

РЕЗУЛЬТАТИ
рецензування наукових робіт учасників II туру
Всеукраїнського конкурсу студентських наукових робіт
зі спеціальності «Автоматизація та комп'ютерно-інтегровані технології»

№	Назва роботи	Шифр	Рецензент 1	Рек.	Рецензент 2	Рек.	Сума
1	2	3	4	5	6	7	8
1	Дослідження методів підвищення ефективності людино-машинного інтерфейсу для Smart Manufacturing	КІБЕРДИЗАЙН	94	+	93	+	187
2	Комп'ютерна система дистанційного керування мобільним роботом, що переміщується по феромагнітній поверхні, на основі технології Інтернету речей	«Альфа»	90	+	90	+	180
3	IoT-Модульна система GROW BOX з використанням AR	«ioTModGrowBoxSys+AR»	90	+	78	+	168
4	Розробка мобільної системи конвертації текстових документів з паперового в електронний формат	«HQ Scanner»	86	+	74	+	160
5	Програмне забезпечення для ранжування та пошуку житла	«ОПЛОТ»	84	+	75	+	159
6	Пристрій для моніторингу сигналів дихання	«Функціональна діагностика»	77	+	79	+	156
7	Гібридна система керування мікрокліматом у теплицях	«Гібридна система керування»	79	+	76	+	155
8	Розробка нового способу автоматичної мінімізації натягу на безперервних сортопротатних станів	«НАТЯГ»	81	+	69	+	150
9	Пристрій неінвазивного контролю вмісту лактату в крові людини	«Лактат»	74	+	75	+	149
10	Автоматизована система проектування і програмування маніпуляторів з паралельною кінематикою для оздоблювальних операцій у машинобудуванні	«LІoN»	63	+	85	+	148
11	Розробка ПМК для автоматизованого розрахунку технологічного налаштування листопрямильної машини	«ЛИСТОПРАВИЛЬНА МАШИНА»	64	+	83	+	147
12	Мобільний робот моніторингу фіто стану в сучасних спорудах закритого ґрунту	«Фіторобот»	68	+	78	+	146
13	Система автоматичного управління повітрянагрівачем доменної печі на базі підсистемами інтелектуального аналізу архівних даних	«АРХІВ»	74	+	72	+	146
14	Дослідження двомасової системи електропривода кліті стану холодної прокатки з урахуванням нелінійності пружної передачі	«Прокатка»	71	+	74	+	145

1	2	3	4	5	6	7	8
15	Глибинний аналіз даних при автоматичному управлінні технологічними параметрами доменного повітрянагрівача	«INTELLIGENCE ANALYSIS»	78	+	67	+	145
16	Розробка методики створення 3д-моделей пристроїв та їх інтеграція в оточуюче середовище за допомогою доповненої реальності	Доповнена реальність	76	+	66	+	142
17	Багатофункціональний «Робот-гексапод » із комп'ютеризованим управлінням	«SPIDER»	68	+	73	+	141
18	Система довготривалого моніторингу вмісту алкоголю в крові	«Алкоголь»	70	+	68	+	138
19	Дослідження і перспективи подальшого розвитку теми безпечного транспортування нафтопродуктів	«SPZR- D»	73	+	64	+	137
20	Вдосконалення системи управління установкою мікродугового напавлення	«НАДІЙНІСТЬ»	70	+	66	+	136
21	Розробка енергоефективної системи автоматизованого керування котлоагрегатом	«Котлоагрегат»	68	+	67	+	135
22	Дослідження способу перерозподілу енергії між зарядженою областю танка і зовнішнім конденсатором	«SPZR-C»	71	+	64	+	135
23	Планування технічної експлуатації електрообладнання з використанням комп'ютерних технологій	«MAINTENANCE»	76	+	54	+	130
24	Аналіз і дослідження ємкісних властивостей танка танкера	«SPZR- U»	78	+	51	+	129
25	Сучасні системи управління з відкритою архітектурою, як основа для створення високоточних систем навігаційних безпілотних літальних апаратів	«НАВІГАЦІЯ»	54	+	70	+	124
26	Розробка автоматичного безконтактного ультразвукового метода аналізу щільності ґрунту	«Ультразвук»	63	+	61	+	124
27	Геометричне позиціонування системи «верстатний пристрій-заготовка»	«Позиціонування»	68	+	53	+	121
28	Використання хмарних технологій в автоматизованій системі діагностики якості споживання електроенергії	«Електроенергія»	59	+	62	+	121
29	Автоматизована система вимірювання деформацій напівпровідникових пластин СаAs	«Деформ»	60	+	60	+	120
30	Система виміру рівня палива з використанням ARDUINO	Паливо	60	+	57	+	117
31	Дистанційний маніпулятор віртуальної кінцівки людини підвищеної швидкості та чутливості	«Карамельний сніг»	46	-	68	+	114
32	Розробка та дослідження системи контролю і управління доступом з використанням термограм частин тіла людини	Термограма	53	+	59	+	112

