

Міністерство освіти і науки України
Харківський національний автомобільно-дорожній університет



«КОМП'ЮТЕРНІ ТЕХНОЛОГІЇ І МЕХАТРОНІКА»

(30 травня 2019 р.)

ЗБІРНИК НАУКОВИХ ПРАЦЬ
ЗА МАТЕРІАЛАМИ МІЖНАРОДНОЇ НАУКОВО-ПРАКТИЧНОЇ
КОНФЕРЕНЦІЇ

Харків,

2019

УДК 004:629:656:658

Комп'ютерні технології і мехатроніка. Збірник наукових праць за матеріалами міжнародної науково-практичної конференції. – Харків, ХНАДУ, 2019. – 282 с.

Збірник містить результати теоретичних та практичних наукових досліджень та розробок, які були виконані науково-педагогічними працівниками вищої школи, науковими співробітниками, докторантами, аспірантами, магістрантами, студентами та фахівцями різних організацій і підприємств.

Для викладачів, наукових працівників, докторантів, аспірантів, магістрантів, студентів, фахівців.

Матеріали доповідей конференції відтворено з авторських оригіналів

Конференцію проведено згідно з планом проведення міжнародних, всеукраїнських науково-практичних і науково-методичних конференцій і семінарів Харківського національного автомобільно-дорожнього університету у 2019 р. (посвідчення УкрІНТЕІ № 666 від 20 грудня 2018 р.)

© ХНАДУ, 2019

УДК 53.083.7:537.877

**ВИПРОМІНЮВАЧ КОМП'ЮТЕРИЗОВАНОЇ СИСТЕМИ
ВИЗНАЧЕННЯ КООРДИНАТ ПРОКОЛЮЮЧОЇ ГОЛОВКИ ПРИ
БЕЗТРАНШЕЙНІЙ ПРОКЛАДКИ ТРАС ПІДЗЕМНИХ КОМУНІКАЦІЙ**
Чепусенко Є.О., аспірант, кафедра метрології та безпеки життєдіяльності
Сахацький В.Д., д.т.н., проф., кафедра метрології та безпеки
життєдіяльності, ХНАДУ

Постановка проблеми. Під час горизонтально-направленого проколу ґрунту виникає необхідність в коригуванні траєкторії руху робочої проколюючої головки.

Мета дослідження – розробка комп'ютеризованої системи визначення координат проколюючої головки горизонтального буріння.

Основний матеріал. Останнім часом розвивається спосіб безтраншейної прокладки підземних комунікацій. Для цієї мети використовується проколююча головка, за допомогою якої створюється необхідна траса. Просторове положення траси зазвичай визначають електромагнітним методом. Для цього в проколюючу головку встановлюється передавач з датчиками, що визначають просторові координати проколюючої головки і отримана інформація передається за допомогою електромагнітного випромінювання приймача, розташованого на земній поверхні над проколюючою головкою. За допомогою антенної системи приймача і його показань визначаються просторові координати проколюючої головки і при необхідності коригування її траси проходження. Найчастіше в передавачі в якості випромінювачів електромагнітних хвиль використовуються щілини, прорізані на поверхні проколюючої головки. Загасання електромагнітних хвиль в ґрунті зменшується з пониженням частоти випромінювання передавача. Але в цьому випадку щілинний випромінювач буде являти собою магнітний диполь і коефіцієнт корисної дії передавача буде зменшуватися. Збільшити потужність випромінювання передавача при тому ж джерелі його живлення (акумуляторної батареї) можна за допомогою резонансних щілин,

що викликає необхідність роботи передавача в більш високочастотному радіодіапазоні. Однак і в цьому випадку коефіцієнт посилення резонансної щілинної антени залишається одним з найнижчих в порівнянні з іншими антенними системами. З огляду на те, що ґрунт є провідним середовищем, яке охоплює і шунтує всю поверхню щілинного випромінювача, то коефіцієнт посилення такої антени буде зменшуватися.

