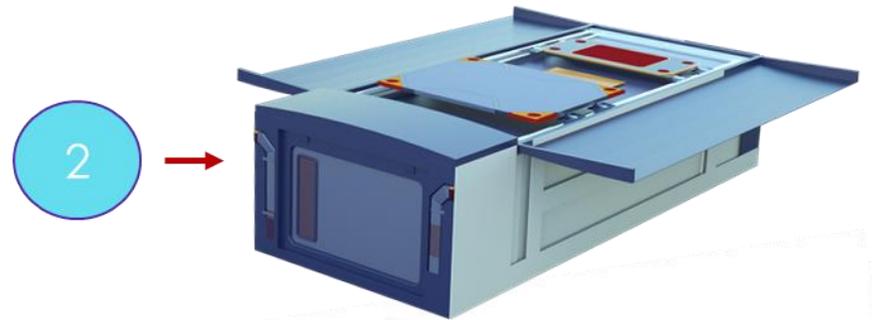


**Система мониторинга водных объектов с применением малоэкипажных судов,
универсальных роботизированных станций (УРС) и беспилотных аппаратов SeaDrone**



1 - малоразмерное исследовательское судно (возможно – малоэкипажном варианте) – база для создания комплекса

2 - базовая станция контейнерного или мобильного типа

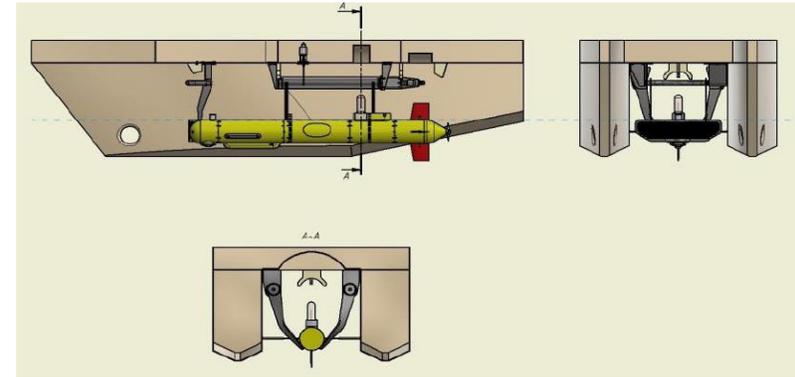
3 - беспилотный летательный аппарат SeaDrone, специально предназначенный для применения на водных объектах

4 – автоматические системы пробоотбора, пробоподготовки и анализа, интегрированные в создаваемую систему мониторинга, а также вычислительный комплекс для ГИС - систем



Контакт для запроса дополнительной информации: Рыбаков Дмитрий Владимирович
зам. директора Института НТИ по инновационной и проектной деятельности
тел. +7 982 122 93 95, e-mail: RDmitryV@mail.ru

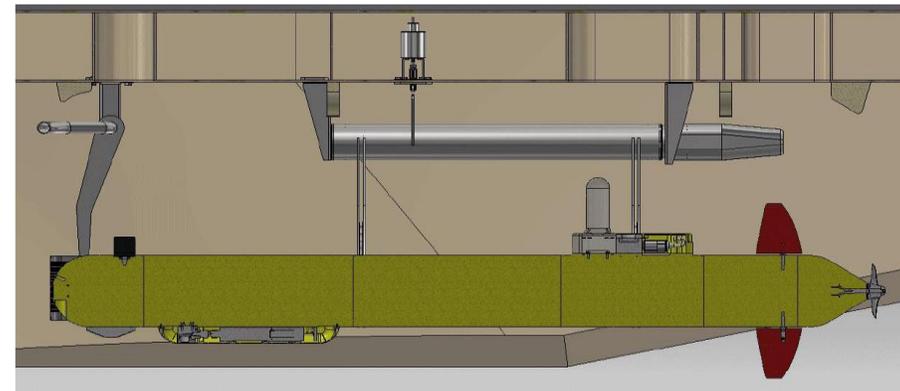
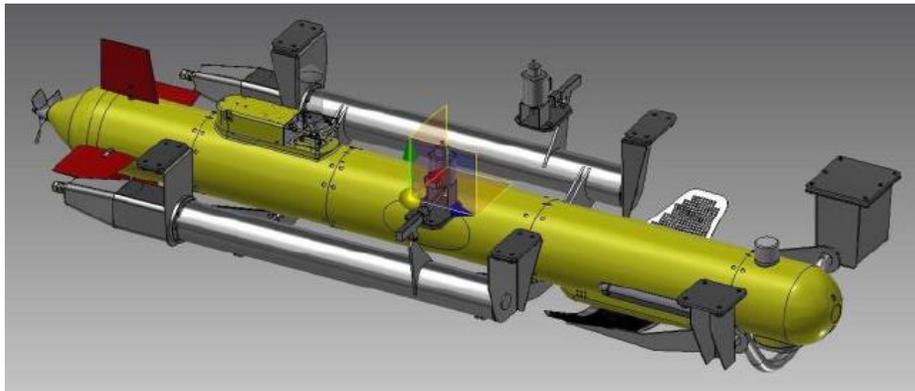
Плавающая автономная станция для беспилотных аппаратов: межсредное взаимодействие АНПА, БЭК, БПЛА.



