

Облікова картка дисертації

I. Загальні відомості

Державний обліковий номер: 0414U001881

Особливі позначки: відкрита

Дата реєстрації: 19-05-2014

Статус: Захищена

Реквізити наказу МОН / наказу закладу:



II. Відомості про здобувача

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Поляков Євген Олександрович

2. Polyakov Yevgeny Alexandrovich

Кваліфікація:

Ідентифікатор ORCID ID: Не застосовується

Вид дисертації: кандидат наук

Аспірантура/Докторантура: так

Шифр наукової спеціальності: 05.01.02

Назва наукової спеціальності: Стандартизація, сертифікація та метрологічне забезпечення

Галузь / галузі знань: Не застосовується

Освітньо-наукова програма зі спеціальності: Не застосовується

Дата захисту: 25-04-2014

Спеціальність за освітою: 8.092501

Місце роботи здобувача: Харківський національний автомобільно-дорожній університет

Код за ЄДРПОУ: 02071168

Місцезнаходження: вул. Ярослава Мудрого, 25, м. Харків, 61002

Форма власності:

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

III. Відомості про організацію, де відбувся захист

Шифр спеціалізованої вченої ради (разової спеціалізованої вченої ради): К 64.108.04

Повне найменування юридичної особи: Українська інженерно-педагогічна академія

Код за ЄДРПОУ: 02071228

Місцезнаходження: вул Університетська, 16, м. Харків, Харківський р-н., Харківська обл., 61003, Україна

Форма власності:

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

IV. Відомості про підприємство, установу, організацію, в якій було виконано дисертацію

Повне найменування юридичної особи: Харківський національний автомобільно-дорожній університет

Код за ЄДРПОУ: 02071168

Місцезнаходження: вул. Ярослава Мудрого, 25, м. Харків, 61002

Форма власності:

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

V. Відомості про дисертацію

Мова дисертації:

Коди тематичних рубрик: 90.03.03

Тема дисертації:

1. Удосконалення методів зменшення динамічних похибок датчиків
2. Improvement of methods of sensors dynamic errors decrease

Реферат:

1. Об'єкт дослідження - динамічні вимірювання параметрів об'єктів. Мета дослідження - підвищення точності динамічних вимірювань за рахунок удосконалення методів зменшення динамічних похибок датчиків. Методи дослідження: методи математичного моделювання, диференціального числення, теорії ймовірностей та математичної статистики, методи розв'язання інтегральних рівнянь та обернених задач, глобального випадкового пошуку екстремуму, експериментальних досліджень. Наукова новизна: удосконалено метод зменшення динамічних похибок вимірювань, що ґрунтується на розв'язанні оберненої задачі; дістав подальшого розвитку метод зменшення динамічних похибок датчиків при вимірюванні параметрів сигналу, що швидко змінюються; встановлено нові вимоги до метрологічного забезпечення вимірювань, які стосуються методу зменшення динамічних похибок датчиків, що ґрунтується на наближеному розв'язанні оберненої задачі вимірювань. Практичне значення: застосування розроблених теоретичних положень, методів, математичних моделей, вимог дозволяє підвищити точність вимірювань за

рахунок зменшення динамічних похибок. Прийнято до впровадження на машинобудівному та комунальному підприємствах, а також в навчальному процесі.

2. Object of research - dynamic measurement of objects parameters. The aim of research - improvement of dynamic measurements accuracy by improvement of methods of sensors dynamic errors reducing. Methods: methods of mathematical modeling, differential calculus, probability theory and mathematical statistics, methods of integral equations and inverse problems solving, global random extremum search, experimental studies. Scientific novelty: the method of reducing of dynamic measurement errors based on solving of the inverse problem is improved; the method of dynamic errors of sensors reducing for measuring of signal parameters fast changing is further developed; new requirements for metrological support of measurements relating to the method of reducing dynamic errors of sensors based on the approximate solution of the inverse problem of measurement are developed. Practical significance: application of developed theoretical statements, methods, mathematical models, requirements can improve the measurement accuracy by reducing dynamic errors. Accepted for implementation in the plant and in public utility, research results are also used in the educational process.

Державний реєстраційний номер ДіР:

Пріоритетний напрям розвитку науки і техніки:

Стратегічний пріоритетний напрям інноваційної діяльності:

Підсумки дослідження:

Публікації:

Наукова (науково-технічна) продукція:

Соціально-економічна спрямованість:

Охоронні документи на ОПВ:

Впровадження результатів дисертації:

Зв'язок з науковими темами:

VI. Відомості про наукового керівника/керівників (консультанта)

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Полярус Олександр Васильович

2. Poliarus Alexander Vasilievich

Кваліфікація: д.т.н., 05.12.04

Ідентифікатор ORCID ID: Не застосовується

Додаткова інформація:

Повне найменування юридичної особи:

Код за ЄДРПОУ:

Місцезнаходження:

Форма власності:

Сфера управління:

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

VII. Відомості про офіційних опонентів та рецензентів

Офіційні опоненти

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Захаров Ігор Петрович
2. Захаров Ігор Петрович

Кваліфікація: д.т.н., 05.11.15

Ідентифікатор ORCID ID: Не застосовується

Додаткова інформація:

Повне найменування юридичної особи:

Код за ЄДРПОУ:

Місцезнаходження:

Форма власності:

Сфера управління:

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Корсун Валерій Іванович
2. Корсун Валерій Іванович

Кваліфікація: д.т.н., 05.13.03

Ідентифікатор ORCID ID: Не застосовується

Додаткова інформація:

Повне найменування юридичної особи:

Код за ЄДРПОУ:

Місцезнаходження:

Форма власності:

Сфера управління:

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

Рецензенти

VIII. Заключні відомості

**Власне Прізвище Ім'я По-батькові
голови ради**

Трищ Роман Михайлович

**Власне Прізвище Ім'я По-батькові
головуючого на засіданні**

Трищ Роман Михайлович

