

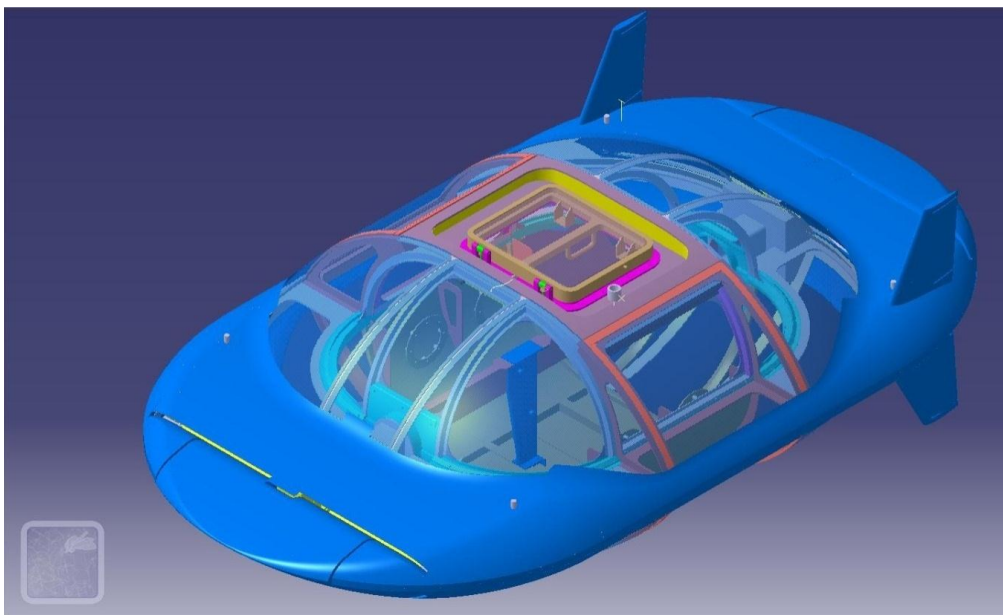
ОКР «Инверсия-1»

«Исследование и разработка технического проекта малого специализированного научно-исследовательского обитаемого подводного аппарата с принципиально новым способом обеспечения движения и водометными движителями нового типа для проведения научно-исследовательских, экологических, технологических и других работ в прибрежных морских акваториях и на внутренних водоемах России»

Головной исполнитель - ОАО «СПМБМ «Малахит»

Основные полученные практические результаты

- Спроектированы, изготовлены и испытаны модели различных вариантов новых роторных водометных движителей (РВД) с щелевыми входными и выходными каналами.
- Изготовлена и испытана в опытовом бассейне модель подводного аппарата с оптимальной геометрией наружного корпуса, оборудованной РВД, на различных скоростях буксировки (в т.ч. и на стопе).
- Разработан технический проект натурного опытного образца малого специализированного обитаемого подводного аппарата (МС ОПА) и его движителей, а также техническое задание на его изготовление и испытание.
- Определен состав комплектующего оборудования, которое необходимо разработать для изготовления на российских предприятиях с целью достижения конкурентной способности изделия.



Уникальные возможности МС ОПА:

- совмещенный мускульно-электрический привод, обеспечивающий движение подводного аппарата в подводном и надводном режиме;
- обеспечение подзарядки аккумуляторных батарей посредством мускульного (ножного) привода с помощью перевода электродвигателя в генераторный режим.

Область применения

Проведение научно-исследовательских, экологических, технологических и других работ в прибрежных морских акваториях и на внутренних водоемах страны, подводный туризм.

Сведения о конкурентоспособности и возможности замещения импорта

Аналогов по характеристикам и возможностям на сегодняшний день не существует. По уровню безопасности соответствует лучшим мировым аналогам.

По эксплуатационным характеристикам разработанный подводный аппарат не имеет ни отечественных, ни зарубежных аналогов.

По уровню безопасности соответствует лучшим мировым аналогам.

Использование принципиально нового способа создания тяги на подводном аппарате (посредством реализации эффекта Коанда на его поверхности) позволяет снизить в 2 раза затраты мощности на его движение и управление по сравнению с традиционными обитаемыми подводными аппаратами.