მობილური მანქანების განყოფილება

რევაზ ფარცხალაძე

ე. მინდელის ქ. 10

3 სართული, ოთახი 307

ტელ : +995 32 2 3167 01

 ელ-ფოსტა: rezpar@gmail.com

 **დაბადების** თარიღი: 18.06.1938 წ.

**განათლება:** 1957- 1962 წწ საქართველოს პოლიტექნიკური ინსტიტუტის (ამჟამად საქართველოს ტექნიკური უნივერსიტეტი) მანქანათმშენებლობის ფაკულტეტი; სპეციალობა: „მანქანათმშენებლობის ტექნოლოგია, ლითონმჭრელი ჩარხები და იარაღები“, კვალიიკაცია: ინჟინერ-მექანიკოსი;

 1967-1970 წწ საქართველოს მეცნიერებათა აკადემიის მანქანათა მექანიკის ინსრიტუტის ასპირანტი;

**3. სამეცნ./ აკადემიური ხარისხი:** ტექნიკურ მეცნიერებათა დოქტორი (1975წ)

**4. წოდება:**  პროფესორი;

**5.თანამდებობა:** უფროსი მეცნიერითანამშრომელი;

**6. შრომითი საქმიანობა** 2006 წლიდანდღემდე სსიპ რაფიელ დვალის მანქანათა მექანიკის ინსტიტუტის უფროსი მეცნიერი თანამშრომელი;

 1987-2006 წწ ამავე ინსტიტუტის რობოტოტექნიკური სისტემების განყოფილების (რობოტიზაციის რესპუბლიკური ცენტრი) ხელმძღვანელი;

 1977-1987 წწ მცირე სიმძლავრის ელექტრო ძრავების ტექნოლოგიის ინსტიტუტი (ვნიიტმე) საამწყობო პროცესების რობოტიზაციის ლაბორატორიის ხელმძღვანელი;

 1970- 1977 წწ მანქანათა მექანიკის ინსტიტუტის მეცნიერი თანამშრომელი;

 1965-1967წწ ტექნიკური ესთეტიკის ინსტიტუტი, წამყვანი კონსტრუქტორი;

 1962-1965 წწ თბილისის საავიაციო ქარხანა, კონსტრუქტორი.

**7. სამეცნიერო ინტერესები:** მანქანების დინამიკა და სიმტკიცე; ვიბრაციული მანქანები და საორიენტაციო მოწყობილობები; რობოტოტექნიკური სისტემები; მობილური რობოტების ადაპტური მართვის ალგორითმები.

**8. შერჩეული პუბლიკაციები:**

 75-ზე მეტი პუბლიკაციის ავტორი, მათ შორის:

