

Облікова картка ДіР



I. Загальні відомості

Державний обліковий номер: 0200U006029

Державний реєстраційний номер: 0197U001894

Особливі позначки: відкрита

Дата реєстрації: 11-01-2001

II. Етап виконання ДіР

Номер етапу: 1

Назва етапу: Дослідження впливу зворотних зв'язків на динаміку електромеханічних систем обтискних прокатних станів у режимі буксування. Розробка експериментальної системи усунення пробуксовок на основі датчиків фрикційних автоколиваль.

Початок етапу: 01.1997

Закінчення етапу: 12.2000

Вид звітнього документа: Остаточний звіт

III. Відомості про виконавця ДіР

Повне найменування юридичної особи (або ПІБ фізичної особи): Харківський державний політехнічний університет

Код за ЄДРПОУ: 02071180

Місцезнаходження:

Форма власності:

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

Розмір організації:

Телефон: (0572) 400-226

IV. Відомості про співвиконавців ДіР

V. Відомості про замовника ДіР

VI. Джерела, напрями та обсяги фінансування ДіР

Підстава для проведення ДіР: 34 - договір (замовлення) з центральним органом виконавчої влади, академією наук (головними розпорядниками бюджетних коштів на проведення НДДКР)

Напрямок фінансування:

Джерела фінансування

VII. Відомості про ДіР

Назва роботи українською:

Дослідження впливу зворотних зв'язків на динаміку електромеханічних систем обтискних прокатних станів у режимі буксування. Розробка експериментальної системи усунення пробуксовок на основі датчиків фрикційних автоколивань

Назва роботи англійською:

Researches of feedbacks influence on dynamics of roughing rolling-mills electromechanical systems in slip mode. Development of experimental system of slip elimination on basis of sensors of auto-oscillation

Реферат українською:

Проведено аналіз експериментальних досліджень режимів буксування та фрикційних автоколивань обтискних прокатних станів. Виявлено, що у системі усунення автоколивань необхідні не тільки датчик буксування та датчик фрикційних гармонійних автоколивань, але і датчик автоколивань релаксаційного типу. Розроблено структурні схеми датчиків, шляхом моделювання перевірена їх працездатність. Запропоновано для усунення автоколивальних режимів використовувати коригуючі зворотні зв'язки. Проведено дослідження моделей систем з типовими зв'язками. Розроблено принципи побудови та алгоритм синтезу пристроїв усунення автоколивальних режимів.

Реферат англійською:

Analysis of experimental researches of slip modes and friction auto-oscillation has been carried out. It's been disclosed, that in the system of auto-oscillation elimination not only a sensor of slip and sensor of frictional harmonic auto-oscillation, but sensor of relaxation auto-oscillation should be necessary used. Structure schemes of the sensors have been developed, by the means of simulation their serviceability has been checked on. It has been proposed for elimination auto-oscillation modes the correcting feedbacks. Researches of models of system with feedbacks have been calculated. Principles building and algorithm of synthesis of devices for elimination of auto-oscillation modes have been formulated.

Індекс УДК: 534.1, 62-83: 534.1

Коди тематичних рубрик: 30.15.27

Керівники роботи

Власне Прізвище Ім'я По-батькові: Клепиков Володимир Борисович

Науковий ступінь:

Вчене звання:

Ідентифікатор ORCID ID:

Додаткова інформація:

VIII. Наукова (науково-технічна) продукція (НТП)

IX. Бібліографічний опис

X. Заключні відомості

Керівник юридичної особи

Марченко Андрій Петрович

Перелік осіб-виконавців

**Відповідальний за підготовку
облікових документів**

Телефон

Реєстратор

**Керівник відділу УкрІНТЕІ, що є
відповідальним за реєстрацію наукової
діяльності**

