри обробляються та накопичуються в блоці 4. Потім вони використовуються для визначення початкових умов адаптивних підсистем управління при здійсненні наступних рухів у схожих умовах.

Крім цього, всі дані запам'ятовуються для наступної обробки з метою визначення похибок управління та розробки методів їхнього обліку. У найпростішому випадку при багаторазовому русі по одній траєкторії ця підсистема визначає середні значення для бажаних параметрів кожної точки траєкторії.

ВИСНОВКИ. Для успішної навігації в просторі система управління робота повинна вміти будувати маршрут, керувати параметрами руху, правильно інтерпретувати відомості про навколишній світ, одержувані від датчиків, і постійно відстежувати власні координати. Для досягнення поставлених цілей в роботі розроблено архітектуру та узагальнений алгоритм управління мобільним роботом і структурна схема системи управління роботом.

ЛІТЕРАТУРА

1. Погрібний В.О., Рожанківський І.В., Юрченко Ю.П. Основи інформаційних процесів у роботизованому виробництві. Львів: Видавництво "Світ", 1995. – 292 с.

2. Поліщук М. М., Ткач М.М. Робототехнічні системи: проектування і моделювання: навч. посіб. Київ: КПІ ім. Ігоря Сікорського, 2021. 112 с.

3. Attar, H., & et al. (2022). Control System Development and Implementation of a CNC Laser Engraver for Environmental Use with Remote Imaging. Computational Intelligence and Neuroscience, 2022, Article ID 9140156, <https://doi.org/10.1155/2022/9140156>.

4. Abu-Jassar, A. T., Attar, H., Yevsieiev, V., Amer, A., Demska, N., Luhach, A. K., & Lyashenko, V. (2022). Electronic User Authentication Key for Access to HMI/SCADA via Unsecured Internet Networks. Computational Intelligence and Neuroscience, 2022, Article ID 5866922. <https://doi.org/10.1155/2022/5866922>.

5. Nevliudov, I., & et al. (2021). GUI Elements and Windows Form Formalization Parameters and Events Method to Automate the Process of Additive CyberDesign CPPS Development. Advances in Dynamical Systems and Applications, 16(2), 441-455.

6. Моделі та методи кіберфізичних виробничих систем в концепції Industry 4.0 : монографія / І. Ш. Невлюдов, В. В. Євсєєв, А. О. Андрусевич, С. С. Максимова ; – Oktan Print – Prague. 2023. – 321 с.

7. Vladyslav Yevsieiev, Nikolaj Starodubcev (2023). Development of a control algorithm for a small-sized mobile manipulation robot. Scientific Collection «InterConf», (140), P. 648-651.

8. Yevsieiev V. (2023) Development of a program for modeling the control of a mobile manipulation robot in the unity environment / Yevsieiev V., Starodubcev N. // Scientific Collection «InterConf», (141), P. 331-334.

9. Yevsieiev, V., Maksymova, S., & Starodubcev, N. (2023). An Automatic Assembly SMT Production Line Operation Technological Process Simulation Model Development. International Science Journal of Engineering & Agriculture, 2(2), 1–9. <https://doi.org/10.46299/j.isjea.20230202.01>

10. A Small-Scale Manipulation Robot a Laboratory Layout Development / Yevsieiev V., Starodubcev N., Maksymova S., Stetsenko K. // International independent scientific journal, №47, 2023. P.18-28.

11. Igor Nevliudov; Vladyslav Yevsieiev; Svitlana Maksymova; Natalia Demska; Kostyantyn Kolesnyk; Olha Miliutina. (2022). Object Recognition for a Humanoid Robot Based on a Microcontroller. In XVIII International Conference on the Perspective Technologies and Methods in MEMS Design (MEMSTECH). 07-11 September. DOI: 10.1109/MEMSTECH55132.2022.10002906

Науковий керівник: Стародубцев Микола Григорович, к.т.н., доцент кафедри КІТАМ Харківського національного університету радіоелектроніки.

АНАЛІЗ БЕЗДРОТОВИХ СЕНСОРНИХ МЕРЕЖ

Карпов М.С.

