

РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ



СВИДЕТЕЛЬСТВО

о государственной регистрации программы для ЭВМ

№ 2020613329

ПРОГРАММА УПРАВЛЕНИЯ ПРОЦЕССОМ ЗАГРУЗКИ КАТОДОВ В КАТОДОСДИРОЧНУЮ МАШИНУ ПРИ ПРОИЗВОДСТВЕ МЕДИ

Правообладатель: *федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Санкт-Петербургский горный университет» (RU)*

Авторы: *Шестаков Алексей Константинович (RU), Васильева Наталья Васильевна (RU), Бойков Алексей Викторович (RU)*

Заявка № 2020612403

Дата поступления 05 марта 2020 г.

Дата государственной регистрации

в Реестре программ для ЭВМ 12 марта 2020 г.

Руководитель Федеральной службы
по интеллектуальной собственности

Г.П. Ивлиев





ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ
ГОСУДАРСТВЕННАЯ РЕГИСТРАЦИЯ ПРОГРАММЫ ДЛЯ ЭВМ

Номер регистрации (свидетельства):
2020613329

Дата регистрации: 12.03.2020

Номер и дата поступления заявки:
2020612403 05.03.2020

Дата публикации и номер бюллетеня:
12.03.2020 Бюл. № 3

Контактные реквизиты:
нет

Автор(ы):

Шестаков Алексей Константинович (RU),

Васильева Наталья Васильевна (RU),

Бойков Алексей Викторович (RU)

Правообладатель(и):

федеральное государственное бюджетное
образовательное учреждение высшего

образования «Санкт-Петербургский горный
университет» (RU)

Название программы для ЭВМ:

**ПРОГРАММА УПРАВЛЕНИЯ ПРОЦЕССОМ ЗАГРУЗКИ КАТОДОВ В
КАТОДОСДИРОЧНУЮ МАШИНУ ПРИ ПРОИЗВОДСТВЕ МЕДИ**

Реферат:

Программа может быть использована в металлургической промышленности при производстве меди, а также в учебном процессе для студентов направления подготовки 15.04.04 «Автоматизация технологических процессов и производств» в рамках дисциплины «Методы и алгоритмы обработки сигналов и изображений». Разработанная программа обеспечивает выполнение следующих функций: захват с камеры или загрузка из файла видеопотока данных; предобработка кадров изображений для извлечения геометрических данных об объекте и его положении в пространстве; вычисление координат и углового положения медного катода с помощью программных алгоритмов; перемещение катода в катодосдибочную машину при помощи робота-манипулятора по рассчитанной траектории. Программа включает в себя пользовательский интерфейс для взаимодействия с пользователем, в режиме симуляции имеется возможность работы с видеофайлами из архива. Тип ЭВМ: IBM PC - совместимый ПК; ОС: Windows XP/Vista/7/8/10.

Язык программирования: G, LabVIEW

Объем программы для ЭВМ: 134 Кб