1	2	3	4	5	6	7	8
33	Дослідження роботи крокового електроприводу	«Крок»	55	+	55	+	110
34	Система автоматизованої термометрії робітників на підприємствах	«Термометрія»	56	+	54	+	110
35	Система контролю заповнення ємкостей з маслом	«Контроль заповнення»	70	+	40	–	110
36	Система з нечітким керуванням охолодженням електричних машин	«INTELLECT»	51	+	58	+	109
37	Дослідження ефективності використання узагальнюючого функціоналу, що оптимізує, для синтезу систем управління нестійкими об'єктами	«Функціонал»	43	–	61	+	104
38	Автоматизоване електропостачання промислових теплиць з вітроелектричною установкою	«Автоматичне електропостачання»	44	–	60	+	104
39	Автоматизована система дистанційного тестування знань	TESTING	44	–	54	+	98
40	Автоматизована система керування мікрокліматом в теплиці	«Розумна теплиця»	55	+	42	–	97
41	Автоматизація процесу керування пастеризованого яблучного соку	«Яблучний сік»	58	+	37	–	95
42	Особливості використання кавітації в естетичній медицині	«Кавітація»	44	–	50	+	94
43	Методика призначення цілей в автоматизованій системі	«АСТРА»	42	–	49	–	91
44	Система виміру рівня заряду батареї на ARDUINO	Заряд	58	+	32	–	90
45	Синтез та реалізація реконфігурованого відмовостійкого зворотнього логічного елемента на основі FPGA структур	«LANDAUER12306»	38	–	49	–	87
46	Автоматизація процесу керування дистиляцією місцели	«Дистиляція місцели»	37		49	+	86
47	Програмний синтез автоматичного керування методом логарифмічних амплітудно-частотних характеристик	«Програмний синтез»	32	–	53	+	85
48	Комп'ютерно-інтегрована система лінії дільниці флотажного доведення концентрату в умовах Полтавського ГЗК	«ПОМОШНИК»	30	–	53	+	83
49	Система автоматичного регулювання натягу полотна флектографічної машини	«ФЛЕКСОГРАФІЯ»	48	–	30	–	78
50	Розробка і впровадження технологій тривимірного моделювання та програмування в навігаційні системи. перспектива створення навігаційної системи на базі лазерної голографічної установки	«ГОЛОГАМА»	46	–	32	–	78
51	Розроблення комп'ютерної моделі пуасонівського потоку	Модель	41	–	36	–	77
52	Дослідження електромеханічних систем з урахуванням змінного моменту інерції	«Момент»	30	–	44	–	74
53	Система автоматичного управління роботом-маніпулятором на базі контролера руху	«Контролер руху»	26	–	46	–	72

1	2	3	4	5	6	7	8
54	Автоматизація водопостачання пташника	Unit	51	+	18	–	69
55	Оптимізація автоматизованих систем вентиляції виробничих приміщень	«Циклон»	36	–	18	–	54
56	Моделювання роботи реле при пуску-зупинці мостового крану	«Реле»	27	–	26	–	53
57	Комп'ютерна система для вивчення основ конструювання автоматизованих засобів управління на базі Robomaster SI	“ROBO»	10	–	34	–	44
58	Математичне моделювання системи по дослідженню характеристик асинхронного керованого двигуна	«Асинхронний двигун»	5	–	31	–	36
59	Система авто супроводження за напрямком пункту управління безпілотного авіаційного комплексу	«УПРАВЛІННЯ»	18	–	15	–	33