

ROSJANIE TESTUJĄ BEZZAŁOGOWĄ PLATFORMĘ GĄSIENICOWĄ [WIDEO]

Rosjanie intensywnie testują nową bezzałogową platformę lądową (BPL) nazwaną Marker. Za jego opracowanie odpowiada konsorcjum złożone z Fundacji Perspektywicznych Badań (Fond Pierspektiwnych Issledowanii - FPI) i krajowego centrum rozwoju technologii robotycznych (Andronnaja Tiechnologija).

Ten pierwszy podmiot to rosyjski odpowiednik amerykańskiej Agencji Zaawansowanych Badawczych Projektów Obronnych (DARPA) a w drugim m.in. opracowano człekokształtnego robota *Fiodor*, przeznaczonego do zastosowania w badaniach i eksploatacji przestrzeni kosmicznej. Markera zbudowano na zlecenie agencji kosmicznej Roskosmos a partnerem projektu są również znane zakłady im. W.H. Diegtariewa.

Marker jak na razie traktowany jako platforma eksperymentalna, obecnie intensywnie testowana i badana. Jednak docelowo miałyby ona współpracować z siłami specjalnymi a kolejno, również z innymi formacjami Sił Zbrojnych Federacji Rosyjskiej. Ministerstwo Obrony Rosji traktuje ją również jako wóz testowy przed wprowadzeniem do eksploatacji większych robotów bojowych opartych o najnowsze platformy załogowe jak np. Armata czy Kurganiec. Do tego potrzebna jest jednak dopracowana technologia oraz wypracowanie koncepcji użycia takiego bezzałogowca.

Czytaj też: [Estońsko-francuski robot przeciwpancerny](#)

BPL opracowano od podstaw. Ma on gąsienicowy układ jezdny, kadłub z zabudową specjalistyczną i możliwość umieszczania na jego stropie różnych sensorów, głowic optoelektronicznych, radiolokatorów czy zdalnie sterowanych modułów uzbrojenia (ZSMU).

W ujawnionym wariantcie Marker posiadał właśnie ZSMU z km oraz dwoma ppk. W skład wyposażenia specjalistycznego wchodzi m.in. systemy ostrzegania i samoostony, czujniki termiczne, kamery podczerwieni, dalmierz laserowy i laserowy podświetlacz celu, autotracker czy identyfikator (IFF).

Czytaj też: [Rosyjska "Burza": formacjaczołgów-robotów](#)

Marker może być sterowany zdalnie lub współpracować z żołnierzami. W tym drugim przypadku dane o celach otrzymuje on bezpośrednio z systemu celowniczego zamontowanego na uzbrojeniu lub z przenośnych zestawów przeznaczonych do wykrywania/ precyzyjnego określenia pozycji celu czy jego podświetlenia.



Fot. Фонд перспективных исследований/Youtube

Jak podkreślają twórcy tej platformy została ona zaprojektowana w sposób modułowy, w tym z otwartą architekturą informacyjną tak aby ułatwić wprowadzanie nowych rozwiązań technologicznych w przyszłości.

Na zamieszczonym filmie z testów widać też formację roju złożonego ze współpracujących ze sobą pięciu małych czterowirnikowców a następnie trzy takie formacje złożone z łącznie 15 dronów. Ich zadaniem jest wykrywanie celów, identyfikacja, podświetlenie oraz przesyłanie uzyskanych danych. Najprawdopodobniej poszczególne drony w mniejszej formacji wykonują pojedyncze z ww. zadań, ale z zachowaniem możliwości wykonywania i innych po utracie któregoś z aparatów. Natomiast większa formacja działa w rozproszeniu, tak że poszczególne grupy zadaniowe mogą wykrywać cele na większym obszarze nadal współpracując ze sobą.

Czytaj też: ["Trzeba będzie zakazać autonomicznych, zabójczych systemów uzbrojenia" \[SKANER Defence24\]](#)