В роботі запропоновані і розроблені конструкції випромінювачів проколюючої головки, які в меншій мірі шунтуються ґрунтом і мають більш високий коефіцієнт посилення. Основою цих конструкцій є напівхвильовий вібратор Пістолькорса, а також циліндрична напівхвильова мікрополоскова антена. Ефективність запропонованих випромінювачів оцінювалася експериментально на макетах циліндричної проколюючої головки. При цьому проколююча головка була складовим елементом випромінювача. Виміри проводилися в діапазоні частот 717-868 МГц. Результати вимірювань показали, що в порівнянні з щілинним випромінювачем, запропоновані конструкції забезпечують підвищення рівня випромінювання не менше, ніж в два рази.

Для несучої частоти 868 МГц розроблена комп'ютеризована система визначення координат проколюючої головки. Вона складається з передавальної і приймальної частин. Передавальна частина являє собою пристрій, який складається з бездротового приймача на основі чіпа SI4463 з робочою частотою 868 МГц, модуль забезпечує бездротову передачу цифрових даних між віддаленими і важкодоступними об'єктами на відстані, використовується в промисловості, в системах безпеки, віддаленого контролю, автоматизації, системах телеметрії. Модуль має малі розміри, що дозволяє його впроваджувати в різні малогабаритні системи і розробляти компактні пристрої. Управління здійснюється через мікропроцесорний пристрій за допомогою інтерфейсу SPI. Вихідна потужність радіопередавача 100 мВт (20 дБм), чутливість -121 дБм, напруга живлення модуля 3,3 В. [1]

Інформацію про просторове положення проколюючої головки забезпечує модуль BMX055. Модуль містить в собі три високоточних 3-х

осьових датчика: 12-бітний акселерометр з малим шумом, 16-бітний гіроскоп з програмованими вимірювальними діапазонами, а також широкодіапазонний геомагнітний датчик. Включаючи всі ці датчики, модуль орієнтації BMX055 забезпечує точні дані про прискорення, кутової швидкості та дані геомагнітних вимірювань. Всі три датчика відповідають високим технічним характеристикам. Чутливість акселерометра має програмовані діапазони: від ± 2 до ± 16 g, від 1024 до 128 LSB/g. Гіроскоп характеризується широким вимірювальним діапазоном з кутовими швидкостями від ± 125 °/с до ± 2000 °/с. Одночасно пристрій характеризується стабільністю нульового зсуву (виходу при нульовій кутовій швидкості). Геомагнітний датчик характеризується широким вимірювальним діапазоном в ± 1300 мкТл в X і Y вісі та ± 2500 мкТл по вісі Z. Курсова точність становить $2,5^\circ$. Управління модулем здійснюється за допомогою мікроконтролера через I2C інтерфейс. Напруга живлення модуля: 3,3 В. [2]

У якості мікроконтролера виступає Arduino Nano з мікропроцесором ATmega328P. Даний мікроконтролер має малі розміри, 14 цифрових входів / виходів, 6 аналогових входів, підтримує SPI, I2C, UART інтерфейси, напруга живлення - 5 В.

У приймальну частину вимірювальної системи входить приймач SI4463, який управляється за допомогою мікроконтролера Arduino Nano. Отримана інформація від передавача до приймача, про кути повороту, кутах місця і азимута обробляється ПК і виводиться на його монітор. Зв'язок мікроконтролера Arduino Nano з ПК здійснюється по UART інтерфейсу. [3]

Висновки: В роботі запропоновані і розроблені конструкції випромінювачів проколюючої головки. Для несучої частоти 868 МГц розроблена комп'ютеризована система визначення координат проколюючої головки.

