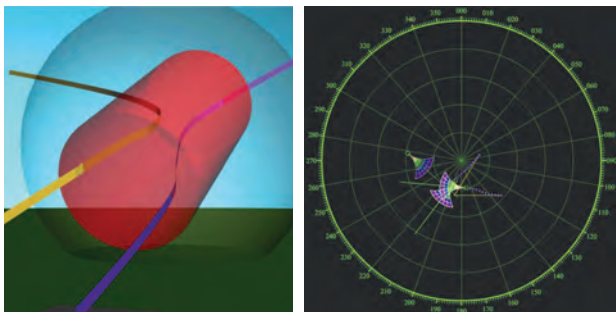
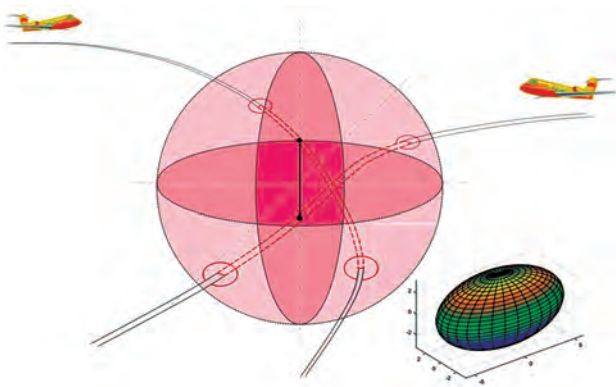


ІНТЕЛЕКТУАЛЬНА ТЕХНОЛОГІЯ ДЛЯ ПОПЕРЕДЖЕННЯ ЗІТКНЕНЬ ДИНАМІЧНИХ ОБ'ЄКТІВ



Застосування розробленої технології для вирішення конфліктної ситуації (тривимірна модель руху літаків) (ліворуч). Запропонований інтерфейс системи попередження зіткнень (праворуч)



Імітаційне моделювання динаміки конфліктної ситуації для випадку двох літаків

Призначення

Розробка спрямована на розширення областей цільового управління морськими та повітряними суднами різних типів. Дає змогу автоматизувати процес ухвалення своєчасних та ефективних рішень із запобігання зіткненням у конфліктних ситуаціях реального часу та за критичних умов функціонування. Для організацій, що займаються розробленням та експлуатацією систем управління

Охорона інтелектуальної власності

IPR3

Контактна інформація

Мельников Сергій Вікторович, Міжнародний науково-навчальний центр інформаційних технологій та систем НАН України та МОН України, +38 044 526 25 49, +38 044 526 01 58, e-mail: dep185@irtc.org.ua

Характеристики

Технологія надає можливість інтегрувати сучасні підходи до інтелектуального управління та сформувати: ефективні рішення щодо безпечних маневрів запобігання зіткнень для різних рівнів складності конфлікту; інтегральну інформацію стосовно автономних чи взаємоузгоджених рішень у зонах інтенсивного руху за умов природних, юридичних і погодних обмежень; гнучкі маршрути руху динамічних об'єктів із урахуванням надзвичайних ситуацій, економічних та енергетичних критеріїв, екологічних вимог і комфорту управління

Переваги

Аналогів немає. Розробка дає змогу управляти динамічними об'єктами у критичних режимах функціонування і надзвичайних ситуаціях, а також забезпечує умови для підвищення надійності, економічної ефективності та комфорту з урахуванням нормативних вимог ІКАО (для повітряних суден) та ІМО (для морських суден)

Рівень готовності розробки. Пропозиції до комерціалізації

IRL6, TRL5

На замовлення споживача можливий продаж прикладного програмного забезпечення, авторський супровід, навчання персоналу