

УДК 343.98

ДИСТАНЦИОННЫЙ ОСМОТР ОБШИРНЫХ ТЕРРИТОРИЙ МЕСТНОСТИ: ТЕХНИКО-КРИМИНАЛИСТИЧЕСКИЕ ОСОБЕННОСТИ

Горбенко Т. В.

Крымский филиал Краснодарского университета МВД России

Статья посвящена раскрытию особенностей и определению алгоритма действий при дистанционном проведении осмотра обширных территорий, являющихся местом происшествия.

В частности, обоснована целесообразность и необходимость использования современных научно-технических средств при проведении рассматриваемого следственного действия. Отмечено, что залогом эффективного проведения осмотра места происшествия является правильность выбора технических средств, умелое их использование и грамотное руководство действиями лиц, вовлекаемых в процесс его производства. Обращено внимание на острую потребность подробной и всесторонней фиксации вещной обстановки места происшествия. Обосновано, что при изучении места происшествия не менее значимым является определение точных координат места происшествия, наличия постоянных ориентиров, характера и рельефа местности. Отмечено, что результативность осмотра обширных территорий, являющихся местом происшествия, во многом зависит от постановки целей и задач, распределения полномочий, наличия и возможностей технических средств, правильности эксплуатации применяемых технических средств, согласованности действий лиц, вовлекаемых в процесс производства следственного действия.

Ключевые слова: следственное действие, осмотр места происшествия, обширные территории, технико-криминалистические особенности, научно-технические средства.

Тактика проведения следственного действия и выбор современных научно-технических средств, необходимых для решения его задач обусловлены характером местности и совокупности, находящихся на ней объектов. Ввиду возрастающей тенденции промышленных, транспортных аварий, военных и боевых действий особого внимания заслуживает технико-криминалистический аспект проведения осмотра места происшествия, зоной которого выступают обширные территории (лес, степь, тундра, пустыня, особо охраняемые территории и др.). Существенные сложности такого рода следственного действия возникают вследствие больших размеров территории, подлежащей осмотру, зачастую труднодоступности места происшествия и значительного числа пострадавших и погибших, обширных разрушений на земле и т.д. [1, с. 2].

На территории Российской Федерации имеют место быть факты совершения преступлений на открытых участках местности, охватываемых значительным количеством глав особенной части Уголовного кодекса Российской Федерации [2, с. 139]. Осмотр места происшествия является, пожалуй, единственным средством получения первоначальной информации посредством выполнения поисковых и познавательных операций [2, с. 139; 3, с. 150].

К особенностям получения первоначальной информации о месте происшествия в рамках его осмотра можно причислить некоторые сложности в установлении и фиксации его местоположения, т.е. точного географического положения, а также правильного ориентирования на местности с целью возможности в дальнейшем вернуться к нему для проведения каких-либо дополнительных следственных действий [2, с. 140]. С учетом изложенного, полнота и качество проведения следственных

действий сказывается на полноте, всесторонности и объективности расследования по уголовному делу.

С развитием цифровых технологий появилась возможность проведения следственных действий, в частности, осмотра места происшествия, где технико-криминалистическое исследование материально-следовой обстановки проводится в дистанционном формате. Использование последних достижений науки и техники целесообразно ввиду следующих факторов: труднодоступность места происшествия; опасность нахождения человека на участке местности (например, наличествует реальная угроза жизни и здоровью его участников (по фактам террористических актов, захвата заложников, взрывов, радиоактивного заражения, токсического загрязнения окружающей обстановки и пр.); нарушение человеком вещной обстановки места преступления, уничтожение следов преступлений, материальных объектов и иных вещественных доказательств; искажение восприятия и отражения результатов следственного действия и др. [4, с. 46].

В условиях наличия указанных факторов, использование современных цифровых технологий является определяющим, позволяя получить криминалистически значимые сведения для конкретного уголовного дела и определить целесообразность дальнейших следственных действий, обеспечив при этом дополнительные гарантии безопасности участников уголовного судопроизводства, разумность сроков расследования, объективность уголовного судопроизводства.

В практической следственной деятельности дистанционный технико-криминалистический осмотр места происшествия практически не используется по ряду причин, а если и используется, то лишь ограниченно. Во втором случае всеобъемлющая и объективная фиксация следственного действия затруднена, поскольку фиксируется лишь фрагмент следственного действия (как правило, тот, на котором использовалось какое-либо техническое средство).

Более надежным представляется проведение следственного действия с использованием комплекса технических средств, которые могут быть адаптированы к условиям вещной обстановки и с помощью которых возможно получить целостную картину места восприятия в режиме реального времени. Кроме того, данные технологии могут служить целям планирования проведения и контроля качества осуществления технико-криминалистического обеспечения следственных действий. Также это помогает контролю правильности его проведения и своевременной корректировки.

