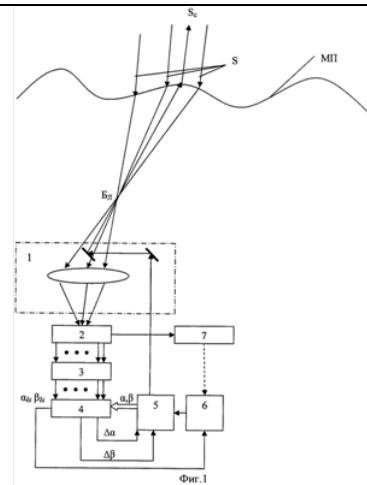


№ п/п	Номер охранного документа	Список авторов	Список патентообладателей	Название и краткое описание технического решения	Требуемые инвестиции (млн.руб)	Коммерческое предложение
	Год выдачи				Срок окупаемости	
5 Техника вооружения Военно-морского флота						
5.1	<u>2388013</u> 27.04.2010	Чубыкин Алексей Алексеевич (RU), Катенин Владимир Александрович (RU)	ОАО «ГНИНГИ»	<p>СПОСОБ ФУНКЦИОНАЛЬНОГО ПОДАВЛЕНИЯ ЛАЗЕРНЫХ СИСТЕМ ПОИСКА ПОГРУЖЕННЫХ ПОДВОДНЫХ ОБЪЕКТОВ И УСТРОЙСТВО ДЛЯ ЕГО ОСУЩЕСТВЛЕНИЯ</p> <p>Изобретение относится к лазерной технике и может быть использовано для защиты подводных объектов от активных лазерных систем поиска. Согласно способу функционального подавления лазерных систем поиска погруженных подводных объектов, осуществляют автосопровождение поражаемой надводной лазерной системы и облучение этой системы мощным лазерным излучением на длине волны, близкой к длине волны подавляемой системы. При этом с целью повышения скрытности действий подводного объекта дополнительно обнаруживают блики подводного лазерного поля, создаваемого надводным лазерным источником подавляемой системы при случайных фокусировках излучения этого источника взволнованной поверхностью моря, определяют направления на наиболее яркие из обнаруженных бликов и излучают в этих направлениях силовое лазерное излучение.</p>	Не требуется	Продажа патента



Целью изобретения является повышение скрытности действий подводного объекта.

Поставленная цель достигается тем, что в известном способе, содержащем автосопровождение поражаемой надводной лазерной системы и облучение этой системы мощным лазерным излучением на длине волны, близкой к длине волны подавляемой системы, дополнительно введены:

- обнаружение бликов подводного лазерного поля, создаваемого надводным лазерным источником подавляемой системы при случайных фокусировках излучения этого источника взволнованной водной поверхностью,
- определение направлений на наиболее яркие из обнаруженных бликов,
- излучение в этих направлениях силового лазерного излучения.

На фигуре 1 представлена структурная схема системы функционального поражения надводных лазерных средств с борта погруженного подводного объекта, где:

- 1 - оптическая прямо-передающая система,
- 2 - фотоэлектронный матричный приемник (пеленгатор),
- 3 - селектор наиболее яркого блика (многоканальный пиковый детектор),
- 4 - формирователь команд оперативного наведения,
- 5 - оптическая система двухкоординатного оперативного отклонения луча (дефлектор),

