

Облікова картка дисертації

I. Загальні відомості

Державний обліковий номер: 0410U002261

Особливі позначки: відкрита

Дата реєстрації: 17-05-2010

Статус: Захищена

Реквізити наказу МОН / наказу закладу:



II. Відомості про здобувача

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Ромасевич Юрій Олександрович

2. Romasevich Yuriy Oleksandrovych

Кваліфікація:

Ідентифікатор ORCID ID: Не застосовується

Вид дисертації: кандидат наук

Аспірантура/Докторантура: так

Шифр наукової спеціальності: 05.05.05

Назва наукової спеціальності: Піднімально-транспортні машини

Галузь / галузі знань: Не застосовується

Освітньо-наукова програма зі спеціальності: Не застосовується

Дата захисту: 12-05-2010

Спеціальність за освітою: 8.091901

Місце роботи здобувача: Національний університет біоресурсів і природокористування України

Код за ЄДРПОУ: 00493706

Місцезнаходження: 03041, м. Київ-41, вул. Героїв Оборони, 15

Форма власності:

Сфера управління: Кабінет міністрів

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

III. Відомості про організацію, де відбувся захист

Шифр спеціалізованої вченої ради (разової спеціалізованої вченої ради): Д 26.056.08

Повне найменування юридичної особи:

Код за ЄДРПОУ:

Місцезнаходження:

Форма власності:

Сфера управління:

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

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

Повне найменування юридичної особи: Національний університет біоресурсів і природокористування України

Код за ЄДРПОУ: 00493706

Місцезнаходження: 03041, м. Київ-41, вул. Героїв Оборони, 15

Форма власності:

Сфера управління: Кабінет міністрів

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

V. Відомості про дисертацію

Мова дисертації:

Коди тематичних рубрик: 55.51.31

Тема дисертації:

1. Оптимізація перехідних режимів руху вантажного візка прольотних кранів.
2. Gantry cranes trolley transient regimes motion optimization.

Реферат:

1. У дисертації наведено дослідження направлені на оптимізацію перехідних режимів руху кранового візка, що дозволяє усунути коливання вантажу, закріпленого на гнучкому підвісі та зменшити динамічні навантаження у механізмі приводу візка. За різними критеріями (кінематичними, динамічними, комплексними кінематичними), які мають вигляд інтегральних функціоналів, оптимізовано перехідні режими руху візка з вантажем. Проведено аналіз визначених оптимальних законів руху, які характеризуються високою плавністю руху візка. Розроблено систему керування для реалізації оптимальних законів руху візка з врахуванням всіх параметрів процесу. Визначено характер зміни кута відхилення канату з вантажем при ручному та при оптимальному керуванні. Встановлено причини залишкових (після зупинки візка) коливань вантажу. На основі результатів досліджень запропоновано структуру та загальні алгоритми роботи мехатронної системи керування рухом кранового візка, які захищені патентом України на винахід та 4 патентами України на корисні моделі

2. In the dissertation represented researches that are directed on optimization of cranes trolley transient regimes of motion. That allows to remove load oscillation (load fastened on a flexible suspension) and to decrease the dynamic loads in the trolley drive mechanism. The trolley transient regimes of motion by different criteria (kinematics, dynamics, complex kinematics) are optimized. Criteria are of the form of integral functionals. The analysis of the determined optimal laws of motion, which characterized by high smoothness of movement trolley, is conducted. Control system for realization of trolley optimum laws of motion, which taking into account all parameters of process, is developed. The character of change of deflection corner of the rope with a load at hand and at an optimum control is determined. Reasons of residual (after trolley stopping) load oscillation are determined. Based on the results of researches a structure and general algorithms of work of mechatronic control system by crane trolley motion is offered, which are protected by a 5 patents of Ukraine.

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. Ловейкін Вячеслав Сергійович

2. Loveykin Viacheslav Sergijovych

Кваліфікація: д.т.н., 05.05.05

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. Вольченко Олександр Іванович
2. Вольченко Олександр Іванович

Кваліфікація: д.т.н., 05.05.05

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. Свіргун Володимир Петрович
2. Свіргун Володимир Петрович

Кваліфікація: к.т.н., 05.05.05

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**

Назаренко Іван Іванович

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

Назаренко Іван Іванович

**Відповідальний за підготовку
облікових документів**

Реєстратор

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



Юрченко Т.А.