

ВМС США провели демонстрационные испытания перспективного надводного робота-тральщика, способного обнаруживать, классифицировать и уничтожать морские мины.

Как сообщает Defense News, во время испытаний военные продемонстрировали реализацию концепции обнаружения и обезвреживания мин за одну проходку без необходимости заходить в опасную зону кораблю с людьми на борту.

Традиционно обнаружением и обезвреживанием морских мин занимаются специальные катера и корабли — тральщики. Они оснащены системами, способными обнаруживать боеприпасы, и оборудованием, необходимым для их подрыва.

Использование тральщиков сопряжено с большими рисками для здоровья и жизни экипажа. Роботы-тральщики позволяют избежать излишнего риска и ускорить поиск морских мин. По этой причине флота крупных стран мира рассматривают возможность принятия на вооружение роботов-тральщиков.

Прошедший испытания робот создан на базе автономного катера CUSV, разработанного американской компанией Textron. Этот робот способен работать до 20 часов, а дальность его действия по радиоканалу составляет 140 километров. Автономный тральщик оснащен сонаром AQS-20, с помощью которого может самостоятельно обнаруживать и классифицировать морские мины.

Для уничтожения обнаруженных боеприпасов робот использует подводного робота Barracuda. Перед запуском этот робот получает данные о цели, после чего уже самостоятельно подплывает к мине и подрывает ее с помощью заряда, установленного на борту. Сонар и робот разработаны компанией Raytheon.

В мае прошлого года Королевский флот Великобритании принял в свой состав надводного робота-тральщика, способного обнаруживать и обезвреживать различные типы морских мин, включая боеприпасы с цифровым управлением. Робот, выполненный на базе катера, стал первым подобным аппаратом на вооружении британского флота.

Василий Сычёв