

ALGORITHM FOR IDENTIFICATION OF THE EQUILIBRIUM POSITION OF A MARINE OBJECT IN THE CONDITIONS OF SEA WAVES

A. B. Degtyarev^{1,*}, *D. D. Goncharuk*^{1,**}, *I. V. Busko*^{1,***}

¹ Saint Petersburg State University, Saint Petersburg, Russia

An algorithm is presented for approximate determination of the equilibrium position of a dynamic object making oscillatory motion under the action of several external excitations. As an example, the rolling of a marine object under the action of waves and wind is considered.

Представлен алгоритм приближенного определения положения равновесия динамического объекта, совершающего колебательные движения под действием нескольких внешних воздействий. В качестве примера рассматривается качка морского объекта под действием волн и ветра.

PACS: 02.70.—с

* E-mail: a.degtyarev@spbu.ru

** E-mail: st080521@student.spbu.ru

*** E-mail: i.busko@spbu.ru