

ROSYJSKA "BURZA": FORMACJA CZOŁGÓW-ROBOTÓW

Rosyjskie ministerstwo obrony planuje przeprowadzić próby formacji zrobotyzowanych czołgów, których zastosowanie ma zwiększyć możliwości działania formacji zmechanizowanych w terenie zurbanizowanym.

O planach wykorzystania formacji zrobotyzowanych czołgów pisze serwis Defense Update, powołując się na informacje rosyjskiego ministerstwa obrony.

Czołg, będący podstawą projektu o nazwie "Burza", to T-72B3. Program zakłada przeprowadzenie prób pododdziałów zrobotyzowanych maszyn tego typu, liczących od czterech do pięciu wzajemnie się wspierających i działających w trybie półautomatycznym pojazdów z operatorami mogącymi przejąć kontrolę bezpośrednią znajdującymi się o kilka kilometrów od miejsca działań. Właśnie ten ostatni element odróżnia nowy rosyjski program od wcześniej zrealizowanych konstrukcji, takich jak Uran-9, czy amerykański pomysł "pancernego skrzydłowego". W obu tych programach operatorzy zrobotyzowanych pojazdów znajdują się w pojeździe kontrolnym działającym w bezpośrednim sąsiedztwie kontrolowanego robota.

Czytaj też: [Białoruś wprowadza roboty bojowe, a Rosjanie mają problemy](#)

Program "Burza" rozwijany jest w moskiewskim 3. Centralnym Instytucie Badawczym przy daleko posuniętej współpracy z producentem pojazdów pancernych koncernem UralVagonZavod. Obecnie gotowy jest demonstrator, który posłuży do przeprowadzenia prób mobilności autonomicznego czołgu. Przy konstruowaniu demonstratora pracownicy UralVagonZavod mieli wykorzystać i rozwinąć systemy automatyczne powstałe przy okazji prac nad czołgiem T-14 Armata. Zabudowanie podsystemów i ich wdrożenie jest jednak znacznie tańsze przy wykorzystaniu starszego typu czołgu - stąd decyzja o wykorzystaniu T-72B3.

Inżynierowie pracujący nad projektem mają nadzieję, że dzięki wykorzystaniu całej formacji zrobotyzowanych pojazdów, działających w terenie zurbanizowanym autonomicznie w sposób zbliżony do tego, w jaki operują formacje czołgów załogowych, uda się pokonać jeden z największych problemów związanych ze zdalną kontrolą, a mianowicie możliwość utraty łączności - czy to wskutek działań przeciwnika, czy też z innych przyczyn. Bliska obecność kilku autonomicznych czołgów, wzajemne wspieranie działań i możliwość współdzielenia danych mają pozwolić na pewniejsze, trudniejsze do zakłócenia połączenie z operatorami zdalnymi.

Projekt "Burza" zakłada wykorzystanie formacji zrobotyzowanych T-73B3, w sposób automatyczny realizujących funkcje związane z przemieszczaniem się, komunikacją (w tym wzajemną wymianą danych), samoobroną i zbieraniem danych o otoczeniu. Operatorzy pozostający z dala od miejsca

działania mają zaś sprawować ogólny nadzór nad działaniami robotów. Planowane jest powstanie co najmniej czterech odmiennych wersji zrobotyzowanych T-73B3, wszystkie jednak mają być wyposażone w systemy ochrony aktywnej, lemieszki inżynieryjne i zdalnie sterowane karabiny maszynowe PKTN kalibru 7,62 mm.

Pierwszy wariant, zgodnie z informacjami rosyjskiego ministerstwa, ma być wyposażony w armatę kalibru 125 mm o skróconej lufie, z zapasem 22 pocisków, z maksymalnym kątem podniesienia lufy +20 stopni - pozwoli to na atakowanie celów położonych powyżej poziomu ulicy.

Drugi z planowanych wariantów ma zostać wyposażony w wyrzutnie rakiet termobarycznych RPO-2 Trzmiel, powszechnie wykorzystywanych w Syrii do oczyszczania umocnień przeciwnika.

Trzeci z planowanych wozów to pojazd wsparcia ogniowego, wyposażony w wieżę z dwoma armatami 2A42 kalibru 30 mm z zapasem po 500 pocisków, o maksymalnym kącie podniesienia luf +25 stopni, co ma pozwolić na atakowanie celów znajdujących się na wyższych piętrach budynków.

Czwartym wariantem pojazdu ma być zrobotyzowany miotacz rakiet termobarycznych NURS, przenoszący 16 pocisków tego rodzaju (uzbrojenie identyczne z załogowym pojazdem TOS-1A).

Formacja składająca się z czterech zrobotyzowanych czołgów ma być kontrolowana z ciężko opancerzonego i poddanego daleko idącym modyfikacjom czołgu T-72 z usuniętą wieżą, obsługiwanego przez dwóch członków załogi i mieszczącego sześciu operatorów robotów. Założenia programu mówią o pozostawianiu pojazdu kontrolnego w odległości ok. 3 km od miejsca działania kontrolowanej formacji.