Облікова картка дисертації

I. Загальні відомості

Державний обліковий номер: 0410U000813

Особливі позначки: відкрита

Дата реєстрації: 08-04-2010

Статус: Захищена

Реквізити наказу МОН / наказу закладу:

II. Відомості про здобувача

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Івановський Микола Володимирович
2. Ivanovskiy Mykola Volodymyrovych

Кваліфікація:

Ідентифікатор ORCID ID: Не застосовується

Вид дисертації: кандидат наук

Аспірантура/Докторантура: ні

Шифр наукової спеціальності: 05.22.13

Назва наукової спеціальності: Навігація та управління рухом

Галузь / галузі знань: Не застосовується

Освітньо-наукова програма зі спеціальності: Не застосовується

Дата захисту: 03-03-2010

Спеціальність за освітою: 7.092201

Місце роботи здобувача: Керченський державний морськой технологічний університет

Код за ЄДРПОУ: 34571906

Місцезнаходження: 98309, м.Керч, вул. Орджонікідзе,82

Форма власності:

Сфера управління: Міністерство аграрної політики України

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

III. Відомості про організацію, де відбувся захист

Шифр спеціалізованої вченої ради (разової спеціалізованої вченої ради): Д41.106.01

Повне найменування юридичної особи:

Код за ЄДРПОУ:

Місцезнаходження:

Форма власності:

Сфера управління:

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

IV. Відомості про підприємство, установу, організацію, в якій було виконано дисертацію

Повне найменування юридичної особи: Одеська національна морська академія

Код за ЄДРПОУ: 01127799

Місцезнаходження: 65029, Україна, Одеса, вул. Дідріхсона, 8.

Форма власності:

Сфера управління: Міністерство освіти і науки України

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

V. Відомості про дисертацію

Мова дисертації:

Коди тематичних рубрик: 73.34.86

Тема дисертації:

1. Оптимізація управління судном при заметі кошількового невода

2. Optimization of ship control at setting of purse net

Реферат/анотація:

1. Дисертація присвячена оптимізації управління судном при заметі кошількового невода, а метою є підвищення продуктивності рибальського судна шляхом зниження числа невдалих заметів кошількового невода. Для досягнення мети було вирішене головне завдання - розробка оптимального алгоритму управління судном при заметі кошількового невода. У результаті рішення приватних завдань розроблені: способи оптимального планування траєкторії руху судна при заметі кошількового невода; модифікований іспитовий маневр "симетричний зиґзаґ"; математична модель зміни кутової швидкості у функції кута повороту, з урахуванням впливу невода, що дає можливість обґрунтовано планувати траєкторію руху судна; математична модель руху системи "судно - кошільковий невід - об'єкт лову". Створено перспективну систему управління маневруванням судна при заметі кошількового невода за рахунок: запасу управляючих впливів за швидкістю руху і куту перекладки при плануванні руху; вибору початкової точці замету невода з використанням попереднього імітаційного моделювання; планування процесу руху інверсним методом; забезпечення маневреними характеристиками при плануванні траєкторії для того стану, при якому

відбувається маневрування, і перерахунку характеристик для поточних положень органів керування. Практична значимість роботи пов'язана з розробкою тренажера судноводія судна кошількового лову, системи підтримки прийняття рішень, методики планування маневрових операцій при заметі невода. Результати можуть бути використані й впроваджені: на промислових судах кошількового лову, а також в учбово-тренажерних центрах.

2. Dissertation is devoted to optimization of ship control at setting of purse net, and the increase of productivity of catcher boat by force of decrease in number unsuccessful setting of net. For achievement of purpose was decided main task development of optimum algorithm of ship control at setting of net. As a result of decision of private tasks developed: ways of optimum planning of a trajectory of movement of ship a on the setting of net stage; a tester maneuver "symmetric zigzag" is modified; the mathematical model of change of angular speed in the function of corner of turn, taking into account influencing of purse seine, which enables grounded to plan the trajectory of motion of ship; the mathematical model of movement of system "ship - purse seine - object of catch". The perspective control system by maneuvering of ship is created at setting of net for the account: supply of managing influences on speed motions and corner of course variation at planning of motion; choice of initial point of setting of net with the use of preliminary imitation design; planning of process of motion by an inversion method; providing by maneuvers descriptions at planning of trajectory for that state which maneuvering is at, and re-calculation of descriptions for current positions of control. The scientific importance of the given research consists in perfection of methodology of control by maneuvering of catcher boat for purse catch in interrelation with the fishing gear and object of a catch. The practical importance of work is connected to development of a simulator of the navigator of a ship for purse catch, systems of support of decision-making, a technique of planning of shunting operations at setting of purse nets, and also mathematical model of movement of system "ship - purse seine - object of catch". Results can be used and inculcated: on the commercial ships of purse catch, and also in educational-trainers centers.

Державний реєстраційний номер ДіР:

Пріоритетний напрям розвитку науки і техніки:

Стратегічний пріоритетний напрям інноваційної діяльності:

Підсумки дослідження:

Публікації:

Наукова (науково-технічна) продукція:

Соціально-економічна спрямованість:

Охоронні документи на ОПІВ:

Впровадження результатів дисертації:

Зв'язок з науковими темами:

VI. Відомості про наукового керівника/керівників (консультанта)

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Мальцев Анатолій Сидорович

2. Maltsev Anatoliy Sydorovych

Кваліфікація: д.т.н., 05.22.16

Ідентифікатор ORCID ID: Не застосовується

Додаткова інформація:

Повне найменування юридичної особи:

Код за ЄДРПОУ:

Місцезнаходження:

Форма власності:

Сфера управління:

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

VII. Відомості про офіційних опонентів та рецензентів

Офіційні опоненти

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Воробйов Юрій Леонідович
2. Воробйов Юрій Леонідович

Кваліфікація: д.т.н., 05.22.16

Ідентифікатор ORCID ID: Не застосовується

Додаткова інформація:

Повне найменування юридичної особи:

Код за ЄДРПОУ:

Місцезнаходження:

Форма власності:

Сфера управління:

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

Власне Прізвище Ім'я По-батькові:

1. Пазиніч Геогій Іванович
2. Пазиніч Геогій Іванович

Кваліфікація: к.т.н., 05.18.17

Ідентифікатор ORCID ID: Не застосовується

Додаткова інформація:

Повне найменування юридичної особи:

Код за ЄДРПОУ:

Місцезнаходження:

Форма власності:

Сфера управління:

Ідентифікатор ROR: Не застосовується

Рецензенти

VIII. Заключні відомості

Власне Прізвище Ім'я По-батькові голови ради Міюсов Михайло Валентинович

Власне Прізвище Ім'я По-батькові головуючого на засіданні Міюсов Михайло Валентинович

Відповідальний за підготовку облікових документів

Реєстратор

Керівник відділу УкрІНТЕІ, що є відповідальним за реєстрацію наукової діяльності



Юрченко Т.А.