Облікова картка дисертації

I. Загальні відомості

Державний обліковий номер: 0401U000973

Особливі позначки: відкрита

Дата реєстрації: 05-04-2001

Статус: Захищена

Реквізити наказу МОН / наказу закладу:

II. Відомості про здобувача

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Ле Мінь Фионг

2. Le Min' Fyong

Кваліфікація:

Ідентифікатор ORCID ID: Не застосовується

Вид дисертації: кандидат наук

Аспірантура/Докторантура: так

Шифр наукової спеціальності: 05.09.03

Назва наукової спеціальності: Електротехнічні комплекси та системи

Галузь / галузі знань: Не застосовується

Освітньо-наукова програма зі спеціальності: Не застосовується

Дата захисту: 15-03-2001

Спеціальність за освітою: 10.04

Місце роботи здобувача: Харківська державна академія міського господарства

Код за ЄДРПОУ: 02071151

Місцезнаходження: 61002, м. Харків, вул.Революції, 12

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): Д 64.050.04

Повне найменування юридичної особи: Національний технічний університет "Харківський політехнічний інститут"

Код за ЄДРПОУ: 02071180

Місцезнаходження: вул. Кирпичова, 2, м. Харків, Харківський р-н., Харківська обл., 61002, 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: Харківська державна академія міського господарства

Код за ЄДРПОУ: 02071151

Місцезнаходження: 61002, м. Харків, вул.Революції, 12

Форма власності:

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

V. Відомості про дисертацію

Мова дисертації:

Коди тематичних рубрик: 45.41.33

Тема дисертації:

1. Адаптивна система автоматичного керування флотаційним процесом з істотним запізнюванням

2. Adaptive system of automatic control of process of division with essential delay

Реферат/анотація:

1. Об'єкт дослідження: Адаптивні електромеханічні системи автоматичного керування процесом флотації на вуглезбагачувальній фабриці. Мета дослідження: розробка оптимальної адаптивної електромеханічної системи автоматичного керування процесом флотації на збагачувальній фабриці. Методи дослідження та апаратура: Побудова математичної моделі об'єкту проводилась на основі рівнянь математичної фізики і спеціальних розділів теорії ймовірностей, обробка експериментальних даних здійснювалася методами статистичної обробки. Теоретичні та практичні результати: Запропоновані адаптивні електромеханічні системи автоматичної оптимізації керування дозволяють підвищити економічну ефективність процесу флотації та розвивають відомі методи анализу ісинтезу електромеханічних систем автоматичного керування розділовими процесами. Новітність нововпроваджуваного: Получена реальна фізика розділового процесу. Одержав подальний розвиток критерії ефективності, створена методика компенсації інформаційного запізнювання. Ступень впро вадження: Впровадження в учбовий процес ХДАМГ. Галузь використання: На

промислових підприємствах, в проектних інститутах, та в учбовому процесі.

2. The adaptive automatic control system floatation. Mining optimal adaptive electromechanical management system. The mathematical model of plant is designed on the basis of the mathematical vehicle of Markov chains. A method statistical treating, analysis, synthesizing,simulation on a computer. To introduce substantial physics of process of separation, the yardstick. Is determined performances of control procedure. Compensation is executed information time delay in channels of measuring. Is introduced into educational process High education

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 ОПІВ:

Впровадження результатів дисертації:

Зв'язок з науковими темами:

VI. Відомості про наукового керівника/керівників (консультанта)

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Абраменко Іван Григорович

2. Абраменко Іван Григорович

Кваліфікація: к.т.н., 05.13.07

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. Акімов Леонід Володимирович

2. Акімов Леонід Володимирович

Кваліфікація: д.т.н., 05.09.03

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. Задорожний Микола Олексійович

2. Задорожний Микола Олексійович

Кваліфікація: к.т.н., 05.09.03

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 Клепіков Володимир Борисович

Власне Прізвище Ім'я По-батькові головуючого на засіданні Клепіков Володимир Борисович

Відповідальний за підготовку облікових документів

Реєстратор

Керівник відділу УкрІНТЕІ, що є відповідальним за реєстрацію наукової діяльності



Юрченко Т.А.