Облікова картка дисертації

I. Загальні відомості

Державний обліковий номер: 0406U002580

Особливі позначки: відкрита

Дата реєстрації: 19-06-2006

Статус: Захищена

Реквізити наказу МОН / наказу закладу:

II. Відомості про здобувача

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Нгуен Тієн Лонг

2. Nguyen Tien Long

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: 25-05-2006

Спеціальність за освітою: 0608

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): К 35.052.14

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 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: 50.43.19

Тема дисертації:

1. Автоматизація керування одноланковою підводною буксированою системою з підйомним буксированим апаратом

2. Automation of one-unit underwater towed system control with elevating towed vehicle

Реферат/анотація:

1. Дисертація присвячена удосконаленню систем автоматичного керу-вання одноланковими підводними буксированими системами з підйом-ними буксированими апаратами шляхом застосування адаптивних ПІД-регуляторів, нечітких регуляторів і регуляторів на основі інверсних ма-тематичних моделей об'єкта керування. Синтезовано систему автоматич-ного керування усталеним рухом апарата з ПІД-регуляторами кутів атаки несучої поверхні і хвостового оперення, інваріантними до вектора сили і швидкості буксирування. Отримано залежності коефіцієнтів нечітких ре-гуляторів кутів атаки несучої поверхні й хвостового оперення апарата як функцій швидкості й сили буксирування. Отримано інверсні математичні моделі руху апарата по вертикалі й повороту навколо горизонтальної осі, структури регуляторів кутів атаки несучої поверхні й хвостового оперен-ня на їх основі, аналітичні вирази для коефіцієнтів регуляторів при дії зо-внішніх збурень

2. The dissertation is devoted to improvement of automatic control systems for one-unit underwater towed systems with elevating towed vehicles by ap-plication of adaptive PID-regulators, fuzzy regulators and regulators on the ba-sis of inverse mathematical models of control object. The automatic control system for steady movement of the vehicle with PID-regulators of attack an-gles of bearing surface and empennage of the vehicle, invariant to the vectors of forces and towage speed, is synthesized. The dependences of coefficients of fuzzy regulators of bearing surface and empennage of the vehicle as functions of speed and force of towage are received. Inverse mathematical models of the vehicle motion on the vertical axis and turn around horizontal axis are devel-oped, the structures of regulators of attack angles of bearing surface and em-pennage are achieved on its basis. The expressions for regulators coefficients are received at action of external disturbances.

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. Блінцов Володимир Степанович

2. Blintsov Volodymyr Stepanovych

Кваліфікація: д.т.н., 05.08.03

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. Самотий Володимир Васильович

2. Самотий Володимир Васильович

Кваліфікація: д.т.н., 05.13.08

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 Миколайович

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

Відповідальний за підготовку облікових документів

Реєстратор

Керівник відділу УкрІНТЕІ, що є відповідальним за реєстрацію наукової діяльності



Юрченко Т.А.