Автор: Administrator
04.09.2017 17:44 -

В начале августа текущего года стало известно, что российские учёные успешно испытали совершенно новый подводный робот. Аппарат носит название GNOM-PRO-4G и предназначен для работы в Арктике. Об этом средствам массовой информации было сообщено представителем Института океанологии им. П.П.Ширшова РАН. Испытания проводились на Ладожском озере. По заявлениям авторов разработки робот будет использоваться на глубине до трёхсот метров, а главной его целью станет исследования радиационной обстановки на Карском море.

Авторы разработки, причины и цели создания аппарата

Разработчики Института океанологии им. П.П.Ширшова РАН стали «виновниками»

создания новейшей разработки. Созданный подводный робот будет использоваться прежде всего для мониторинга и проведения исследований радиационной обстановки в Арктике, а именно в Карском море, поскольку там затоплено огромное количество контейнеров с отходами, которые радиоактивны и представляют большую угрозу экологической безопасности. За радиоактивностью отходов необходимо постоянно наблюдать. Созданный подводный робот оборудован специальными измерительными приборами, которые будут отслеживать радиационную обстановку. Таким образом, аппарат предназначен для исследования подводных объектов, а также проведения экологических и научно-исследовательских работ, поисковых и спасательных операций, ликвидации последствий подводных катастроф. По словам специалистов в ближайшее время робот будет доработан и уже после этого аппарат поступит в производство и будет выпускаться наряду с существующими моделями. Намечена поставка данного оборудования и за рубеж.

Способности робота

Учёные Института океанарии ведут разработки малогабаритных аппаратов подводной видеотехники ещё с начала 2000-х годов. При создании новейшего аппарата GNOM-PRO -4
G
инженеры отказались от двигателей иностранного производства и использовали отечественные установки. Во время произведенных испытаний на Ладоге подводный робот был погружен на глубину 120 метров, однако
аппарат способен работать на глубине до трёхсот метров. Робот имеет две камеры, которые способны передавать картинку на поверхность в режиме реального времени по кабелю толщиной 9 мм. Кроме того, аппарат снабжён манипулятором, благодаря которому возможно поднятие предметов с морского дна. По заявлениям разработчиков они совместно со своими коллегами создали бур, который будет размещён на подводном роботе и целью которого будет взятие образцов грунта со дна. Кроме того, в дальнейшем планируется оснастить робот более совершенной камерой, дополнительными сенсорами и дополнительным навигационным оборудованием. Таким образом, планируется дальнейшее совершенствование аппарата.