Харківський національний університет радіоелектроніки

Україна, 61166, Харків, пр. Науки 14

E-mail: maksym.karpov@nure.ua

Анотація: Бездротові сенсорні мережі використовуються в багатьох промислових і користувачьких додатках, таких як моніторинг і контроль процесів, показники стану здоров'я, моніторинг якості води, запобігання стихійному лиху, контроль дії порушників об'єкта, що охороняється. Бездротові сенсорні мережі можна використовувати у важкодоступних районах, де вони можуть залишатися протягом багатьох років без необхідності заміни джерел живлення.

У статті описується концепція сенсорних мереж, реалізація якої стала можливою внаслідок поєднання мікроелектромеханічних систем, бездротового зв'язку та цифрової електроніки. Вивчено задачі та потенціал сенсорних мереж, проведено огляд факторів, що впливають на їх розвиток. Також розглядається архітектура побудови сенсорних мереж та області застосування сенсорних мереж.

Ключові слова: бездротова сенсорна мережа, архітектура мережі, топологія мережі, сенсорний вузол.

ANALYSIS OF WIRELESS SENSOR NETWORKS

Karpov M.S.

Kharkiv National University of radio electronics

Ukraine, 61166, Kharkiv, 14 Nauki Ave

E-mail: maksym.karpov@nure.ua

Annotation: Wireless sensor networks are used in many industrial and user applications, such as process monitoring and control, health indicators, water quality monitoring, disaster prevention, control of the actions of violators of a protected facility. Wireless sensor networks can be used in hard-to-reach areas where they can remain for years without having to replace power supplies.

The article describes the concept of sensor networks, the implementation of which became possible due to the combination of microelectromechanical systems, wireless communication and digital electronics. The problems and potential of sensor networks were studied, the factors influencing their development were reviewed. The architecture of the construction of sensor networks and the application of sensor networks are also considered.

Key words: wireless sensor network, network architecture, network topology, sensor node.

ВСТУП. Останні досягнення в галузі мікроелектроніки бездротового зв'язку дозволили створити недорогі, багатофункціональні моти (вузли), що "зв'язуються" один з одним. Сенсорні мережі, засновані на спільній роботі великої кількості таких вузлів, зазвичай складаються з модулів збору та обробки даних та передавача.

Бездротова сенсорна мережа (WSN) відноситься до групи просторово-розподілених та спеціалізованих мереж на основі датчиків для моніторингу та запису фізичних умов навколишнього середовища та організації зібраних даних в одному вузлі. З допомогою сенсорів (датчиків) вимірюють такі умови довкілля, як: температура, звук, забруднення, вологість, вітер і т.п.

Більш сучасні мережі є двоспрямованими, що дозволяє контролювати активність датчиків [1]. Розвиток бездротових сенсорних мереж було продиктовано військовими цілями, такими як спостереження за полем бою.

Сьогодні такі мережі використовуються в багатьох промислових та користувальницьких додатках, таких як моніторинг та контроль процесів, показників здоров'я, моніторинг якості води та навіть запобігання стихійним лихам.

Сенсорні мережі можуть складатися з різних типів датчиків, таких як сейсмічні, датчики магнітного поля, теплові, інфрачервоні, акустичні, які здатні проводити різні виміри умов навколишнього середовища, динамічних характеристик [2].

Датчики можуть використовуватися для безперервного моніторингу, виявлення та ідентифікації подій. Вони класифікуються за основними напрямками: застосування у військовій промисловості, екологічні дослідження, охорона здоров'я, комерційне застосування. Сенсорні вузли можуть відрізнятися за розміром, вартістю. Ціна сенсорних вузлів також варіюється від кількох сотень доларів, залежно від складності побудови кожного вузла. Обмеження за розміром та вартістю на вузлах датчиків призводять до відповідних обмежень ресурсів, таких як енергія, пам'ять, швидкість обчислень та пропускна спроможність мережі. Топологія WSN може змінюватись від простої зіркової мережі до вдосконаленої бездротової комірчастої мережі.

