

Підприємство: ДП «Київський науково-дослідний інститут гідроприладів»

Керівник практики: доцент Дубінець В.І.

Студент: Жарко К.Ю., група ПІ-61

Анотація

За період проходження науково-дослідницької практики на підприємстві ДП «Київський науково-дослідний інститут гідроприладів».

У звіті з науково-дослідної практики наведено розділи: «Обитаемый подводный аппарат Krypton MUV 1», «Автономный подводный аппарат Krypton AUV», «Устройство ПТМ». Вибір вимірюючих пристроїв так як: датчик вологи и температури, датчик швидкості, ультразвукової-дальномір, датчик виміру занурення, двигун, керуючий пристрій, освітлення, камера відеоспостереження. Розробка інтелектуальної системи керування. Розробка апаратної системи. Розробка програмного забезпечення. Вибір каналу передачі даних GPS для локації та спутнікового сигналу для метаданих.

Метою роботи є аналіз та дослідження підводних мікророботів.

За результатами виконання науково-дослідної практики були сформульовані рекомендації щодо застосування підводних мікророботів для дослідження підводного світу.

Annotation

For the period of scientific research in the enterprise of the State Enterprise "Kiev Scientific Research Institute of Hydraulic Devices".

The report on research practice includes sections: "Krypton MUV 1 Infinite underwater vehicle", "Krypton AUV Autonomous Underwater Device", and "PTM Device". Choice of measuring devices such as: moisture and temperature sensor, speed sensor, ultrasonic rangefinder, immersion gauge, engine, control device, lighting. Development of intelligent control system. Development of the hardware system. Software development. Choosing a GPS data channel for location and spatial signal for data metadata.

The purpose of the work is to analyze and study underwater microrobots.

As a result of the implementation of scientific practice, recommendations were made for the use of underwater microrobots to study the underwater world.