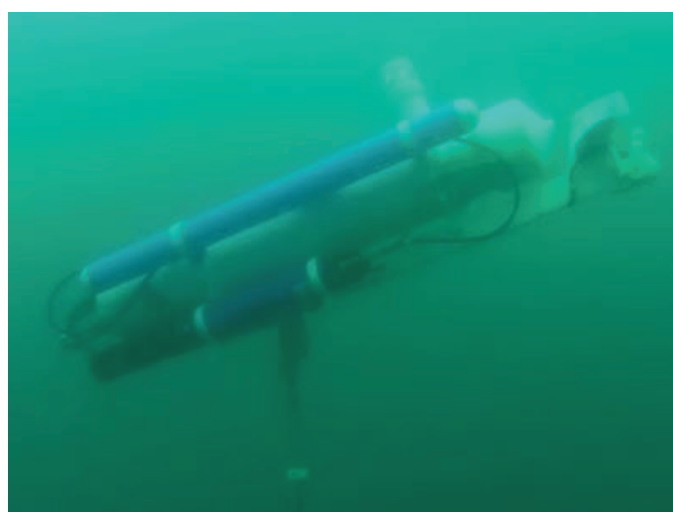
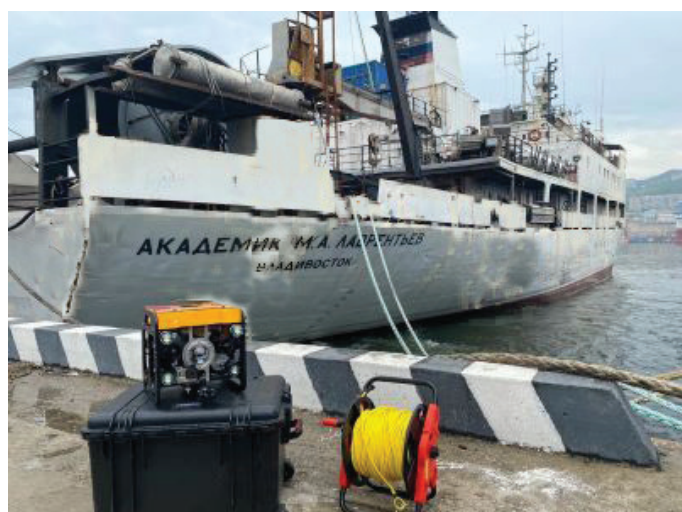


НОВОСТИ ПОДВОДНОЙ РОБОТОТЕХНИКИ



Компактный АНПА CUREE (Curious Underwater Robot for Ecosystem Exploration) — совместная разработка лаборатории автономной робототехники и восприятия WHOI и кафедры электротехники и информатики MIT продолжает работать по тематике биоразнообразия коралловых рифов. Свежая статья «Autonomous seeking and mapping coral reef biodiversity hotspots with a multimodal AUV» в майском номере Science Robotics описывает эксперименты на отмели Джоэла (глубина 6–12 м, район 20 × 30 м). Аппарат сделан с использованием хоббийных компонентов от Blue Robotics «вокруг» модуля Orin NX от NVIDIA и двух пар стереокамер. Навигацию обеспечивают лаг Waterlinked A50 и УКБ ГАНС Evologics S2C R 18/34. Кроме визуального ведется акустический анализ — звуки рыб и креветок слушают 4 гидрофона НТИ 96-MIN на штангах.

<https://www.science.org/doi/10.1126/scirobotics.adx9939>



Специалисты владивостокского Центра робототехники произвели осмотр подводной части корпуса НИС «Академик М. А. Лаврентьев» перед отправкой экспедиции ТОИ ДВО РАН в рейс № 102: Охотское, Японское море и Тихий океан. Легкий (7 кг) ТНПА типа ProROV справился с работой за 2 часа. Кроме этого, ProROV уже помогал океанологам наблюдать за работой используемых инструментов: зонда-профилемера «Винчи» на экспериментальной станции «м. Шульца» и при запуске СТД-зонда под лед Амурского залива.

<https://www.poi.dvo.ru/ru/node/2833>

Обзор подготовил Д.Г. Ляхов