

Pokaz możliwości PROTEUSA

#Przemysł zbrojeniowy #Wojska lądowe 26 czerwca 2009

25 czerwca w Centrum Naukowo-Badawczym Ochrony Przeciwpożarowej (CNBOP) w Józefowie koło Warszawy zaprezentowano możliwości systemu PROTEUS.

W ramach pokazu, który odbył się w CNBOP zaprezentowano akcję wydobycia z płonącego

Celem projektu jest stworzenie systemu, który będzie wspierał koordynację i prowadzenie akcji ratunkowych prowadzonych przez służby odpowiedzialne za bezpieczeństwo publiczne, w tym przez straż pożarną, policję, wojsko i jednostki antyterrorystyczne. System PROTEUS ma pozwolić na właściwe rozpoznanie sytuacji, śledzenie jej rozwoju i podjęcie optymalnych działań ratowniczych, co powinno ograniczyć rozmiary zdarzenia, zwiększyć skuteczność prowadzonych działań oraz bezpieczeństwo zarówno poszkodowanych, jak i samych ratowników.

Następnie do akcji wkroczył robot mobilny o zwiększonej funkcjonalności (Ibis), który wy

PROTEUS opracowywany jest przez konsorcjum, w skład którego wchodzi Przemysłowy Instytut Automatyki i Pomiarów - wnioskodawca i koordynator projektu, Centrum Badań Kosmicznych PAN, Centrum Naukowo-Badawcze Ochrony Przeciwpożarowej, Instytut Technologii Materiałów Elektronicznych, Politechnika Poznańska, Politechnika Warszawska (Wydział Inżynierii Materiałowej, Zakład Automatyki i Osprzętu Lotniczego, Zakład Teorii Maszyn i Robotów, Instytut Radioelektroniki) oraz Wojskowa Akademia Techniczna.

i umieścił go w specjalnym pojemniku, służącym do transportu materiałów niebezpiec

Realizacja programu jest współfinansowana ze środków funduszu rozwoju regionalnego Unii Europejskiej w ramach Programu Operacyjnego Innowacyjna Gospodarka na lata 2007-2013. Program będzie realizowany w latach 2009-2013, a jego wartość wynosi około 68 mln zł.

Działania zakończyło ugaszenie pożaru przez sekcję Straży Pożarnej. Całość akcji była k

W czasie realizacji projektu PROTEUS zostanie zbudowana wersja demonstracyjna systemu. Będzie się ona składała się z kilku elementów, w tym z Mobilnego Centrum Dowodzenia (MCD), zbudowanego na podwoziu samochodu ciężarowego centrum gromadzenia, przetwarzania i wymiany informacji przekazanych przez pozostałe elementy systemu (roboty, bsl), Mobilnego Centrum Operatorów Robotów (MCOR) - samochodu pozwalającego na szybki transport robotów w miejsce akcji i sterowanie

nimi poprzez przenośne stanowiska operatorów, trzech mobilnych robotów i bezałogowego statku latającego (bsl). wyposażonego w kamery wizyjne i termowizyjne, przeznaczonego do obserwacji miejsca akcji, co zapewni całościowy ogląd sytuacji.

Dla potrzeb systemu PROTEUS w Laboratoriach Badawczych Systemów Mobilnych Politec

Wszystkie elementy systemu będą wyposażone w spójny system łączności, co umożliwi ich współdziałanie na miejscu akcji nawet w przypadkach, gdy zostaną oddelegowane z różnych jednostek. Dzięki możliwości zestawienia na potrzeby konkretnej operacji różnych elementów systemu, każdorazowo będzie go można dostosować do charakteru zagrożenia oraz skali i rodzaju prowadzonych działań.



