

Исходными данными для расчета основных параметров режима роспуска с переменной скоростью являются расчетная высота горки H_p , максимальная конструктивная высота H_k и расчетное значение скорости роспуска v_p . Расчетное значение скорости роспуска v_p определяется как $v_p = \sqrt{2g'\Delta h}$, отсюда при $\Delta h = H_k - H_p + h_0$ получаем $v_p = \sqrt{v_0^2 + 2g'(H_k - H_p)}$, где Δh – разность значений высоты H_k , до которой необходимо повысить высоту горки, и расчетной высоты горки H_p , с учетом удельной энергии, соответствующей установленной скорости роспуска v_0 , м. Остальные расчеты производятся на основе моделирования скатывания отцепов в их неблагоприятных сочетаниях.

Выполненные расчеты параметров роспуска с дифференцированной скоростью роспуска для сортировочной горки станции Кричев показали возможность увеличения скорости роспуска ОПБ до величины $v_p = 3,40$ м/с по условию его прохода до расчетной точки трудного пути в неблагоприятных условиях скатывания вслед за ХБ, следующим на соседний с трудным путь. При этом ХБ должен «терять» не более чем 50 % своей энергии на горочной тормозной позиции с учетом того, что его скорость после отрыва впереди идущего ОПБ должна быть понижена до не менее чем $v_p = 1,4$ м/с с тем расчетом, чтобы ОПБ перед отрывом от ХБ имел начальную скорость $v_p = 3,40$ м/с. Применение режима роспуска с дифференцированной скоростью позволит увеличить перерабатывающую способность горки на 20–25 %. В благоприятной ситуации роспуск должен вестись с установленной скоростью для данного типа горок, которая при необходимости может быть повышена до потенциально реализуемой максимальной скорости на ограничивающем элементе.

На основе приведенного подхода определены аналогичные параметры для сортировочных горок станций Орша-Цент., Волковыск и Лида. Если установить рациональные параметры роспуска с дифференцированной скоростью не представляется возможным, то проектный вариант конструкции сортировочной горки должен быть пересмотрен, а для действующих горок принято решение о целесообразности их реконструкции.

УДК 621.865.8:614.841.345.6

ТЕХНИЧЕСКИЕ И ЭКОНОМИЧЕСКИЕ ОСОБЕННОСТИ ИСПОЛЬЗОВАНИЯ СТАЦИОНАРНЫХ РОБОТИЗИРОВАННЫХ ПОЖАРНЫХ КОМПЛЕКСОВ НА ТРАНСПОРТЕ

*А. В. ПОТЕХА, И. А. ПАХОМОВА, А. С. СИНКЕВИЧ
Гродненский государственный университет им. Я. Купалы*

В настоящее время общемировой тенденцией является неуклонный рост ущерба от пожаров на промышленных, транспортных и энергетических предприятиях, объектах спортивного и культурно-массового назначения, складских хозяйствах и других объектах экономики и социальной сферы. Так, если в 2005 году для США общая сумма прямого ущерба от пожаров составила около 11 млрд долларов, то в 2008 году уже 15,478 млрд долларов США.

Одним из эффективных путей обеспечения пожарной безопасности объектов является оснащение их роботизированными системами пожаротушения. Нами стационарный роботизированный пожарный комплекс (СРПК) определяется как устройство, являющееся частью роботизированной стационарной системы пожаротушения и состоящее из определенного числа модулей (агрегатов) и дополнительных систем, обеспечивающих всю технологию пожаротушения на каком-либо объекте. Для повышения эффективности использования СРПК актуальным является оптимизация их размещения на защищаемом объекте.

Такая задача является многоаспектной и представляется достаточно сложной. Во многом это обусловлено конструкционными особенностями самих объектов (зданий, сооружений), подлежащих защите. Вместе с тем имеется большое число объектов, которые условно можно считать одноуровневыми, т. е. их элементы (технологическое оборудование, производимые или ремонтируемые объекты и др.) расположены приблизительно в одной плоскости. К числу таких объектов можно отнести площадки для открытого хранения автомобилей, локомотивные и вагонные депо, ремонтные цеха предприятий и др. Можно отметить, что решение задачи оптимального размещения СРПК на одноуровневых объектах представляется достаточно важным, особенно с практической точки зрения. В первом приближении такая задача включает два важнейших аспекта: технический и экономический.