Література: 1. Технічна документація [Електронний ресурс]. – Режим доступу : <https://www.silabs.com/documents/public/data-sheets/Si4464-63-61-60.pdf> 2. Технічна документація [Електронний ресурс]. – Режим доступу : https://ae-bst.resource.bosch.com/media/_tech/media/datasheets/BST-BMX055-DS000.pdf 3. Технічна документація [Електронний ресурс]. – Режим доступу : <https://store.arduino.cc/arduino-nano>

ЗМІСТ

Даниленко О.Ф., Скородєлов В.В., Черних О.П., Ягнюков С.Ю. Використання програмованих логічних інтегральних схем для реалізації протоколів передачі даних через Інтернет	3
Senouci S.M., Nikonov O.Ya., Shulyakov V.M., Nikonov D.O. Technologies d'information pour vehicules intelligents	5
Примаченко Г.О., Богомаз Д.М., Колісник Д.В. Впровадження сучасних інформаційно-комунікаційних технологій у логістичних системах	8
Грицук І. В, Погорлецький Д. С, Симоненко Р. В, Володарець М. В, Худяков І. В. Вимірювальний комплекс для дослідження роботи транспортного засобу з двигуном, обладнаним системою впорскування газового палива, в умовах експлуатації засобами ITS	11
Nikitina K.A. Partial differential equations model for modular conveyors controlling	15
Півнева О.А., Мнушка О.В. Проблема безпеки та аналіз типових загроз для інфраструктури Інтернету речей	18
Клец Д.М., Ніконов О.Я., Дроздик Є.В., Тимченко С.С. Розроблення інформаційної системи з технологією інтерактивної візуалізації засобами доповненої реальності	21
Ломотько Д. В. Проблеми нормативно-правового регулювання мультимодальних пасажирських перевезень за участю залізничного транспорт	24
Бєлов В. І., Дитятєв О. В. Дуальна освіта, як форма інтеграції науки, освіти та виробництва	26
Шульдінер Ю.В., Зеленський Д.В., Шиян С.П., Угрін В.В. Впровадження GPS–систем спостереження при транспортуванні вантажів різними видами транспорту	29
Mnushka O.V., Savchenko V.M. Architecture models and patterns for safety and security for IOT applications	30
Грицук І.В., Волков В.П., Грицук Ю.В., Волков Ю.В. Використання інформаційних баз даних на автомобільному транспорті	34
Наглюк М.І., Ковтуненко В.В. Прилад для вимірювання електропровідності рідин, що застосовуються в автомобілях	37
Tkachenko M. STM32-based HMI solution for IOT application	39
Ломотько Д.В., Лаліменко М.А. Павленко І.А. Шляхи забезпечення інтероперабельності при створенні логістичних ланцюгів за участю залізниць	42
Кулик М.М., Ширін В.В. Проблеми та перспективи розвитку велосипедної інфраструктури в містах України	45

Мармут І.А. Структура і принцип роботи електронної моделі стенду при вимірюванні діагностичних параметрів гальмівної системи автомобіля	48
Khamza I.S., Mnushka O.V. Actual problems and perspectives of autonomous vehicles	51
Дитятсьєв О.В., Белов В.І. Про тестові впливи при діагностуванні підвіски автомобіля	54
Черняк Т.О., Хоронеко Д.С. Розробка засобів визначення комп'ютерних атак на основі аналізу мережевого трафіку	57
Ніконов О.Я., Іващенко М.О., Полосухіна Т.О., Железко Б.О. Розроблення інтелектуальної бортової інформаційної системи безпілотного транспортного засобу на основі фазі-архітектури	60
Бутько Т.В., Ломотько Д.В., Арсененко Д. В. Управління процесом забезпечення залізничним рухомим складом при перевезенні зернових вантажів	63
Назаров О.І. Впровадження результатів передової світової практики викладання дисциплін у галузі ІТ-технологій	66
Шевченко В.О., Кудін А.І. Використання дистанційних курсів на базі moodle при викладанні дисциплін студентам денної форми навчання	69
Ломотько Д.В., Вовків А.Т. Удосконалення інформаційної взаємодії залізничних під'їзних колій шляхом впровадження логістичних технологій	73
Волков В.П., Грицук І.В., Волкова Т.В. Інформаційна система моніторингу технічного стану автомобіля в умовах ITS	77
Гулага Я.С., Мнушка О.В. Критерії оцінки якості в проектах, що використовують Agile	82
Фастовець В.І., Шуляков В.М., Мороз О.О. Використання генетичних алгоритмів для самовдосконалення елементів дизайну сайтів	85
Ткачук О.Ю. Розрахункові-логічні системи для управління КА	90
Мізяк І.О., Тімонін В.О. Система бездротової передачі даних між автомобілем та світлофором	92
Семченко Н.О., Решетніков Є.Б. Моделювання параметрів транспортних потоків у автоматизованих системах управління дорожнім рухом	95
Абрамова Л.С., Харченко Т.В., Безбородов Д.І. Підхід до визначення безпеки руху на транспортному вузлі міста	98
Ткачук О.Ю. Впровадження інформаційно-комунікаційних технологій на транспорті	102

