

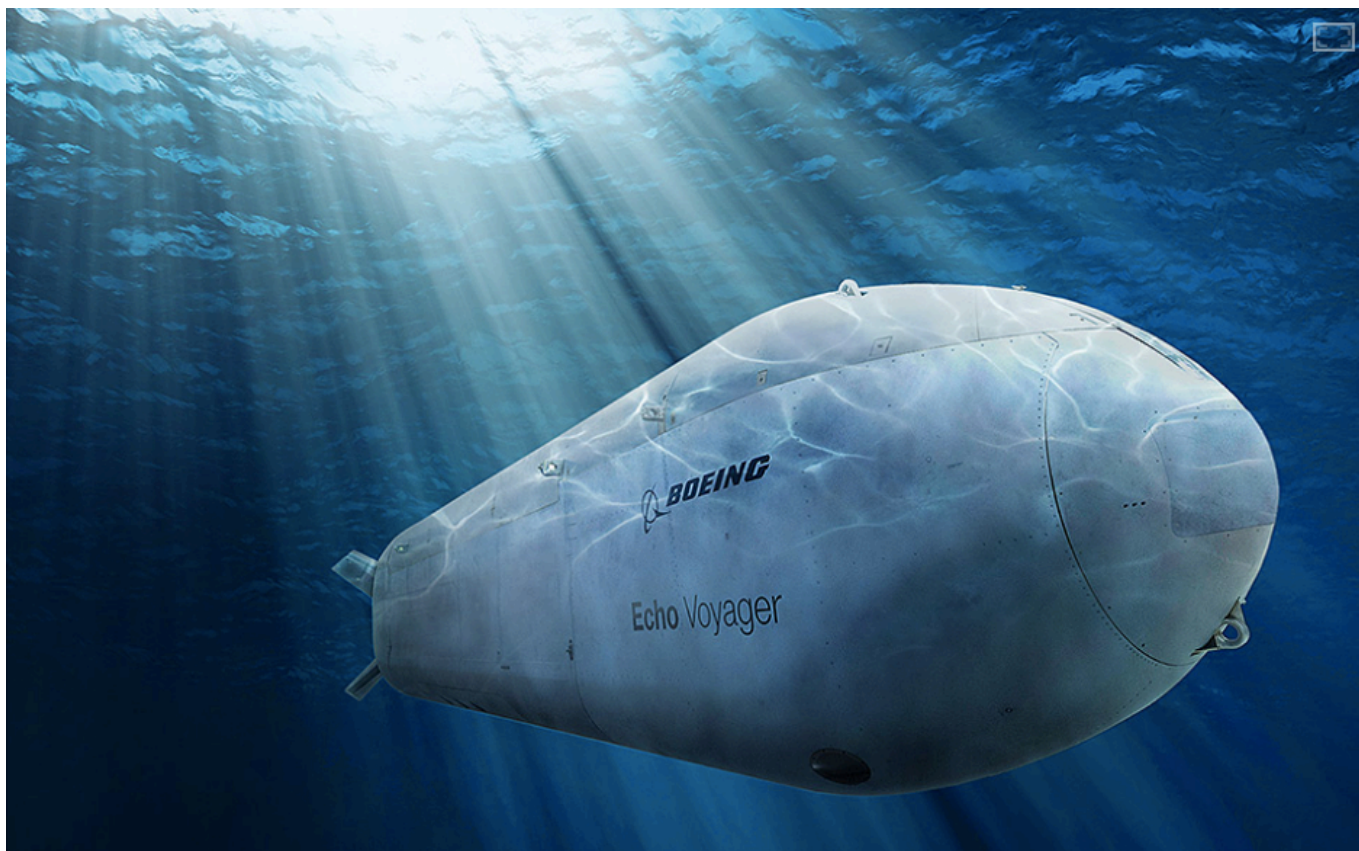
BOEING ZBUDUJE PODWODNE DRONY DLA US NAVY

US Navy wybrało propozycję koncernu Boeing jako wyjściowy projekt do opracowania nowej klasy bezzałogowych pojazdów podwodnych. Extra Large Unmanned Undersea Vehicle (XLUUV) ma zapewnić w niedalekiej przyszłości zupełnie nowe możliwości w walce na morzu.

US Navy prowadzi program pozyskania całej rodziny małych, średnich, dużych i bardzo dużych UUV (Unmanned Underwater Vehicles) przeznaczonych do prowadzenia różnego rodzaju misji – od zwalczania min do operacji zakresu ISR czy wykrywania wrogich UUV. W roku budżetowym 2019 na same badania w tym obszarze przeznaczona będzie kwota 30 mln USD.

W sierpniu 2017 roku koncerny Lockheed Martin i Boeing otrzymali kontrakty (odpowiednio 43.2 mln i 42.3 mln USD) na budowę prototypów XLUUV w ramach pierwszej fazy trwającej 15 miesięcy. Planuje się, że jak na razie powstanie pięć XLUUV (pierwszy w 2020 roku, dwa do końca 2021 i dwa ostatnie w 2022 roku).

Projekt bezzałogowca oznaczonego jako *Orka* zakłada jego wykorzystywanie z baz marynarki lub z pokładów okrętów desantowych US Navy. Jest też elementem szerszego programu rozwoju floty USA - Emergent Operational Need z myślą o prowadzeniu operacji na wodach Oceanu Spokojnego w rejonie Azji Wschodniej i Południowowschodniej.



Fot. Boeing

Wybór oferty Boeinga ma na celu przyspieszenie realizacji tego programu. Koncern docelowy pojazd oprze na swoim dronie *Echo Voyager* (największym podwodnym pojeździe bezzałogowym opracowanym przez koncern dotychczas). Pojazd ma 15.5 metra długości, maksymalną prędkość podwodną ponad 14.8 km/h i może się zanurzać do głębokości 3000 metrów. Wyposażono go m.in. w systemy identyfikacji automatycznej-AIS, SATCOM czy MILSATCOM umieszczone (co jest nowością wśród UUV) na maszcie.

Na bateriach litowo-jonowych jego zasięg wynosi 280 km (2-3 dni ciągłego dziania pod wodą) natomiast zabierane 3785 litrów oleju napędowego daje zasięg nawodny ponad 12 km.

Nowy XLUUV ma charakteryzować się modułowością (a w zasadzie modułową architekturą zainstalowanego wyposażenia), pewną autonomią działania (z możliwością jej rozbudowy). Ponadto dzięki rozbudowanym zestawom czujników i sensorów ma zapewniać wysoką świadomość sytuacyjną, właściwą nawigację i przesyłanie pozyskanych danych (nowe algorytmy C2 zainstalowanego w nim oprogramowania). Odpowiednio dobrany system napędowy pojazdu (nowy rodzaj napędu i jego zasilania – najprawdopodobniej nowej generacji baterie litowo-jonowe) ma cechować się właściwą dystrybucją energii tak by zapewnić możliwość manewru, większej głębokości operacji i wymagany zasięg tej platformy (działanie autonomiczne ponad 60 dni).

Sama wielkość nowego bezzałogowego pojazdu podwodnego pozwalać ma też na przenoszenie przez niego min lub mniejszych UUV.