В этих целях предлагается раскрыть организационные и тактические особенности каждого этапа осмотра места происшествия, зоной которого являются обширные территории, проводимого посредством технических средств, обеспечивающих полноту, качество и эффективность следственного действия, а также видео-контакт места предварительного расследования уголовного дела с местом непосредственного проведения следственного действия.

Подготовительный этап. Для обеспечения максимальной готовности к дистанционному проведению осмотра места происшествия целесообразно изучить местность и использовать топографическую (крупномасштабную) или обзорно-топографическую (среднемасштабную) карту местности для детального изучения рельефа, отметки на ней отправных точек и определения (очертания) границ предполагаемого места происшествия [4, с. 47]. Границы предполагаемого места проис-

шествия необходимо отмечать точками (оптимальное количество точек – 4) так, чтобы в последующем они образовывали простейшие геометрические фигуры (круг, овал, квадрат, прямоугольник). Обозначение предполагаемого места происшествия при помощи геометрических фигур будет служить целям рациональности выбора методов его осмотра и эффективности решения задач его проведения. Поскольку указанные геометрические фигуры имеют относительную парную схожесть, тактика проведения осмотра места происшествия также будет схожа. В частности, порядок дистанционного технико-криминалистического осмотра места происшествия, границы которого образуют круг и квадрат будет аналогичен дистанционному технико-криминалистическому исследованию места происшествия, границы которого образуют овал и прямоугольник соответственно. По этой причине, в данной работе для наглядности проводимых операций будут использованы геометрические фигуры – круг и квадрат – для схематичного представления порядка дистанционного проведения осмотра места происшествия.

Определив границы места происшествия, необходимо определить место для установки широкоугольной фото-, видеокамеры на штативе (например, Canon EOS R6, поскольку позволяет осуществлять прямую трансляцию контента при использовании приложения EOS Webcam Utility Beta), обеспечивающей захват всей площади места происшествия для фиксации вещной обстановки места происшествия и действий, совершаемых на нем. После чего необходимо включить на камере режим видео; отрегулировать настройки экспозиции; при помощи USB-кабеля подключить камеру к компьютеру (ноутбуку, планшету); закрыть все другие приложения на камере; выбрать приложение для видеоконференций и выбрать в качестве камеры EOS Webcam Utility Beta [4, с. 48].



Рис. 1. Типовое расположение широкоугольной фото-, видеокамеры на месте происшествия.



Рис. 2. Примерный вид обстановки места происшествия через объектив широкоугольной фото-, видеокамеры.

Убедившись в том, что широкоугольная камера настроена правильно, осуществляется видеофиксация места происшествия и ведется трансляция на соответствующий компьютер (ноутбук, планшет или смартфон) целесообразно провести трехмерное сканирование места происшествия в целях фиксации, исследования и криминалистической реконструкции места происшествия посредством наземного лазерного сканера LEICA BLK360 (либо установкой его на штативе) [5, с. 5]. Прибор позволяет построить 3-D модель обстановки места происшествия, с высокой точностью и скоростью определить геометрические параметры объекта сканирования, измерить расстояние до объекта сканирования, горизонтальный и вертикальный

угол, определить координаты каждой отсканированной точки, которые позволяют проводить точные пространственные измерения [6, с. 189]. Прибор целесообразно подключать к компьютеру (ноутбуку, планшету) с использованием прямого подключения по локальной сети.



Рис. 3. Использование наземного лазерного сканера LEICA BLK360 при обнаружении останков человека.



Рис. 4. Трехмерное изображение, полученное посредством использования наземного лазерного сканера LEICA BLK360 при обнаружении останков человека.

Ниже схематично представлено примерное расположение приборов и приспособлений, необходимых для дистанционного технико-криминалистического осмотра места происшествия при использовании мультикоптера (дрона), оснащенного специальной фото- и видеоаппаратурой:

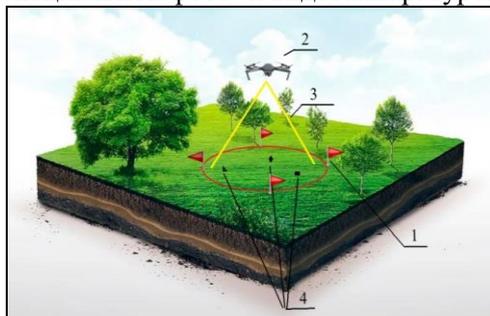


Рис. 5. Примерная схема расположения приборов и приспособлений в границах места происшествия, образующих круг (овал), где:

1 – флаг; 2 – мультикоптер (дрон), снабженный фото-, видеоаппаратурой и тепловизором (при необходимости); 3 – спектр обзора мультикоптера (дрона); 4 – искомые предметы.