W ramach pokazu, który odbył się w CNBOP zaprezentowano akcję wydobywania z płonącego samochodu, zaparkowanego obok cysterny z materiałem łatwopalnym, podejrzanego ładunku (walizki z materiałem wybuchowym). Po odebraniu zgłoszenia na miejscu pojawiły się jednostki Straży Pożarnej, dysponujące Mobilnym Centrum Dowodzenia i Mobilnym Centrum Operatorów Robotów. Analiza miejsca działania została przeprowadzona przez małego robota mobilnego (Scout)

Celem projektu jest stworzenie systemu, który będzie wspierał koordynację i prowadzenie akcji ratunkowych prowadzonych przez służby odpowiedzialne za bezpieczeństwo publiczne, w tym przez straż pożarną, policję, wojsko i jednostki antyterrorystyczne. System PROTEUS ma pozwolić na właściwe rozpoznanie sytuacji, śledzenie jej rozwoju i podjęcie optymalnych działań ratowniczych, co powinno ograniczyć rozmiary zdarzenia, zwiększyć skuteczność prowadzonych działań oraz bezpieczeństwo zarówno poszkodowanych, jak i samych ratowników.



Następnie do akcji wkroczył robot mobilny o zwiększonej funkcjonalności (Ibis), który wyniósł z wnętrza samochodu podejrzany ładunek...

PROTEUS opracowywany jest przez konsorcjum, w skład którego wchodzi Przemysłowy Instytut Automatyki i Pomiarów - wnioskodawca i koordynator projektu, Centrum Badań Kosmicznych PAN, Centrum Naukowo-Badawcze Ochrony Przeciwpożarowej, Instytut Technologii Materiałów Elektronicznych, Politechnika Poznańska, Politechnika Warszawska (Wydział Inżynierii Materiałowej, Zakład Automatyki i Osprzętu Lotniczego, Zakład Teorii Maszyn i Robotów, Instytut Radioelektroniki) oraz Wojskowa Akademia Techniczna.



...i umieścił go w specjalnym pojemniku, służącym do transportu materiałów niebezpiecznych.

Realizacja programu jest współfinansowana ze środków funduszu rozwoju regionalnego Unii Europejskiej w ramach Programu Operacyjnego Innowacyjna Gospodarka na lata 2007-2013. Program będzie realizowany w latach 2009-2013, a jego wartość wynosi około 68 mln zł.



Działania zakończyło ugaszenie pożaru przez sekcję Straży Pożarnej. Całość akcji była koordynowana i monitorowana w czasie rzeczywistym przez strażaków znajdujących się w Mobilnym Centrum Dowodzenia

W czasie realizacji projektu PROTEUS zostanie zbudowana wersja demonstracyjna systemu. Będzie się ona składała się z kilku elementów, w tym z Mobilnego Centrum Dowodzenia (MCD), zbudowanego na podwoziu samochodu ciężarowego centrum gromadzenia, przetwarzania i wymiany informacji przekazanych przez pozostałe elementy systemu (roboty, bsl), Mobilnego Centrum Operatorów Robotów (MCOR) - samochodu pozwalającego na szybki transport robotów w miejsce akcji i sterowanie nimi poprzez przenośne stanowiska operatorów, trzech mobilnych robotów i bezzałogowego statku latającego (bsl). wyposażonego w kamery wizyjne i termowizyjne, przeznaczonego do obserwacji miejsca akcji, co zapewni całościowy ogląd sytuacji.



Dla potrzeb systemu PROTEUS w Laboratoriach Badawczych Systemów Mobilnych Politechniki Poznańskiej opracowane zostały cztery bezzałogowe statki latające. Na zdjęciu widoczny jest jeden z nich - Raróg / Zdjęcia: Bartosz Głowacki

Wszystkie elementy systemu będą wyposażone w spójny system łączności, co umożliwi ich współdziałanie na miejscu akcji nawet w przypadkach, gdy zostaną oddelegowane z różnych jednostek. Dzięki możliwości zestawienia na potrzeby konkretnej operacji różnych elementów systemu, każdorazowo będzie go można

dostosować do charakteru zagrożenia oraz skali i rodzaju prowadzonych działań.

© Wszelkie prawa zastrzeżone, 2007-2026 Altair Agencja Lotnicza Sp. z o. o