

IDEX 2019: WIELOWIRNIKOWIEC "NA STAŁYM" ŁĄCZU Z WOZEM BOJOWYM

Koncern Nexter zaprezentował podczas targów IDEX 2019 kolejne rozwinięcie swojego projektu "FINDEAGLE", czyli koncepcji specjalistycznego bezzałogowego statku powietrznego współpracującego z wozem bojowym. Nowy system pozwala zoptymalizować wykorzystanie powietrznych i naziemnych bezzałogowców do dziania na rzecz pojazdów załogowych.

O realizacji projektu FINDEAGLE po raz pierwszy poinformowano podczas targów Eurosatory w 2018 roku a IDEX 2019 w Abu Zabi był kolejną okazją do zaprezentowania postępów z prowadzonych prac badawczych i testów. Zasadniczym celem jest znaczne podniesienie świadomości sytuacyjnej załóg oraz wyprzedzające rozpoznanie i zidentyfikowanie zamiarów przeciwnika.

Powstający system składa się z bezzałogowego statku powietrznego opracowanego przez Nexter Robotics połączonego „na sztywno” z pojazdem. Dronem steruje się za pomocą oprogramowania FINDEAGLE będącego wariantem oprogramowania do zarządzania polem walki FINDERS a wykorzystywanego m.in. przez armię francuską.

Jednym z zastosowanych bezzałogowych statków powietrznych jest wielowirnikowy IXOS XX o masie startowej 8 kg i wymiarach 700x700x160 mm. Połączony jest on z pojazdem za pomocą kabla, który jednocześnie zapewnia zasilanie, sterowanie i przekazywanie pozyskiwanych danych a jego długość pozwala osiągnąć maksymalną wysokość działania do 50 metrów.

Samo sterowanie może odbywać się z wnętrza wozu załogowego lub za pomocą przenośnej konsoli z zewnątrz. Z kolei oprogramowanie jest tak skonfigurowane by dostarczać tylko niezbędne dane dotyczące aktualnej sytuacji, filtrując to, co nie jest użyteczne (pozwala to na uniknięcie nadmiernego obciążenia systemu).

Czytaj też: [IDEX 2019: T-X bazą dla lekkiego myśliwca?](#)

Cechą charakterystyczną IXOS XX jest to, że jest on zdolny do automatycznego startu i lądowania, praktycznie jest niesłyszalny z odległości powyżej 100 metrów a jego sterowanie odbywa się również podczas ruchu pojazdu z prędkością do 10 km/h w każdych warunkach atmosferycznych (w tym przy wietrze wiejącym z prędkością do 45 km/h).

Wielowirnikowiec został wyposażony w głowicę optoelektroniczną (kamera TV o rozdzielczości 1080 pikseli z zoomem x36, polem widzenia w zakresie od 2.3^o do 63^o, termalna oparta na macierzy 640x480 zapewniający FoV o wartości 17.7^o lub 32.8^o z funkcją śledzenia obiektów ruchomych) oraz dalmierzy laserowy o zasięgu do 5 km. Ponadto zabudowano w nim bezwładnościowy moduł pomiarowy i GPS, które zapewniają centymetrową dokładność oraz 3-osiowy system unikania

przeszkód. Można też na nim zainstalować system eLSAS który składa się z czterech kamer jednoosiowych, z których pierwsza ma rozdzielczość 1080 pikseli i zoom x10 zapewniający FoV od 5.4⁰ do 56⁰ a termalna oparta jest na macierzy 640x512 z zoomem x8 i szerokim zakresem FoV wynoszącym 95⁰.

Inny używany mikro-dron to IXOS LG, który jest niesłyszalny już w odległości ponad 50 metrów, może osiągnąć prędkość do 40 km/h i przenosi jedną kamerę podobną do tej używanej w eLSAS oraz dalmierz laserowy o zasięgu 1 km. Ten bezzałogowiec nie jest już „związany” sztywno z pojazdem.

Jak na razie dzięki otwartemu interfejsowi udało się w podobny sposób zintegrować trzy różne typy BSP z wybranym pojazdem lądowym a dalsze badania idą w kierunku podpięcia większych bezzałogowców o zwiększonych możliwościach prowadzenia obserwacji czy pozyskiwania danych.

Czytaj też: [IDEX 2019: wielozadaniowy pojazd opancerzony z RPA](#)