Колеснікова Н.В. Використання комп'ютера для побудови графіків на заняттях з математики	105
Лебединський А.В., Янушкевич С.Д. Оцінка точності апроксимації нестационарних сигналів емпіричними модами Гільберта-Хуанга	109
Кривошапов С.І. Бортова система реєстрації витрати палива та умов експлуатації автомобіля	112
Коваль О. А., Коваль А. О., Петрукович Д. Є. Підвищення точності та достовірності вимірювання відстані автомобіля до перешкод	115
Нижников А., Маций О. Б. Применение технологии WEBGL для разработки интерактивного веб-приложения	118
Оксанич І. Г. Розвиток методу верифікації оціночних показників для їх використання у якості критерію оптимізації	122
Котенко Б.О., Мнушка О.В. Об'єктно-орієнтований підхід до дизайну навчаючих програм	125
Ніконов О.Я., Полосухіна Т.О., Семергей А.М. Технічні аспекти автоматичного керування наземними безпілотними транспортними засобами	127
Тимонин В.А., Пономарев А.Е. Алгоритм функционирования системы предупреждения столкновений на участках дорог с ограниченной видимостью.	130
Пронин С.В. Инструменты для разработки искусственных агентов в сфере транспортной логистики	133
Сільченко В.Р. Автоматизована система діагностування зернових культур за допомогою автономного літального апарата	139
Петренко Ю.А., Михайлова А.І. Комп'ютерна технологія моніторингу якості води на технічному водоймищі автотранспортного підприємства	142
Тимонин В.А. Использование технологии A-GPS для определения местоположения движущихся объектов	145
Тиричева О.А., Репін І.О. Дослідження впливу масштабування на ефективність роботи локальної мережі	149
Шапошнікова О.П. Прийом та обробка інформації про місце знаходження транспорту для мобільного додатку «Мій транспорт»	153
Поперешняк С.В. Оцінка якості послідовностей псевдовипадкових чисел	157
Маций О. Б., Наумов В.С. Паросполучення в моделях транспортної логістики	160
Тимонин В.А., Калинин А.А. Обзор технологий передачи данных в системах коммуникации автомобилей	163
Пономарьов В.В., Ширін В.В. Аналіз досвіду оцінки транспортної	169

доступності інфраструктури сучасних міст

Левченко О.С., Холодова О.О., Потапенко А.І. Необхідність вибору оптимальних технічних периферійних засобів автоматизованих систем керування дорожнім рухом	172
Matsiy M. E., Alekseyev O. P., Jörg P. Interactive monitoring, as effective management of the state of transport communications	175
Борзенко О.П. ІТ-технології як важіль підвищення ефективності процесу викладання іноземної мови	178
Венгер А. С., Степанов О. В., Волобуєва Т. В., Міжнародний досвід використання інтелектуальних транспортних систем	181
Пімонов І.Г., Рукавішніков Ю.В. Створення логістичного підходу при конструюванні та експлуатації будівельно-дорожніх машин	184
Зибцев Ю.В. Перевірка тягово-швидкісних властивостей колісних машин у дорожніх умовах	186
Oleynyk Y.S. Discrete event model of the movement of a batch of subjects of labour on technological route	189
Тимонин В.А., Луговой А.Б. Обзор методов и алгоритмов определения скорости транспортных средств по данным видеоаналитики	193
Пронин С.В., Жученко О.О. Огляд бібліотек комп'ютерного зору	197
Sholominska L. S., Storchak M. O. Software engineering education at university	201
Пронин С.В., Луговой А.А., Есмагамбетов Б.-Б.С. Использование мультиагентных систем в транспортной логистике	203
Книщенко А.О. Мехатронна система керування гідроприводом мобільного підйомника	206
Аль-Дара Є.Н., Мойсєєв В.Ю. Автоматизована система моніторингу стану хворого на прикладі моніторингу пульсу	209
Костікова М. В., Скрипіна І. В. Аналіз досвіду використання платформи Futurelearn для інтеграції масових відкритих онлайн-курсів в систему навчання	212
Біньковська А.Б., Нефьодов Л.І. Інформаційна технологія синтезу територіально-просторово-розподіленої комп'ютерної мережі офісів транспортних систем	214
Yefimenko O.V., Pluhin D.A. Designing the structure of intelligent control system in construction and road machines	217
Шевченко В.О., Онишко І.В. Особливості використання Microsoft Excel для обробки великих масивів даних	220
Байдун В.В., Мнушка О.В. Засоби забезпечення безпеки даних в Інтернеті речей	223

