

Алгоритми гасіння коливань керованих пожежних драбин та вантажопідіймальних машин

Огляд розробки (проектної ідеї)

Сфера застосування	Аварійно-рятувальна та спеціальна техніка. Роботизовані машини з пружними маніпуляційними приладами
Сутність	Підвищення надійності та ефективності роботи підйомного обладнання з програмним керуванням
Стислий опис	Розробку спрямовано на покращення експлуатаційних характеристик сучасних підйомних кранів та керованих пожежних драбин з програмним керуванням за рахунок вдосконалення алгоритмічної бази системи керування, тобто без змін механічної частини приладу
Стадія розробки	Створено алгоритмічну модель
Термін комерціалізації	12 місяців
Можливі джерела Інвестування	Бюджетні кошти, гранти, кошти суб'єктів господарювання відповідної сфери, інші джерела, не заборонені законом
Обсяг, умови та термін фінансування	Фінансування на умовах укладення договору з інвестором. Термін фінансування – 1 рік

Інформація про розробника

Інститут прикладної математики і механіки НАН України
+38 (0626) 665500
iamm@nas.gov.ua

Зуєв Олександр Леонідович, доктор фізико-математичних наук, професор.
Сфера досліджень – математична теорія керування та теорії стійкості руху складних технічних систем

Очікуваний результат від впровадження

Екологічний – зменшенні витрат пального при експлуатації спеціальної техніки шляхом оптимізації маневрів при проведенні аварійно-рятувальних робіт

Соціальний – прискорення проведення аварійно-рятувальних робіт та підвищення надійності новітніх аварійно-рятувальних машин з модулями комп'ютерного керування