				<p>б - силовой лазер, S - излучение (квазипараллельный пучок) подавляемой системы, SC - силовое (поражающее) излучение, МП - морская поверхность, Бл - блик излучения S.</p> <p>Технико-экономическое преимущество предлагаемого технического решения состоит в том, что для поражения лазерных средств противника узкопольным (скрытым) излучением из-под воды не требуется пеленговать носитель лазерного средства. Достаточно только фиксировать подводные блики, создаваемые передатчиком противника. При этом противник для ликвидации условий наведения на него силового излучения должен изыскать способы устранения волнения на море и/или отмены принципа обратимости путей распространения квантов света, т.е. никаких реальных возможностей защиты от предлагаемого способа функционального подавления не существует.</p>		
5.2.	<u>2388933</u> 10.05.2010	Гладских Евгений Петрович (RU), Денсюк Евгений Андреевич (RU), Катенин Владимир Александрович (RU), Максимов Владимир Анатольевич (RU)	ОАО «ГНИНГИ»	<p>ИНЕРЦИОННО-ПОРШНЕВАЯ ВОЛНОВАЯ ЭНЕРГЕТИЧЕСКАЯ УСТАНОВКА</p> <p>Изобретение относится к области электротехники, в частности к морским автономным устройствам электропитания светооптической аппаратуры, например морского ледового буя.</p> <p>Установка содержит буй, автономный электрический источник и подзарядное энергетическое устройство с механизмом подключения его к источнику, инерционный поршень, выполненный с возможностью возвратно-поступательного перемещения вверх и вниз за счет вертикальных движений буя под воздействием колебаний водной поверхности, и пружинные амортизаторы. Выход устройства через механизм подключения соединен с входом источника. Установка снабжена воздушной турбиной, например турбиной Уэллса, и воздухопроводными трубками.</p> <p>Внутри буя размещены источник, выполненный в виде емкостного молекулярного накопителя энергии на основе двойнослойного конденсатора, и подзарядное устройство, включающее генератор постоянного тока с реле-регулятором напряжения, ротор которого жестко соединен с лопастным колесом турбины, и механизм вращения с воздушной емкостью цилиндрической формы, внутри которой расположен поршень, прикрепленный сверху и снизу внутри корпуса емкости с помощью амортизаторов. В нижней и верхней части емкости выполнены отверстия, к которым жестко прикреплены трубки, расположение которых обеспечивает</p>	Не требуется	Продажа патента

				движение воздушного потока к лопаткам колеса турбины, обусловленного колебательными возвратно-поступательными перемещениями поршня. Изобретение направлено на упрощение технической конструкции волновых энергетических установок, повышение надежности, долговечности и упрощение их эксплуатации.		
5.3.	<u>2270397</u> 20.02.2005	Полозова Любовь Давидовна (RU), Федоров Александр Анатольевич (RU), Чернявец Владимир Васильевич (RU), Ашельрод Вадим Ефимович (RU), Доброгорский Вячеслав Георгиевич (RU), Чернявец Антон Владимирович (RU)	Полозова Любовь Давидовна (RU), Федоров Александр Анатольевич (RU), Чернявец Владимир Васильевич (RU), Ашельрод Вадим Ефимович (RU), Доброгорский Вячеслав Георгиевич (RU), Чернявец Антон Владимирович (RU)	СИГНАЛЬНЫЙ СВЕТОВОЙ АППАРАТ Изобретение относится к сигнальным устройствам, преимущественно маячных аппаратов и железнодорожных светофоров. Предложенное устройство содержит источник излучения, изолированный от воздействия внешней среды прозрачной оболочкой, соединенной с корпусом, а также контакты и штырь, на котором расположены полупроводниковые кристаллы, являющиеся источником излучения. Прозрачная оболочка имеет сверху крышку, а корпус имеет отверстия для подвода гибких проводов к контактам. Штырь выполнен в виде печатной платы, а полупроводниковые кристаллы сгруппированы в светодиодные модули, расположенные на девяти уровнях. На первом и девятом уровнях расположено по три светодиодных модуля, на втором уровне - шесть светодиодных модулей, на третьем, четвертом и шестом уровнях - по восемь светодиодных модулей, на пятом уровне - девять светодиодных модулей, на седьмом уровне - семь светодиодных модулей, на восьмом уровне - шесть светодиодных модулей. Модули установлены на соответствующих расстояниях от прозрачной оболочки и под углами к оптической оси, обеспечивающими получение перекрещивающихся световых потоков, формируемых в заданных направлениях. Прозрачная оболочка выполнена в форме дуги, обеспечивающей светопропускание излучаемого света в диапазоне частот от 460 до 633 ньюменов. Изобретение позволяет повысить интенсивность излучения и расширить область применений сигнального светового аппарата		
5.4.	<u>2459738</u> 20.02.2012	Гордеев Игорь Иванович (RU), Похабов Владимир Иванович	Гордеев Игорь Иванович (RU), Похабов Владимир Иванович	КОРАБЛЬ ГИДРОГРАФИЧЕСКОЙ И ПАТРУЛЬНОЙ СЛУЖБЫ Изобретение относится к области судостроения, в частности к водоизмещающим однокорпусным кораблям, предназначенным для выполнения геофизических исследований, патрулирования в морской экономической зоне, обеспечения аварийно-спасательных работ на морских терминалах добычи и транспортировки углеводородов, включая шельф морей Арктического бассейна.		

