

ФГБОУ ВПО "МГТУ"		
Вход №	488/1	
04.	12	2014 г.
На	02 листах	



«УТВЕРЖДАЮ»

«Росморпорт», Мурманский филиал

В.И. Пархоменко

» _____ 2014 г.

Отзыв

на автореферат диссертации Иванова Виталия Витальевича «Разработка безопасных способов маневрирования при выполнении швартовых операций к судну, стоящему на якоре», представленную на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.22.19 - «Эксплуатация водного транспорта, судовождение»

В диссертационной работе представленной Ивановым Виталием Витальевичем впервые выполнен системный анализ существующих и используемых в судоводительской практике способов управления судном при выполнении швартовой операции к борту судна, стоящего на якоре. Данный анализ позволил определить основные принципы безопасного маневрирования швартуемого судна в различных погодных условиях открытого моря с учетом динамических свойств судна стоящего на якоре и разработать алгоритм процесса швартовки. Этот алгоритм был положен в основу предложенного автором способа управления движением швартуемого судна в процессе швартовки.

Представленные автором математические модели швартуемого и швартующего судов имеют определённые особенности по отношению к классическим вариантам математических моделей судна, связанные с характером решаемых в диссертационной работе задач. Например, в дифференциальные уравнения движения швартуемого судна введены переменные, определяющие воздействие гибкой связи (якорной цепи) на характер движения судна, стоящего на якоре. Поэтому появилась необходимость разработки математической модели, описывающей динамику гибкой связи. В математическую модель швартуемого судна, управляемого с использованием разработанного автором способа управления введены дополнительно уравнения, описывающие работу движительно-рулевого комплекса с учетом величин отклонений заданных точек швартуемого судна от заданной траектории движения.

С использованием результатов многочисленных натуральных экспериментов автор идентифицировал параметры математических моделей швартуемого и швартующего судов, что, существенно повысило уровень адекватности результатов модельных экспериментов и возможность практического использования разработанного автором способа управления швартуемым судном.

Практическая значимость полученных в диссертационной работе результатов заключается в установленной автором возможности совершенствования способов управления судном с использованием средств спутниковой навигации, современных компьютерных и информационных технологий.

Результаты диссертационной работы, выносимые на защиту, прошли достаточную апробацию на научно-технических конференциях, в том числе с международным участием, и опубликованы в ряде научных трудов соискателя, включая 2 патента на изобретение и авторское свидетельство на программный продукт для ЭВМ.

Работа, которую представляет автореферат, соответствует требованиям п. 9 «Положения о присуждении ученых степеней» (утвержденного Постановлением Правительства РФ от 24 сентября 2013 года № 842), а автор исследования Иванов Виталий Витальевич заслуживает присуждения ему ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.22.19 – «Эксплуатация водного транспорта, судовождение».

Заключение принято на собрании руководителей отделов по обеспечению безопасности мореплавания.

Заместитель директора по безопасности мореплавания

ФГУП «Росморпорт», Мурманский филиал

 В.А. Ермолин

183038, г. Мурманск, Портовый проезд, 19

Тел.: +7 (815 2) 55-08-00, 55-08-50

Email: mf-rmp@mf-rmp.ru