Рабочий этап. По прибытии на местность необходимо выполнить ряд последовательных действий:

1) установить треногу-штатив, установить на него фото-, видеоаппаратуру таким образом, чтобы была обеспечена полная фиксация хода и результатов дистанционного технико-криминалистического исследования места происшествия;

2) установить наземный лазерный сканер (на землю либо на штативе) для получения трехмерного изображения обстановки места происшествия;

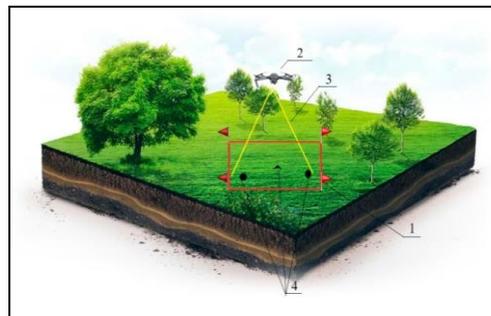


Рис. 6. Примерная схема расположения приборов и приспособлений в границах места происшествия, образующих квадрат (прямоугольник), где:

1 – флаг; 2 – мультикоптер (дрон), снабженный фото-, видеоаппаратурой и тепловизором (при необходимости); 3 – спектр обзора мультикоптера (дрона); 4 – искомые предметы.

3) озвучить на камеру дату и время начала следственного действия, место, какое следственное действие проводится и его цель, представить участников и озвучить используемые технические средства. При этом, на камеру должно озвучиваться каждое последующее действие;

4) установить объемные яркие маяки для очертания границ места происшествия согласно ранее составляемой схеме, нанесенной на карте с тем, чтобы они хорошо визуализировались с высоты для максимально точного направления движения мультикоптера (дрона);

5) установить специальный подвес со станцией (гиростабилизированная платформа) для компенсации колебаний и вибрации при запуске мультикоптера (дрона) таким образом, чтобы была обеспечена полная фиксация хода и результатов дистанционного технико-криминалистического исследования места происшествия;

6) при помощи специального прибора – анемометра с крыльчаткой – необходимо определить наличие ветра, его направление и скорость;

7) изучив данные, полученные при использовании анемометра с крыльчаткой, следует определить центральную точку в границах предполагаемого места происшествия – точку нахождения мультикоптера (дрона);

8) выполнить необходимые действия по приведению мультикоптера (дрона) в рабочее состояние в соответствии с целевой задачей его использования.

Подготовив все необходимое, следует убедиться в исправности приборов и точной трансляции полученного изображения на компьютер (смартфон или планшет). Затем важно определить сотрудника, ответственного за управление мультикоптером (дроном) по ранее согласованному маршруту.

9) установив мультикоптер (дрон) в нужном месте и убедившись в его исправности, следует провести стадию общего (статического) дистанционного технико-криминалистического исследования места происшествия, для чего избрать наиболее рациональный метод дистанционного исследования места происшествия, отталкиваясь от границ места происшествия, а также фигуры, образуемой ими [4, с. 49].

Если границы места происшествия образуют собой круг или овал, то для дистанционного исследования места происшествия следует прибегать к использованию метода круговой или линейной панорамы, если квадрат, то целесообразно использование метода встречной съемки (осмотр с двух прямо противоположных сторон) и крестообразной съемки (*Этап 1*).

Поскольку мультикоптер (дрон) фиксируют обстановку места происшествия с высоты, то важным является и осмотр по вертикальному ракурсу (сверху вниз), что позволит детально зафиксировать местоположение предметов и их расположение относительно друг друга, а также дополнить схему места происшествия и протокол его проведения наглядными фото- и видеоматериалами (*Этап 2*). Более того, данный способ будет играть существенную роль в точности определения искомых предметов, поскольку:

– позволит исключить из поля зрения камни, прогретые солнцем и определенные тепловизором как предмет, излучающий тепло;

– отыскать металлические предметы и конструкции, прогретые солнцем и излучающие тепло (например, ножи, пистолеты, обломки самолетов, автомобилей, железнодорожного транспорта, составные части взрывных устройств и пр.);

– отыскать предметы, находящиеся под некоторым слоем опавших листьев (как известно листья не пропускают воздух и тем самым «блокируют» излучение тепла от предметов на большие расстояния) и пр.