	(RU), Катенин Владимир Александр ович (RU), Чернявец Владимир Васильеви ч (RU), Павлючен ко Евгений Евгеньеви ч (RU), Суконкин Сергей Яковлевич (RU), Алексеев Сергей Петрович (RU), Курсин Сергей Борисович (RU), Бродский Павел Григорьев ич (RU), Леньков Валерий Павлович (RU), Аносов Виктор Сергеевич (RU), Жильцов	(RU), Катенин Владимир Александро вич (RU), Чернявец Владимир Васильевич (RU), Павлюченк о Евгений Евгеньевич (RU), Суконкин Сергей Яковлевич (RU), Алексеев Сергей Петрович (RU), Курсин Сергей Борисович (RU), Бродский Павел Григорьев ич (RU), Леньков Валерий Павлович (RU), Аносов Виктор Сергеевич (RU), Жильцов	Изобретение относится к области судостроения, а именно к кораблям гидрографической и патрульной службы, предназначенным для всепогодного несения службы и эффективного решения научно-исследовательских, поисковых и боевых задач в открытом океане. Корабль характеризуется тем, что надводный объем герметичного корпуса не превышает водоизмещения, крейсерская корма имеет минимальное нависание кормового подзора, допускаемого использованием двухвальной схемы винторулевого комплекса. За гребными винтами установлены горизонтальные крылья активных успокоителей качки на подпружиненных баллерах. Все бытовые и служебные помещения располагаются под верхней палубой, которая одновременно является главной палубой прочного водонепроницаемого корпуса. Корабль оснащен не менее чем двумя защитными противопожарными системами - ингибиторной и системой объемного химического пожаротушения. Корабль также оборудован устройством аэрации потока воды под кораблем. На корабле имеются радиолокационные комплексы контроля надводной обстановки, комплекс гидрометеорологического обеспечения, гидрофизическое и гидрографическое поисковое оборудование, инерциальная система навигации и стабилизации, автономный самоходный подводный аппарат для обследования состояния трубопровода по всей протяженности трассы и другое оборудование для решения научно-исследовательских и поисковых задач. Технический результат заключается в расширении функциональных возможностей корабля гидрографической и патрульной службы.		
--	--	--	---	--	--

		Николай Николаевич (RU), Руденко Евгений Иванович (RU)	Николай Николаевич (RU), Руденко Евгений Иванович (RU)			
5.5.	<u>2468336</u> 27.11.2012	Гузевич Святослав Николаевич (RU)	Гузевич Святослав Николаевич (RU)	СТЕРЕОСКОПИЧЕСКИЙ СПОСОБ ИЗМЕРЕНИЯ РАССТОЯНИЙ И СУДОВОЙ ДАЛЬНОМЕР-ПЕЛЕНГАТОР Способ включает следующие этапы. Наведение оси наблюдений на объект. Получение отображений объекта на плоскостях измерений. Плоскости измерений ортогональны оптическим осям из центров двух идентичных оптических устройств, разнесенных на известной базе. Проведение на плоскостях измерений через точки проекций оптических осей измерительных осей координат, параллельных базе. Измерение положений граничных точек отображений объекта от центров проекций оптических осей. Вычисление расстояния до объекта, используя размер базы как составную часть опорного параметра. Причем управляют размером базы и расстоянием от центров оптических устройств до плоскостей измерений. Вычисления выполняют, используя как опорный параметр произведение длины базы на расстояние от центров оптических устройств до измерительных плоскостей. Технический результат - повышение точности и надежности определения отстояний и размеров объекта по результатам стереоскопических измерений, а также создания устройства, обеспечивающего повышение качества использования зрительного навигационного оборудования, а также надежность и удобство при плавании судов в ближней зоне.	Не требуется	Переуступка патента или продажа лицензии

