***Водопьянов М. М. (ИИТ-473)***

***Научный руководитель Шилин А. Н.***

**РАЗРАБОТКА ПРИБОРА С ЭЛЕКТРОМАГНИТНЫМ ПОДВЕСОМ  
ДЛЯ КОНТРОЛЯ НИЗКОЧАСТОТНЫХ КОЛЕБАНИЙ ОБЬЕКТОВ**

*Аннотация*. Шагающие робототехнические платформы, передвигающиеся по дну, находят применение при внедрении новых промышленных технологий освоения ресурсов морского дна.

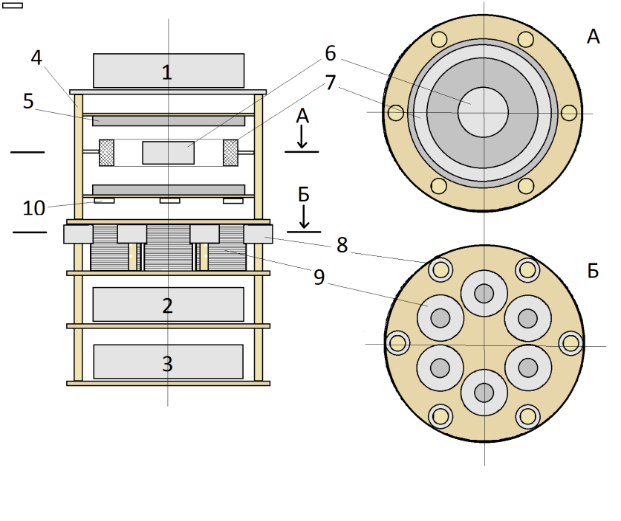
Целью проекта является разработка прибора для измерения низкочастотных колебаний различных объектов, а также отслеживание динамики изменения амплитуды и частоты колебаний этих объектов. Сферы применения данной разработки очень широки...

Таблица 1. Название таблицы

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Название | Критерий 1 | Критерий 2 |
|  |  |  |

Формула (*MathType*):

 (1)

  
Рис. 1 – Схема устройства

Литература:

1. Чернышев В.В. Управление движением подводных шагающих аппаратов передвигающихся по дну / В.В. Чернышев, В.В. Арыканцев, А.Е. Гаврилов // Известия ЮФУ. Технические науки, 2016, № 1, C. 141-155.

СВЕДЕНИЯ ОБ АВТОРАХ

|  |  |
| --- | --- |
| 1. ФИО | Иванов Иван Иванович, ст. гр. УТС-420  Карпов Кирилл Константинович, ст. гр. АТП-421 |
| 2. Название работы | РАЗРАБОТКА И АНАЛИЗ МАТЕМАТИЧЕСКОЙ МОДЕЛИ МАГНИТОГИДРОДИНАМИЧЕСКОГО НАСОСА |
| 3. Научный руководитель | Дроботов Алексей Владимирович, доцент каф. АПП |
| 4. Направление конференции | №2. Прогрессивные технологии в машиностроении,  устройства и средства автоматизации. |
| 5. Контактный телефон | 8(ХХХ)-ХХХ-ХХ-ХХ (Иванов И.И.)  8(ХХХ)-ХХХ-ХХ-ХХ (Карпов К.К.) |
| 6. Адрес электронной почты (E-mail) | ivanov@mail.ru (Иванов И.И.)  karpov@mail.ru (Карпов К.К.) |
| 7. Финансовая основа обучения | Бюджет *или* контракт |