

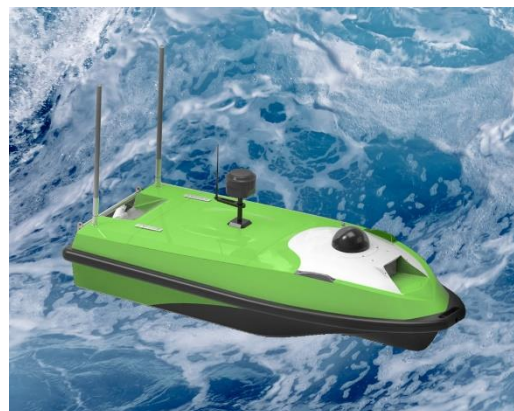


Дистанционно управляемое исследовательское судно Aquabot-403У

Описание гидрологического БПВА Аквабот-403У

Маломерная автономная моторная лодка AQUABOT-403У является беспилотным водным аппаратом (БПВА), предназначенным для определения расхода воды и проведения батиметрического мониторинга. Катер способен без экипажа выполнять работу на воде в заданной точке, поэтому используется при исследовании рек и каналов, озёр, прудов и водохранилищ в ходе изучения состояния окружающей среды.

Непилотируемое надводное судно AQUABOT-403У оснащено приборами, которые легко и быстро монтируются в специально предназначенной кабине, диаметром от пяти до восемнадцати сантиметров: гидролокаторы бокового обзора и эхолоты, профилографы ADCP и гидрохимические зонды.



Для гидрографического БПВА AQUABOT-403У характерен ряд значимых особенностей.

1. Дистанционное управление осуществляется оператором при помощи специального пульта, что гарантирует точность выполнения задач катером и безопасность работы оператора даже в самых сложных и/или необычных условиях эксплуатации.
2. Передовая технология гидроабразивных винтов разгоняет аппарат до пяти метров в секунду, при этом их лопасти имеют защиту от запутывания в водных растениях и попадания плавающего мусора, обеспечивая стабильность плавания во время проведения исследований.
3. Благодаря тримаранной форме корпуса катер сохраняет высокую превосходную стабильность даже при движении плавании на значительных скоростях.

Технические характеристики маломерного беспилотного надводного судна Aquabot-403У

Параметр	Показатель
Материал корпуса	стеклопластиковый композит с кевларом и углеродным волокном
Габаритные размеры (Д x Ш x В)	165 × 70 × 40 см
Вес	42 кг
Полезная нагрузка	15 кг
Осадка	15 см
Двигатель	электрический водомётный движитель
Системы предотвращения столкновений	радар миллиметрового диапазона
Дальность связи дистанционного управления	1 км
Максимальная скорость	10 узлов (5 м/с)
Время автономной работы	8 часов при скорости 1,5 м/с

Примеры применения безэкипажной гидрологической лодки АКВАБОТ-403У в качестве носителя для различных приборов в ходе выполнения следующих задач:

- поиск загрязняющих реку незаконных трубопроводов сточных вод при помощи гидролокатора бокового обзора;
- совместное использование большого набора измерительных устройств для обследования и анализа подводной и надводной среды;
- оценка скорости течения воды посредством акустического доплеровского измерителя.