# **УТВЕРЖДАЮ**

Генеральный директор ОАО «Аэроб» **А.П. Мамонтов**« » 2015 г.

# Краткое техническое описание робототехнического комплекса Aerob 4D

Информационно-аналитическая записка

Москва

| Аннотация  |  |  |  |  |
|--|--|--|--|--|
| В настоящем документе представлены технические характеристики робототехнического комплекса Aerob 4D производства компании «Аэроб». |  |  |  |  |
| Документ разработан с ознакомительными целями не носит характера публичной оферты.   |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |

# СОДЕРЖАНИЕ

| 1 | ОБ  | ЩЕЕ ОПИСАНИЕ КОМПЛЕКСА «AEROB 4D»        | 4  |
|---|-----|--|----|
| 2 | CT  | РУКТУРА КОМПЛЕКСА                        | 8  |
|   | 2.1 | БЛА «Aerob 4D»                           | .8 |
|   | 2.2 | Наземный пункт управления (НПУ)          | .8 |
|   | 2.3 | Стартовое устройство и доп. оборудование | .8 |
| 3 | ПЛ  | АНОВЫЕ ЗАТРАТЫ                           | .9 |

то от то о

Дата

Подп.

Изм. Лист

№ докум.

3

### 1 ОБЩЕЕ ОПИСАНИЕ КОМПЛЕКСА «AEROB 4D»

Комплекс БЛА «Aerob 4D» разработан инновационной компанией ООО «Аэроб», основным профилем которой является реализация проектов по разработке беспилотных платформ, инновационных систем управления БЛА нового поколения, адаптации и интеграции в состав платформы «Aerob 4D» современных эффективных средств мониторинга в режиме государственного финансирования и софинансирования.

Компания ООО «Аэроб» является резидентом и грантополучателем государственного инновационного фонда «Сколково», участником проектов Фонда перспективных исследований РФ. Базовый БЛА «Aerob 4D» представлен на Рис. 1- 2.



Рис. 1. БЛА «Aerob 4D»

Планер БЛА «Aerob 4D» используется в качестве основы универсальной многоцелевой доступной беспилотной платформы, созданной для целей аэрокартографии, удаленного мониторинга и дистанционного зондирования земной поверхности, реализации сервиса летающей лаборатории в задачах интеграции инновационного высокотехнологичного оборудования в платформы БЛА, отработку методик автономного позиционирования и целенаведения.

БЛА «Aerob 4D» представляет собой наиболее экономичное решение в своем функциональном классе, сочетая экономичность, высокую энерговооруженность, сравнительно большую емкость фюзеляжа, запас прочности, высокую устойчивость полета в горизонтальном (до 1 градуса по крену и тангажу на 90% рабочей траектории), достигнутую за счет использования прогрессивных аэродинамической схемы и алгоритмов системы управления БЛА.

| Ь.   |      |          |       |      |   |
|------|------|----------|-------|------|---|
|      |      |          |       |      |   |
|      |      |          |       |      | ł |
|      |      |          |       |      |   |
| Изм. | Лист | № докум. | Подп. | Дата |   |

Ź.

ಣ

Комплекс БПЛА «Aerob 4D»

Лист 4

Копировал Формат А4

В составе комплекса используется инновационная Автоматизированная Система Управления БЛА «АСУС», включающая в себя алгоритмы и методики экспертной оценки окружающих воздействий и поведения летательных аппаратов при выполнении полетных заданий. Беспилотная платформа «Aerob 4D» обеспечивает: 1. Автоматизированный контроль исправности БЛА программно-аппаратными средствами НСУ и бортового оборудования;

- 2. Визуализацию электронной карты района полетов в заданном масштабе;
- 3. Составление полетного задания;
- 4. Полет БЛА с учетом рельефа местности;
- 5. Запуск БЛА с неподготовленной площадки с применением катапультного устройства;
- 6. Полет БЛА по заданному маршруту в автоматическом режиме;
- 7. Воспроизведение, обработку на НПУ телеметрической, видео-, ИК- и фотографической информации, полученной с целевой нагрузки БЛА;
- 8. Регистрацию и длительное хранение информации на НПУ с возможностью дальнейшей обработки и анализа;
- 9. Автоматический возврат БЛА в заданную точку по команде оператора или в случае возникновения нештатных ситуаций;
- 10. Парашютную посадку БЛА по команде оператора или автоматически в случае нештатной ситуации.

