

Анотація

Виробнича практика проходила на кафедрі приладобудування, приладобудівного факультету НТУУ «КПІ ім. Сікорського». Програма навчання на кафедрі спрямована на вивчення майбутніми фахівцями новітніх досягнень інформаційних технологій, сучасного комп'ютерного проектування. Кафедра має постійні взаємокорисні творчі стосунки з провідними науковими і навчальними центрами Росії, Білорусії, Німеччини, Франції, Китаю тощо.

Робота була пов'язана з дипломним проектом на тему «Робот-балансир». На протязі практики займалися розробкою робота-балансира. Ознайомилися з конструкцією робота та за результатами дослідження зробили вибір електроніки управління та схеми підключення. Вивчили алгоритм роботи апаратної обчислювальної платформи Arduino та виконували задачі з його застосуванням. На основі отриманих знань склали макет робота та організували підключення елементів.

Practical training was held at the Department of instrumentation, instrument-making faculty NTUU "KPI named Sikorsky. " The training program at the department aims to study future specialists the latest achievements of information technology, advanced computer-aided design. The department has constant creative relationships with leading scientific and educational centers in Russia, Belarus, Germany, France, China and others.

The work was connected with a thesis project on "Robot balance." During practice have been developing work-balancer. Familiarize yourself with the design robot and the results of the study have opted management electronics and circuit connection.. Studied the algorithm computing platform Arduino hardware and performed the task with its use. Based on the knowledge were organized layout work and connecting elements.