



АКЦИОНЕРНОЕ ОБЩЕСТВО

УРАЛЬСКОЕ КОНСТРУКТОРСКОЕ БЮРО
ТРАНСПОРТНОГО МАШИНОСТРОЕНИЯ



Перспективы роботизации боевой техники сухопутных войск



Современное состояние разработок Роботизированные машины среднего класса (США)



Колесная платформа «Crusher»

Масса платформы – 6000 кг
Масса полезной нагрузки – 3600 кг



Гусеничная машина
«Black Knight»

Масса машины – 12000 кг



Гусеничная платформа
«RipSaw MS-2»

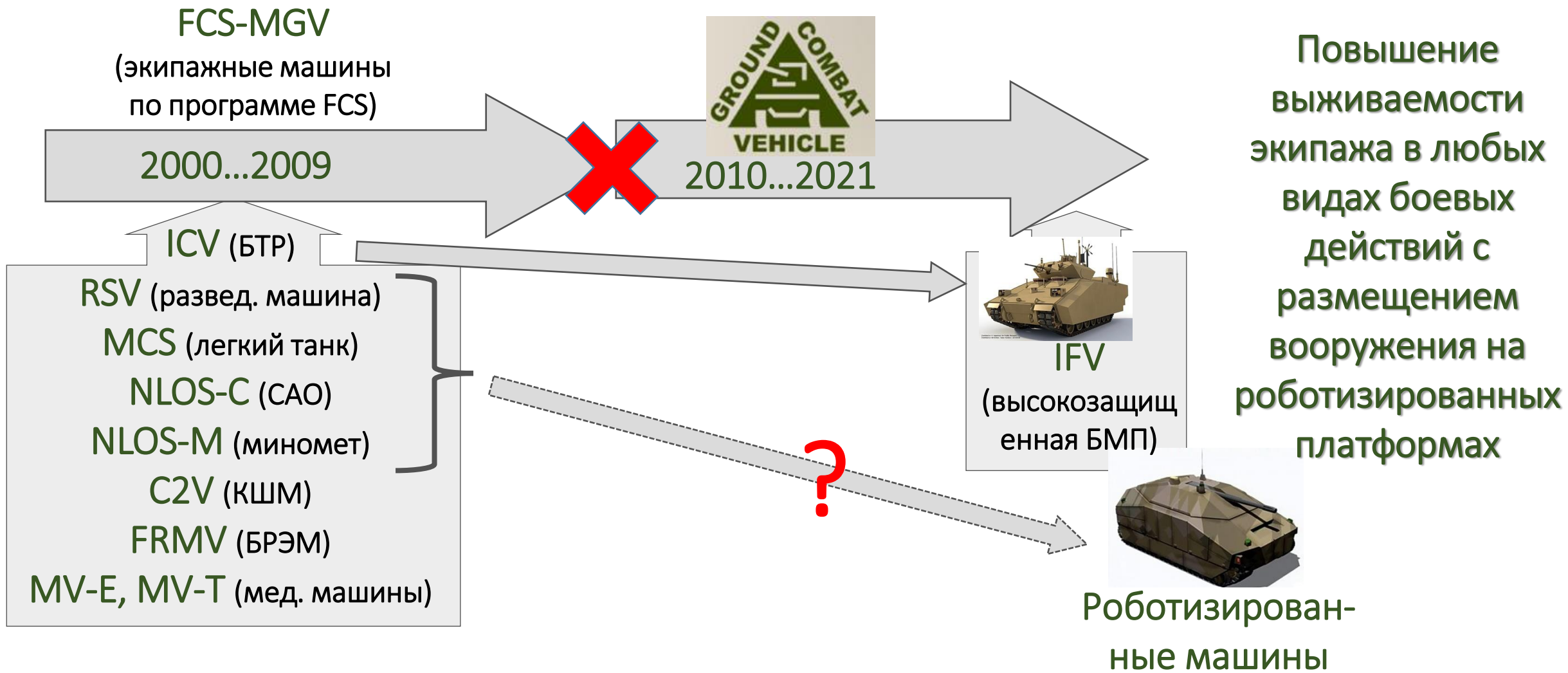
Масса платформы – 4500 кг
Масса полезной нагрузки – 900 кг

Передача видеoinформации от каналов технического зрения на удаленный командный пункт
для ситуационного анализа и дистанционного управления платформой в реальном времени

