

Инновационные устройства для военной сферы

Робот-сапер – «Zirhli Tulpor», созданный инженерами и студентами Туринского политехнического университета в Ташкенте на основе гранта Вооруженных Сил Республики Узбекистан.

Робототехнический комплекс «Zirhli Tulpor», предназначенный для **дистанционного обезвреживания взрывных устройств**.

«Zirhli Tulpor» применяется для проведения визуальной разведки, поиска и первичного диагностирования подозрительных предметов с помощью телекамер, и специального навесного оборудования. Для эвакуации обезвреженных взрывных устройств комплекс экипирован специальными контейнерами. Также робот используется при выполнении технологических операций по обеспечению доступа к потенциально опасным объектам.









Управление робототехническим комплексом осуществляется как по кабелю, так и по радиоканалу, в зависимости от имеющейся обстановки. Длительность непрерывной работы робота составляет от двух до четырех часов. Гусеничная платформа позволяет «Zirhli Tulpor» преодолевать пороги высотой 250 мм и водные преграды глубиной до 200 мм.

ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ:

- Габариты: длина 70-80см; ширина 30-40 см
- Инфракрасные камеры
- Дальнометры
- Сигнал гаситель
- Камера 360° обзора
- Дистанционное управление в радиусе 500м
- Система освещения
- GPS – tracking

- Передвижные камеры
 - Сенсоры для нахождения мин
-
- Сенсоры для проектирования местности и рельефа поверхности
 - Грузоподъемность до 35кг
 - Вес робота 160кг
 - 4 моторов для схватывания и подъема объекта
 - Время автономной работы 2 часов
 - Гусеничное шасси
 - Защита от погодных условий(пыль, влага)
 - Ударопрочная конструкция