Рассмотрим каждый вариант в отдельности:

а) границы дистанционного технико-криминалистического исследования места происшествия образуют круг (овал) и избран метод круговой панорамы дистанционного исследования места происшествия. В такой ситуации:

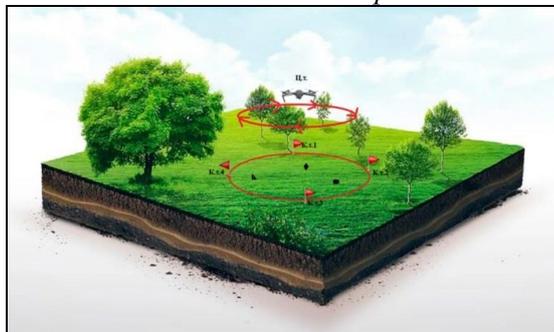


Рис. 7. *Этап 1* – Направление движения мультикоптера (дрона) по маршруту круговой панорамы, в границах места происшествия, образующих круг (овал), где:

Ц.т. – центральная точка; **К.т.1** – крайняя точка1; **К.т.2** – крайняя точка2; **К.т.3** – крайняя точка 3;
К.т.4 – крайняя точка 4.

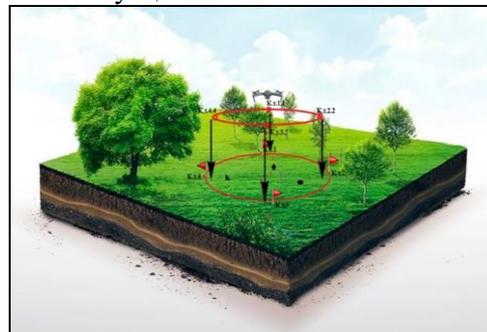


Рис. 8. *Этап 2* – Направление движения мультикоптера (дрона) по вертикальному ракурсу (сверху вниз), по маршрутам: «крайняя точка 1.1–крайняя точка 1»; «крайняя точка 2.2–крайняя точка 2»; «крайняя точка 3.3–крайняя точка 3»; «крайняя точка 4.4–крайняя точка 4», в границах места происшествия, образующих круг (овал), где: **К.т.1.1** – крайняя точка 1.1;

К.т.2.2 – крайняя точка 2.2; **К.т.3.3** – крайняя точка 3.3; **К.т.4.4** – крайняя точка 4.4 **К.т.1** – крайняя точка1; **К.т.2** – крайняя точка 2; **К.т.3** – крайняя точка 3; **К.т.4** – крайняя точка 4.

б) границы дистанционного технико-криминалистического исследования места происшествия образуют квадрат (прямоугольник) и избран метод линейной панорамы дистанционного исследования места происшествия. В такой ситуации:

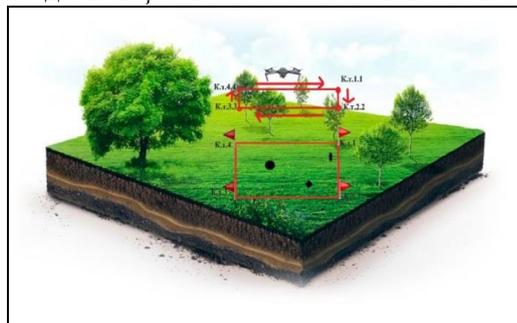


Рис. 9. *Этап 1* – Направление движения мультикоптера (дрона) по маршруту линейной панорамы, в границах места происшествия, образующих квадрат (прямоугольник), где:

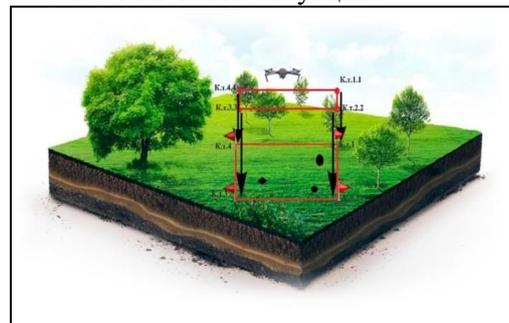


Рис. 10. *Этап 2* – Направление движения мультикоптера (дрона) по вертикальному ракурсу (сверху вниз), по маршрутам: «крайняя точка 1.1–крайняя точка 1»; «крайняя точ-

К.т.1.1 – крайняя точка 1.1; **К.т.2.2** – крайняя точка 2.2; **К.т.3.3** – крайняя точка 3.3; **К.т.4.4** – крайняя точка 4.4 **К.т.1** – крайняя точка 1; **К.т.2** – крайняя точка 2; **К.т.3** – крайняя точка 3; **К.т.4** – крайняя точка 4.