ЗАЛЕЖНІСТЬ ФУНКЦІОНУВАННЯ МЕРЕЖІ ВІД ЇЇ ТОПОЛОГІЇ. Одним з вагомих чинників, які впливають на властивості мережі, є її топологія, тобто. спосіб та архітектура розташування вузлів щодо один одного в зоні обслуговування [3]. Визначення цілей використання мережі є однією із вирішальних особливостей її побудови. Аналіз задач, для вирішення яких створюється мережа, є другим важливим критерієм, оскільки область застосування сенсорних мереж дуже велика, від медичних приладів до моніторингу довкілля. Виходячи з цього, не може бути зроблено вибір однієї універсальної топології.

Перед початком проектування та будівництва мережі необхідно врахувати такі показники ефективності:

- 1) продуктивність та пропускна здатність;
- 2) надійність мережі передачі даних;
- 3) здатність до реконфігурації за необхідності реструктуризації та оптимізації існуючої мережі.

Пропускна здатність можна представити у двох варіантах: максимальній кількості біт, які пропускає мережу в певну одиницю часу, чи кількості пакетів, переданих мережею. Ці параметри не пов'язані між собою і, як правило, можуть дати комплексну картину продуктивності мережі. У таблицю 1 винесено характеристики основних показників ефективності.

Таблиця 1 – Характеристики основних показників ефективності

Продуктивність	Надійність	Реконфігурація
Основною характеристикою продуктивності мережі є час реакції. Це певний інтервал часу між запитом користувача та отриманням відповіді на цей запит	Характеризує її властивість виконувати функції, зберігаючи значення встановлених показників якості у заданих умовах технічної експлуатації. Цей параметр відбиває вплив на працездатність мережі переважно внутрішніх чинників – різних відмов телекомунікаційного устаткування	Реконфігурація мережі зазвичай пов'язана з необхідністю збільшити довжину мережі, зі зростанням трафіку в мережі чи потребою в збільшенні надійності мережі

На каналному рівні у стандарті IEEE 802.15.4 [4, 5] наведено загальні рекомендації щодо побудови топології мережі. Мережі можуть бути однорангові P2P (peer – to-peer, P2P-peer

toequal) або мати топологію «зірка» (рис. 1). Однорангові мережі мають децентралізоване керування. В основному ці мережі працюють без виділених серверів, і кожна точка (peer) є як клієнтом, так і сервером. Основна перевага полягає в тому, що така організація дозволяє зберігати працездатність мережі за будь-якої кількості та будь-якого поєднання доступних вузлів.

На основі топології P2P [6] формуються довільні лінії зв'язків, обмежені лише відстанню між парами вузлів. Маючи це на увазі, існують різні варіанти топологічної структури BSS, зокрема «дерево» кластерів – структура, в якій вузли, будучи «листами дерева», пов'язані лише з одним повнофункціональним пристроєм (тобто пристроєм, який може виконувати як функції координатора, так і вузла), а більшість вузлів у мережі є неповнофункціональними пристроями.

Можлива також топологія коміркової мережі на основі кластерних «дерев» з локальним координатором для кожного кластера і координатора глобальної мережі [7]. Виходячи з сказаного вище, основні моменти винесені в таблицю 2, щоб полегшити візуальне сприйняття.

Таблиця 2 – Топології сенсорних мереж зв'язку

Точка-точка	Зірка	Дерево (кластерна топологія)
У топології «точка-точка» кожен пристрій може обмінюватися даними з будь-яким іншим у межах, обмежених радіоканалом. Кожен пристрій пов'язаний з кількома сусідніми, і дані передаються найбільш зручним маршрутом	При використанні топології «зірка» зв'язок встановлюється між кінцевими вузлами та координатором. Кожен пристрій безпосередньо зв'язується зі шлюзом (координатором)	Ієрархічна мережа може бути реалізована у вигляді кластерного дерева. Кінцеві пристрої підключаються до вузла, що здійснює роль маршрутизатора, який має підключення до координатора. Передбачається наявність кореневого, батьківських та дочірніх вузлів

Сенсорна мережа складається з трьох основних компонентів (рис. 1): сенсорного вузла, маршрутизатора та шлюзу (координатора):

а) вузол датчика працює від батареї та відправляє дані вимірювань на шлюз. Сенсорний вузол поділений на два основні компоненти: плата зв'язку та сенсорна плата. Функції плати зв'язку: бездротовий зв'язок, керування живленням, планування вимірювань та інтерфейс сенсорної плати. Плата датчика різна кожному за типу датчика. Її функція – зчитувати показання датчика та передавати дані вимірювань в уніфікованому форматі на плату зв'язку. Поділ датчиків від решти WSN дозволяє додавати нові датчики в мережу без змін в обладнанні та в програмному забезпеченні решти мережі. Крім того, поділ враховує незалежний розвиток бездротової мережі та датчиків;

б) вузол маршрутизатора може передавати дані від вузлів датчиків до шлюзу;

в) шлюз отримує дані від сенсорних вузлів і надсилає це через мобільну мережу (GPRS) до веб-сервера.

