

Отзыв на автореферат диссертации Курганкина В.В.

«Управление системой позиционирования объекта с использованием информации о непосредственном воздействии на него оператором», представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.13.06 – Автоматизация и управление технологическими процессами и производствами (промышленность).

В настоящее время проблема создания эффективного подъёмно-транспортного оборудования приобретает актуальность по мере повышения требований к качеству выполнения сборочно-монтажных работ. Поэтому для перемещения различных грузов с различными параметрами, необходима система автоматического управления (САУ), которая повышает точность работы, уменьшает время позиционирования и повышает эффективность производства.

В диссертационной работе разработан способ управления системой позиционирования объекта (СПО), отличающийся от аналогов тем, что управляющие сигналы формируются на основе опроса датчиков натяжения и отклонения троса от вертикали при непосредственном воздействии оператора на объект. Так же разработан алгоритм идентификации линейных непрерывных объектов, основанный на вещественном интерполяционном методе.

К сожалению в автореферате не указаны типы датчиков натяжения и отклонения, а главное не указаны погрешности этих датчиков.

В целом, насколько можно судить по автореферату, диссертационная работа Курганкина В.В. соответствует положению ВАК РФ, а Курганкин В.В. заслуживает присуждения ему ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.13.06 – Автоматизация и управление технологическими процессами и производствами (промышленность).

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего профессионального образования
«Воронежский государственный технический университет»
394026, г. Воронеж, Московский пр-т, д. 14



Д.т.н. профессор Литвиненко Александр Михайлович
кафедра ЭАУТС