ка 2.2–крайняя точка 2»; «крайняя точка 3.3–крайняя точка 3»; «крайняя точка 4.4–крайняя точка 4», в границах места происшествия, образующих квадрат (прямоугольник), где: **К.т.1.1** – крайняя точка 1.1; **К.т.2.2** – крайняя точка 2.2; **К.т.3.3** – крайняя точка 3.3; **К.т.4.4** – крайняя точка 4.4 **К.т.1** – крайняя точка 1; **К.т.2** – крайняя точка 2; **К.т.3** – крайняя точка 3; **К.т.4** – крайняя точка 4.

в) границы дистанционного технико-криминалистического исследования места происшествия образуют квадрат (прямоугольник) и избран метод встречной съемки дистанционного исследования места происшествия. В такой ситуации (для первого этапа целесообразно использовать два мультикоптера):

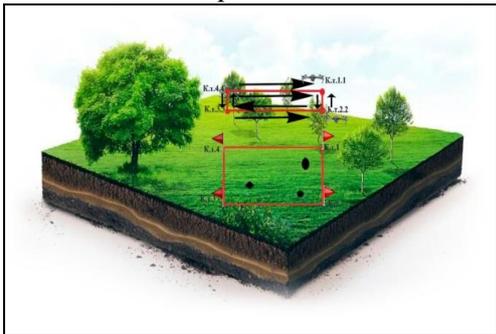


Рис. 11. *Этап 1* – Направление движения мультикоптера (дрона) в границах места происшествия, образующих квадрат (прямоугольник), по маршрутам встречной съемки для мультикоптера 1: «контрольная точка 1.1–контрольная точка 2.2»; «контрольная точка 2.2–контрольная точка 3.3»; «контрольная точка 3.3–контрольная точка 4.4»; «контрольная точка 4.4–контрольная точка 1.1», для мультикоптера 2: «контрольная точка 2.2–контрольная точка 1.1»; «контрольная точка 3.3–контрольная точка 2.2»; «контрольная точка 4.4–контрольная точка 3.3»; «контрольная точка 1.1–контрольная точка 4.4». Движение мультикоптеров, при этом, выполняется одновременно с заранее заданным расстоянием движения относительно друг друга.

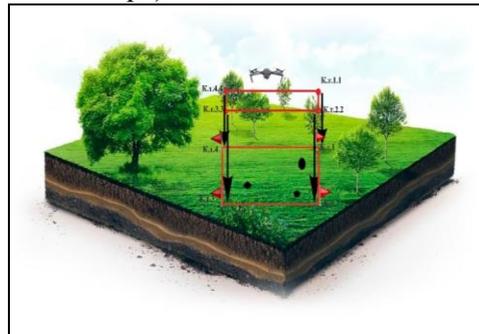


Рис. 12. *Этап 2* – Направление движения мультикоптера (дрона) по вертикальному ракурсу (сверху вниз), по маршрутам: «крайняя точка 1.1–крайняя точка 1»; «крайняя точка 2.2–крайняя точка 2»; «крайняя точка 3.3–крайняя точка 3»; «крайняя точка 4.4–крайняя точка 4», в границах места происшествия, образующих квадрат (прямоугольник), где: **К.т.1.1** – крайняя точка 1.1; **К.т.2.2** – крайняя точка 2.2; **К.т.3.3** – крайняя точка 3.3; **К.т.4.4** – крайняя точка 4.4 **К.т.1** – крайняя точка 1; **К.т.2** – крайняя точка 2; **К.т.3** – крайняя точка 3; **К.т.4** – крайняя точка 4.

г) границы дистанционного технико-криминалистического исследования места происшествия образуют квадрат (прямоугольник) и избран метод крестообразной съемки дистанционного исследования места происшествия. В такой ситуации:

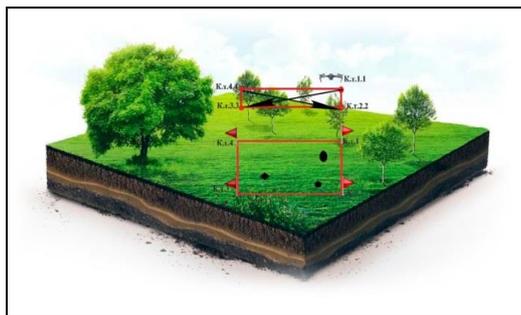


Рис. 13. *Этап 1* – Направление движения мультикоптера (дрона) в границах места происшествия, образующих квадрат (прямоугольник) по маршрутам крестообразной съемки: «контрольная точка 1.1-контрольная точка 3.3»; «контрольная точка 2.2–контрольная точка 4.4»