Топологія мережі є основним чинником під час виборів технології фізичного і каналного рівнів, і навіть протоколів організації мережі. Варто наголосити, що розташування вузлів у просторі або на об'єкті залежить в першу чергу від призначення мережі. Наприклад, якщо датчики «прикріплені» до деяких об'єктів структури, що обслуговується, наприклад, до контрольованих або керованих об'єктів, то їх розташування визначається, по-перше, розміщенням цих об'єктів, а також способом розміщення деяких вузлів, що виконують допоміжні функції. При «прикріпленні» до об'єктів структури їх розміщення можна вважати детермінованим, при якому відомі координати вузлів і відстані між ними. При розгляді мережі з фіксованими (нерухомими) вузлами, залежно від призначення, розподіл вузлів у зоні

обслуговування може бути виконано різними способами. При цьому можуть вирішуватися такі задачі як покриття певної області або областей у зоні обслуговування зонами дії сенсорних пристроїв, що входять до складу вузлів мережі, забезпечення зв'язності мережі та її надійності. Загалом, розміщення вузлів можна як випадкове.

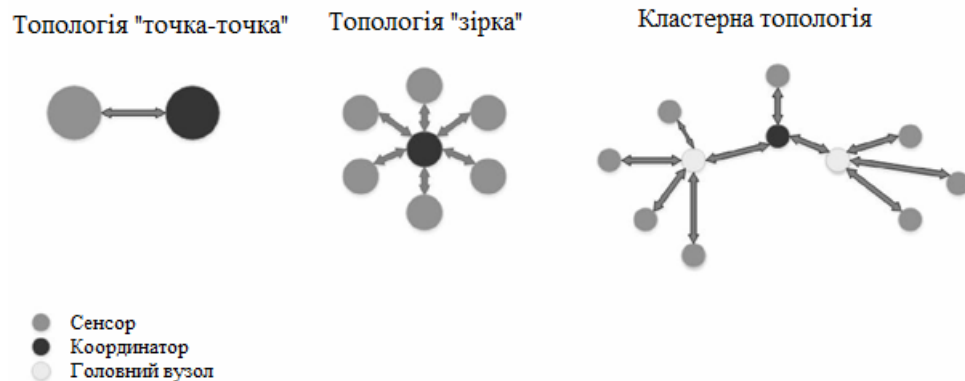


Рисунок 1 – Топології сенсорних мереж

У реальній мережі при детермінованому (певному) розміщенні вузлів неможливо забезпечити абсолютну точність їх встановлення [8], тому цей випадок не суперечить припущенню про випадковий характер їхнього розміщення. При прив'язці вузлів до користувачів, наприклад, розподілі індивідуальних пристроїв, аналогічний розміщенню терміналів мереж рухомого зв'язку, визначається розподілом користувачів (абонентів). При прив'язці до речей, що оточують людину, розподіл вузлів у просторі визначається розподілом цих речей. Топологія бездротової мережі, що самоорганізується, значною мірою впливає на основні показники її функціонування, якими є доступність і час доставки повідомлення (даних) [9, 10]. Як правило, поняття доступності сприймається як можливість надання послуги.

ТИПИ WSN. Також можна виділити кілька типів бездротових сенсорних мереж.

Залежно від середовища типи мереж вибираються таким чином щоб їх можна було розгорнути під водою, землею, землі і т.д. Різні типи WSN включають:

- 1) наземні WSN;
- 2) підземні WSN;
- 3) підводні WSN;
- 4) мультимедійні WSN;
- 5) мобільні WSN.

