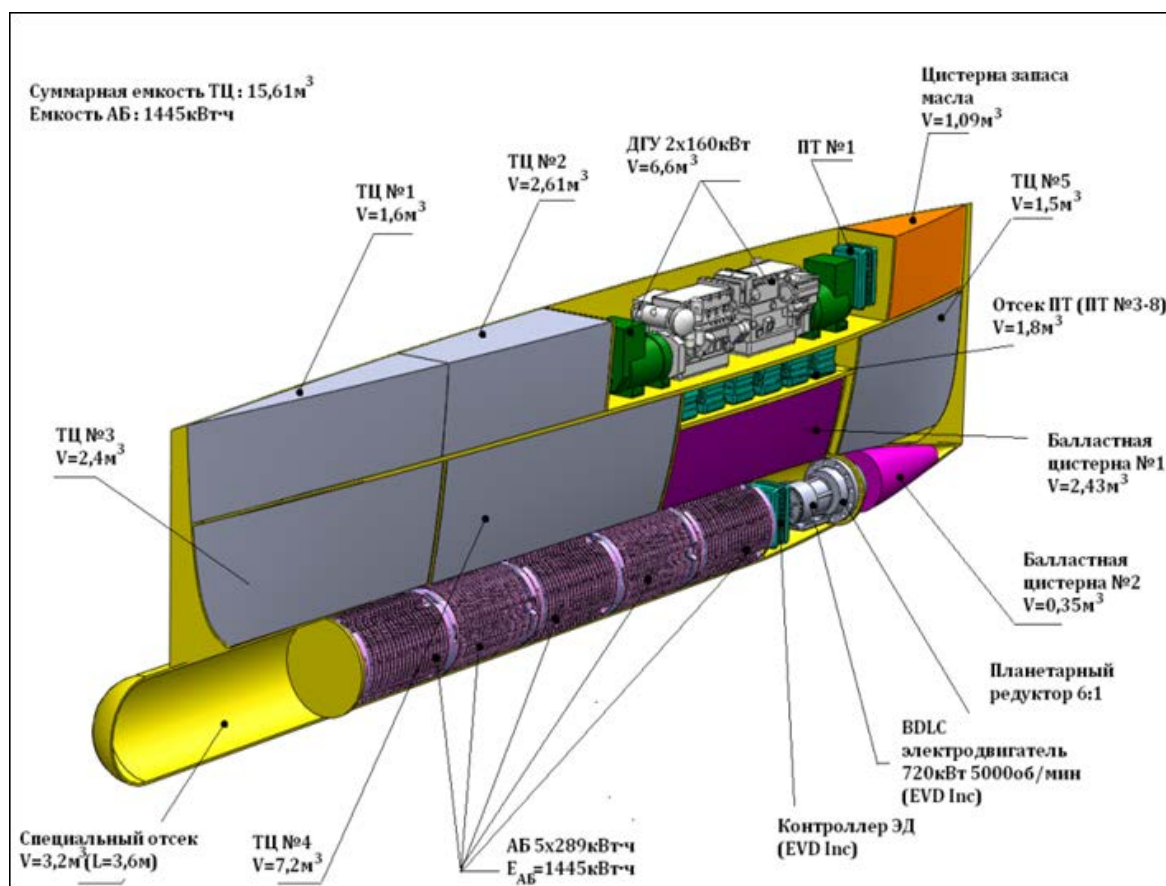


# АВТОНОМНЫЙ БЕЗЭКИПАЖНЫЙ НАДВОДНО-ПОДВОДНЫЙ АППАРАТ ПОВЫШЕННОЙ АВТОНОМНОСТИ С ИЗМЕНЯЕМОЙ ГЕОМЕТРИЕЙ

## ВАРИАНТ РАЗМЕЩЕНИЯ СИЛОВОЙ УСТАНОВКИ

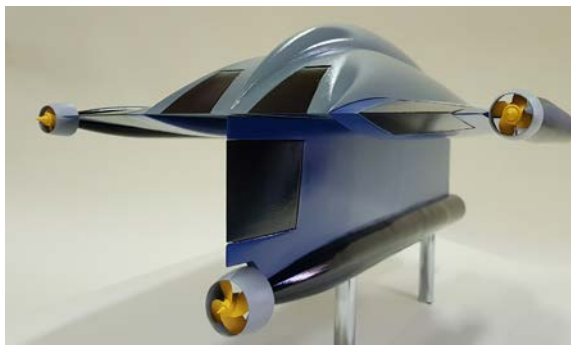


## ТАКТИКО-ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ БЕСПИЛОТНОГО ТРИМАРАНА

Параметр	Подводный режим	Надводный режим
Водоизмещение, тонн	138,5	69,29
Максимальная длина, м	17,3	17,3
Максимальная ширина, м	10,1	7,38
Максимальная высота, м	6,0	6,0
Максимальная скорость хода, узл.	27	29,93
Скорость патрулирования, узл.	6	6
Общая мощность электродвигателей, кВт	2131	2131
Масса запаса дизельного топлива, тонн	14,3	14,3
Масса аккумуляторных батарей, тонн	33,4	33,4
Продолжительность хода при скорости хода 6 узлов, сутки	94	125,6
Дальность хода при скорости патрулирования 6 узлов, мили	13600	18083,6



