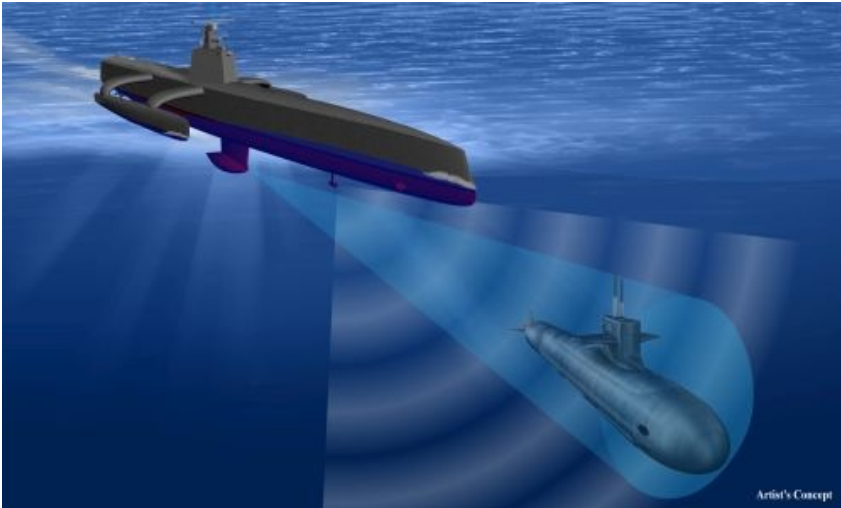


System nawigacji ACTUV

#Marynarka wojenna #Przemysł zbrojeniowy 20 listopada 2014

Leidos zakończyło pierwszy etap prób morskich autonomicznego systemu nawigacji bezzałogowych pojazdów podwodnych ACTUV.



Program ACTUV finansowany jest ze środków DARPA. Trimarany o długości 40 m będą służyły do wykrywania i śledzenia potencjalnie wrogich konwencjonalnych okrętów podwodnych, których śledzenie przy użyciu klasycznych systemów ZOP jest utrudnione ze względu na ich małą sygnaturę akustyczną / Rysunek: DARPA

Pierwszy etap prób morskich autonomicznego systemu nawigacji pojazdów Anti-submarine warfare Continuous Trail Unmanned Vessel (ACTUV) trwał 42 dni. Duży nacisk kładziono na zdolność wykrywania innych jednostek nawodnych znajdujących się w najbliższym otoczeniu bezzałogowca, a także wykonywania manewrów pozwalających na ich bezpieczne omijanie, z zachowaniem wymaganego dystansu 1 km.

Do prób morskich użyto pojazdu testowego, symulującego wciąż rozwijaną konstrukcję ACTUV ([Bezzałogowce przeciwko okrętom podwodnym](#), 2012-09-19). Testy prowadzono m.in. na terenie portów morskich i kanałów, co wymuszało stosowanie się do zapisów międzynarodowego prawa drogi morskiej, ustalonych podczas konwencji Colreg z 1972. Ogółem przećwiczone ponad 100 scenariuszy sytuacyjnych.

Próby morskie systemu nawigacyjnego muszą zakończyć się do lata przyszłego roku, kiedy zwodowany zostanie pierwszy z pojazdów programu ACTUV, *Sea Hunter*. Za jego budowę odpowiadają zakłady Christensen Shipyard z Clackamas w Oregonie. Pojazd wyposażony jest m.in. przez Raytheona ([MS3 dla ACTUV](#), 2013-03-13).

Powiązane wiadomości

[System nawigacji ACTUV \(2014-11-20\)](#)

[Bezzałogowce przeciwko okrętom podwodnym \(2012-09-19\)](#)

[MS3 dla ACTUV \(2013-03-13\)](#)

[Bezzałogowce przeciwko okrętom podwodnym \(2012-09-19\)](#)
