

DRONY SKUTECZNYM ŚRODKIEM ZWALCZANIA MIN?

Firma Atlas Elektronik UK jest coraz bliżej sprzedania brytyjskim siłom morskim bezzałogowego systemu przeciwminowego ARCIMS, który w przyszłości może zastąpić specjalizowane, załogowe jednostki pływające MCM (mine countermeasures) – czyli niszczyciele min i trałowce.

Firma Atlas Elektronik UK (powstała z porozumienia koncernów ThyssenKrupp i Airbus DS.) zamierza zaprezentować swój nowy, bezzałogowy system przeciwminowy ARCIMS w październiku br. – w czasie ćwiczeń demonstracyjnych Unmanned Warrior. Jest to przedsięwzięcie w trakcie którego różne brytyjskie przedsiębiorstwa mają możliwość pokazania opracowanych przez siebie bezzałogowych pojazdów i łodzi oraz udowodnienia, że mogą być one przydatne dla marynarki wojennej Wielkiej Brytanii.

Atlas Elektronik UK jest przy tym w o tyle dobrej sytuacji, że system ARCIMS został już zakupiony przez dwa kraje dla swoich sił morskich (w 2015 r.). Tak więc produkujące go zakłady w Winfrith w hrabstwie Dorset są doświadczone, wykonały już sześć takich systemów i mają na nie pakiet zamówień. To doświadczenie jest tym większe, że firma ta dostarczała wcześniej systemy zwalczania min dla okrętów brytyjskiej marynarki wojennej (niszczycieli min typu Hunt).

Najważniejszą zaletą systemu ARCIMS jest jego wielozadaniowość. Osiągnięto to poprzez stworzenie:

- konfiguracji bazowej, którym jest wykonana z kompozytów, zdalnie sterowana, jedenastometrowa łódź motorowa z całym wyposażeniem niezbędnym do bezpiecznego pływania (urządzenia łączności i przekazywania danych, radar nawigacyjny odbiornik systemu Automatycznej Identyfikacji Statków AIS, odbiornik GPS, światła nawigacyjne, itd.);



ARCIMS został zbudowany na bazie kompozytowej, dwukadłubowej łodzi motorowej – fot. M.Dura

- modułowego wyposażenia, które w razie potrzeby jest instalowane na specjalnie w tym celu przystosowanej rufie.

Podstawowym elementem większości modułów jest specjalnie opracowany dla ARCIMS system opuszczania i podnoszenia z wody pojazdów i robotów podwodnych oraz systemów holowanych LARS (Launch and Recovery System). Został on przy tym tak zaprojektowany, by mógł współpracować z całą gamą urządzeń autonomicznych, zdalnie sterowanych i holowanych.



Model łodzi ARCIMS z modułem zadaniowym wyposażonym w trzy drony podwodne AUV - fot. M.Dura

Podczas początkowych prezentacji, łódź ARCIMS była przedstawiana głównie z panelem roboczym zawierającym trzy autonomiczne, bezałogowe pojazdy podwodne AUV. Później opracowano inne moduły - w tym taki, który pozwalał na wykorzystanie opuszczanego za łódź i holowanego sonaru obserwacji bocznej typu AQS-24B Synthetic Aperture Sonar (z syntetyczną aperturą). Jest to urządzenie opracowane przez koncern Northrop Grumman Corporation, które jako jedyne na świecie może być wykorzystywane zarówno przez jednostki nawodne, jak i statki powietrzno (śmigłowce).



ARCIMS podczas prezentacji z modułem przeznaczonym dla sonaru SAS typu AQS-24B – fot. M.Dura

Cała integracja łodzi ARCIMS z amerykańskim sonarem ma się zakończyć testami nawodnymi, które planuje się przeprowadzić na poligonie Bincleaves firmy Atlas Elektronik UK w porcie Portland we wrześniu 2016 r. Tak więc podczas prezentacji zorganizowanej miesiąc później dla brytyjskiej marynarki wojennej będzie reklamowany już nowy zestaw przeciwminowy, zdolny do bardzo dokładnego i w czasie rzeczywistym skanowania powierzchni dna morskiego (w czasie rzeczywistym, ponieważ wcześniej wykorzystywane autonomiczne drony podwodne, musiały być przed przekazaniem danych wyciągnięte na powierzchnię).

Zadania przeciwminowe nie są jedynymi, do jakich przygotowuje się system ARCIMS. Firma Atlas Elektronik UK proponuje również moduły zadaniowe pozwalające realizować misje patrolowe, hydrograficzne, zwalczania okrętów podwodnych, ochrony portów i sił własnych (nawet z możliwością zabrania uzbrojenia). Zawsze istnieje przy tym możliwość wyboru rodzaju pracy: łódź może bowiem działać całkowicie autonomicznie (po zadanej trasie i z możliwością samodzielnego wykonywania manewrów antykolizyjnych), być zdalnie sterowana lub kierowana bezpośrednio przez sternika.



Model łodzi ARCIMS w wersji bazowej - bez modułu zadaniowego - fot. M.Dura