				<p>Обозначения: - оптические устройства; - модельный ход лучей; - электрические соединения; - объект наблюдения.</p> <p>Фиг.1</p> <p>Изобретение относится к области определения взаимного положения объектов, один из которых служит источником электромагнитного излучения в оптическом диапазоне, а второй - его измерителем и может использоваться для создания оптических дальномеров, пеленгаторов, теодолитов, телескопов и другой оптической аппаратуры аналогичного назначения.</p>		
5.6.	<u>2431154</u> 10.10.2011	Гузевич Святослав Николаевич (RU)	Гузевич Святослав Николаевич (RU)	<p>СПОСОБ ИЗМЕРЕНИЯ ГЛУБИН И ЭХОЛОТ ДЛЯ ЕГО ОСУЩЕСТВЛЕНИЯ</p> <p>Изобретение относится к локационным способам и средствам измерения глубин морских акваторий с помощью эхолотов. Техническим результатом является повышение точности измерений расстояний по направлению, заданному базой между источником электромагнитного поля и объектом.</p>	Не требуется	Переуступка патента или продажа лицензии

				<p>Повышение точности измерений расстояний достигается за счет оценки двух промежутков времени прохождения лучом от облучаемого объекта до двух приемных антенн, разнесенных на известной базе по заданному направлению, при этом относительная погрешность измерения времени прохождения лучом базы равна требуемой относительной погрешности измерений расстояний. Способ измерения глубины в точке облучения осуществляют путем излучения электромагнитного поля звукового диапазона в направлении дна, приема отраженного сигнала, измерения промежутка времени между моментом излучения до момента приема сигнала и вычисления по полученным результатам глубины. При этом направляют излучаемое поле в различные точки дна, измеряют промежутки времени в двух точках, расположенных на известном расстоянии по вертикали, фиксируя их по двум любым совпадающим отличиям в форме сигналов, например экстремальным значениям, а глубину вычисляют. Дополнительно предложено устройство для</p>  <p>осуществления способа.</p>		
5.7.	<u>2516822</u> 26.03.2014	» Катенин В.А. (RU) Катенин А.В. (RU) Горбачев В.А. (RU)	ОАО «ГНИНГИ	<p>УСТРОЙСТВО ПОДЛЕДНОГО ПРИЕМА СИГНАЛОВ СПУТНИКОВЫХ НАВИГАЦИОННЫХ СИСТЕМ</p> <p>Изобретение относится к области использования спутниковых навигационных систем в высоких широтах. Технический результат - прием сигналов спутниковых навигационных систем второго поколения для производства подледной обсервации в произвольный момент времени. Устройство подледного приема сигналов спутниковых навигационных систем (СНС) объектом, находящимся в</p>	Не требуется	Продажа лицензии

