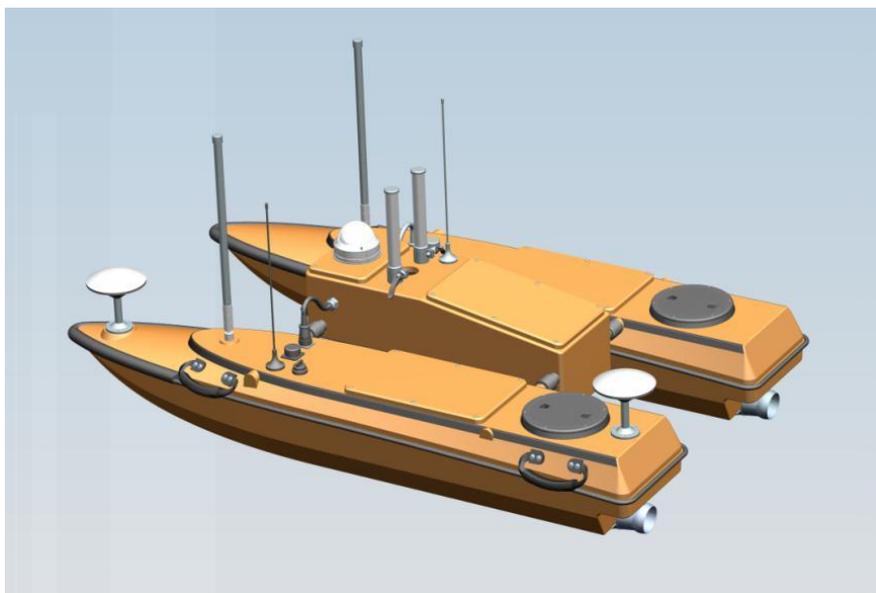


BlueSounder T-Boat2 多功能测量无人船

产品介绍

BlueSounder T-Boat2 多功能测量无人船，可实现人工手动遥控操作完成测量任务，适用于湖泊水库、江河流域、近海等水域的多种作业任务；地面基站采用航行算法完成路径规划，实现 GPS 自动导航，自主航行，以及定速巡航；可通过地面控制基站实时接收无人船的状态信息，并显示和存储无人船相关数据；可通过搭载外围传感模块，可对航行区域的位置、水深、流速、水质、水底地形等参数进行快速准确的测量采集。可以同时搭载多样外围传感模块，完成多种作业任务。（搭载外围传感模块的数量，视传感器大小、体积、功能，以及船体载荷而定）

BlueSounder T-Boat2 多功能测量无人船主要应用于江河湖泊、水岸、海岸、码头等水域，可搭载集成单波束测深仪、侧扫声呐、ADCP、水质采样器、多参数水质分析仪等专业测量仪器，通过人工遥控或自主巡航，实现常规或应急水下地形地貌测绘、水文流量测量、水质采样、水质监测、水下暗管探测等水下作业。



主要特点

- 三体船设计，稳定性好，耐波性强，重心低，抗横摇优于单体及双体船
- 涵道式推进器，纯电力推进，防缠绕设计，支持倒车航行，推进器与船体底部齐平，布放与回收方便
- 便携易用型复合材料，重量轻，搬运方便，可通过家用汽车后备箱携带
- 智能化系统自主导航，定位及停留准确，自主规划航行路径，支持主流操作系统

产品集成



单波束测深仪



侧扫声纳



多波束测深系统



ADCP



水质检测仪

BlueSounder T-Boat2 多功能测量无人船主要参数	
船体	1) 双体流线船型，重心低，航行稳； 2) 采用上下隔舱封闭、闭孔泡沫填充设计，具有防沉、防颠覆、防水特性； 3) 采用新型高强度复合材料、纳米级碳纤维及凯夫拉防弹装甲材质等材料制成。硬度高、重量轻，具有防撞、防腐、防磨损特性 4) 尺寸不大于：1.6m（长）×1.05m（宽）×0.67m（高） 5) 船体自重：32 kg； 6) 负载能力：≤28 kg； 7) 吃水深度：0.1m 8) 船只可实现 GPS 自主导航行驶，能够自动返航； 9) 能自动按系统软件事先编辑好的工作位置、行驶路线、行驶速度进行测量工作； 10) 按任务要求可随时将检测的数据传回地面基站显示、存储，当任务完成后能够按预定位置自动返航； 11) 有警灯、警报、警示装置；
主控系统	1) 接收并执行智能手持遥控器的手动任务指令； 2) 接收、保存并执行地面控制基站的指令； 3) 实时向地面基站发送无人船数据信息； 4) 实时向遥控器发送无人船数据信息； 5) Wifi 在线升级；
导航系统	1) 高精度 GPS 接收器：水平定位精度 2.5 m，速度精度 0.1 m/s； 2) GPS 接收灵敏度：-160 dBm；GPS 更新速率：5 Hz； 3) GPS 冷启动时间：29 秒； 4) 朝向精度：0.1 度；朝向重复性：±0.3 度； 5) 倾角范围：± 80 度；倾角准确度：±1 度（0 度-15 度）。
数据通讯系统	1) 船只与地面基站采用无线射频点对点通信方式； 2) 船只与遥控器采用无线射频点对点通信方式； 3) 通讯距离：开阔无遮挡地段最大通信距离 2 公里； 4) 通信范围内可进行数据传输和监控，可远程监控船只动态及工作。
供电系统	1) 续航能力：经济航速 2m/s,续航不少于 4 小时；最大航速 4m/s,续航不少于 1.5 小时； 2) 电池充放电次数：不少于 500 次。电池可更换； 3) 电池保护：具有过充、过放电、防水及电池过热保护； 4) 电池容量：电池为高容量锂聚合物电池，锂聚合物电池 2 组；最大电压 25.2V，容量 20Ah； 5) 充电电流：5A。

推进系统	<p>1) 两组大功率涵道式推进器，推进器与船底齐平，可浅水投放，具有防水草渔网缠绕设计；</p> <p>2) 最大航速：4m/s；经济航速：2m/s。</p>
智能遥控器	<p>1) 遥控器可遥控无人船行驶，警报警灯控制，与地面基站对无人船控制权交互转换；</p> <p>2) 遥控器屏幕显示无人船信息：船剩余电量、船行驶速度、通信信道、遥控器电量，测量船实时工作状态（测量/移动）、显示测量瓶及任务完成情况；</p> <p>3) 电池续航时间：不小于 12h；</p> <p>4) 遥控距离：≤2Km；</p> <p>5) 重量：小于 1 kg；</p> <p>6) 摇杆方式：电阻式；</p> <p>7) 摇杆范围：360 度；</p> <p>8) 工作频率：433MHZ</p>
搭配测深仪	<p>1) 工作频率：200KHz</p> <p>2) 最大发射功率：800W</p> <p>3) 测深范围：0.2m-300m</p> <p>4) 测深精度：1cm±0.1%h(h 为水深)，1cm 水深分辨率</p> <p>5) Ping 率：40Hz</p>