Облікова картка дисертації

I. Загальні відомості

Державний обліковий номер: 0409U003022

Особливі позначки: відкрита

Дата реєстрації: 02-06-2009

Статус: Захищена

Реквізити наказу МОН / наказу закладу:

II. Відомості про здобувача

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Блінцов Олександр Володимирович
2. Blintsov Oleksandr Volodymyrovych

Кваліфікація:

Ідентифікатор ORCID ID: Не застосовується

Вид дисертації: кандидат наук

Аспірантура/Докторантура: так

Шифр наукової спеціальності: 05.13.03

Назва наукової спеціальності: Системи та процеси керування

Галузь / галузі знань: Не застосовується

Освітньо-наукова програма зі спеціальності: Не застосовується

Дата захисту: 12-05-2009

Спеціальність за освітою: 7.160101

Місце роботи здобувача: Національний університет кораблебудування імені адмірала Макарова

Код за ЄДРПОУ: 02066753

Місцезнаходження: 54025, м. Миколаїв, проспект Героїв України, 9

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 35.052.14

Повне найменування юридичної особи: Національний університет "Львівська політехніка"

Код за ЄДРПОУ: 02071010

Місцезнаходження: вул. С. Бандери, 12, м. Львів, Львівська обл., 79013, 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: Національний університет кораблебудування імені адмірала Макарова

Код за ЄДРПОУ: 02066753

Місцезнаходження: 54025, м. Миколаїв, проспект Героїв України, 9

Форма власності:

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

V. Відомості про дисертацію

Мова дисертації:

Коди тематичних рубрик: 28.15.19

Тема дисертації:

1. Удосконалення керування квазістаціонарним просторовим рухом самохідної прив'язної підводної системи в умовах невизначеності

2. Improvement of control of quasisteady spatial movement of a self-propelled tethered underwater system in the uncertainty conditions

Реферат/анотація:

1. У дисертації розв'язана актуальна наукова задача автоматизації керування квазістаціонарним просторовим рухом самохідної прив'язної підводної системи в умовах невизначеності характеристик її елементів і параметрів зовнішнього середовища. Одержано нейромережні моделі електрорушійного пристрою підводного апарата, інверсну модель просторового кабель-троса як елементів системи автоматичного керування. Одержано систему автоматичного керування на базі прямих та інверсних моделей елементів прив'язної системи та систему керування просторовим квазістаціонарним рухом підводного апарата, яка виконує лінійну корекцію сигналів керування. Удосконалено канал зворотного зв'язку системи автоматичного керування шляхом синтезу базової нейромережної координатної моделі кабель-троса та використання у ролі вхідних змінних кутів рискання і диференту його кінців.

2. The dissertation is devoted to improvement of control of quasisteady spatial movement of a self-propelled tethered underwater system in conditions of uncertainty of its characteristics and parameters of external environment. The neural network based models of a remotely operated vehicle electro-propulsive device and the inverse spatial tether-cable model were obtained as elements of an automatic control system. The automatic control system of a self-propelled tethered underwater system based on direct and inverse models of its elements and the automatic control system of a remotely operated vehicle based on linear correction of control signals were obtained. The feedback channel of an automatic control system was improved by means of synthesis of the base coordinate neural network tether-cable model and usage of yaw and trim angles of its fast line and root end as inputs.

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. Павлов Геннадій Вікторович
2. Pavlov Gennadij Viktorovich

Кваліфікація: д.т.н., 05.09.12

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. Самотий Володимир Васильович

2. Самотий Володимир Васильович

Кваліфікація: д.т.н., 05.13.05

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. Казак Василь Миколайович

2. Казак Василь Миколайович

Кваліфікація: д.т.н., 20.02.14

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 Рашкевич Юрій Михайлович

Власне Прізвище Ім'я По-батькові головуючого на засіданні Рашкевич Юрій Михайлович

Відповідальний за підготовку облікових документів

Реєстратор

Керівник відділу УкрІНТЕІ, що є відповідальним за реєстрацію наукової діяльності



Юрченко Т.А.