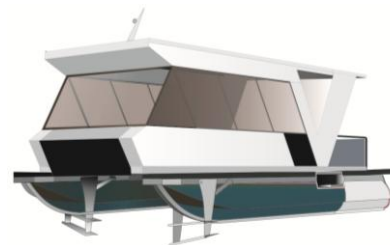




Самарский государственный технический университет

Многофункциональная плавучая платформа

Назначение разработки – создание автономного автоматического судна малой (до 2.5 т) грузоподъёмности с запасом хода, ограниченным только технологическим ресурсом узлов и агрегатов. Области применения такого устройства имеют множество аспектов как промышленного, так и бытового применения.

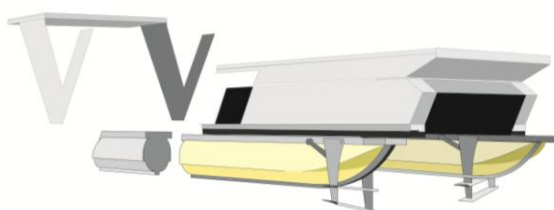


Варианты промышленного применения:

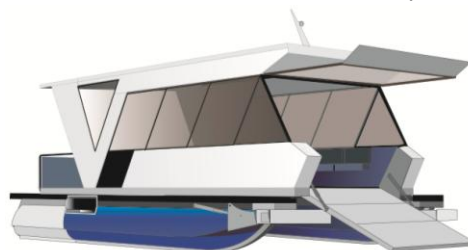
- Автоматизированная океанография и разведка шельфа при использовании платформы в качестве носителя оборудования и док станции для групп автоматических подводных планирующих аппаратов.
- Проведение поисковых мероприятий, требующих сбора информации с больших площадей водной поверхности.
- Организация работ по очистке различных акваторий от загрязняющих (в том числе и взрывоопасных) веществ при ликвидации последствий экологических катастроф.
- Дистанционное разминирование акватории.
- Регламентный дистанционный контроль состояния подводных нефте – газопроводов и силовых электрокабелей и кабелей связи.
- Организация охранных мероприятий и т.д.

Варианты бытового применения:

- Пригородные пассажирские перевозки и экскурсии небольших (до 15 человек) групп людей.
- Эксплуатация в качестве плавучих, для организации отдыха, корпоративов и комфортных круизов по воде на большие расстояния.
- Организация как мобильной, так и стационарной спасательной плавбазы в местах массового отдыха людей.
- Перевозка малогабаритной техники (в том числе техники для активного отдыха).



Герметичный отсек для оборудования



Закрытый отсек с аппарелью

Проект многофункциональной плавучей платформы позволяет реализовать принцип двухрежимности движения по водной поверхности с использованием различных видов двигателей.

Водоизмещающий режим реализуется за счёт электрической силовой установки, состоящей из блока солнечных батарей, контроллера заряда, блока аккумуляторов, поста управления и системы привода гребного винта и обеспечивает длительную эксплуатацию платформы с минимальными затратами энергии.

Глиссирующий режим реализуется с помощью специальных алюминиевых кормовых поплавок с интегрированными в них баками для топлива, стационарными конвертированными четырёхтактными двигателями и водомётными насадками с синхронизированными органами управления реактивной струёй и мощностью двигателей.