Основные технические характеристики БЛА «Aerob 4D»:

- 1. Максимальная взлетная масса 30.0 кг;
- 2. Диапазон рабочих высот полета над рельефом 100 4500 м;
- 3. Перегоночная дальность 1200 км;
- 4. Максимальный радиус действия до 500 км;
- 5. Радиус действия по прямому радиоканалу до 80 км;
- 6. Продолжительность полета до 12 часов;
- 7. Габаритные размеры (размах крыла, длина, высота) 360, 145, 44 (см);

Комплекс БПЛА «Aerob 4D» Лист 5 Изм. Лист № докум. Подп. Дата

ΜJ.

윋

ಣ

- 8. Диаметр толкающего винта 0.55 м;
- 9. Масса целевой нагрузки при длительности полета 12 часов до 5 кг; при длительности полета до 2 часов до 12 кг;
- 10. Крейсерская скорость 80 150 км/ч;
- 11. Максимальная скорость 180 км/ч;
- 12. Силовая установка ДВС (авиационный керосин);
- 13. Базовая емкость топливных баков 11 литров;
- 14. Скорость ветра на старте, не более 18 м/с;
- 15. Диапазон рабочих температур -40 + 50 C;
- 16. Старт катапультный;
- 17. Посадка: парашютная;

Убл.

- 18. Навигация GPS/ГЛОНАСС;
- 19. Вариант исполнения комплекса: мобильный.



Рис. 2. БЛА «Aerob 4D», вид снизу

Опционально платформа БЛА «Aerob 4D» может оснащаться:

 Изм. Лист
 № докум.
 Подп.
 Дата

 Копировал
 Формат А4

| 1) | Функционалом обработки и распознавания объектов на фото и видеоизображении,   |
|----|---|
|    | в частности, номеров автомобилей, движущихся объектов, слежения за объектами; |
| 2) | Бортовым лазерным сканером (лидаром);   |
| 3) | Курсовым радаром (автономная навигация, уход от препятствия);                 |
| 4) | Бортовым электрогенератором (для питания энергоемкого целевого оборудования); |
| 5) | Спутниковым каналом связи;  |
| 6) | Автономными радиомаяками;   |
| 7) | Бортовыми ретрансляторами.  |
|    |   |
|    |   |
|    |   |
|    |   |
|    |   |
|    |   |
|    |   |
|    |   |
|    |   |
|    |   |
|    |   |
|    |   |
|    |   |
|    |   |
|    |   |
|    |   |
|    |   |
|    |   |

 Изм. Лист
 № докум.
 Подп.
 Дата

убл.

Лист

7

#### 2 СТРУКТУРА КОМПЛЕКСА

Автоматизированный интеллектуальный робототехнический комплекс Aerob 4D на базе БЛА состоит из следующих основных сегментов:

- 1) БЛА «Aerob 4D»;
- 2) Наземный пункт управления (НПУ);
- 3) Стартовое устройство и доп. оборудование.

#### 2.1 БЛА «Aerob 4D»

БЛА «Aerob 4D» является базовым БЛА Комплекса и может входить в звено БЛА (управляемое с одного НПУ) в количестве до 5 шт.

## 2.2 Наземный пункт управления (НПУ)

Наземный пункт управления (НПУ) обеспечивает беспроводную связь и управление полетом БЛА, составление и ввод полетного задания, его оперативную корректировку, контроль выполнения пользовательских задач и управление целевым оборудованием (полезной нагрузкой).

## 2.3 Стартовое устройство и доп. оборудование

Стартовое устройство представляет собой пневматическую или эластомерную стартовую катапульту, разгоняющую БЛА на старте до скорости 20м/сек, и обеспечивающую старт БЛА на ровном участке местности. В состав дополнительного оборудования, в основном, входят также комплект обеспечения бесперебойного питания, стартер двигателя, заправочный комплект.

юди. та убл. убл.

| Изм. | Лист | № докум. | Подп. | Дата |     |
|------|------|----------|-------|------|-----|
|      |      |          |       |      | T / |

Комплекс БПЛА «Aerob 4D»

Лист 8

Формат А4

|          | Каждые 200 часов налета БЛА необходимо производить техническое обсл (ТО) в компании «Аэроб». Стоимость ТО согласуется с заказчиком (в зависимо личества обслуживаемых БЛА и условий контракта поставки). |  |
|----------|--|--|
|          |  |  |
|          |  |  |
|          |  |  |
|          |  |  |
|          |  |  |
|          |  |  |
| <u>.</u> |  |  |
|          |  |  |
| 1        |  |  |
|          |  |  |
|          |  |  |
| 210°-    |  |  |
|          |  |  |
| :        |  |  |