Дистанционное управление движением

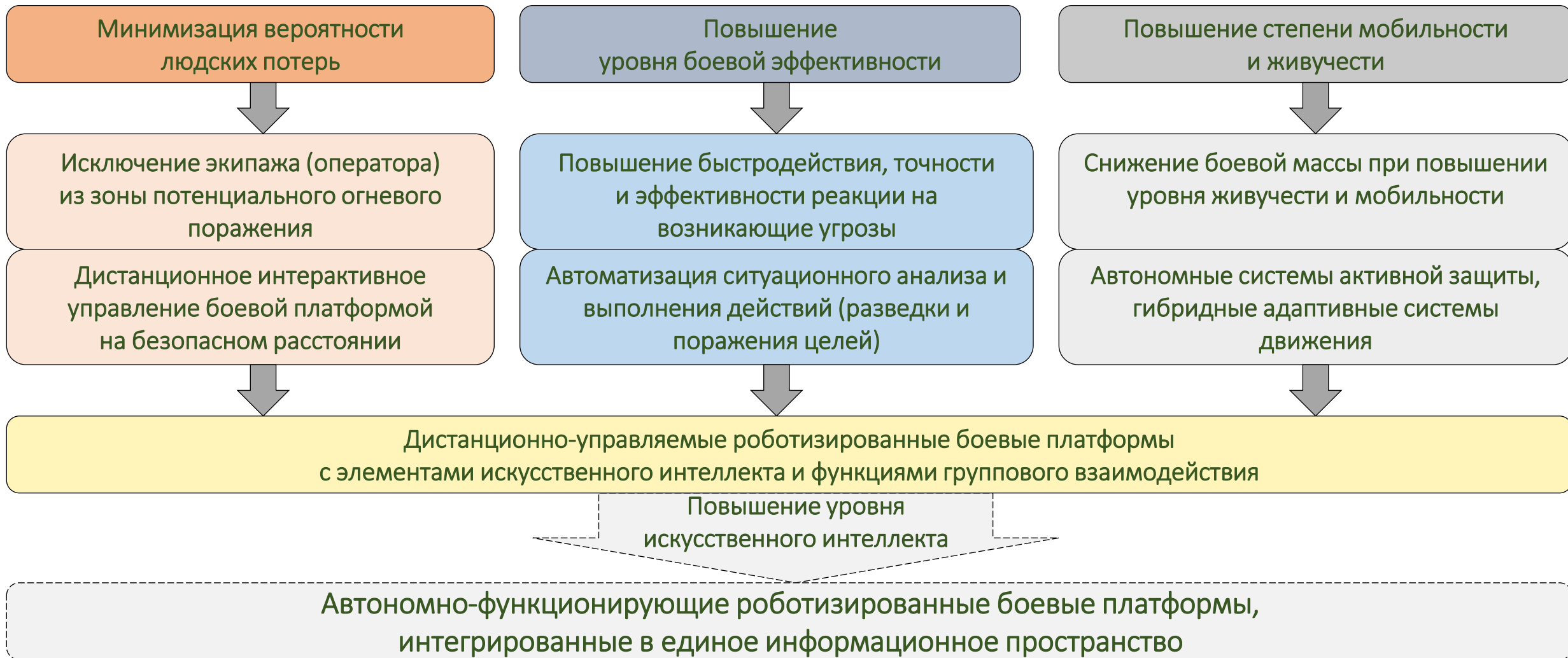
по информации от каналов технического зрения с реализацией функций автономности
навигации, объезда препятствий и достижения заданной точки на дальностях около 1 км

Тенденция развития бронетанковой техники в США

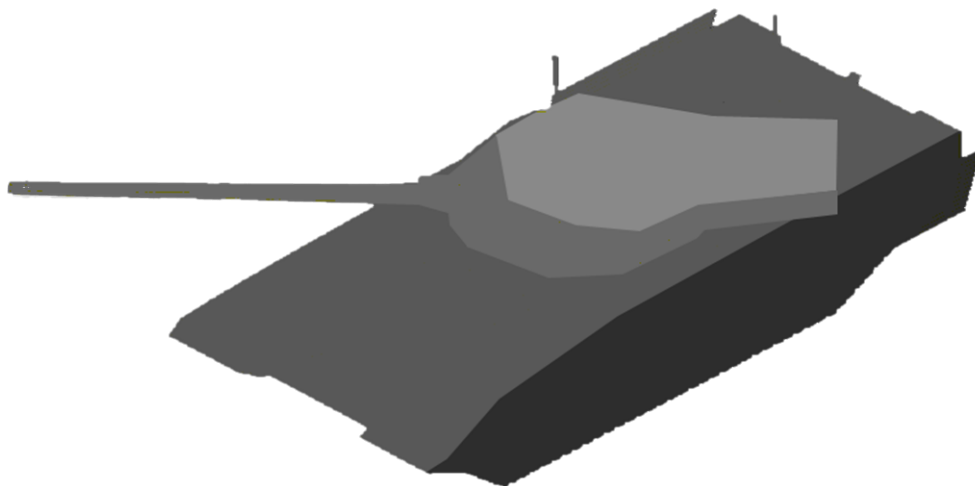




Основные тенденции создания перспективных боевых платформ



Боевые роботизированные машины



Этапы перехода к автономному управлению боевыми машинами

1. Обеспечение максимальной степени автоматизации управления и принятия решения для экипажных боевых машин с уменьшением численности экипажа до 2...1 чел.
2. Обеспечение дистанционного управления боевой машиной одним оператором с элементами автономного функционирования
3. Автономное функционирование боевой машины в составе подразделения с элементами ДУ

Основные критические технологии

1. Совершенствование существующих датчиков и каналов технического зрения, создание новых типов сенсоров ситуационных параметров
2. Создание алгоритмов и аппаратных вычислительных платформ, реализующих функции интеллектуального ситуационного анализа и принятия решений
3. Создание широкополосных средств защищенной передачи данных (многоканальных видеоданных и команд управления в реальном времени)