Автор: Administrator
09.09.2010 15:05 -

Все параметры работы подводного аппарата в режиме погружения задаются на пульте управления. Аппараты могут работать как в режиме автопилота, двигаясь на заданном оператором отстоянии от морского дна и определенном курсе, так и в режиме ручного управления, когда все маневры осуществляются с помощью рычага джойстика с тремя степенями свободы. Наклон видеокамеры и подводного светового прибора регулируется отдельной ручкой управления. На пульте ручного управления расположены все необходимые элементы управления изменением скорости, глубины и курса, изменения мощности светильника. На бортовом компьютере установлено специальное программное обеспечение, позволяющее по показателям навигационных датчиков контролировать и управлять перемещением подводного аппарата.

Современные системы контроля и защиты благодаря автоматической коррекции перемещения подводного аппарата, позволяют обеспечить его надежную работу, передавая информацию о рельефе морского дна и возникающих препятствиях по направлению движения аппарата, получаемых с помощью гидролокаторов переднего и бокового обзора. Электронная часть подводного аппарата помещается в отдельные прочные герметичные корпуса и снабжена герморазьемами, каждое устройство имеет отдельную систему защиты.