

УДК 630.848

ПРОГРАММА ПОСТРОЕНИЯ ПЛАНОВО-ВЫСОТНОГО ПОЛОЖЕНИЯ КРАНОВОГО ПУТИ ЛЕСНОГО СКЛАДА

Салахутдинов Ш.А., Обрезков А.А.

Уральский государственный лесотехнический университет

Подробная информация об авторах размещена на сайте

«Учёные России» - <http://www.famous-scientists.ru>

В статье приводится программа построения планово-высотного положения кранового пути с качественной оценкой его параметров в сравнении с нормируемыми значениями, что позволяет в экспресс режиме получать технические характеристики пути, необходимые для условий безопасной эксплуатации кранов.

Согласно некоторым требованиям Ростехнадзора необходимо при комплексном обследовании крановых путей выполнить их поэлементное обследование [1].

В условиях лесного склада отдельные виды работы, а именно определение отклонений от проектного положения в плане и профиле нами были предложены в работе [2].

В данной работе мы представляем программу для построения графического

изображения рельсовых нитей кранового пути, непосредственно на лесном складе, при наличии компьютера. Это позволит по нашему мнению достаточно быстро оценить действительные значения планово-высотных параметров кранового пути. Сравнив их с нормируемыми, получить качественную картину действительного положения параметров пути.

Программа

```

for i:=1 to n do begin
  if Form2.ResultsOfMeasurements.Cells[i,1] <> '' then
    ResOfMeas[i,1]:=StrToInt(Form2.ResultsOfMeasurements.Cells[i,1])
  else ResOfMeas[i,1]:=0;
  if Form2.ResultsOfMeasurements.Cells[i,2] <> '' then
    ResOfMeas[i,2]:=StrToInt(Form2.ResultsOfMeasurements.Cells[i,2])
  else ResOfMeas[i,2]:=0;
  if Form2.ResultsOfMeasurements.Cells[i,3] <> '' then
    ResOfMeas[i,3]:=StrToInt(Form2.ResultsOfMeasurements.Cells[i,3])
  else ResOfMeas[i,3]:=0;
  if Form2.ResultsOfMeasurements.Cells[i,4] <> '' then
    ResOfMeas[i,4]:=StrToInt(Form2.ResultsOfMeasurements.Cells[i,4])
  else ResOfMeas[i,4]:=0;
  end;
for i:=1 to n-1 do begin
  CornLongA[i]:=(ResOfMeas[i+1,1]-
  ResOfMeas[i,1])/Form1.DistBetwGaug.Value;
  if CornLongA[i]<0 then CornLongA[i]:=CornLongA[i]*(-1);
  CornLongB[i]:=(ResOfMeas[i+1,2]-
  ResOfMeas[i,2])/Form1.DistBetwGaug.Value;
  if CornLongB[i]<0 then CornLongB[i]:=CornLongB[i]*(-1);
  end;
for i:=1 to n do DiffMark[i]:=ResOfMeas[i,1]-ResOfMeas[i,2];
for i:=1 to n do TrackWidth[i]:=Form1.TrackWidth.value*1000 +
  ResOfMeas[i,3] + ResOfMeas[i,4];
for i:=1 to n do TrackWidthOtkl[i]:=Form1.TrackWidth.value*1000-
  TrackWidth[i];

```

```

max1:=-200; max2:=-200; max3:=-200; max4:=-200; min1:=200 ;
min2:=200; min3:=200 ; min4:=200;
for i:=1 to n do begin
  if ResOfMeas[i,1]>max1 then max1:=ResOfMeas[i,1];
  if ResOfMeas[i,1]<min1 then min1:=ResOfMeas[i,1];
  if ResOfMeas[i,2]>max2 then max2:=ResOfMeas[i,2];
  if ResOfMeas[i,2]<min2 then min2:=ResOfMeas[i,2];
  if ResOfMeas[i,3]>max3 then max3:=ResOfMeas[i,3];
  if ResOfMeas[i,3]<min3 then min3:=ResOfMeas[i,3];
  if ResOfMeas[i,4]>max4 then max4:=ResOfMeas[i,4];
  if ResOfMeas[i,3]<min4 then min3:=ResOfMeas[i,4];
end;

```



Рис. 1. Планово-высотное положение кранового пути

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ:

1. Комплексное обследование крановых путей грузоподъемных машин. РД 10-138-97. - М.: 1997.

2. Салахутдинов Ш.А. Методика определения планово-высотного положения крановых путей лесных складов. Есте-

ственные и технические науки //Ш.А. Салахутдинов, Р.Н. Ковалев. - 2006. - №2(22).-с. 215-220.

3. Культин Н.Б. Основы программирования в Delphi 7 //Н.Б. Культин. – СПб.: БХВ-Петербург, 2003. – 608 с.

THE PROGRAM OF CONSTRUCTION OF ACCORDING TO PLAN-HIGH-ALTITUDE POSITION CRANE WAYS OF A WOOD WAREHOUSE

Salakhutdinov S.A., Obrezkov A.A.

Ural State Forestry Engineering University

The computer program is published in work, allowing to diagnose some parameters of crane ways and to receive their real values graphically in express train mode.