

МІНІСТЕРСТВО ОСВІТИ І НАУКИ УКРАЇНИ
СУМСЬКИЙ ДЕРЖАВНИЙ УНІВЕРСИТЕТ

ФІЗИКА, ЕЛЕКТРОНІКА,
ЕЛЕКТРОТЕХНІКА

ФЕЕ :: 2013

**МАТЕРІАЛИ
та програма**

НАУКОВО-ТЕХНІЧНОЇ КОНФЕРЕНЦІЇ

(Суми, 22-27 квітня 2013 року)

Суми
Сумський державний університет
2013

Пристрій електронної розвідки з дистанційним керуванням

Ластовець С.О., студ.

НТУУ «Київський політехнічний інститут», м. Київ

З нинішнім розвитком інформаційних технологій, знайшли широке застосування пристрої, які не потребують присутності людини на місці, де необхідно провести різного роду розвідувальні роботи. Наприклад, до таких робіт можна віднести: місця з підвищеною концентрацією шкідливих речовин, місця важкодоступні для людини, або місця де людині категорично не можна знаходитись. На сьогоднішній день існують безпілотні розвідувальні пристрої, які використовують для огляду тих місць, де немає можливості дістатись наземним способом.

Представлений пристрій електронної розвідки розміщений на пересувній платформі, на основі якої встановлений блок її управління, бездротова камера для передачі зображення в режимі реального часу [1]. Корпус платформи виготовлений з алюмінію. Всі 4 колеса приводять в рух електромотори загальною потужністю 7,2 Вт. Передача зображення на ПК здійснюється по радіо каналу частотою 2.4 Гц. Камера може переміщуватись в горизонтальній і вертикальній площинах. Керування пристроєм здійснюється за допомогою дистанційного пульта керування на частоті 433 МГц. Результат роботи пристрою можна побачити на моніторі ПК [2].

Подальша робота спрямована на створення штучного інтелекту пристрою, з можливістю розпізнавання об'єктів, їх фіксації та аналізу.

Керівник: Лисенко О.І., *ст. викл.*

1. Ю.В. Ревич, *Основы робототехники* (Петербург: БХВ: 2005).
2. М. Предко, *Устройства управления роботами* (Москва: ДМК Пресс: 2004).