Облікова картка дисертації

I. Загальні відомості

Державний обліковий номер: 0402U000234

Особливі позначки: відкрита

Дата реєстрації: 24-01-2002

Статус: Захищена

Реквізити наказу МОН / наказу закладу:

II. Відомості про здобувача

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Здрозис Козмас Петрос

2. Zdrozys Kozmas Petros

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: 11-01-2002

Спеціальність за освітою: 7.090603

Місце роботи здобувача:

Код за ЄДРПОУ:

Місцезнаходження:

Форма власності:

Сфера управління:

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

III. Відомості про організацію, де відбувся захист

Шифр спеціалізованої вченої ради (разової спеціалізованої вченої ради): К 41.052.05

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 національний політехнічний університет

Код за ЄДРПОУ: 02071045

Місцезнаходження: пр. Шевченка, 1, м. Одеса-44, 65044 Україна

Форма власності:

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

V. Відомості про дисертацію

Мова дисертації:

Коди тематичних рубрик: 45.41.31

Тема дисертації:

1. Керування спеціальними режимами електромеханічних систем механізмів підйому з асинхронним електроприводом

2. Control of induction motor drive special modes for hoisting mechanisms electromechanical systems

Реферат/анотація:

1. Дисертація присвячена розробці мікропроцесорного керування електроприводом ТПН-АД, що знижує коливальність електромеханічної системи (ЕМС) кранових механізмів підйому, мінімізує динамічні навантаження при переході на роботу з меншою швидкістю і гальмуванні. Запропоновано для демпфування коливань ввести додатковий зворотний зв'язок за різницею швидкостей обох мас. Отримані вирази для розрахунку оптимального значення коефіцієнта передачі цього зворотного зв'язку, при якому забезпечується найкраще гасіння коливань. Вивчена поведінка ЕМС механізмів підйому в режимі гальмування, обгрунтована можливість значних динамічних перевантажень ЕМС при певних співвідношеннях моментів інерції і гальмуванні електромагнітним гальмом вантажу, що підіймається. Виведено вираз для розрахунку жорсткості пружного зв'язку (довжини линви) ЕМС, коли мають місце такі перевантаження. Зроблені рекомендації щодо електричного гальмування в системі ТПН-АД, при якому навантаження знаходяться в допустимих межах.

2. The dissertation is devoted to elaboration of the microprocessor control for thyristor voltage converter - induction motor drive, lowering oscillations of electromechanical systems (EMS) of hoisting mechanisms, minimizing the dynamic loads when transiting on lowered speed and braking. For oscillations damping the supplementary negative feed-back on difference of both masses speeds bringing is proposed. The equation for calculation of optimum value of this feed-back coefficient, which provides the best oscillations damping, are obtained. The EMS of hoisting mechanisms behavior in braking mode is researched. The EMS considerable dynamic overloads possibility depending on correlation of two-mass inertia moments is grounded. The equations for calculation of the EMS best value of elasticity (rope lengths) under these overloads are obtained. The recommendations on electric braking with auxiliary of thyristor voltage converter - induction motor system, when loads are in permissible limits, are given.

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. Лозиньский Орест Юліанович

2. Лозиньский Орест Юліанович

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

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Онищенко Олег Анатолійович

2. Онищенко Олег Анатолійович

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 Андрющенко Олег Андрійович

Власне Прізвище Ім'я По-батькові головуючого на засіданні Андрющенко Олег Андрійович

Відповідальний за підготовку облікових документів

Реєстратор

Керівник відділу УкрІНТЕІ, що є відповідальним за реєстрацію наукової діяльності



Юрченко Т.А.