Для решения поставленной задачи с использованием пакета Delphi разработано специальное программное обеспечение (ПО). В качестве основных исходных данных для расчетов используются геометрические параметры защищаемого объекта (а именно его длина и ширина) и радиус действия СРПК (расстояние до наиболее удаленной точки, находящейся в зоне досягаемости устройства). Радиус действия СРПК, по существу, численно эквивалентен возможной дальности подачи струи огнетушащего вещества. Отличительной особенностью ПО является возможность ручной и автоматической расстановки СРПК на защищаемом объекте и возможность задавать в численной форме (%) величину минимально контролируемой площади объекта. Это позволяет решать задачи по противопожарной защите территорий с учетом требуемого уровня безопасности и представляется важным, особенно с экономической точки зрения, так как позволяет, в конечном счете, минимизировать число СРПК, устанавливаемых на объекте. При этом действия по оптимизации осуществляются при разумном сочетании автоматического и ручного режимов работы. В этом случае специалисты-проектировщики, должны оптимизировать свою работу, учитывая существующие требования по уровню пожарной безопасности объекта и экономичности разрабатываемого проектного решения.

Разработанное ПО обладает также рядом других, не представленных в данном докладе, технологических особенностей, к числу которых можно отнести возможность размещения в заданном месте объекта различного рода элементов (моделируя возможные препятствия, заграждения или особенности конструкции объекта), имеющих форму прямоугольника, круга или арены либо комбинацию этих форм. Можно утверждать, что на самом деле технологические возможности ПО представляются гораздо более широкими. Так, практически любая сложная (объемная) задача противопожарной защиты объекта может быть сведена к ряду (известному множеству) одноплоскостных задач с заданным переменным критерием – дополнительной координаты по оси Z.

Проведенные исследования показали, что задача расстановки СРПК является чисто оптимизационной: повышение экономичности реализации проекта (уменьшение числа устанавливаемых устройств) неизбежно влечет за собой снижение пожарной безопасности защищаемого объекта. Принципиальным отличием инновационных технологий (СРПК), используемых в системах пожарной безопасности, является присутствие в их составе экономической, социальной и экологической составляющих. Экономическая и экологическая составляющие эффективности инновационной технологии могут быть оценены количественно; оценку социальной составляющей возможно произвести только качественно.

Выводы. Для решения задачи оптимального размещения СРПК на одноуровневом объекте с использованием пакета Delphi разработанное ПО отличается широкими технологическими возможностями, позволяющими:

- 1 В широком диапазоне задавать размеры объектов, подлежащих противопожарной защите.
- 2 В автоматическом и ручном режиме осуществлять расстановку СРПК на защищаемом объекте.
- 3 Оптимизировать расстановку СРПК с учетом критерии пожарной безопасности объектов и экономичности разрабатываемых проектных решений.

УДК 621.865.8:614.841.345.6

РОБОТЫ В СИСТЕМАХ ПОЖАРНОЙ БЕЗОПАСНОСТИ ОБЪЕКТОВ АВТОТРАНСПОРТНОГО КОМПЛЕКСА

В. Л. ПОТЕХА, А. В. ПОТЕХА
Гродненский государственный университет им. Я. Купалы

Робототехника является одной из новейших отраслей науки, появившейся в прошедшем веке и получившей свое новое, более углубленное развитие в настоящее время. Как наука робототехника возникла в результате междисциплинарного взаимодействия между механикой, теорией приводов (электрических, гидравлических или пневматических), электроникой и кибернетикой.

Автотранспортный комплекс (АТК) будем понимать как совокупность автотранспортных предприятий, а также предприятий и организаций производственной инфраструктуры транспорта. К последней можно отнести автозаправочные станции, контейнерные площадки, центры логистики и др.