* ვ. მარგველაშვილი, რ. ფარცხალაძე, ს. შარაშენიძე, ი.ზაკუტაშვილი, Development of remote controlled systems to ensure human safety when working in polluted environment. ISSN 1512-0740. „Problems of Mechanics“, №4(69), Tbilisi, 2017 , pp.29-35;
* რ. ფარცხალაძე, თ. ნატრიაშვილი, ვ.მარგველაშვილი, Разработка мобильных дистанционно управляемых робототехнических систем. ISSN 2306-3084 Актуальные вопросы машиноведения. Выпуск 5. с.21-23. Минск, 2016;
* ვ. მარგველაშვილი, რ. ფარცხალაძე, ს. შარაშენიძე, ი.ზაკუტაშვილი, სპეციალური დანიშნულების მობილური რობოტოტექნიკური კომპლექსები, მეცნიერება და ტექნოლოგიები, № 1(718), თბილისი, 2015 გვ.74-85;
* ვ.მარგველაშვილი, რ. ფარცხალაძე, ფ.მშვილდაძე. Research of walking Robots deviations, “Problems of Mechanics”, №2(55), Tbilisi, 2014, pp.57-60;
* ვ. მარგველაშვილი, მ. ღლონტი, ს, შარაშენიძე, ი. ზაკუტაშვილი, რ. ფარცხალაძე, მაბიჯი მანქანები- ტრანსპორტი უგზოობისათვის, კომპლექსები, მეცნიერება და ტექნოლოგიები, № 1(718), თბილისი, 2015, გვ. 66-73;
* ვ. მარგველაშვილი, რ. ფარცხალაძე, მ. ბენ ჰაიმი, Control Mobile Robot by Means of Cell Phone, “Problems of Mechanics”, №3 (52), Tbilisi,2013, pp.65-67;
* რ. ადამია, ა. მილნიკოვი, რ. ფარცხალაძე, Spinor Reperesentation of the Group Spatial Rotations, საქართველოს ტექნიკური უნივერსიტეტის საიუბილეო კრებული, გამოყენებითი მექანიკა, თბილისი, 2010, გვ. 18-23;
* რ. ფარცხალაძე, გ. თაქთაქიშვილი, თ. კვეზერელი, Автоматический контроль качества печатного изображения, Georgian Engineering News,#3, თბილისი, 2007
* ა. მილნიკოვი, რ. ფარცხალაძე, ჰ. ონალი, Spinor Method of Euler Angles carculation, Problems of Applied Mechanics”, №2(15), Tbilisi, 2004, pp. 48-58;
* ა. მილნიკოვი, რ. ფარცხალაძე, მ. იაძე, Some algoritms of Mobile robots Terminal control, Bulletin of Georgia Academy of Sciences, v. 161, №2, Tbilisi, 0.3;
* რ. ფარცხალაძე, მ. იაძე, თვლიანინ მობილური რობოტი ნავიგაციის ავტონოური სისტემით, „სამხედრო ტექნიკა“, №1(16),თბილისი, 1998, 0.5 თაბ.
* რ. ფარცხალაძე, ლ. ვოროტინცევი, Model of rotor in non-linear bearings considering clearance and static weight loading,” Vibration Engineering Coden”, Vineev, Kaunas, 1990, 0.7;
* რ. ფარცხალაძე, გ. ბეროშვილი, Вибрационный бункерный питатель, работающий в области комбинированного резонанса, Труды ВНИИЕМЭ, Спец. технологическое оборудование для производства эл. Машин, Вып. VI, Тбилиси,1981, 0.6 п.л.;
* რ. ფარცხალაძე, Исследование динамики низкочастотных электромагнитных виброприводов на электронной модели, Труды ВНИИЕМЭ, Спец. технологическое оборудование для производства эл. Машин, Вып. XIII, Тбилиси,1980, 0.4 п.л.;
* რ. ფარცხალაძე, Колебания электровибро машины в областях параметрической неустойчивости, Изд. «Мецниереба» АН ГССР, сб. Механика машин, Тбилиси, 1977, 0.4 пр.л.,
* მ. ხვინგია, რ. ფარცხალაძე, ა. ბაგდოევა, Колебания и устойчивость упругих систем, машин и приборов, Изд. «Мецниереба», (Монография гл. 3), Тбилиси, 1974, 3 п.л.

**9. გამოგონებები (პატენტები)**

დაპატენტებულია 10 გამოგონება, მათ შორის:

* მექანიკური გადაცემა, პატენტი GE1441B, თბილისი, 1966, (თანაავტორები: ზ. კაკაბაძე, ლ. ჩიკვაიძე),
* Схват промышленного робота, А.С. №1749020; Б.И. №27, москва; (თანაავტორი: მ. წერეთელი)
* Устройство для автоматического вождения автомобиля, А,С, №1605951, Б.И. №42, Москва, 1990 (თანაავტორი: ა. ნოზაძე);

**10. სამეცნიერო საგრანტო პროექტებში მონაწილეობა:**

 №GNSF/ST 09 831 7 122 “რობოტ-მანიპულატორების სივრცობრივი მოძრაობების მართვის ახალი ტექნოლოგიური პროცედურა”- ძირითადი შემსრულებელი, (2010-2011 წწ)

**11.სამეცნიერო ფორუმებში (კონფერენციებში) მონაწილეობა:**

 **“**Autonomous system of control and diagnostics of the Phyto-sanitary situation forsmall farming economy” , The improvement of the quality, reliability and long usage of technical systems 12 the International Conference, Taba, Egypt, 2014

**12 დამატებითი ინფორმაცია:**

* საამწყობო რობოტი ПРП-5 (შეტანილია სამრეწველო რობოტების სტანდარტში),
* კომბინაციურ რეჟიმში მომუშავე ვიბრომკვებავები (დანერგილია მიასელექტროაპარატში),
* როტაციული საბეჭდი მანქანა“COLORI 578“ ბეჭვდის ავტომატური კონტროლითю