Облікова картка дисертації

I. Загальні відомості

Державний обліковий номер: 0407U004560

Особливі позначки: відкрита

Дата реєстрації: 19-11-2007

Статус: Захищена

Реквізити наказу МОН / наказу закладу:

II. Відомості про здобувача

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Лещенко Олег Іванович
2. Leshchenko Oleg Ivanovich

Кваліфікація:

Ідентифікатор ORCHID ID: Не застосовується

Вид дисертації: кандидат наук

Аспірантура/Докторантура: так

Шифр наукової спеціальності: 05.02.02

Назва наукової спеціальності: Машинознавство

Галузь / галузі знань: Не застосовується

Освітньо-наукова програма зі спеціальності: Не застосовується

Дата захисту: 19-10-2007

Спеціальність за освітою:

Місце роботи здобувача: Одеський державний інститут вимірювальної техніки

Код за ЄДРПОУ: 35178067

Місцезнаходження: 65020, Україна, м. Одеса, Кузнечна, 15

Форма власності:

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

Сектор науки: Не застосовується

III. Відомості про організацію, де відбувся захист

Шифр спеціалізованої вченої ради (разової спеціалізованої вченої ради): Д 41.052.02

Повне найменування юридичної особи: Одеський національний політехнічний університет

Код за ЄДРПОУ: 02071045

Місцезнаходження: пр. Шевченка, 1, м. Одеса, Одеська обл., 65044, Україна

Форма власності:

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

Сектор науки: Не застосовується

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

Повне найменування юридичної особи: Воєнний інститут Одеського національного політехнічного університету

Код за ЄДРПОУ: 07639066

Місцезнаходження: 65005, Україна,м. Одеса,Фонтанська дорога, 12

Форма власності:

Сфера управління: Міністерство оборони України

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

Сектор науки: Не застосовується

V. Відомості про дисертацію

Мова дисертації:

Коди тематичних рубрик: 55.03.01

Тема дисертації:

1. Методи удосконалення гусеничного рушія шляхом адаптивної настройки його ланцюга.
2. Methods that improve caterpillar mover by the adaptive set up of its chain.

Реферат:

1. Дисертація присвячена вирішенню наукової задачі, яка полягає у визначенні залежності натягу від геометричних параметрів окремих ділянок ланцюга в рушіях гусеничних машин, при адаптивній настройці ланцюгової передачі автоматичними механізмами в динаміці. У роботі запропоновано три методи зміни натягу гусеничного ланцюга. Вперше запропонований метод диференціальної зміни натягу. Розроблений стенд – імітатор диференціальної зміни натягу, фізичні процеси роботи якого полягли в основу розробленої математичної моделі. Відмітною особливістю всіх запропонованих в роботі методик є те, що вони враховують часткове укладання ланцюга на формозадаючі колеса. Динаміка гусеничного ланцюга досліджена методом кінетостатики. Розроблені пропозиції до впровадження повноприводних

електромеханічних гусеничних транспортних засобів. Актуальність застосування електромеханічних систем для адаптивного регулювання натягу в динаміці показана в подальших розробках малогабаритної безекіпажної гусеничної техніки. Запропоновані методиадаптивної зміни положення формозадаючих коліс дозволяють підвищити працездатність гусеничного рушія..

2. The dissertation determines the dependence between chain tension and the geometrical parameters of some chain areas in caterpillar movers. The chain-drive is adaptive set up by automatic mechanisms in a dynamics. Three methods of changing chain tension are suggested in this work. The method of differential changing chain tension is first offered. A stand that is an imitator of differential changing of chain tension is developed. The mathematical model uses the physical processes of its work and is based on the methods offered before. The distinctive feature of all methods that was offered is that they take into account the partial piling of chain on all wheels. The cases of track assembly dynamics are investigated using the kinetostatics methods. Suggestions to use all-wheel drive electromechanical track-type vehicles are developed. Possibility of using electromechanical systems for adaptive set up of chain tension in a dynamics is shown in further developments of small caterpillar technique. Such technical decision allowed to raise a capacity of caterpillar mover.

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. Бєліков Віктор Трифонович
2. Belikow Wiktor Trifonovich

Кваліфікація: 05.09.01

Ідентифікатор ORCHID ID: Не застосовується

Додаткова інформація:

Повне найменування юридичної особи:

Код за ЄДРПОУ:

Місцезнаходження:

Форма власності:

Сфера управління:

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

Сектор науки: Не застосовується

VII. Відомості про офіційних опонентів та рецензентів

Офіційні опоненти

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Архангельский Георгій Володимирович
2. Архангельский Георгій Володимирович

Кваліфікація: 05.02.02

Ідентифікатор ORCHID ID: Не застосовується

Додаткова інформація:

Повне найменування юридичної особи:

Код за ЄДРПОУ:

Місцезнаходження:

Форма власності:

Сфера управління:

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

Сектор науки: Не застосовується

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Конопльов Анатолій Васильович
2. Конопльов Анатолій Васильович

Кваліфікація: 05.02.02

Ідентифікатор ORCHID ID: Не застосовується

Додаткова інформація:

Повне найменування юридичної особи:

Код за ЄДРПОУ:

Місцезнаходження:

Форма власності:

Сфера управління:

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

Сектор науки: Не застосовується

Рецензенти

VIII. Заключні відомості

Власне Прізвище Ім'я По-батькові голови ради	Усов Анатолій Васильович
Власне Прізвище Ім'я По-батькові головуючого на засіданні	Усов Анатолій Васильович
Відповідальний за підготовку облікових документів	
Реєстратор	
Керівник відділу УкрІНТЕІ, що є відповідальним за реєстрацію наукової діяльності	Юрченко Т.А.