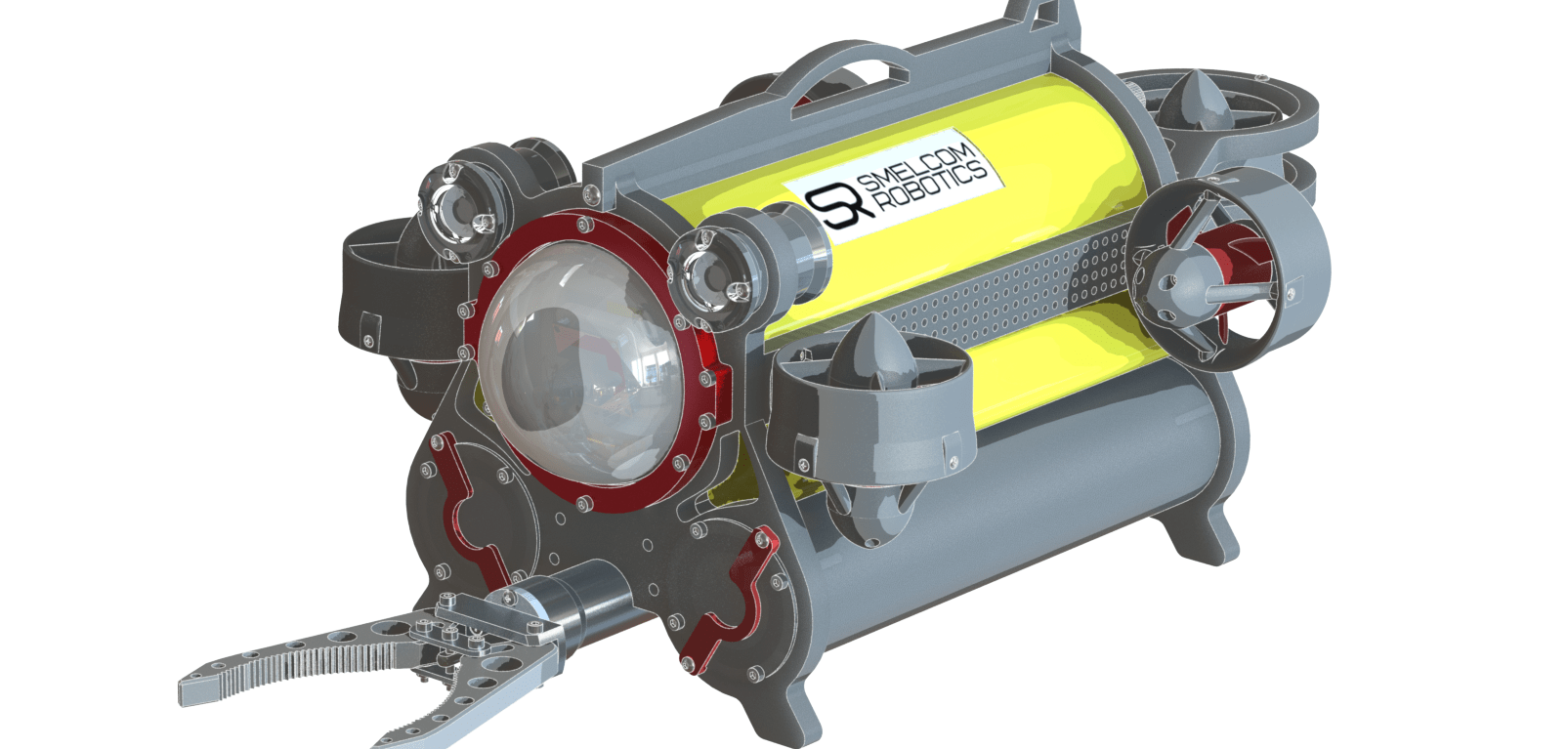
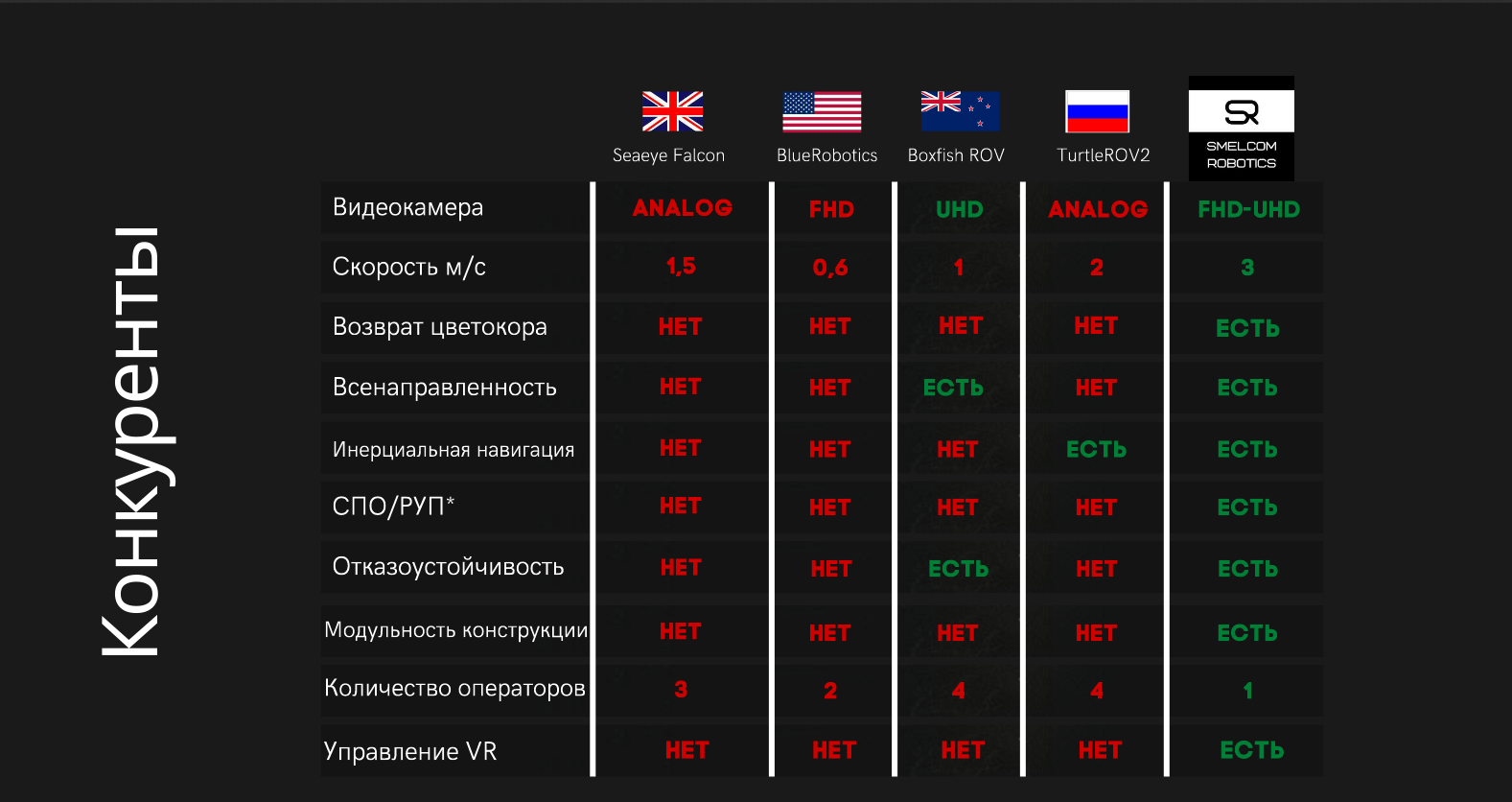
**Телеуправляемый необитаемый подводный аппарат**





**Описание:** Подводные робототехнические конструкторы — SMELCOM ROV200, SMELCOM ROV200 Hercules и SMELCOM PROMETEY для первичной визуальной дефектоскопии гидротехнических объектов путем очистки сооружений от биоотложений и съемки очищенной поверхности в высоком разрешении.

**Зарубежные и отечественные аналоги:** BlueROV2(США), HyBIS (Великобритания)

**Конкурентные преимущества:** Комплексы позволяют осуществлять автоматический поиск дефекта и его площадь и далее выводить его положение на карте объекта. Для первичного визуального определения дефектов применяется нейросеть, обученная на большой выборке изображений. Разрабатываемые подводные аппараты и программные решения для них имеют ряд плюсов, начиная с высокой манёвренности и заканчивая съемкой и разметкой 4K.

**Контактная информация:** Рыбаков Алексей Владимирович – канд. физ.-мат. наук, директор физико-математического института АГУ

8 (8512) 24-66-41

[rybakov\_alex@mail.ru](mailto:rybakov_alex@mail.ru)