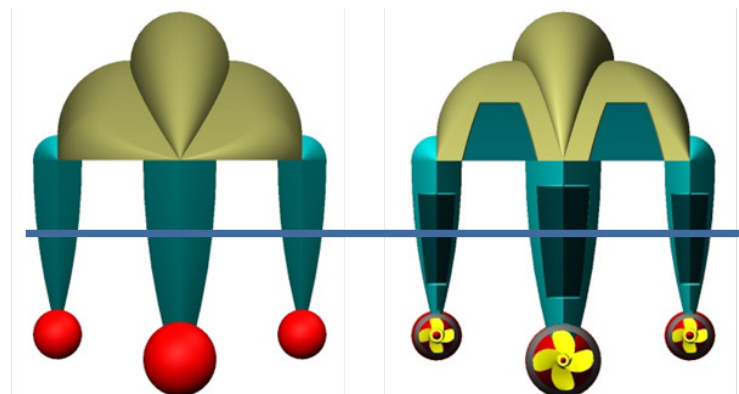
# АВТОНОМНЫЙ БЕЗЭКИПАЖНЫЙ НАДВОДНО-ПОДВОДНЫЙ АППАРАТ ПОВЫШЕННОЙ АВТОНОМНОСТИ С ИЗМЕНЯЕМОЙ ГЕОМЕТРИЕЙ



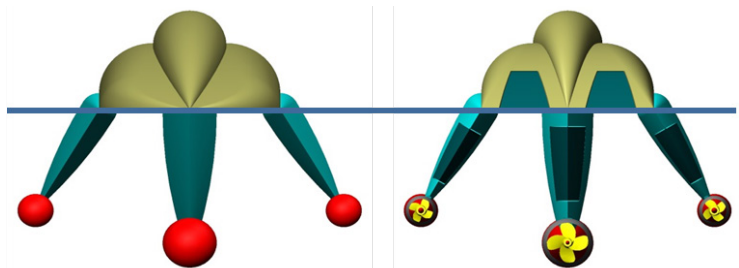
## ИНИЦИАТИВНАЯ РАЗРАБОТКА:

- Научно-исследовательский испытательный отдел морской робототехники Главного научно-исследовательского испытательного центра робототехники МО РФ (ГНИИЦ РТ),
- Санкт-Петербургский государственный морской технический университет (СПбГМТУ)

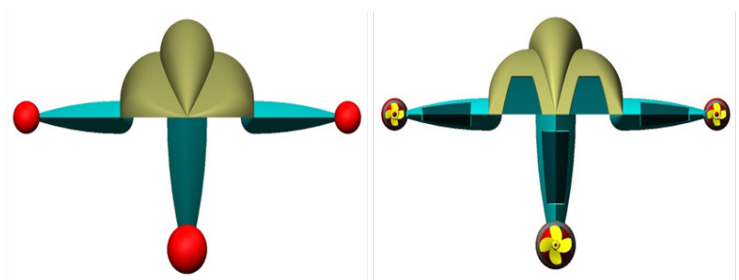
## ВАРИАНТЫ ДВИЖЕНИЯ ТРИМАРАНА:



Движение в надводном положении в режиме «тримаран»



Движение в надводном положении в режиме «монокорпус»



Движение в подводном положении

## ОБЛАСТИ ПРИМЕНЕНИЯ:

- Океанографические и гидрографические исследования
- Гидрохимические и гидрофизические исследования
- Экологические и биологические исследования
- Геологические исследования
- Археологические исследования
- Изучение, развитие, охрана и добыча биоресурсов
- Выполнение соответствующих задач морской береговой охраны
- Поисково-спасательные и другие виды подводно/надводно-технологических работ

## ПРЕИМУЩЕСТВА:

- Широкий выбор возможных режимов движения
- Возможность сохранения прямого хода или управления рулями в горизонтальной и вертикальной плоскостях при отказе работы любого из трех движителей тримарана (при движении в любом положении)
- Установка различной полезной нагрузки во всех трех носовых оконечностях торпедообразных корпусов

## ТЕКУЩАЯ РЕАЛИЗАЦИЯ ПРОЕКТА:

Разработан концептуальный облик и определена базовая технология создания нового перспективного робототехнического надводно-подводного аппарата повышенной автономности с изменяемой геометрией корпуса.

Дальнейшая разработка будет связана с экспериментальными и теоретическими исследованиями с целью уточнения гидродинамических, мощностных и тактико-технических характеристик этого аппарата для достижения заданных конкретных целей и решения соответствующих тактических задач в рамках этих целей.

Разрабатываемый автономный надводно-подводный аппарат с изменяемой геометрией корпуса не имеет аналогов в мире.

