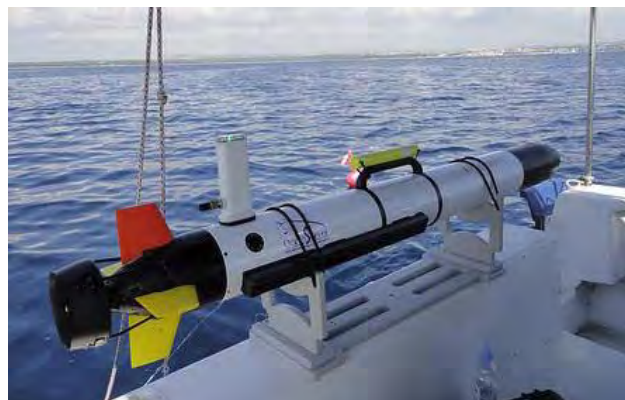


АВТОНОМНЫЙ НЕОБИТАЕМЫЙ ПОДВОДНЫЙ АППАРАТ IVER 2



НАЗНАЧЕНИЕ:

Автономный подводный необитаемый аппарат (АНПА) Iver2 предназначен для масштабных обследований акваторий в открытом море и внутренних водоемах со скоростью течения не более 2 узлов.

Аппарат автономен, после запуска следует по траектории согласно заранее заложенной программе. Возможно экстренное завершение программы и дистанционное перепрограммирование аппарата.

Приводится в движение гребным винтом посредством электродвигателя постоянного тока, питающегося от аккумуляторной батареи. Управление происходит с помощью отклоняющихся гидродинамических рулей.



РЕШАЕМЫЕ ЗАДАЧИ:

- Картирование дна
- Батиметрические съемки
- Подготовка материалов к ОВОС
- Инструментальный мониторинг объектов экоконтроля
- Контроль состояния воды в требуемых районах

ЗАО «НПП ПТ «ОКЕАНОС» предлагает аренду и приобретение АНПА в собственность заказчика, осуществляет техническую поддержку на месте работ, ремонт и обслуживание аппаратов.1111

Стандартная полезная нагрузка IVER 2 OCEANOS:

- Гидролокатор бокового обзора (ГБО)
- 2 видеокамеры с фоторежимом
- Допплеровский лаг
- Измеритель скорости звука в воде
- Датчик солености/электропроводности воды
- Датчик температуры воды

Дополнительно могут быть установлены:

- Гидролокаторы бокового обзора различных частотных диапазонов (в том числе ГБО высокого разрешения до 1600 кГц)
- Профилирующие многолучевые гидролокаторы / батиметры
- 10-лучевой доплеровский лаг с блоком контроля поверхности для высокоточной навигации и профилирования течений по всей толще воды
- Буксируемый магнитометр
- Полезная нагрузка по выбору Заказчика



Видеокамеры и антенны DVL (оранжевого цвета).



Модуль связи и вертикальный киль-мачта с сигнальными светодиодами и антеннами GPS/ Wi Fi.



Устройство аварийного всплытия и буй-парашют





АВТОНОМНЫЙ НЕОБИТАЕМЫЙ ПОДВОДНЫЙ АППАРАТ IVER 2

РАБОЧИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ:

Максимальная рабочая глубина	100 м	Максимальная скорость:	2.5 узла
Автономность	до 14 часов	Точность навигации:	0.5% от дистанции
Расчетное энергопотребление:	600 В/час	Тип батареи:	Литий-Ионная
Система управления:	на базе Intel Atom 1.6 GHz, рекордер 64 ГБ		
Сервопривода рулей	48 В, 4 рулевых поверхности		
Электродвигатель	безколлекторного типа, постоянного тока, 48 В, с магнитной муфтой гребного винта. 3-х лопастной гребной винт фиксируемого шага, изготовлен из морской бронзы.		
Средства связи и протоколы передачи информации	Wi Fi 802.11, система радиоуправления 2.4 GHz с выносным пультом радиоуправления, спутниковый модем Iridium 9602 для аварийной связи.		
Системы навигации и сенсоры	<p>стандартный модуль GPS (работает на поверхности) - для получения начальных абсолютных координат аппарата при нахождении его на поверхности в точках всплытия. Антенна находится в вертикальном киле в средней части аппарата</p> <p>доплеровский лаг DVL – для отслеживания перемещения аппарата относительно дна, для получения профиля морских течений и навигации аппарата в подводном положении. Антенна доплеровского лага направлена вниз и находится в передней части аппарата за носовой оконечностью.</p> <p>гидролокатор бокового обзора - для получения картины дна. Антенны гидролокатора бокового обзора (ГБО) размещены по сторонам корпуса в кормовой оконечности в нижней части корпуса.</p>		
Внутренние системы навигации	магнитный компас на материнской плате, датчик глубины погружения.		
Видеокамеры	2 цветные видеокамеры переднего и нижнего обзора, разрешением 720 dpi, установлены в носовом обтекателе		
Поверхностное оборудование:	ЗУ, ноутбук класса «нетбук» с установленным ПО АНПА на базе Windows 8, пульт ДУ с ЖК-монитором, комплект документации и ПО, транспортная упаковка.		
Устройство аварийного всплытия	буксируемый цилиндр из АБС-пластика диаметром не более 10 см и длиной 35 см, ярко-оранжевого цвета. Имеет отсоединяемую крышку и содержит аварийный буй-парашют из синтетической ткани, баллончик CO ₂ (в комплект не входит) и дистанционный включатель. При возникновении аварийной ситуации происходит разворачивание парашюта, наполнение его углекислым газом из баллончика, что вызывает аварийное всплытие устройства и присоединенного к нему АНПА.		