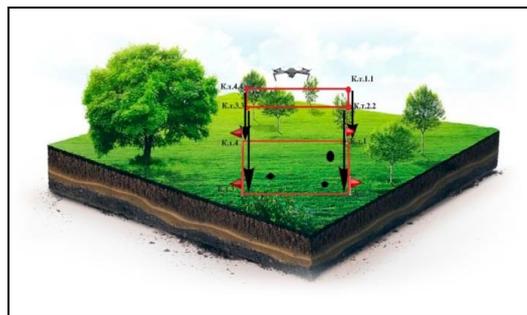


Рис. 14. *Этап 2* – Направление движения мультикоптера (дрона) по вертикальному курсу (сверху вниз), по маршрутам: «крайняя точка 1.1–крайняя точка 1»; «крайняя точка 2.2–крайняя точка 2»; «крайняя точка 3.3–крайняя точка 3»; «крайняя точка 4.4–крайняя точка 4», в границах места происшествия, образующих квадрат (прямоугольник), где: **К.т.1.1** – крайняя точка 1.1; **К.т.2.2** – крайняя точка 2.2; **К.т.3.3** – крайняя точка 3.3; **К.т.4.4** – крайняя точка 4.4 **К.т.1** – крайняя точка 1; **К.т.2** – крайняя точка 2; **К.т.3** – крайняя точка 3; **К.т.4** – крайняя точка 4.

8) в случае если на месте происшествия находятся взрывные устройства либо их части, то дополнительно следует прибегать к использованию роботизированной системы разведки и разминирования (мобильных роботизированных взрывотехнических комплексов), представляющие собой дистанционно управляемые аппараты, выполненные в виде шасси с системой телеуправления и манипулятором, на котором в зависимости от поставленной задачи может в различных комбинациях устанавливаться следующее оборудование: разрушители взрывоопасных предметов различного типа и мощности; средства поиска взрывоопасного предмета; захват, кошка с фалом. При этом тип ходовой части необходимо выбирать с учетом характера местности, на котором будет использоваться такая техника (гусеничная ходовая часть предназначена для работы на труднопроходимой местности (мягкий грунт, луговина, лестницы зданий, трапы самолетов и пр.), колесная ходовая часть – для работы на ровной и твердой поверхностях (улица, дорога) [7].

При наличии вводной о возможном нахождении взрывных устройств и их частей в границах дистанционного технико-криминалистического исследования места происшествия, исходя из обеспечения условий безопасности и, одновременно, преследуя цели результативности проводимого следственного действия видится целесообразным использовать роботизированные системы разведки и разминирования (мобильные роботизированные взрывотехнические комплексы), оснащенные фото- и видеоаппаратурой в первую очередь, после чего прибегать к использованию иных, необходимых для дистанционного технико-криминалистического исследования места происшествия, технико-криминалистических средств с целью предотвращения факторов детонирования взрывных устройств и отдельных их частей, вызванное подключением и включением технических средств. При этом будет обеспечена

полная трансляция действий робототехники и фиксация вещной обстановки места происшествия, поскольку практически все роботизированные системы разведки и разминирования (мобильные роботизированные взрывотехнические комплексы) оснащены телевизионными камерами.

Ниже приведены схемы типового расположения робототехнического комплекса «Богомол-3С» в границах дистанционного технико-криминалистического исследования места происшествия. Выбор названного робототехнического комплекса определен его характеристиками, наиболее полно отвечающими целям и задачам дистанционного технико-криминалистического исследования места происшествия, на территории которого находится взрывное устройство либо его части: наличие стереотелевизионной камеры на схвате манипулятора, что существенно упрощает работу оператора при взятии и манипулировании комплексом; вывод информации с телекамер подвижного аппарата не только на видеомонитор пульта управления, но и на стереочки, что позволяет оператору работать при сильной внешней засветке и обеспечивает вывод стереоизображения при работе с манипулятором и др. [8, с. 111] В такой ситуации:

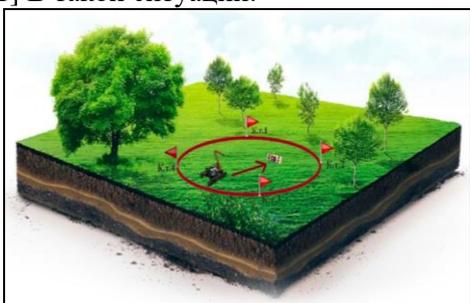


Рис. 15. Типовое расположение робототехнического комплекса «Богомол 3-С» в границах места происшествия, образующих круг (овал).

Примечание: маршрут следования робототехнического комплекса «Богомол 3-с» должен быть максимально коротким и предполагающим минимальное количество действий и манипуляций.

