

ИСПОЛНИТЕЛЬНЫЕ МЕХАНИЗМЫ МЕХАТРОННЫХ СИСТЕМ НА МНОГОКООРДИНАТНОМ КОЛЬЦЕВОМ ПРИВОДЕ

С.Е. Карпович, Г.Й. Салманзадех, М.М. Фурутан

На сегодняшний день весьма актуальной является задача построения и исследования исполнительных механизмов параллельной кинематики для мехатронных систем координатных перемещений широкого спектра применений, в том числе и в технических средствах защиты информации. Они должны обеспечивать возможность структурного реконфигурирования в зависимости от требуемой реализации пространственных перемещений системы, в которую встраивается эта мехатронная система. Среди кинематических характеристик, в первую очередь, необходимо учитывать способность реализации программируемых движений с заданным числом степеней свободы, поскольку влияние данного параметра на выбор структуры, конструкции и остальные характеристики является определяющим.

Решение этой задачи нами было выполнено на структурно-топологическом уровне [1, 2], что позволило разработать концепцию построения управляемого движения в трехмерном пространстве на базе композиционного использования многокоординатного привода прямого действия и реконфигурируемых механизмов параллельной кинематики. В соответствии с этой концепцией в настоящей работе исследованы две системы перемещений, полученные нами путем реконфигурирования механизма параллельной кинематики на гибридном кольцевом приводе прямого действия.

Список литературы

1. Системы многокоординатных перемещений и исполнительные механизмы для прецизионного технологического оборудования / В.В. Жарский [и др.]. Минск: Бестпринт, 2013. 208 с.

2. Литвинов Е.А., Жарский В.В., Ареби М.А. Построение многокоординатной системы перемещений на базе механизма параллельной кинематики // Доклады БГУИР. 2009. № 8 (46). С. 79–84.

ВЫСОКОПРОИЗВОДИТЕЛЬНАЯ РЕАЛИЗАЦИЯ АЛГОРИТМА DES НА БАЗЕ FPGA

М.В. Качинский, А.В. Станкевич, А.И. Шемаров

Быстрое развитие систем связи и расширение использования Интернета привели к возросшей потребности в эффективной безопасности и надежности передачи, обработки и хранения данных. Алгоритмы шифрования являются одним из механизмов обеспечения этой безопасности, при этом выполнение этих алгоритмов для шифрования данных должно осуществляться в режиме реального времени. Кроме того, защищенным системам связи часто требуется способность шифровать сообщения несколькими различными алгоритмами с возможностью регулярной смены ключей. В докладе рассматривается модифицированный подход к формированию раундовых ключей, который можно использовать в различных конвейерных алгоритмах шифрования с закрытым ключом [1]. Подход поддерживает использование различных ключей в каждом такте, что повышает общую безопасность, поскольку пользователи не ограничены использованием одного и того же ключа во время любого сеанса передачи данных. Для иллюстрации способа формирования раундовых ключей используется алгоритм шифрования данных стандарта DES, который хорошо пригоден для конвейерной обработки.

В отличие от традиционного способа реализации генератора ключей алгоритма DES, который использует операции логического циклического сдвига на каждой ступени 16-ступенчатого конвейера для формирования раундовых ключей, рассматриваемый в докладе метод использует заранее сформированные для каждого раунда алгоритма DES перестановки входного ключа. Однако в отличие от [1], в модифицированном способе для правильного