1. Наземні WSN. Наземні WSN здатні ефективно зв'язуватися з базовими станціями і складаються із сотень або тисяч вузлів бездротових датчиків, розгорнутих неструктурованим (спеціальним) або структурованим (попередньо запланованим) способом. У неструктурованому режимі вузли датчика випадково розподіляються в межах цільової області, яка випадає з фіксованої площини. Попередньо запланований чи структурований режим враховує оптимальне розміщення, розміщення сітки та 2D, 3D моделі розміщення.

У цій WSN ємність акумулятора обмежена; проте батарея може бути оснащена сонячними елементами як вторинне джерело живлення. Енергозбереження цих WSN досягається за рахунок використання операцій з низьким робочим циклом, мінімізації затримок, оптимальної маршрутизації тощо [11, 12].

2. Підземні WSN. Підземні бездротові сенсорні мережі дорожчі за наземні з точки зору розгортання, обслуговування, вартості обладнання та ретельного планування. Мережі WSN складаються з кількох сенсорних вузлів, які приховані в землі для моніторингу підземних умов. Для передачі від вузлів датчиків до базової станції додаткові вузли приймача розташовані над землею.

Підземні бездротові сенсорні мережі, розгорнуті у землі, важко перезарядити. Акумуляторні вузли датчика оснащені обмеженим зарядом акумулятора складно перезарядити. На додаток до цього підземне середовище робить бездротовий зв'язок ненадійним через високий рівень загасання та втрати сигналу.

3. Підводи WSN. Понад 70 % Землі зайнято водою. Ці мережі складаються з низки сенсорних вузлів та транспортних засобів, розгорнутих під водою. Автономні підводні апарати використовуються для збору даних із цих сенсорних вузлів. Проблемою підводного зв'язку є тривала затримка розповсюдження, а також пропускна здатність та відмова датчиків.

Підводні WSN оснащені обмеженим акумулятором, який не можна заряджати або замінювати [13]. Проблема енергозбереження для підводних мереж WSN включає розробку методів підводного зв'язку та мереж.

4. Мультимедійні WSN. Бездротові сенсорні мережі Multimedia були запропоновані для відстеження та моніторингу подій у вигляді мультимедіа, таких як зображення, відео та аудіо. Ці мережі складаються з недорогих сенсорних вузлів, обладнаних мікрофонами та камерами. Ці вузли пов'язані один з одним по бездротовому з'єднанню для стиснення даних, пошуку та кореляції даних.

Проблеми з мультимедійним WSN включають високе енергоспоживання, високі вимоги до пропускної здатності, методи обробки даних і стиснення. На додаток до цього, мультимедійний контент вимагає високої пропускної здатності, щоб контент доставлявся правильно та швидко.

5. Мобільні WSN. Ці мережі складаються з набору сенсорних вузлів, які можуть переміщатися самостійно та можуть взаємодіяти з фізичним середовищем. Мобільні вузли мають можливість обчислювати зміст та спілкуватися.

Мобільні бездротові сенсорні мережі набагато більш універсальні, ніж статичні сенсорні мережі. Переваги WSN у порівнянні зі статичними бездротовими сенсорними мережами включають покращене покриття, кращу енергоефективність, чудову пропускну здатність каналу і т.д.

ОБЛАСТЬ ЗАСТОСУВАННЯ СЕНСОРНОЇ МЕРЕЖІ. Бездротові сенсорні мережі можуть застосовуватися для моніторингу та контролю різних середовищ – від військових до цивільних та у багатьох наукових та технічних галузях. Також ця технологія охоплює безліч сфер життя людини, таких як медицина, технології приладобудування та машинобудування, виявлення лісових пожеж, зсувів, моніторинг забруднення повітря і запобігання стихійним лихам [14].

Моніторинг території. Зональний моніторинг є найпоширенішим застосуванням сенсорної мережі. В області моніторингу WSN розгорнуть у регіоні, де необхідно відстежувати якість явище. Військовим прикладом є використання датчиків виявлення вторгнення противника; громадянський приклад – геозони газових чи нафтопроводів.