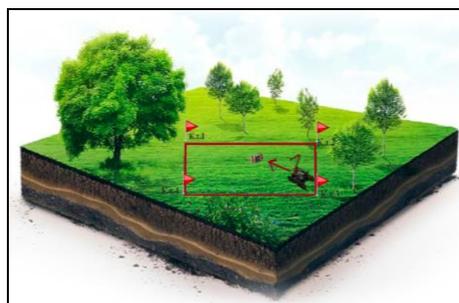


Рис. 16. Типовое расположение робототехнического комплекса «Богомол 3-С» в границах места происшествия, образующих квадрат (прямоугольник).

Примечание: маршрут следования робототехнического комплекса «Богомол 3-с» должен быть максимально коротким и предполагающим минимальное количество действий и манипуляций.

9) после дистанционного технико-криминалистического исследования места происшествия указанными способами, определения мест нахождения предметов и фиксации полученных результатов необходимо провести стадию детального (динамического) дистанционного технико-криминалистического исследования места происшествия. Для чего, два сотрудника или специально подготовленные лица (один сотрудник выполняет активные действия по сбору, ранее определенных, предметов, а другой сотрудник – выполняет статическую функцию, обеспечивая фиксацию всех действий иного сотрудника с целью придания им достоверности и объективности) крепят к своей одежде технологию дополненной реальности в виде специальных нательных камер. Один из сотрудников (тот, кто будет выполнять активные действия) крепит на пояс необходимое количество контейнеров с порядковой нумерацией для помещения искомых предметов. После чего, сотрудники вы-

двигаются в границы места происшествия и двигаются к предметам в последовательном порядке с помощью голосовых подсказок и ориентиров старшего сотрудника, наблюдающего за обстановкой, фиксируемой мультикоптером (дронем) и передающей изображение на монитор (планшет). При этом сотрудник, выполняющий статическую функцию, обеспечивает бесперебойную фиксацию действий иного сотрудника, не допуская закрытия обзора камеры (поскольку тот при поднятии предмета с земли склонен неумышленно закрыть обзор камеры и исказить изображение).

10) после проведения всех действий и мероприятий, направленных на поиск и обнаружение искомых предметов, все предметы, помещенные в контейнеры, раскладываются по порядковым номерам и фотографируются. После чего вскрываются по порядку, фотографируются и осматриваются. Указанные действия сопровождаются комментариями следователя или дознавателя.

Заключительный этап. Все обнаруженные и изъятые предметы надлежащим образом упаковываются. Заполняется протокол следственного действия. Записи с камеры, установленной на мультикоптере (дроне) и камер, закрепленных на одежде сотрудников, копируются на внешний накопитель и прилагаются к протоколу осмотра места происшествия. Затем на камеру озвучиваются дата и время окончания следственного действия, достигнуты ли цели следственного действия, дополнения и замечания его участников. После чего, выключается фото- и видеоаппаратура, осуществляется демонтаж устройств и приспособлений, обеспечивающих дистанционное технико-криминалистическое исследование места происшествия.

Подводя итог изложенному, представляется, что приведенный комплекс технических средств служит целям осмотра места происшествия. Использование рассмотренных технических средств позволило бы значительно сократить материальные затраты, понесенные в связи с откомандированием сотрудников для получения показаний участника, сократить количество уголовных дел, приостановленных в связи с невозможностью участия отдельных участников расследования и провести следственное действие, обеспечив полноту его фиксации.

Список литературы:

1. Бастрыкин А.И. Особенности расследования авиационных происшествий // Расследование транспортных преступлений: проблемы и пути их решения: сб. материалов российско-казахстанского научно-практического семинара. – Москва, 2015. – С. 2–8.
2. Назырова Н.А. Об особенностях осмотра места происшествия на открытых участках местности // Криминалистика: вчера, сегодня, завтра: журнал. – Восточно-Сибирский институт МВД России, 2018. – № 4 (8). – С. 139–142.
3. Белкин Р.С. Очерки криминалистической тактики: учеб. пособ. — Волгоград: ВСШ М-ва внутр. дел России, 1993. – 200 с.
4. Горбенко Т.В. Дистанционное решение задач по проведению следственных действий: на примере осмотра места происшествия // Обеспечение общественной безопасности и противодействие преступности: задачи, проблемы и перспективы: сб. материалов Всероссийской научно-практической конференции. – Симферополь, 2022. – С. 46–52.
5. Корчагин А.А. Техничко-криминалистическое обеспечение предварительной проверки сообщения об убийстве. – г. Санкт-Петербург. – С. 1-9. – URL: file:///C:/Users/User/Downloads/13357-Текст%20статья-51277-1-10-20230712.pdf (дата обращения: 29.11.2023).
6. Ромашенко О.Л. Применение технологии 3D-сканирования при осмотре места происшествия // Техничко-криминалистическое обеспечение раскрытия и расследования преступлений: сб. материалов Всероссийской научно-практической конференции, проводимой в рамках деловой программы Международной выставки средств обеспечения безопасности государства «Интерполитех-2022». – Москва, 2022. – С. 189-193.

