

Алгоритмы распределения упоров водоизмещающих судов



Формирование команд на органы управления движением судов в зависимости от заданных сил и моментов, конструктивных и динамических ограничений на средства управления

ОБЛАСТИ ПРИМЕНЕНИЯ

- Судовые системы динамического позиционирования
- Системы координированного управления
- Системы дистанционного управления безэкипажными судами

КОНКУРЕНТНЫЕ ПРЕИМУЩЕСТВА

- Возможность выполнения распределения упоров для любого судна с произвольной компоновкой средств управления
- Возможность выбора стратегии управления при существенных ограничениях мощности управления
- Экономичность управления при наличии потенциальной избыточной мощности

СТАДИЯ РАЗРАБОТКИ

Разработка окончена

ОСНОВНЫЕ ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

- Поддержка распределения упоров для совместного управления «винт + руль»
- Поддержка распределения упоров для комбинированного управления ходом
- Поддержка распределения упоров для азимутальных подруливающих устройств
- Рекомендации по распределению упоров при неоднозначных ситуациях
- Возможность построения диаграммы управляемости

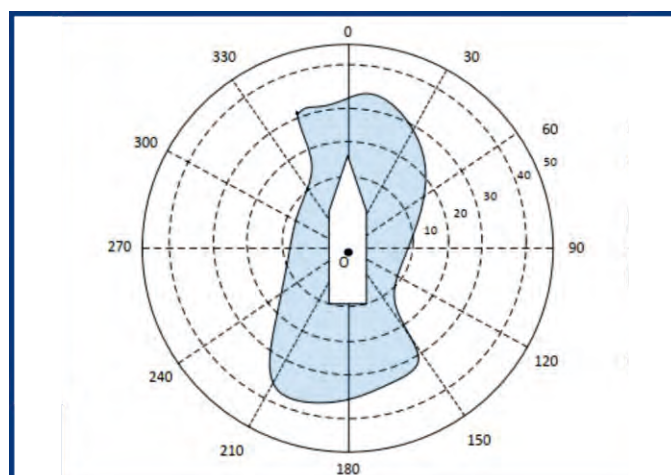


Диаграмма управляемости





СПбГЭТУ «ЛЭТИ»

ПЕРВЫЙ ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКИЙ

***Больше научно-технических разработок
СПбГЭТУ «ЛЭТИ» на сайте***



***Сайт: ctt.etu.ru E-mail: ctt@etu.ru
Телефон: +7(812) 234-24-84
197022, Россия, Санкт-Петербург
ул. Профессора Попова, д.5 литера Ф***

НАУКА
И УНИВЕРСИТЕТЫ

НАЦИОНАЛЬНЫЕ
ПРОЕКТЫ
РОССИИ