Моніторинг охорони здоров'я. Існує кілька типів сенсорних мереж для медичних застосувань: імплантовані, носні та вбудовані у навколишнє середовище. Імплантовані медичні пристрої це ті, які вводяться в організм людини. Носимі пристрої використовуються на поверхні тіла людини або в безпосередній близькості від користувача. Вбудовані у середовище системи використовують датчики, які у навколишньому середовищі. Можливі застосування включають вимірювання положення тіла, місцезнаходження людей, загальний моніторинг хворих пацієнтів у лікарнях та вдома. Пристрої, вбудовані в середу, відстежують фізичний стан людини для безперервної діагностики стану здоров'я, використовуючи як вхідні дані від мережі камер, вимірювальних датчиків або інших подібних пристроїв. Мережі області тіла можуть збирати інформацію про здоров'я людини, її фізичну форму та витрати

енергії. У додатках охорони здоров'я першорядне значення має конфіденційність і справжність даних користувача [15]. Особливо через інтеграцію сенсорних мереж з IoT (Інтернет Речей) автентифікація користувача стає більш складною.

Навколишнє середовище. Існує безліч програм для моніторингу параметрів довкілля, приклади яких наведені нижче. Вони поділяють додаткові проблеми суворих умов та зниження енергоспоживання.

Моніторинг забруднення повітря. Бездротові сенсорні мережі були розгорнуті у містах для моніторингу концентрації небезпечних газів для громадян. Вони можуть використовувати переваги спеціальних бездротових ліній зв'язку, а не дротових установок, що також робить їх мобільнішими для тестування показань у різних областях.

Виявлення лісових пожеж. Мережа сенсорних вузлів може бути встановлена у лісі, щоб визначати, коли почалася пожежа. Вузли можуть бути оснащені датчиками для вимірювання температури, вологості та газів, які утворюються внаслідок пожежі на деревах або рослинності. Раннє виявлення має вирішальне значення для успішної дії пожежників; завдяки бездротовим сенсорним мережам пожежна команда зможе дізнатися, коли почалася пожежа і як вона поширюється.

Виявлення зсуву. Система виявлення зсувів використовує бездротову сенсорну мережу для виявлення незначних рухів ґрунту та змін у різних параметрах, які можуть статися до або під час зсуву ґрунту. Завдяки зібраним даним можна дізнатися про наближення виникнення зсувів задовго до того, як це відбудеться.

Моніторинг якості води. Моніторинг якості води включає аналіз властивостей води у греблях, річках, озерах та океанах, а також запасів підземних вод. Використання розподілених бездротових датчиків дозволяє створювати більш точну карту стану води і забезпечує постійне розгортання станцій моніторингу в важкодоступних місцях без необхідності ручного вилучення даних.

Запобігання стихійним лихам. Бездротові сенсорні мережі можуть бути ефективними у запобіганні несприятливим наслідкам стихійних лих, таких як повені. Бездротові вузли були успішно розгорнуті у річках, де зміни рівня води мають контролюватись у режимі реального часу.

Моніторинг стану машин. Бездротові сенсорні мережі були розроблені для технічного обслуговування обладнання, оскільки вони забезпечують значну економію коштів та надають нові функціональні можливості. Бездротові датчики можуть бути розміщені в місцях, важкодоступних або недоступних за допомогою дротової системи, таких як як обертові механізми та транспортні засоби.

Моніторинг ЦОД (Центр обробки даних). Через високу щільність серверних стійок у центрі обробки даних часто виникають проблеми з температурним режимом. Щоб вирішити цю проблему, все більше і більше стійок оснащуються бездротовими датчиками температури для контролю температури стійок. Оскільки ASHRAE рекомендує використовувати до шести датчиків температури на стійку, бездротова технологія дає перевагу в порівнянні з традиційними кабельними датчиками.

Реєстрація даних. Бездротові сенсорні мережі також використовуються для збирання даних для моніторингу екологічної інформації. Це може бути так само просто, як моніторинг температури у холодильнику або рівня води у переливних баках на атомних електростанціях. Потім статистична інформація може бути використана для демонстрації роботи систем. Перевага WSN у порівнянні зі звичайними реєстраторами полягає в тому, що можливий «живий» потік даних.

