Облікова картка дисертації

I. Загальні відомості

Державний обліковий номер: 0411U006009

Особливі позначки: відкрита

Дата реєстрації: 01-11-2011

Статус: Захищена

Реквізити наказу МОН / наказу закладу:

II. Відомості про здобувача

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Буаклін Мохамед Алі
2. Bouakline Mohamed Ali

Кваліфікація:

Ідентифікатор ORCID ID: Не застосовується

Вид дисертації: кандидат наук

Аспірантура/Докторантура: так

Шифр наукової спеціальності: 05.09.03

Назва наукової спеціальності: Електротехнічні комплекси та системи

Галузь / галузі знань: Не застосовується

Освітньо-наукова програма зі спеціальності: Не застосовується

Дата захисту: 20-10-2011

Спеціальність за освітою: 8.092203

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 64.050.04

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: 45.41.01

Тема дисертації:

1. Синтез робастної електромеханічної системи із розподіленими параметрами механічної частини об'єкту регулювання

2. Robust control synthesis by electromechanics system with distributed parameter systems of plant mechanical part

Реферат:

1. Об'єкт дослідження - є процеси в електромеханічній системи із розподіленими параметрами механічної частини. Мета дослідження -підвищення точності керування електромеханічною системою із розподіленими параметрами механічної частини об'єкту регулювання з урахуванням пружних елементів і зміни параметрів моделей в ході її роботи. Методи дослідження та апаратура - фундаментальні положення теорії автоматичного керування, методи простору стану, методи робастного аналізу, методи математичного моделювання, методи робастного аналізу та робастного синтезу систем керування, методи імітаційного моделювання. Теоретичні результати - вперше запропоновано метод синтезу робастних систем безперервного, цифрового та стохастичного керування електромеханічною системою із розподіленими

параметрами механічної частини при зміні параметрів моделей в ході їх роботи, що дозволило підвищити точність керування порівняно із існуючими системами із типовими регуляторами. Практичне значення результатів роботи полягає в створенні та практичній реалізації методу синтезу робастних систем безперервного, цифрового та стохастичного керування електромеханічною системою із розподіленими параметрами механічної частини. Новизна роботи полягає в розробці і обґрунтуванні методу синтезу робастних систем безперервного, цифрового та стохастичного керування електромеханічною системою із розподіленими параметрами механічної частини при зміні параметрів моделей в ході їх роботи. Ступінь впровадження - результати, які одержані внаслідок виконання дисертаційної роботи, впроваджені в Науково-виробничій корпорації "Київський інститут автоматики", в навчальний процес кафедри автоматизованих електромеханічних систем Національного технічного університету "Харківський політехнічний інститут". Сфера використання в практиці створення сучасних нових та модернізації існуючих високоточних систем управління електромеханічними системами із розподіленими параметрами механічної частини.

2. A research object - there are processes in electromechanics system with distributed parameter systems of plant. A research aim is an increase control accurate of electromechanics system with distributed parameter systems of plant mechanical part with parameters variating of model during their work. Research methods and apparatus are fundamental positions of automatic control theory, state space methods, robust analysis methods, mathematical simulation methods, robust analysis and robust synthesis of control system methods, simulation techniques. Theoretical results - method continuous, digital and stochastic robust control synthesis method by electromechanics system with distributed parameter systems of plant mechanical part with parameters variating of model during their work is first offered as compared to existent systems with typical regulators. The practical value of performances consists in creation and practical realization of method continuous, digital and stochastic robust control synthesis method by electromechanics system with distributed parameter systems of plant mechanical part. The novelty of work consists in development and ground of continuous, digital and stochastic robust control synthesis method by electromechanics system with distributed parameter systems of plant mechanical part with parameters variating of model during their work. A degree of introduction is results, got at implementation of dissertation work, inculcated in the scientifik-production corporation "The Kyiv institute of automation", educational process of chair of the automated electromechanical systems of National technical university "Kharkov polytechnical institute". Sphere of the use - in practice of creation of modern new and modernization of existent high-accuracy control system for electromechanics system with distributed parameter systems of plant mechanical part.

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. Кузнецов Борис Іванович
2. Kuznetsov Boris

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

VII. Відомості про офіційних опонентів та рецензентів

Офіційні опоненти

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Дмитрієнко Валерій Дмитрович
2. Дмитрієнко Валерій Дмитрович

Кваліфікація: д.т.н., 05.13.05, 05.13.16

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. Буряковський Сергій Геннадійович
2. Буряковський Сергій Геннадійович

Кваліфікація: к.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

Рецензенти

VIII. Заключні відомості

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