**Проектная заявка**

|  |  |
| --- | --- |
| Вид проекта | Исследовательский/Технический |
| Название проекта | Разработка и исследование многокаскадной нечёткой системы управления робототехническим транспортным комплексом |
| Руководитель проекта  | Черный Сергей Петрович, кандидат технических наук, доцент; Зав. каф. ЭПАПУКоманда проекта:Лямин Михаил Андреевич, инженер-технолог НОЦ «ПРиППТ», аспирант ЭПАПУ |
| Структурное подразделение реализующее проект | НОЦ ПРиППТ, ФЭУ |
| Куратор проекта со стороны заказчика | Зав. каф. Черный Сергей Петрович |
| Заказчик проекта | Кафедра «ЭПАПУ» ФЭУ, КнАГУ |
| Краткое описание проекта | Целью проекта является разработка многокаскадной нечёткой системы согласованного управления многодвигательной системой с перекрёстными взаимосвязями робототехнического транспортного комплекса, предназначенного для автоматизации различных технологических процессов в труднодоступных местах. |
| Планируемые результаты проекта, что предстоит сделать | В рамках проекта планируется реализовать функциональный макет робототехнического транспортного комплекса, его систему управления и провести ряд экспериментов. |
| Требования к участникам с указанием ролей в проектной команде при групповых проектах  | Умение работать в CAD-системах (Компас, T-FLEX, NX), умение проектировать электрические платы, знание теории электропривода, знание механики. |
| Количество вакантных мест на проекте | 1 |
| Критерии отбора студентов  | Умение работать в команде, выполнять поставленные задачи в срок |
| Срок реализации проекта  | 3 года |
| Теги | АСУТП, робототехника, электропривод, нечёткая логика, согласованное управление |