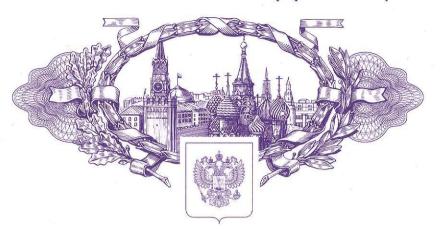
POCCINICIRAM DELIEPAIUMM



路路路路路路

密

松

路路

密

路

松

密

斑

密

路路

密

路

路路

路路路路

路

密

松

松

路路路

松

密

松

松

松

岛

密

密

安

松

路

路路

密

СВИДЕТЕЛЬСТВО

о государственной регистрации программы для ЭВМ

№ 2015662591

ДИНАМИЧЕСКОЕ ИССЛЕДОВАНИЕ МЕХАНИЗМА НАГРЕБАЮЩИХ ЛАП ШАХТНОЙ ПОГРУЗОЧНОЙ МАШИНЫ ТИПА ПНБ

Правообладатель: федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего профессионального образования «Национальный минерально-сырьевой университет «Горный» (RU)

Авторы: Тимофеев Игорь Парфенович (RU), Колтон Гарри Абрамович (RU), Соколова Галина Владимировна (RU), Большунов Алексей Викторович (RU)



Заявка № 2015619313

Дата поступления 06 октября 2015 г. Дата государственной регистрации

в Реестре программ для ЭВМ 26 ноября 2015 г.

Руководитель Федеральной службы по интеллектуальной собственности

Telesee

Г.П. Ивлиев

路路路路路路

路路

路路

密

密

路

岛

路

密

路路

农农农农农农农农

路

路

斑

密

斑

密

密

路

路路路路路

路

密

RU 2015662591



ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ

ГОСУДАРСТВЕННАЯ РЕГИСТРАЦИЯ ПРОГРАММЫ ДЛЯ ЭВМ

Номер регистрации (свидетельства): 2015662591

Дата регистрации: 26.11.2015

Номер и дата поступления заявки:

2015619313 06.10.2015

Дата публикации: 20.12.2015

Авторы:

Тимофеев Игорь Парфенович (RU), Колтон Гарри Абрамович (RU), Соколова Галина Владимировна (RU), Большунов Алексей Викторович (RU)

Правообладатель:

федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего профессионального образования «Национальный минерально-сырьевой университет «Горный» (RU)

Название программы для ЭВМ:

ДИНАМИЧЕСКОЕ ИССЛЕДОВАНИЕ МЕХАНИЗМА НАГРЕБАЮЩИХ ЛАП ШАХТНОЙ ПОГРУЗОЧНОЙ МАШИНЫ ТИПА ПНБ

Реферат:

Программа предназначена для имитационного моделирования процесса движения механизма нагребающих лап с учетом условий эксплуатации погрузочной машины. Программа может применяться для исследования эффективности использования основных типов механизмов нагребающих лап погрузочных машин типа ПНБ в зависимости от горно-геологических условий эксплуатации. Программа обеспечивает выполнение следующих функций: расчет основных кинематических параметров механизма; расчет приведенных масс и моментов инерции звеньев механизма; расчет внешних сил, действующих на звенья механизма; расчет угловой скорости ведущего звена механизма в функции угла положения; расчет приведенного момента сил сопротивления и движущих сил; расчет коэффициента неравномерности движения ведущего звена с учетом параметров привода механизма нагребающих лап.

Тип реализующей ЭВМ: ІВМРС-совмест. ПК

Язык программирования: Fortran

Вид и версия операционной системы: Windows

Объем программы для ЭВМ: 105 Кб