

СОДЕРЖАНИЕ

Определения и обозначения	4
ВВЕДЕНИЕ	5
1 О МЕТОДИКЕ РАСЧЕТА ПАРАМЕТРОВ УСТАНОВИВШЕГОСЯ ДВИЖЕНИЯ ПРИДОННОГО ОДИНАРНОГО ТРАЛА	8
1.1 Последовательность действий при создании нового консоль-проекта программы расчета	10
1.2 Последовательность действий при использовании существующего консоль-проекта программы расчета	13
2 РАСЧЕТ ПАРАМЕТРОВ УСТАНОВИВШЕГОСЯ ДВИЖЕНИЯ ПРИДОННОГО ОДИНАРНОГО КОНТАКТНОГО ТРАЛА (программа <i>KOPT_VARUGL</i>)	14
2.1 Теоретические основания	14
2.2 Описание проекта программы <i>KOPT_VARUGL</i>	14
2.2.1 Описание головной программы	16
2.2.2 Текст головной программы	18
2.3 Исходные данные для расчета	28
2.3.1 Модули задания исходных данных	30
2.3.2 Текст модулей	31
2.4 Определяемые параметры	48
2.5 Примеры расчетов	49
3 РАСЧЕТ ПАРАМЕТРОВ УСТАНОВИВШЕГОСЯ ДВИЖЕНИЯ БУКСИРУЕМОЙ СИСТЕМЫ «ЦЕПНОЙ ПОЛЗУН – ГАЙДРОП» (программа <i>PlznCepResh</i>)	63
3.1 Теоретические основания	63
3.2 Описание проекта программы <i>PlznCepResh</i>	63
3.2.1 Описание головной программы	65
3.2.2 Текст головной программы	67
3.3 Исходные данные для расчета	78
3.3.1 Модули задания исходных данных	79
3.4 Определяемые параметры	85
3.5 Примеры расчета	85
4 РАСЧЕТ ПАРАМЕТРОВ УСТАНОВИВШЕГОСЯ ДВИЖЕНИЯ БУКСИРУЕМОЙ СИСТЕМЫ «КАРЕТКА – ГАЙДРОП» (программа <i>KNAT_KARETKA</i>)	93
4.1 Теоретические основания	93
4.2 Описание программы <i>KNAT_KARETKA</i>	93
4.2.1 Описание головной программы	95
4.2.2 Текст головной программы	96
4.3 Исходные данные для расчета	107
4.3.1 Модули задания исходных данных	108
4.4 Определяемые параметры	113
4.5 Примеры расчета	113
ЗАКЛЮЧЕНИЕ	122
СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ	123