

BEZZAŁOGOWY SYSTEM OBSERWACYJNY



Bezzałogowy latający system obserwacyjny dedykowany dla służb morskich w celu wykrywania i obserwacji obiektów na morzu. W założeniu system ma być wykorzystywany przez załogi jednostek pływających jako rozszerzenie możliwości obserwacyjnych oraz dla dokumentacji obiektów i zjawisk na morzu, również w działaniu skrytym.

Płatownice systemu skonstruowane zostały z myślą o operowaniu z pokładu jednostek pływających. Start odbywa się z użyciem wyrzutni startowej, zaś do lądowania wykorzystana zostanie siatka wychwytowa, płatewiec został również przystosowany do bezpiecznego wodowania.

Płatownice systemu wyposażone zostały w układ sterowania automatycznego (autopilot) realizujący lot po zadanej trasie z możliwością przejęcia sterowania przez operatora. Podczas wykonywania obserwacji operator steruje również ruchami głowicy obserwacyjnej, wykorzystując obraz przekazywany z pokładu samolotu w czasie rzeczywistym.

PODSTAWOWE PARAMETRY TECHNICZNE

♦ Rozpiętość	2,7 m	
♦ Długość	2,15 m	
♦ Masa startowa	18 kg	
♦ Czas lotu	1,5 h	
♦ Prędkość przelotowa	90 km/h	
♦ Prędkość maksymalna	135 km/h	
♦ Promień operowania	20 km	
♦ Wyposażenie pokładowe	Wariantowo: stabilizowana głowica z aparatem cyfrowym lub stabilizowana głowica z kamerą termowizyjną wraz z systemem transmisji obrazu w czasie rzeczywistym	