ВИСНОВКИ

На сьогоднішній день технологія бездротових сенсорних мереж є єдиною бездротовою технологією, за допомогою якої можна вирішити проблему контролю та управління, критичну

до вимог до терміну служби батарей пристроїв, їх надійності, автоматичної або напівавтоматичної конфігурації кожного з них, можливості простого додавання або видалення пристрою з мережі, розповсюдження сигналів через стіни та стелі за низької вартості системи. А технологія ретрансляції короткохвильового радіозв'язку, відома як «сенсорні мережі», є одним із сучасних напрямів розвитку самоорганізованих стійких до відмови розподілених систем промислового моніторингу та управління ресурсами і процесами.

ЛІТЕРАТУРА

1. Кучерявый А. Е., Прокопьев А. В., Кучерявый Е. А. Самоорганизующиеся сети. СПб.: Любавич, 2011. 312 с.
2. Моделі та методи кіберфізичних виробничих систем в концепції Industry 4.0 : монографія / І. Ш. Невлюдов, В. В. Євсєєв, А. О. Андрусевич, С. С. Максимова ; – Oktan Print – Prague. 2023. – 321 с.
3. Attar, H., & et al. (2022). Control System Development and Implementation of a CNC Laser Engraver for Environmental Use with Remote Imaging. *Computational Intelligence and Neuroscience*, 2022, Article ID 9140156, <https://doi.org/10.1155/2022/9140156>.
4. Vladyslav Yevsieiev, Nikolaj Starodubcev (2023). Development of a control algorithm for a small-sized mobile manipulation robot. *Scientific Collection «InterConf»*, (140), P. 648-651.
5. Yevsieiev V. (2023) Development of a program for modeling the control of a mobile manipulation robot in the unity environment / Yevsieiev V., Starodubcev N. // *Scientific Collection «InterConf»*, (141), P. 331-334.
6. Yevsieiev, V., Maksymova, S., & Starodubcev, N. (2023). An Automatic Assembly SMT Production Line Operation Technological Process Simulation Model Development. *International Science Journal of Engineering & Agriculture*, 2(2), 1–9. <https://doi.org/10.46299/j.isjea.20230202.01>
7. A Small-Scale Manipulation Robot a Laboratory Layout Development / Yevsieiev V., Starodubcev N., Maksymova S., Stetsenko K. // *International independent scientific journal*, №47, 2023. P.18-28.
8. Nevliudov, I., Razumov-Fryziuk, I., Yevsieiev, V., Nikitin, D., Blyzniuk, D., & Strelets, R. (2022). Cost estimation of photopolymer resin for 3D exposure of circuit boards. *Technology Audit and Production Reserves*, 2(2(64)), 43–49. <https://doi.org/10.15587/2706-5448.2022.256538>
9. Yevsieiev V., Maksymova S., Starodubcev N. Software Implementation Concept Development for the Mobile Robot Control System on ESP-32CAM // *Current issues of science, prospects and challenges: collection of scientific papers «SCIENTIA» with Proceedings of the II International Scientific and Theoretical Conference (Vol. 2), June 10, 2022. Sydney, Australia: European Scientific Platform.*, 2022. P. 54-56
10. Automation of Flexible HMI Interface Development for Cyber-Physical Production Systems / I. Nevliudov, V. Yevsieiev, N. Starodubcev, N. Demska // *International periodic scientific journal SWorldJournal*. – Issue No9, Part 1. – 2021. – P. 11-27.
11. Невлюдов, И., Стародубцев, Н., Евсеев, В., & Демская, Н. (2021). AUTOMATION OF FLEXIBLE HMI INTERFACE DEVELOPMENT FOR CYBER-PHYSICAL PRODUCTION SYSTEMS. *SWorldJournal*, 1(09-01), 11–27. <https://doi.org/10.30888/2663-5712.2021-09-01-009>
12. Yevsieiev, V., Maksymova, S., & Starodubcev, N. (2022). DEVELOPMENT OF AN ALGORITHM FOR ESP32-CAM OPERATION IN HTTP SERVER MODE FOR STREAMING VIDEO. *Collection of Scientific Papers «ΛΟΓΟΣ»*, (July 8, 2022; Paris, France), 177–179. <https://doi.org/10.36074/logos-08.07.2022.049>

Науковий керівник: Стародубцев Микола Григорович, к.т.н., доцент кафедри КІТАМ Харківського національного університету радіоелектроніки.