

Облікова картка ДіР



I. Загальні відомості

Державний обліковий номер: 0218U001334

Державний реєстраційний номер: 0117U002176

Особливі позначки: відкрита

Дата реєстрації: 31-01-2018

II. Етап виконання ДіР

Номер етапу: 1

Назва етапу: Дослідження патентно-кон'юнктурної вітчизняної та зарубіжної наукової бази з побудови високоточних інтелектуальних систем управління рухом судна та визначення базових принципів їх розробки та функціонування.

Початок етапу: 01.2017

Закінчення етапу: 12.2017

Вид звітнього документа: Проміжний звіт

III. Відомості про виконавця ДіР

Повне найменування юридичної особи (або ПІБ фізичної особи): Херсонська державна морська академія

Код за ЄДРПОУ: 35219930

Місцезнаходження:

Форма власності:

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

Розмір організації:

Телефон: (0552) 22-35-69

IV. Відомості про співвиконавців ДіР

V. Відомості про замовника ДіР

Повне найменування юридичної особи (або ПІБ фізичної особи): Інститут енергозбереження та енергоменеджменту Національного технічного університету України "Київський Політехнічний Інститут"

Код за ЄДРПОУ: 00027677

Місцезнаходження: пр. Перемоги 37, м. Київ, Київ, 03056, Україна

Форма власності:

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

Розмір організації:

Телефон: 0442048428

VI. Джерела, напрями та обсяги фінансування ДіР

Підстава для проведення ДіР: 34 - договір (замовлення) з центральним органом виконавчої влади, академією наук (головними розпорядниками бюджетних коштів на проведення НДДКР)

Напрямок фінансування: 2.2 - прикладні дослідження і розробки

Джерела фінансування

7713 - кошти держбюджету

Код програмної класифікації видатків і кредитування (КПКВК): 2201040

Фактичний обсяг фінансування (тис. грн.): 310.289
--

VII. Відомості про ДіР

Назва роботи українською:

Створення високоточних інтелектуальних систем управління рухом морських суден військового та цивільного призначення

Назва роботи англійською:

Creating high-precision intelligent systems for controlling the movement of naval vessels of military and civilian use

Реферат українською:

Наявність значної кількості морських аварій, що трапились останнім часом, у тому числі з значною кількістю людських жертв та тяжкими техногенними наслідками, головною причиною яких став "людський чинник" та відхилення від планованої траєкторії руху переконливо свідчить про необхідність створення сучасних високоточних інтелектуальних систем управління рухом суден, що враховують особливості процесу взаємодії людини з технічними засобами судноводіння та прийняття нею рішень в складних навігаційних умовах та критичних ситуаціях.

Реферат англійською:

The presence of a significant number of marine accidents that have occurred recently, including those with a large number of human casualties and severe man-made consequences, the main cause of which was the "human factor" and deviations from the planned trajectory of traffic, convincingly demonstrates the need to create modern high-precision intelligent control systems movement of ships, which take into account the features of the process of human interaction with technical means of navigation and decision-making complex navigational conditions and critical situations.

Індекс УДК: 656.6:658.012.011.56; 656.6:004, 656.61

Коди тематичних рубрик: 73.34.81

Керівники роботи

Власне Прізвище Ім'я По-батькові: Бень Андрій Павлович

Науковий ступінь: к. т. н.

Вчене звання: доц.

Ідентифікатор ORCID ID:

Додаткова інформація:

VIII. Наукова (науково-технічна) продукція (НТП)

IX. Бібліографічний опис

1. Volkov E.L., Pyatakov E.N., Kalinichenko Y.V. The choice of the maneuver of the vessel's passing taking into consideration the coordination's system of the interactive vessels and their dynamic characteristics // TransNav 2017: 12th International Conference on Marine Navigation and Safety of Sea Transportation (Gdynia, June 21st - 23rd, 2017). - Gdynia : Gdynia Maritime University and The Nautical Institute, 2017. - pp. 79-81. 2. Gabruk R. Tsymbal M. Innovation methodology for safe ty of dynamic positioning under man-machine system control // TransNav 2017: 12th International Conference on Marine Navigation and Safety of Sea Transportation (Gdynia, June

21st - 23rd, 2017). - Gdynia : Gdynia Maritime University and The Nautical Institute, 2017. - pp. 79-81. 3. Pipchenko O. Aspects of maritime resource management training for emergency steering scenarios on azimuth thrusters / O. Pipchenko, V. Shevchenko // ICERS 13, Odessa - 2017. - pp. 16-24. 4. Габрук Р.А. Вплив течії на безпеку судна забезпечення за здійснення динамічного позиціонування / Р.А. Габрук // Метрологія та прилади. Науково-виробничий журнал. - Харків: ХНУРЕ, 2017 - Випуск №2 (64). - С. 58-61. 5. Зинченко С.Н. Использование нейросетевой модели судна для решения задач управления / Зинченко С.Н., Ляшенко В.Г. // Науковий вісник Херсонської державної морської академії : науковий журнал. - Херсон : Херсонська державна морська академія, 2017. - № 2 (17). - С. 189-195. 6. Товстокорий О.М. Керування положенням полюсу повороту на двогвинтовому конвенційному судні / Товстокорий О.М., Мойсеєнко В.С. // Науковий вісник Херсонської державної морської академії : науковий журнал. - Херсон : Херсонська державна морська академія, 2017. - № 2 (17). - С. 72-82.

Х. Заключні відомості

Керівник юридичної особи

Куликова Лілія Борисівна

Перелік осіб-виконавців

Бень Андрій Павлович

Волков Євген Леонідович

Вільський Геннадій Борисович

Габрук Ростислав Анатолійович

Гудко Володимир Петрович

Клементьева Оксана Юріївна

Корнева Алла Олександрівна

Ляшенко Валерій Георгійович

Мальцев Анатолій Сидорович

Паламарчук Ігор Володимирович

Пивоваров Юрій Вікторович

Півоваров Леонід Абрамович

Піпченко Олександр Дмитрович

Рудніченко Микола Дмитрович

Товстокорий Олег Миколайович

Цимбал Микола Миколайович

Відповідальний за підготовку

облікових документів

Телефон

Реєстратор

**Керівник відділу УкрІНТЕІ, що є
відповідальним за реєстрацію наукової
діяльності**

