

Облікова картка дисертації

I. Загальні відомості

Державний обліковий номер: 0418U002293

Особливі позначки: відкрита

Дата реєстрації: 19-03-2018

Статус: Захищена

Реквізити наказу МОН / наказу закладу:



II. Відомості про здобувача

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Михайлишин Роман Ігорович
2. Mykhailyshyn Roman Igorovych

Кваліфікація:

Ідентифікатор ORCID ID: Не застосовується

Вид дисертації: кандидат наук

Аспірантура/Докторантура: так

Освітньо-наукова програма зі спеціальності: Не застосовується

Дата захисту: 02-03-2018

Спеціальність за освітою: 8.05020201

Місце роботи здобувача: Тернопільський національний технічний університет імені Івана Пулюя

Код за ЄДРПОУ: 05408102

Місцезнаходження: вул. Руська, 56, Тернопіль, Тернопільський р-н., Тернопільська обл., 46001, Україна

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 58.052.03

Повне найменування юридичної особи: Тернопільський національний технічний університет імені Івана Пулюя

Код за ЄДРПОУ: 05408102

Місцезнаходження: вул. Руська, 56, Тернопіль, Тернопільський р-н., Тернопільська обл., 46001, 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: Тернопільський національний технічний університет імені Івана Пулюя

Код за ЄДРПОУ: 05408102

Місцезнаходження: вул. Руська, 56, Тернопіль, Тернопільський р-н., Тернопільська обл., 46001, Україна

Форма власності:

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

V. Відомості про дисертацію

Мова дисертації:

Коди тематичних рубрик:

Тема дисертації:

1. Обґрунтування параметрів та орієнтації струминного захоплювача маніпулятора для автоматизації вантажно-розвантажувальних операцій
2. Justification of the parameters and orientation Bernoulli gripping device of the manipulator for the automation of handling operations

Реферат:

1. Дисертація присвячена моделюванню та оптимізації орієнтації струминних захоплювальних пристроїв в процесі виконання маніпулятором вантажно-розвантажувальних операцій. Розроблено математичні моделі динамічної взаємодії струминного захоплювального пристрою з вантажем при його транспортуванні по прямолінійній або гвинтовій траєкторії. Визначено оптимальну орієнтацію захоплювального пристрою, що забезпечить йому мінімальне енергоспоживання. Досліджено вплив масо-габаритних параметрів вантажу та параметрів руху на силові характеристики струминного захоплювача. Досліджено енергоефективність процесу транспортування вантажу з використанням струминних захоплювальних пристроїв для різних схем вантажно-розвантажувальної операції. Запропоновано конструктивні схеми пневматичних захоплювальних

пристроїв утримуючого та підтримуючого типів, які забезпечують підвищену вантажопідіймальність та стабільність утримування вантажу.

2. The dissertation is devoted to the modeling of dynamic interaction of gripping devices and cargo during transportation. The mathematical model of the dynamic interaction of the Bernoulli gripping device with the cargo during its transportation along the linear and arc trajectory was developed, the optimal orientation was determined, which provide the minimum energy consumption of the gripping device during transportation. The influence of mass-dimensional parameters of the cargo and parameters of motion on the minimum necessary force of attraction during transportation was investigated. The energy efficiency of the manipulating cargo process with the use of Bernoulli gripping devices was investigated. The design schemes of the pneumatic gripping devices of the holding and supporting types were improved, which would provide increased handling carrying capacity and reliability of the cargo holding.

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)

VII. Відомості про офіційних опонентів та рецензентів

Офіційні опоненти

Рецензенти

VIII. Заключні відомості

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

Пилипець Михайло Ількович

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

Пилипець Михайло Ількович

**Відповідальний за підготовку
облікових документів**

Реєстратор

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



Юрченко Т.А.