

Fenix z PIAP

Fenix wystawiany na MSPO. Docelowe urządzenie będzie miało m.in. inny manipulator / Zdjęcie: Michał Likowski



Na tegorocznym MSPO warszawski PIAP przedstawia m.in. robota rozpoznawczego Fenix. Urządzenie rozwijane pierwotnie dla programu *Tarantula* – dla wojsk lądowych – przechodzi obecnie badania w ramach programu *Balsa*, realizowanego na zlecenie wojsk inżynieryjnych.

15 maja br. przedstawiciele Przemysłowego Instytutu Automatyki i Pomiarów oraz Inspektoratu Uzbrojenia MON podpisali umowę o zakupie 53 lekkich robotów rozpoznawczych, w ramach programu *Balsa*, o wartości ponad 15 mln zł. W ten sposób wojsko już po raz drugi zdecydowało się na zakup partii małych urządzeń, opracowanych pod kątem wykrywania urządzeń wybuchowych.

Zakup jest realizowany na zlecenie Zarządu Inżynierii Wojskowej Inspektoratu Rodzajów Wojsk Dowództwa Generalnego Rodzajów Sił Zbrojnych. Celem programu *Balsa* jest wyposażenie formacji inżynieryjnych w lekkie, przenośne roboty, zdolne do rozpoznania terenu i wykrycia oraz usuwania materiałów niebezpiecznych, w ramach misji EOD/IED.

Porozumienie przewiduje, że producent przekaze wojsku do 30 listopada br. jeden zestaw, już po testach, 26 seryjnych robotów do 30 czerwca 2017 i tyle samo – w ostatniej transzy dostaw – do 30 czerwca 2018. Jednocześnie ustalono cenę jednostkową robota, wraz z konsolą sterowania, zapasowymi bateriami i modułami rozpoznawczymi, a także systemem plecakowym na nieco ponad 292 tys. zł. Dodatkowo zestaw części zamiennych będzie kosztował ok. 2,5 tys. zł, a zestaw obsługowo-naprawczy 2220 zł. Wartość kontraktu obejmuje także szkolenie operatorów i instruktorów oraz pakiet gwarancyjny.

Robot prezentowany na MSPO był pierwotnie opracowany w ramach programu *Tarantula*, spełniając wyśrubowane wymogi MON. Dotyczyło to m.in. maksymalnej prędkości rzędu 10 km/h (trzykrotnie większej niż w przypadku istniejących zestawów tej klasy), działającego dookoła manipulatora zasięgu 1 m czy bardzo czułego mikrofonu kierunkowego. Jednak w ramach otwartego przetargu IU MON wybrało nieco tańszą ofertę konkurencyjnej Reago Group, z izraelskim Roboteam MTGRR. Póki co jednak, robot ten nie przeszedł pozytywnie testów, przekraczając terminy realizacji kontraktu...

W ramach dostosowania pojazdu do wymagań wojsk inżynieryjnych zdecydowano się na przekonstruowanie manipulatora, zainstalowano też – jako standard – ruchomą kamerę z przodu kadłuba. Ze względu na napięty harmonogram prób, do Kielc wysłano podstawową wersję. Nie zmienia to kluczowych danych technicznych. Fenix ma masę ok. 15 kg, która po zainstalowaniu manipulatora rośnie do granicznej, wymaganej przez wojsko, wartości 20 kg. Razem z pozostałymi elementami i transportowym plecakiem, masa osiąga ok. 30 kg. Dwa akumulatory – które można wymienić bez użycia narzędzi – zapewniają osiągnięcie prędkości ok. 10 km/h i 6-godzinnego czasu pracy operacyjnej.

Wymiary urządzenia bazowego to 60 x 50 x 19 cm. Kadłub pojazdu wykonano z kompozytu węglowego. Zasięg działania w terenie otwartym wynosi 500 m. Operatorzy mogą wykorzystywać modułowe wyposażenie rozpoznawcze, którego spektrum składa się z kamery dziennej, nocnej (termowizyjnej i noktowizyjnej) oraz reflektora podczerwieni.