

ТЕНДЕНЦИИ РАЗВИТИЯ СИСТЕМ ПОДРЕССОРИВАНИЯ И СТАБИЛИЗАЦИИ ВООРУЖЕНИЯ БЕСПИЛОТНОЙ МОБИЛЬНОЙ РОБОТОТЕХНИКИ

Беспилотная бронетехника обладает более высокими показателями удельной боевой мощи и мобильности. Снижение массогабаритных показателей и инерционности робототехники повышает удельные нагрузки на системы поддресоривания шасси и стабилизаторы вооружения. Системы поддресоривания и стабилизации вооружения бронетехники должны быть согласованы: ужесточение требований к одной из систем за счет смягчения их для другой, и наоборот. Рассматриваются перспективы развития этих систем применительно к беспилотной мобильной бронетехнике.

Ключевые слова: бронетехника, система поддресоривания шасси, беспилотная робототехника.

Пузанов Андрей Викторович – канд. техн. наук, помощник генерального директора по науке ОАО «Специальное конструкторское бюро приборостроения и автоматики».

Список литературы

1. *Рогозин Д.* Война и мир в терминах и определениях. М.: ПоРог, 2004.
2. *Чобиток В.А.* Ходовая часть танков // Техника и вооружение. 2005. №№ 7, 8, 10, 11, 12.
3. *Дядченко М. Г.* Исследование влияния системы поддресоривания боевых гусеничных машин на работоспособность специального оборудования: Диссертация на соискание ученой степени кандидата технических наук. — М.: МГТУ, 1997. -118 с.
4. *Дмитриев А.А., Чобиток В.А., Тельминов А.В.* Теория и расчет нелинейных систем поддресоривания гусеничных машин. М.: Машиностроение. 1976. 207 с.
5. *Шарапов В.Д.* Активные подвески транспортных средств. Рига: РВВПКУ, 1980. 261 с.
6. *Бродский Л.Е. и др.* Энергетический расчет активной торсионной подвески танка // Вестник бронетанковой техники. 1988. № 3. С. 51-53.

Puzanov A.V. Development trends of cushioning and weapons stabilization systems in unmanned robots

Unmanned robots demonstrate high fighting strength and mobility. The reduction of its weight, size and persistence, increases unit loads of their cushioning and weapons stabilization systems. The requirements to both systems should be agreed: getting more stringent to one system should be compensated with relaxed to the other one. The paper provides the development outlook of these systems with reference to mobile unmanned robots.

Keywords: armored vehicles, chassis cushioning system, unmanned robots.