

критеріями та обмеженнями, що значно зменшить час на ідентифікацію рухомих об'єктів та підвищить ефективність роботи потенціально небезпечних процесів.

Література:

1. Плуґіна. Т. В. Вибір програмного забезпечення системи радіочастотної ідентифікації / Т. В. Плуґіна, О. Л. Реут // Вестник ХНАДУ, 2012. - Вып. 56. - С. 129-133.

2. Плуґина Т.В. Проектирование интеллектуальных операторских станций распределенных систем управления / Т.В. Плуґина, Д.О. Маркозов // Вестник ХНАДУ. - 2013. - Вып.63. - С. 93 - 97.

3. Плуґина Т.В. Моделі параметричного синтезу елементної бази системи управління програмно-технічним комплексом / Т.В. Плуґина, А.В. Ефименко, З. Мусаев. НТЖ Технология приборостроения.-2016, №2, с. 10-14.

Пасічник О.

Науковий керівник доц. Плуґіна Т. В.

Харківський національний автомобільно-дорожній університет

ПРОЕКТУВАННЯ СИСТЕМИ ДОЗУВАННЯ АВТОНОМНОГО РОБОТА ДЛЯ РОБОТИ У НЕБЕЗПЕЧНОМУ СЕРЕДОВИЩІ

Під час проведення робочих операцій на техногенно небезпечних об'єктах використовують інтелектуальні системи, що самостійно приймають рішення щодо мінливих умов функціонування. Пропонується розподілена система управління процесом дозування сипких матеріалів на базі промислових контролерів ADAM. Систему дозування робота реалізовано за допомогою автономного контролеру зв'язку ADAM-4500, призначеного для реалізації розподілених систем збору даних і керування інтерфейсом зв'язку RS-485. Для збору інформації з первинних перетворювачів використовуються

8-канальні модулі аналогового уведення ADAM-4017. Для керування виконавчими механізмами дозаторів використовуються модулі цифрового уведення - виводу ADAM-4050. Разом з датчиками ваги для оптимального зважування матеріалу пропонується використовувати Z6 - вагарні модулі. Алгоритм роботи керуючого модуля почитається з настроювання порту COM2, перевірки наявності ADAM-4017. Якщо ADAM-4017 підключений, перевіряється ADAM-4050, здійснюється читання входів ADAM-4017, порівняння значення входів та формування керуючих сигналів ADAM-4050, при виконанні умови порівняння. Наприкінці алгоритму встановлюються затримки часу формування сигналів. Таким чином, завдяки такій системі робот може працювати на техногенно небезпечних об'єктах, в автономному режимі виконувати робочі операції.

Література:

1. Белов А.В. Конструирование устройств на микроконтроллерах / А.В. Белов – СПб.: Наука и техника, 2005. – 256 с.
2. Плугина Т.В. Проектирование интеллектуальных операторских станций распределенных систем управления / Т.В. Плугина, Д.А. Маркозов // Вестник ХНАДУ. – 2013. – Вып. 63. – С. 93-97.

Prushkovskiy I. V.

docent, Ph. D., Belgorod state technological University. V. G. Shukhov

MEASUREMENT CONTROL ELECTROPHYSICAL PARAMETERS OF THE FLOW HEATER ON THE BASIS OF THE DISPERSIONS OF GRAPHITE AND SILICATES

Progressive development and modernization of knowledge-intensive processes and industries require improvement of the health and safety of workers and the public. The aim of this work is to develop the principles of creating a safe