

УДК 62-503.55

## СТВОРЕННЯ АВТОМАТИЗОВАНОЇ СИСТЕМИ КЕРУВАННЯ РОБОТОМ НА МІКРОКОНТРОЛЕРІ

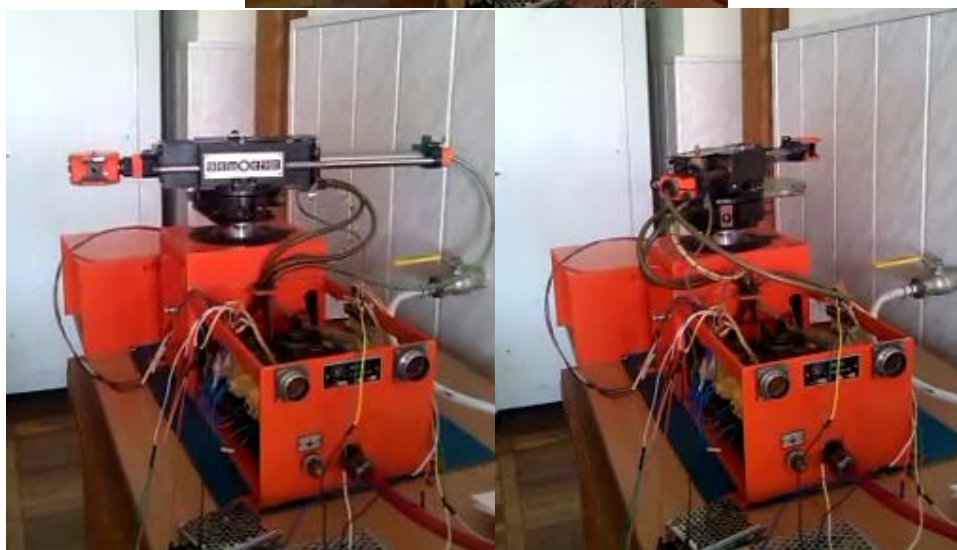
В.Г. Здоренко, доктор технічних наук, професор  
*Київський національний університет технологій та дизайну*

С.В. Барилко, кандидат технічних наук, доцент  
*Київський національний університет технологій та дизайну*

С.М. Лісовець, кандидат технічних наук, доцент  
*Київський національний університет технологій та дизайну*

Ключові слова: мікроконтролер, робот, основні положення робота, автоматизована система керування, транзисторні ключі, персональний комп'ютер (ПК).

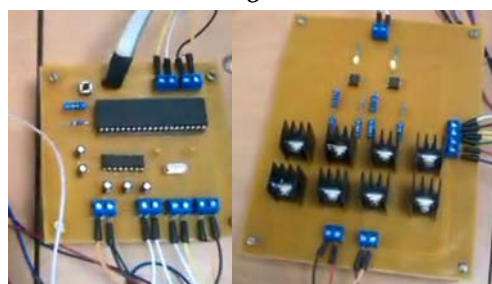
Сьогодні існує необхідність у створенні автоматизованих систем керування роботизованими комплексами на різних технологічних процесах [1] безпосередньо на виробництві. Одна з таких систем була розроблена для керування пневмороботами на кафедрі КІТВТ для навчального процесу студентів кафедри. На рис. 1 показана створена система на основі мікроконтролерного керування транзисторними ключами з ПК.



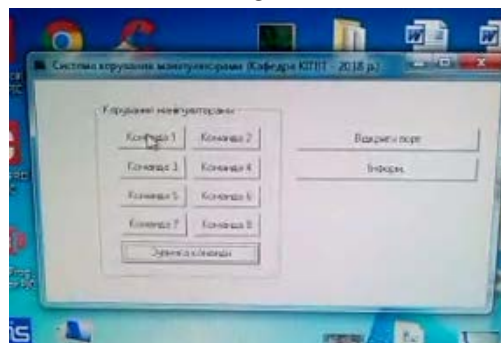
а



б



в



г

Рисунок 1 – Автоматизована система керування пневмороботами на мікроконтролері  
а – початкові положення робота в процесі виконання керуючої програми з ПК;  
б – кінцеві положення робота в процесі роботи системи; в – розроблені плати системи керування; г – вікно створеної керуючої програми

Програму керування пневмороботами можна змінювати в залежності від постановки завдання та від необхідного циклу роботи системи.

*Висновок.* Розглянутий проект дозволить у майбутньому створити невелику SCADA систему керування усіма пневмороботами кафедри КІТІТ для навчального процесу студентів.

#### Список використаних джерел

1. Павленко І.І. Роботизовані технологічні комплекси / Павленко І.І., Мажара В.А. - Кіровоград: КНТУ, 2010. – 392с.