7. Роботизированные системы разведки и разминирования. – 2015. – URL: https://studopedia.ru/9_84204_robotizirovannii-sistemi-razvedki-i-razminirovaniya.html (дата обращения: 04.08.2023).

8. Архипов В.А., Войнов И.В., Морозов Б.А. Робототехнический комплекс «Богомол 3С». Технические характеристики и опыт эксперимента // Вопросы оборонной техники: журнал. – Урал, 2016. – № 1–2 (91-92). – С. 109–113.

Gorbenko T.V. Kravchenko N.A. Distant inspection of vast areas: technical and forensic features // Scientific notes of V. I. Vernadsky Crimean Federal University. Juridical Science. – 2024. – Т. 10 (76). № 1. – P. 273–283.

The article is devoted to the disclosure of the features and definition of the algorithm of actions for remote inspection of vast territories that are the scene of an accident.

In particular, the expediency and necessity of using modern scientific and technical means in carrying out the investigative action under consideration are substantiated. It is noted that the key to an effective inspection of the scene is the correct choice of technical means, their skillful use and competent guidance of the actions of persons involved in the process of its production. Attention is drawn to the urgent need for detailed and comprehensive recording of the material situation of the scene.

It is proved that when studying the scene of an accident, it is no less important to determine the exact coordinates of the scene, the presence of permanent landmarks, the nature and terrain.

It is noted that the effectiveness of the inspection of the vast territories that are the scene of the incident largely depends on the setting of goals and objectives, the distribution of powers, the availability and capabilities of technical means, the correct operation of the technical means used, the coordination of actions of persons involved in the process of investigative action.

Keywords: investigative action, inspection of the scene, vast territories, technical and forensic features, scientific and technical means.

Spisok literatury:

1. Bastrykin A.I. Osobennosti rassledovaniya aviacionnyh proisshchivij // Rassledovanie transportnyh prestuplenij: problemy i puti ih resheniya: sb. materialov rossijsko-kazahstanskogo nauchno-prakticheskogo seminar. – Moskva, 2015. – S. 2-8.

2. Nazyrova N.A. Ob osobennostyah osmotra mesta proisshchiviya na otkrytyh uchastkah mestnosti // Kriminalistika: vchera, segodnya, zavtra: zhurnal. – Vostochno-Sibirskij institut MVD Rossii, 2018. – № 4 (8). – S. 139-142.

3. Belkin R.S. Ocherki kriminalisticheskoy taktiki: ucheb. posob. — Volgograd: VSSH M-va vnutr. del Rossii, 1993. – 200 s.

4. Gorbenko T.V. Distancionnoe reshenie zadach po provedeniyu sledstvennyh dejstvij: na primere osmotra mesta proisshchiviya // Obespechenie obshchestvennoj bezopasnosti i protivodejstvie prestupnosti: zadachi, problemy i perspektivy: sb. materialov Vserossijskoj nauchno-prakticheskoy konferencii. – Simferopol', 2022. – S. 46–52.

5. Korchagin A.A. Tekhniko-kriminalisticheskoe obespechenie predvaritel'noj proverki soobshcheniya ob ubijstve. – g. Sankt-Peterburg. – S. 1-9. – URL: <file:///C:/Users/User/Downloads/13357-Tekst%20stat'i-51277-1-10-20230712.pdf> (data obrashcheniya: 29.11.2023).

6. Romashenko O.L. Primenenie tekhnologii 3D-skanirovaniya pri osmotre mesta proisshchiviya // Tekhniko-kriminalisticheskoe obespechenie raskrytiya i rassledovaniya prestuplenij: sb. materialov Vserossijskoj nauchno-prakticheskoy konferencii, provodimoy v ramkah delovoj programmy Mezhdunarodnoj vystavki sredstv obespecheniya bezopasnosti gosudarstva «Interpolitekh-2022». – Moskva, 2022. – S. 189-193.

7. Robotizirovannye sistemy razvedki i razminirovaniya. – 2015. – URL: https://studopedia.ru/9_84204_robotizirovannii-sistemi-razvedki-i-razminirovaniya.html (data obrashcheniya: 04.08.2023).

8. Arhipov V.A., Vojnov I.V., Morozov B.A. Robototekhnicheskij kompleks «Bogomol 3S». Tekhnicheskie harakteristiki i opyt eksperimenta // Voprosy obronnoj tekhniki: zhurnal. – Ural, 2016. – № 1-2 (91-92). – S. 109–113.