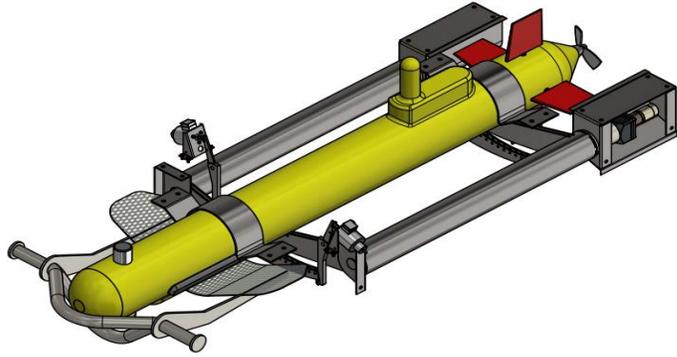
Составные части комплекса:

- Плавающая автономная станция – носитель АНПА и БЛА, оборудованный средствами захвата и буксировки АНПА, а также антенной ГАНС УКБ для позиционирования и связи с АНПА;

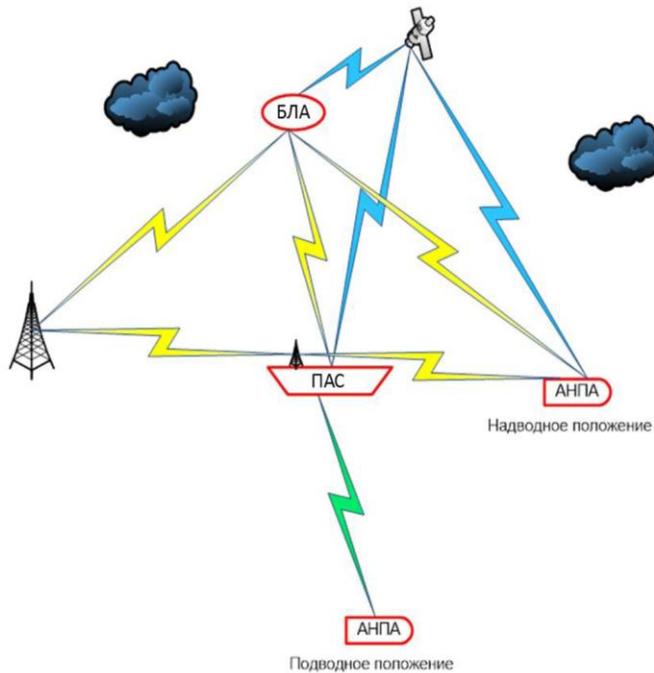
- АНПА – как основное средство осмотра акватории;
- БЛА – как ретранслятор и средство поиска;
- Комплект берегового оборудования включая локальную навигационную систему (не зависящую от сигналов GPS/ГЛОНАСС).



Универсальные роботизированные платформы, обеспечивающие взаимодействие АНПА, БЭК, БПЛА.



Взаимодействие элементов робототехнической группировки



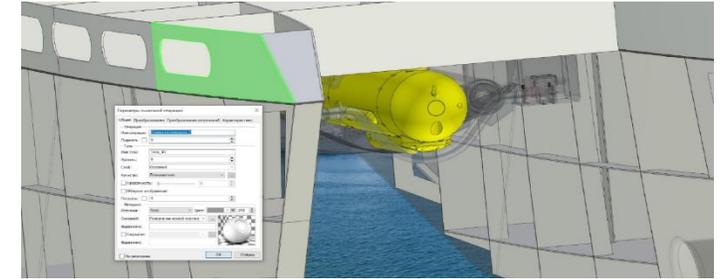
Радиус действия – до 30 км.

С мониторинга 200 кв. км (R=8 км.)

Информационное взаимодействие

- подготовка к полёту
- полезная нагрузка
- размах крыльев
- максимальная скорость
- крейсерская скорость
- скороподъёмность
- время полёта
- макс. дальность полёта
- устойчивость к ветру
- рабочая температура*

автомат. до 2,0 кг
1540 мм
27 м/с
68,5 км/ч
до 10 м/с
60 мин
60 км
12 м/с
от -30 до



Модель использования робототехнической группировки