				<p>подледном положении, включающее приледнение объекта и разрушение льда в зоне расположения антенного устройства, отличающееся тем, что содержит выдвижное устройство, представляющее собой полую трубу диаметром до 150 мм, на верхней части которой крепится перфорированный тор, а внутри проложены паропровод и трубопровод с воздухом высокого давления (ВВД), при этом перфорированный тор содержит смесительные сопла-форсунки для направленного выхода пара, с целью сквозного разрушения (плавления) льда снизу, для образования отверстия и подачи воздуха высокого давления с целью удаления морской воды из созданного отверстия для прохода антенны наружу на заданную высоту, определяемую датчиком контакта выдвижного устройства со льдом, при этом выдвижное устройство перемещается в вертикальной плоскости и вращается с помощью редуктора от электромотора и устанавливается в заданном месте на рубке подводного объекта, и содержит антенну для приема сигналов СНС, выход антенны соединен с входом вычислительного блока, осуществляющего определение высоты подъема выдвижного устройства, выбор оптимального режима подачи теплоносителя и его регулирования в зависимости от заданного режима паробурения, а также расчет обсервованных координат места подводного объекта. 2 з.п. ф-лы, 6</p>		
5.8.	<u>2525853</u> 20.08.2014	Полтаржицкий М.И. (RU), Дубинко Ю.С. (RU), Селиверсто в А.С. (RU)	ОАО «ГНИНГИ»	<p>ЭТАЛОННОЕ РАБОЧЕЕ МЕСТО АБСОЛЮТНОЙ ПРЕЦИЗИОННОЙ КАЛИБРОВКИ ЗАПАЗДЫВАНИЯ ОГИБАЮЩИХ ЛИТЕРНЫХ ЧАСТОТ В ПРИЕМНИКЕ СИГНАЛОВ ГЛОНАСС</p> <p>Эталонное рабочее место абсолютной прецизионной калибровки запаздывания огибающих литерных частот в приемниках сигналов ГЛОНАСС, включающее источник испытательных сигналов, калибруемый приемник и ПЭВМ для обработки результатов калибровки, отличающееся тем, что в качестве источника испытательных сигналов, используют синтезатор сетки испытательных частот f_i, модулированных по фазе на $\pm 90^\circ$ кодом псевдослучайной последовательности (ПСП) ГЛОНАСС, в ПЭВМ вводят набеги фаз Ψ_i, последовательно измеренные системой слежения за несущей (СНН) калибруемого приемника на интервале Δ_t, вычитают из них набеги фаз Ψ_i, измеренные на тех же интервалах Δ_t, аппаратной копии СНН калибруемого приемника, делят эти разности на Δ_t и получают отсчеты ФЧХ Φ_i для частот f_i вычисляют задержки, непосредственно вызванные</p>	Не требуется	Продажа лицензии

				<p>нелинейностью ФЧХ по формуле $\tau_{ni} = \Phi_{i/2} \pi_{f_i-1}$, выполняют измерения собственно ГВЗ по формуле $\tau_{ni=1/2} \pi (\Phi_{i+1} - \Phi_i) / \Delta f$, суммируют эти задержки и получают спектральную плотность задержек, или парциальные задержки τ_{oi}, парциальные задержки усредняют со спектром ПСП, смещая последовательно центральную частоту спектра к f_i, ближайшей к j-й литерной по формуле $\tau_{j=\sum} \tau_{rij} / \sum_{ij} p_{ij}$.</p>		
5.9	<u>2571530</u> 20.12.2015	Мелющенко С.П. (RU), Катенин В.А. (RU), Жуков Ю.Н. (RU), Чернявец В.В. (RU), Леньков В.П. (RU), Бродский П.Г. (RU)	Мелющенко С.П. (RU), Катенин В.А. (RU), Жуков Ю.Н. (RU), Чернявец В.В. (RU), Леньков В.П. (RU), Бродский П.Г. (RU)	<p>СПОСОБ ПОВЫШЕНИЯ ЭФФЕКТИВНОСТИ СТРЕЛЬБЫ ИЗ ВООРУЖЕНИЯ САМОХОДНЫХ ОБЪЕКТОВ</p> <p>Изобретение относится к военной технике и может быть использовано в вооружении самоходных объектов. Проводят из неподвижного танка и в движении поиск, обнаружение, опознавание целей, слежение за целями днем и ночью, автоматически заряжают пушку выбранным типом боеприпаса, автоматически вычисляют и вводят поправки на температуру воздуха, износ канала ствола, атмосферное давление, боковой ветер, дополнительно вводят блок оценки эффективности стрельбы, производят анализ сигналов от лазерного дальномера и блока переключения баллистик, выбирают тип выстрела в зависимости от замеренной дальности до цели и дальности эффективного огня, информируют наводчика прерывистым миганием индикатора «выбранный тип баллистики» о нецелесообразности выбора данного типа боеприпаса на замеренной дальности через блок индикации в поле зрения прицела-дальномера - прибора наведения, отличающийся тем, что при групповой стрельбе из вооружения самоходных объектов устанавливают порядок выстрелов, путем определения минимального интервала времени от момента первого выстрела отдельного самоходного объекта до момента разрыва последнего снаряда. Изобретение позволяет повысить вероятность поражения цели. 1 ил.</p>	Не требуется	Переуступка патента или продажа лицензии