

Директору департамента международного сотрудничества
СПбГМТУ

Заслуженному деятелю науки РФ, д.т.н., профессору
К.В. Рождественскому

Глубокоуважаемый Кирилл Всеволодович!

В соответствии с Вашим обращением специалисты ФГУП «Крыловский государственный научный центр» всесторонне изучили проработанный проект А.В. Иванова «Многосредный движитель с управляемым вектором тяги для подводных, надводных и амфибийных аппаратов». Предварительный анализ позволяет нам утверждать, что принципиальной особенностью представленной достаточно оригинальной разработки действительно является обеспечение возможности оперативного изменения вектора тяги движителя, обеспечивающая отмеченным выше аппаратам высокую маневренность при их движении в различных режимах плавания, что несомненно следует отнести к его достоинству. Технический уровень проработки проекта, определенная оригинальность предложенных технических решений и гарантированный потенциал применения идеи позволяет специалистам Центра поддержать данный проект. Вместе с тем, для обоснованной объективной количественной оценки эффективности движителя с управляемым вектором тяги с определением его важнейших эксплуатационных характеристик, с нашей точки зрения следовало бы продолжить модельные испытания многосредного движителя в опытовом бассейне или кавитационной трубе. Целью таких испытаний должно стать определение его гидродинамических характеристик, например, безразмерных коэффициентов упора и момента. Одним из видов дополнительных испытаний являются также испытания предлагаемого движителя при реверсе. Не менее важным является исследование акустического поля многосредного движителя. Однако эти пожелания не изменяют в целом положительной предварительной оценки предлагаемой идеи.

Научный руководитель ФГУП «Крыловский государственный научный центр»

Заслуженный деятель науки РФ, д.т.н., профессор, член-корреспондент РАН



В.Н. Половинкин