Облікова картка дисертації

I. Загальні відомості

Державний обліковий номер: 0414U000384

Особливі позначки: відкрита

Дата реєстрації: 27-02-2014

Статус: Захищена

Реквізити наказу МОН / наказу закладу:

II. Відомості про здобувача

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Кавешгар Маріам
2. Kaveshgar Maryam

Кваліфікація:

Ідентифікатор ORCID ID: Не застосовується

Вид дисертації: кандидат наук

Аспірантура/Докторантура: так

Шифр наукової спеціальності: 05.11.03

Назва наукової спеціальності: Гіроскопи та навігаційні системи

Галузь / галузі знань: Не застосовується

Освітньо-наукова програма зі спеціальності: Не застосовується

Дата захисту: 21-02-2014

Спеціальність за освітою: 8.05080201

Місце роботи здобувача: Національний технічний університет України "Київський політехнічний інститут імені Ігоря Сікорського"

Код за ЄДРПОУ: 02070921

Місцезнаходження: 03056, м.Київ, пр.Перемоги, 37

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): Д26.002.07

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 технічний університет України "Київський політехнічний інститут імені Ігоря Сікорського"

Код за ЄДРПОУ: 02070921

Місцезнаходження: 03056, м.Київ, пр.Перемоги, 37

Форма власності:

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

V. Відомості про дисертацію

Мова дисертації:

Коди тематичних рубрик: 47.49.31

Тема дисертації:

1. Система навігації та автоматичного керування рухом автомобіля в умовах небезпек

2. Navigation and Automatic Control System for Automobile Movement in Complex Conditions

Реферат/анотація:

1. Розроблені математичні моделі руху автомобіля і визначені параметрі безпечного руху в критичних ситуаціях при об'їзді перешкод, поворотах, русі в умовах неоднорідного дорожного покриття. Розроблена структурна схема і алгоритм роботи активної лазерної системи детектування, здатний розпізнавати дорогу та об'єкти, що на ній знаходяться, працездатний в різні періоді доби та в різних погодних умовах. Запропоновані та розроблені алгоритми зменшення швидкості та підготовки автомобіля до виконання повороту чи зміни напрямку руху з врахуванням неоднорідності покриття та безпечних параметрів руху. Вибрані сенсори для отримання інформації про параметри руху автомобіля і побудови системи навігації та керування, оцінений вплив їх динаміки і похибок на роботу системи. Синтезовані та змодельовані закони оптимального керування рухом автомобіля, досліджена їх точність та стабільність при впливі шумів і зміні параметрів системи. Оцінений вплив на динаміку системи інерційності блоків. Синтезована оптимальна по критерію точності і швидкодії система автоматичного керування і навігаційна система для безпечного руху

автомобіля.

2. Кавешгар М. Розроблені математичні моделі руху автомобіля і визначені параметрі безпечного руху в критичних ситуаціях при об'їзді перешкод, поворотах, русі в умовах неоднорідного дорожного покриття. Розроблена структурна схема і алгоритм роботи активної лазерної системи детектування, здатний розпізнавати дорогу та об'єкти, що на ній знаходяться, працездатний в різні періоді доби та в різних погодних умовах. Запропоновані та розроблені алгоритми зменшення швидкості та підготовки автомобіля до виконання повороту чи зміни напрямку руху з врахуванням неоднорідності покриття та безпечних параметрів руху. Вибрані сенсори для отримання інформації про параметри руху автомобіля і побудови системи навігації та керування, оцінений вплив їх динаміки і похибок на роботу системи. Синтезовані та змодельовані закони оптимального керування рухом автомобіля, досліджена їх точність та стабільність при впливі шумів і зміні параметрів системи. Оцінений вплив на динаміку системи інерційності блоків. Синтезована оптимальна по критерію точності і швидкодії система автоматичного керування і навігаційна система для безпечного руху автомобіля.

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. Збруцький Олександр Васильович
2. Zbrutskiy Aleksandr Vasilievich

Кваліфікація: д.т.н., 05.11.03

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. Корольов Володимир Миколайович

2. Корольов Володимир Миколайович

Кваліфікація: д.т.н., 05.11.03

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. Янкелевич Григорій Євсійович

2. Янкелевич Григорій Євсійович

Кваліфікація: к.т.н., 05.11.03

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 Безвесільна Олена Миколаївна

Власне Прізвище Ім'я По-батькові головуючого на засіданні Безвесільна Олена Миколаївна

Відповідальний за підготовку облікових документів

Реєстратор

Керівник відділу УкрІНТЕІ, що є відповідальним за реєстрацію наукової діяльності



Юрченко Т.А.