Облікова картка дисертації

I. Загальні відомості

Державний обліковий номер: 0407U004589

Особливі позначки: відкрита

Дата реєстрації: 20-11-2007

Статус: Захищена

Реквізити наказу МОН / наказу закладу:

II. Відомості про здобувача

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Зінченко Олена Іванівна
2. Zinchenko Helena Ivanivna

Кваліфікація:

Ідентифікатор ORCID 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: 24-10-2007

Спеціальність за освітою: 7.080303

Місце роботи здобувача: Національний технічний університет "Харківський політехнічний інститут"

Код за ЄДРПОУ: 02071180

Місцезнаходження: 61001, м. Харків, вул. Кирпичова, 2

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 64.050.10

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

Код за ЄДРПОУ: 02071180

Місцезнаходження: вул. Кирпичова, 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 технічний університет "Харківський політехнічний інститут"

Код за ЄДРПОУ: 02071180

Місцезнаходження: 61001, м. Харків, вул. Кирпичова, 2

Форма власності:

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

V. Відомості про дисертацію

Мова дисертації:

Коди тематичних рубрик: 55.03.14

Тема дисертації:

1. Кінематичний синтез шестиланкових механізмів четвертого класу з вистоєм вихідної ланки
2. Kinematics synthesis of six-link mechanisms of fourth class with the stop of driven link

Реферат:

1. Об'єкт дослідження - рух шестиланкових механізмів четвертого класу з наближеним заданим вистоєм; мета дослідження - розробка методу кінематичного синтезу шестиланкових механізмів четвертого класу, які призначені забезпечувати заданий наближений вистій вихідної ланки; методи дослідження - метод синтезу шарнірного чотириланковика за трьома положеннями веденої ланки, кінетостатичний метод, метод безумовної оптимізації; новизна - вперше розроблено комплексну математичну модель кінематичного синтезу шестиланкових механізмів четвертого класу; уперше доведено кінематичну еквівалентність усіх важільних механізмів з групами другого порядку, у тому числі шестиланкових механізмів четвертого класу, кулісним механізмам з криволінійної кулісою; подальший розвиток одержав метод кінематичного синтезу шестиланкових механізмів четвертого класу з вистоєм вихідної ланки; розроблена стратегія вибору раціональних параметрів; ступінь впровадження - при удосконаленні кінематичних схем верстатів для ви-

готовлення та укладки пазових коробів в пази сердечників статорів електродвигунів на ВАТ "ВЕЛТ" , м. Харків, при передачі теоретичних та програмних розробок при проектуванні нових механізмів у спецобладнанні на ДП "Завод імені Малишева" , м. Харків, при виконанні курсового проектування в курсі теорії механізмів та машин в НТУ "ХПІ", м. Харків; сфера використання - проектування нових машин з вистоєм вихідної ланки.

2. Researching object is the motion of fourth class six-link mechanisms with the driven link iapproximate initial stop; researching purpose - development of kinematic synthesis method for fourth class six-link mechanisms with the driven link approximate initial stop; methods of research are the method of synthesis of four-link mechanisms with three fixed positions, kinetic static method, the method of absolute optimization; novelty: - complex mathematical model of kinematics synthesis for fourth class six-link mechanisms with the driven link approximate initial stop was developed for the first time; - kinematics equivalent for all groups of second range lever mechanisms, as well as six-link mechanisms of fourth class and link mechanisms with curvilinear slot was proved; - kinematics synthesis method for the fourth class six-link mechanisms with the driven link approximate initial stop was updated; - strategy of rational selection parameters for fourth class six-link mechanisms with the driven link approximate initial stop was developed; Realization level: machine-tools kinematic charts improvement for slot baskets making and piling to the mandrels slots of of electric motors stators in JSC "VELT" ,Kharkiv, at the transmission of theoretical and programmatic developments for planning of new mechanisms in the special equipment on GP "Malysheva Plants", Kharkiv, at execution of the course planning in a course of the theory of mechanisms and machines in NTU "KHPI" , Kharkiv; a sphere of use is modelling of new machines the driven link approximate initial stop .

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. Ткачук Микола Анатолійович
2. Tkachuk Mykola Anatoliyovych

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

VII. Відомості про офіційних опонентів та рецензентів

Офіційні опоненти

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Кіницький Ярослав Тимофійович
2. Кіницький Ярослав Тимофійович

Кваліфікація: д.т.н., 05.02.18

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. Пасіка В'ячеслав Романович
2. Пасіка В'ячеслав Романович

Кваліфікація: к.т.н., 01.02.06

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	Львов Геннадій Іванович
Власне Прізвище Ім'я По-батькові головуючого на засіданні	Львов Геннадій Іванович
Відповідальний за підготовку облікових документів	
Реєстратор	
Керівник відділу УкрІНТЕІ, що є відповідальним за реєстрацію наукової діяльності	Юрченко Т.А.