Облікова картка дисертації

I. Загальні відомості

Державний обліковий номер: 0401U000201

Особливі позначки: відкрита

Дата реєстрації: 22-01-2001

Статус: Захищена

Реквізити наказу МОН / наказу закладу:

II. Відомості про здобувача

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Мельнікова Любов Василівна
2. Mel'nikova Lyubov Vasylivna

Кваліфікація:

Ідентифікатор ORCID ID: Не застосовується

Вид дисертації: кандидат наук

Аспірантура/Докторантура: так

Шифр наукової спеціальності: 05.13.07

Назва наукової спеціальності: Автоматизація процесів керування

Галузь / галузі знань: Не застосовується

Освітньо-наукова програма зі спеціальності: Не застосовується

Дата захисту: 28-12-2000

Спеціальність за освітою: 7.092203

Місце роботи здобувача: Одеський державний політехнічний університет

Код за ЄДРПОУ: 02071045

Місцезнаходження: 65044, м.Одеса, пр.Шевченка, 1

Форма власності:

Сфера управління: Міністерство освіти України

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

III. Відомості про організацію, де відбувся захист

Шифр спеціалізованої вченої ради (разової спеціалізованої вченої ради): Д 41.052.01

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

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

Повне найменування юридичної особи: Одеський державний політехнічний університет

Код за ЄДРПОУ: 02071045

Місцезнаходження: 65044, м.Одеса, пр.Шевченка, 1

Форма власності:

Сфера управління: Міністерство освіти України

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

V. Відомості про дисертацію

Мова дисертації:

Коди тематичних рубрик: 50.47.31

Тема дисертації:

1. . Автоматизація технологічного процесу переміщення механізму з підвішеним вантажем засобами мікропроцесорного керування

2. The automatization of a technological process for travelling mechanism with suspended load by microprocessor control.

Реферат/анотація:

1. Дисертацію присвячено розробці оптимальної системи мікропроцесорного керування механізмами поступального руху, яка забезпечує гасіння коливань підвішеного вантажу до кінця пуску чи гальмування механізму. Оптимізація проводиться за допомогою принципу максимума за критерієм швидкодії. Одержано закон керування електроприводом механізму у три етапи. При цьому обгрунтовано можливість аналізувати і досліджувати систему як двомасову. Розглянуто вплив різних факторів на роботу оптимальної системи керування. Доведено, що існує таке значення довжини линви, при якому час перехідного процесу і відповідно гасіння коливань вантажу щонайменший. Даються рекомендації щодо бажаної довжини линви при експлуатації. Проведено порівняння за швидкодією запропонованого способу керування з іншими, які теж сприяють гасінню коливань. Показано, коли цей спосіб має суттєві переваги. Запропоновано кілька варіантів алгоритмів мікропроцесорного керування.

2. The dissertation is devoted to elaboration of an optimum system for microprocessor control, which provides the damping of suspended load oscillations to the end of mechanism start or deceleration. The optimization is attained due to the principle of maximum according to the criterion of fast action. A law of the mechanism control with an electric drive within three stages is obtained. In so doing the possibility to analyze and investigate the system as twomass one is substantiated. The influence of different factors on the work of optimum control system is considered. It is established there is such a value of the cable length when the duration of a transition process and damping of the load oscillations is the least. The recommendations concerning a wanted cable length for the exploitation are given. A comparison of fast action among suggested method of control and the others, which also promote to the oscillation damping is made. The essential advantages of this method are shown.

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. Герасимяк Ростислав Павлович

2. Герасимяк Ростислав Павлович

Кваліфікація: д.т.н., 05.09.03

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. Зеленов Анатолій Борисович

2. Зеленов Анатолій Борисович

Кваліфікація: д.т.н., 05.13.07

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. Хобін Віктор Андрійович

2. Хобін Віктор Андрійович

Кваліфікація: к.т.н., 05.13.07

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 Малахов Валерій Павлович

Власне Прізвище Ім'я По-батькові головуючого на засіданні Малахов Валерій Павлович

Відповідальний за підготовку облікових документів

Реєстратор

Керівник відділу УкрІНТЕІ, що є відповідальним за реєстрацію наукової діяльності



Юрченко Т.А.