

**Полтавський національний технічний
університет імені Юрія Кондратюка (м. Полтава)**

Національний транспортний університет (м. Київ)

**Національний технічний університет
«Харківський політехнічний інститут» (м. Харків)**

Державний університет телекомунікацій (м. Київ)

**Український державний університет залізничного транспорту
(м. Харків)**

**Білоруський державний технологічний університет
(м. Мінськ)**

**Військовий коледж сержантського складу
Військового інституту телекомунікацій та інформатизації
(м. Полтава)**

Проблеми інфокомунікацій

**МАТЕРІАЛИ ДРУГОЇ ВСЕУКРАЇНСЬКОЇ
НАУКОВО-ТЕХНІЧНОЇ КОНФЕРЕНЦІЇ**

5 грудня 2018 року

**Полтава – Київ – Харків – Мінськ
2018**

Інструментарій веб-сервісу adwords.google.com [3] розрахований на підтримку платної контекстної реклами у даній пошуковій системі. Проте він має «безцінний» інструмент для оцінки частотності та підказок синонімічних ключових слів – Targeting. Для вибору найбільш вдалих варіантів ключових фраз необхідно сформувавши початкову множину комбінацій одиночних тематичних термінів з визначеної тематики. Наприклад, для сайту, який просуває продаж сільськогосподарської продукції тваринництва, вдалими фразами є: купити, продаж, ціна, опт, молоко, м'ясо, сало, жир тощо. Такі фрази можна виділити в окремі підмножини та організувати їх поєднання за допомогою табличного процесора Excel та його функцій конкатенації текстових рядків (&) за змішаними посиланнями (\$A1 та B\$3).

За допомогою інструментарію [adwords](http://adwords.google.com) з отриманої множини фраз вибирають найбільш привабливі за критеріями частотності та релевантності.

Література

1. SEO Словник – Релевантність. [Електронний ресурс]. – Режим доступу: – <http://igroup.com.ua/seo-articles/relevantnist/> – 08.09.2018 р.
2. Энж Э. SEO – искусство раскрутки сайтов / Э. Энж, С. Спенсер, Р. Фишкин, Дж. Стрикчиола – СПб.: БХВ-Петербург, 2013 – 668 с.
3. Планировщик ключевых слов. [Електронний ресурс]. – Режим доступу: – <https://adwords.google.com/ko/KeywordPlanner> – 08.09.2018 р.

УДК 004.053

ВПРОВАДЖЕННЯ ЛОКАЛЬНИХ ОБЧИСЛЮВАЛЬНИХ МЕРЕЖ НА СУЧАСНИХ ПІДПРИЄМСТВАХ

к.т.н., доцент Сомов С.В., к.т.н., с.н.с Гроза П.М., Нетудихата І.В.

Полтавський національний технічний університет
ім'ні Юрія Кондратюка, Полтава

E-mail: fisom41@gmail.com, groza@ukr.net, iryna.netudykhata@gmail.com

У наш час іде бурхливий розвиток локальних обчислювальних мереж. Вони стають стратегічним ресурсом підприємств, установ та організацій, забезпечуючи безпомилкове транспортування інформації в прихованому вигляді і безперервним потоком. Головною перевагою створення локальних обчислювальних мереж є економічна складова. При налагодженій роботі локальної обчислювальної мережі з'являється можливість спільно використовувати обладнання та периферійні пристрої. Для офісного центру реалізація запропонованого проекту дозволить скоротити паперовий документообіг всередині підприємства, підвищити продуктивність праці, скоротити час на обробку інформації. В доповіді обґрунтовано доцільність розробки локальної обчислювальної мережі офісного центру підприємства. Проаналізовано основні топології локальних комп'ютерних мереж, проведено

вибір базової топології. Зроблено аналіз загроз безпеки інформації локальних обчислювальних мереж.

Література

1. *Комп'ютерні мережі. Принципи, технології, протоколи / В.Г. Оліфер, Н.А. Оліфер. - 4-е изд. - М.: 2010. - 943 с*
2. *Стандарты вычислительных сетей. Взаимосвязи сетей : Справочник / В. К. Щербо. - Москва : Кудиц-образ, 2000. - 268 с.*
3. *Блэк Ю. Сети ЭВМ: Протоколы, стандарты, интерфейсы. Пер. с англ М. Мир 1990г. 506с.*
4. *Кульгин М.В. Коммутация и маршрутизация IP/IPX-трафика. - М.: КомпьютерПресс, 1998 г. - 320 с.*

УДК 621.391

РОЗРОБКА НАВІГАЦІЙНОЇ СИСТЕМИ РОБОТИЗОВАНОГО КОМПЛЕКСУ

к.т.н., доцент Сокол Г.В., магістрантка Виноградова А.В., асистент Буряк Т.В.

Полтавський національний технічний університет
імені Юрія Кондратюка, Полтава
Email: sokolgalina@ukr.net,

На даний час автоматизація і використання роботів надійно зайняли нішу у виробництві. Зараз мобільна робототехніка є областю робототехніки, яка найбільш швидко розвивається.

Мобільну робототехніку можна розділити на два класи. Перший клас – це роботи, що керуються оператором дистанційно, другий клас – роботи, що можуть виконувати певні дії в автономному режимі.

В багатьох випадках управління роботом здійснює оператор, при цьому від людини вимагається постійне спостереження за роботом та оперативне управління його діями. Такий варіант управління визначається невмінням робота приймати самостійні рішення і має багато недоліків.

Мобільний роботизований комплекс можна створити і в домашніх умовах. Для цього необхідно написати програмне забезпечення для навігаційної системи та мати перелік наступних компонентів:

- мікроконтролер або мікропроцесор (найбільш популярними є плати Arduino, BeagleBoard, RaspberryPi);
- двигуни постійного струму та колеса, для здійснення переміщень;
- драйвер для двигунів;
- плата розширення, для більш зручного підключення датчиків та сервоприводу;
- ультразвуковий датчик вимірювання відстані;
- міні сервопривід;
- інфрачервоні датчики відображення;