Плугіна Т.В., Мураховський В.К. Інтенсифікація систем обробки інформації робочих параметрів будівельно-дорожніх машин	226
Плугіна Т.В., Мірошник В.А. Інтелектуальна система управління конвеєром	229
Плугіна Т.В., Колесніков В.С., Дудко Д.В. Управління приводом робочого органу машини як кіберфізичною системою	232
Плугіна Т.В., Кириченко Ю.В. Модель мехатронної системи управління виконавчими пристроями вантажно-розвантажувальної машини з GPS-інтенсифікатором	234
Горбик Ю.В. Аналіз направлений для підвищення екологічної безпеки автомобілей	237
Подолька О.А., Подолька А.Н., Новак І.В. Оптимізація транспортних перевезень в умовах ризику	241
Лабенко Д.П. ГІС як інструмент розв'язання транспортних задач	244
Скворчевський О.Є. Нове покоління гідравлічних приводів для мобільних машин на основі принципу e-LOAD SENSING (e-LS)	247
Подолька О.А., Подолька А.Н., Панов Е.В. Нормалізація критеріїв багатокритеріальних задач транспортного типу на основі блочної сортировки	249
Чорний Б.С., Кононіхін О.С. Автоматизація процесу підбору персоналу	252
Ільге І.Г., Вагін Д.О. Модель вибору САУ асфальтоукладача	254
Кудін А. І., Жульєв Д.Н. Розвиток інформаційних технологій та їх вплив на майбутнє людства	257
Вітер Д.О., Кононіхін О.С. Вибір засобів комунікації співробітників розподіленого офісу	260
Чепусенко Є.О., Сахацький В.Д. Випромінювач комп'ютеризованої системи визначення координат проколюючої головки при безтраншейній прокладці трас підземних комунікацій	263
Згонник О.Є., Кононіхін О.С. Вибір апаратно-програмного забезпечення інформаційної системи контролю руху транспорту	266
Ільге І.Г., Мереха Р.Ю. Модель вибору елементної бази САУ робочими органами бульдозера	268
Шмойлов А.Ю., Кононіхін О.С. Впровадження системи супутникового моніторингу в дорожньо-будівельній організації	270
Рябушенко О.В., Краснов Ю.О. Дослідження впливу геометрії перехрестя на величину потоку насичення	272

НАУКОВЕ ВИДАННЯ

**ЗБІРНИК НАУКОВИХ ПРАЦЬ ЗА МАТЕРІАЛАМИ МІЖНАРОДНОЇ
НАУКОВО-ПРАКТИЧНОЇ КОНФЕРЕНЦІЇ «КОМП'ЮТЕРНІ
ТЕХНОЛОГІЇ І МЕХАТРОНІКА»**

Конференцію проведено згідно з планом проведення міжнародних, всеукраїнських науково-практичних і науково-методичних конференцій і семінарів Харківського національного автомобільно-дорожнього університету у 2019 р. (посвідчення УкрІНТЕІ № 666 від 20 грудня 2018 р.)

Відповідальний за випуск д.т.н., проф. Ніконов О.Я.

Науковий редактор д.т.н., проф. Ніконов О.Я.

Технічний редактор Мнушка О.В.