

25 лет

1 апреля 2013 года Федеральному государственному бюджетному учреждению науки Институту проблем морских технологий ДВО РАН исполнилось 25 лет

Институт проблем морских технологий (ИПМТ ДВО РАН) был организован 25 лет назад на базе отдела подводно-технических систем ИАПУ ДВО РАН. Основное направление деятельности – разработка научных основ создания автономных необитаемых подводных аппаратов (АНПА). Организатором института и его первым директором был Михаил Дмитриевич Агеев – выдающийся ученый, академик РАН, конструктор и руководитель работ в области подводной робототехники. В настоящее время директором Института является чл.-корр. РАН Леонид Анатольевич Наумов.



За 25 лет существования ИПМТ и 40 лет с момента возникновения научного направления сформировался творческий коллектив, которым были созданы образцы уникальной техники для исследования и освоения глубин Мирового океана. За прошедшие годы было разработано более 20 экспериментальных и опытных образцов подводных аппаратов, проведены крупные глубоководные операции в различных районах Мирового океана. В настоящее время ИПМТ является головной организацией в стране по созданию и практическому применению АНПА, работает в кооперации с ведущими российскими разработчиками подводной техники, развивает проектно-технологическую и производственную базу, завершает строительство центра по проектированию и созданию подводных роботов и их систем.

Исторические вехи

● 1972–1975

В лаборатории систем навигации и управления ИАПУ ДВНЦ АН СССР начаты работы по созданию АНПА. Создан первый в стране автономный аппарат «Скат» и проведены опытные работы на озере Байкал.

● 1976–1980

На основе модульной технологии создан первый в стране глубоководный автономный обзорно-

поисковый робототехнический комплекс.

● 1980–1985

Впервые в мировой практике глубоководный автономный робототехнический комплекс использован в ряде крупных обзорно-поисковых операций.

● 1986–1990

Разработан и испытан АНПА дальнего действия для исследований в Арктике. По заданиям Правительства проведены глубоководные поисково-обследовательские операции в Саргассовом и Норвежском морях, опытно-производственные геологоразведочные работы в Тихом океане. Начато издание тематического сборника статей «Подводные роботы и их системы».

● 1991–1995

По российско-китайскому проекту создан АНПА «CR-01» для геологической разведки на глубинах до 6000 м. Проведены испытания и опытная эксплуатация аппарата в Тихом океане. По контракту с фирмой «Hibbard Marine» (США) разработан АНПА для обследования протяженных водоводов.

● 1996–2003

По контракту с фирмой «DAEWOO» (Республика Корея) создан и испытан в Тихом океане глубоководный АНПА ОКРО-6000. На основе проекта с Институтом автономных подводных систем (AUSI, США) создан «солнечный» АНПА. При сотрудничестве с

ШИА КАН (КНР) создан и испытан АНПА CR-02. Начаты работы по созданию телеуправляемых подводных аппаратов. Создан и испытан многоцелевой автономный глубоководный аппарат МТ-98. Начато издание сборника трудов ИПМТ ДВО РАН «Морские технологии».

● 2003–2007

Создан глубоководный многоцелевой комплекс «Клавесин». Проведена уникальная операция по обследованию подводного хребта Ломоносова в Северном ледовитом океане. С 2005 г. регулярно проводится Всероссийская научно-техническая конференция «Технические проблемы освоения Мирового океана», издается научно-технический журнал «Подводные исследования и робототехника».

● 2008–2010

По государственному заказу изготовлены два серийных АНПА «Клавесин» и обеспечено их использование заказчиками для выполнения поисковых работ. По заказу МЧС создан и передан для эксплуатации АНПА МТ-2010 («Пилигрим»).

● 2009–2013

Завершена разработка и ведется подготовка к заключительным морским испытаниям обзорно-поискового комплекса МТ-2012 (Галтель), предназначенного для мониторинга морских акваторий в шельфовой зоне.