

Облікова картка дисертації

I. Загальні відомості

Державний обліковий номер: 0423U100061

Особливі позначки: відкрита

Дата реєстрації: 26-04-2023

Статус: Захищена

Реквізити наказу МОН / наказу закладу:



II. Відомості про здобувача

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Грудініна Ганна Сергіївна

2. Hrudinina Hanna Serhiivna

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: 25-04-2023

Спеціальність за освітою: Системи управління і автоматики

Місце роботи здобувача: Національний університет кораблебудування імені адмірала Макарова

Код за ЄДРПОУ: 02066753

Місцезнаходження: проспект Героїв України, буд. 9, м. Миколаїв, Миколаївський р-н., Миколаївська обл., 54007, 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): Д 64.050.19

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

Код за ЄДРПОУ: 02071180

Місцезнаходження: вул. Кирпичова, буд. 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: Національний університет кораблебудування імені адмірала Макарова

Код за ЄДРПОУ: 02066753

Місцезнаходження: проспект Героїв України, буд. 9, м. Миколаїв, Миколаївський р-н., Миколаївська обл., 54007, Україна

Форма власності:

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

V. Відомості про дисертацію

Мова дисертації:

Коди тематичних рубрик: 50.43.19, 73.34.09.21

Тема дисертації:

1. Удосконалення системи стабілізації швидкості руху автономного ненаселеного підводного апарата
2. Improvement of an autonomous underwater vehicle speed stabilization system

Реферат:

1. Об'єктом дослідження є процес стабілізації швидкості руху автономного ненаселеного підводного апарата в косому потоці води. Предметом дослідження є корекція швидкості руху автономного ненаселеного підводного апарата, коли рушійно-кермовий пристрій працює у косому потоці води. В дисертаційній роботі вирішено актуальне наукове завдання стабілізації швидкості руху автономного ненаселеного підводного апарату при плоскому криволінійному русі. Для вирішення наукового завдання в дисертації використано математичну модель просторового руху автономного підводного апарату, розроблену науковою школою «Підводні технології» Національного університету кораблебудування. З точки зору теорії управління, автономний підводний апарат розглядається як абсолютно тверде тіло, що дозволяє не враховувати силову взаємодію між його масонесучими елементами. Передбачається, що АНПА має обтічну форму. Управління

транспортним засобом здійснюється шляхом подачі необхідної напруги на двигун постійного струму з незалежним збудженням. АНПА має режими прямого і заднього ходу. Величина прикладеної напруги регулює швидкість обертання гвинта і напрямок руху підводного апарату.

2. The object of research is the process of stabilizing the mobility of an autonomous uninhabited underwater vehicle in an oblique water flow. Subject of the research is the correction of the speed of an autonomous uninhabited underwater apparatus, if the rush-kerm attachment is used near the oblique water. In the presented dissertation, the relevant scientific task of stabilizing an autonomous underwater vehicle (AUV) velocity in a plane curvilinear motion is solved. To solve the scientific task in the dissertation, the mathematical model for the spatial motion of an autonomous underwater vehicle, developed by the scientific school, «Underwater Technology» of the National University of Shipbuilding, was used. From the control theory view point, an autonomous underwater vehicle is considered as an absolutely rigid body, which makes it possible not to take into account the force interaction between its mass-bearing elements. It is assumed that the AUV has a streamlined shape. The vehicle control is carried out by applying the required voltage to the DC motor with independent excitation. The AUV has both forward and reverse motion modes. The value of the applied voltage regulates the screw propeller rotation speed and the vehicle motion direction.

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. Блінцов Сергій Володимирович
2. Blintsov Serhiy Volodymyrovych

Кваліфікація: к. 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

VII. Відомості про офіційних опонентів та рецензентів

Офіційні опоненти

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Кулік Анатолій Степанович

2. Kulik Anatolii Stepanovych

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

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Збруцький Олександр Васильович

2. Zbrutsky Oleksandr Vasylovych

Кваліфікація: д.т.н., 05.11.03

Ідентифікатор ORCID ID: Не застосовується

Додаткова інформація:

Повне найменування юридичної особи:

Код за ЄДРПОУ:

Місцезнаходження:

Форма власності:

Сфера управління:

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

VIII. Заключні відомості

Власне Прізвище Ім'я По-батькові

голови ради

Качанов Петро Олексійович

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

Порошин Сергій Михайлович

**Відповідальний за підготовку
облікових документів**

Реєстратор

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



Юрченко Т.А.