

水下定位仪报价

| | |
|------|---------------------|
| 产品名称 | 水下定位仪报价 |
| 公司名称 | 北京泰富坤科技有限公司 |
| 价格 | 面议 |
| 规格参数 | |
| 公司地址 | 北京市海淀区金源时代商务中心A座11D |
| 联系电话 | 18911416380 |

产品详情

短基线(SBL)

短基线定位系统由3个以上换能器组成，换能器的阵形为三角形或四边形，组成声基阵。换能器之间的距离一般超过10m，换能器之间的相互关系准确测定，组成声基阵坐标系，基阵坐标系与船坐标系的相互关系由常规测量方法确定。短基线系统的测量方式是由船上所有换能器接收来自应答器的回波信号，得到一个斜距观测值和不同于这个观测值的多个斜距值，系统根据基阵相对船坐标系的固定关系，配以外传感器观测值，如GPS提供的船的位置、姿态、船艏向值，计算得到目标的大地坐标。系统的工作方式是距离测量。

如需了解更多水下定位及通讯系统的相关信息，欢迎关注泰富坤科技网站或拨打图片上的热点电话，我们会为您提供专业、周到的服务。

超短基线(SSBL/USBL)

超短基线的所有声单元（3）安装在一个收发器中，组成声基阵，声单元之间的相互位置测定，组成声基阵坐标系，声基阵坐标系与船的坐标系之间的关系要在安装时测定，包括位置（X、Y、Z偏差）和姿态（声基阵的安装偏差角度：横摇、纵摇和水平旋转）。系统通过测定声单元的相位差来确定换能器到目标的方位（垂直和水平角度）；换能器与目标的距离通过测定声波传播的时间，水下定位仪报价，再用声速剖面修正波束线，确定距离。以上参数的测定中，距离的测定受声速的影响特别大。另外垂直角的测量尤为重要，直接影响定位精度，所以多数超短基线定位系统建议在应答器中安装深度传感器，借以提高垂直角的测量精度。超短基线定位系统要测量目标的位置（地理坐标），必须知道声基阵的位置、姿态以及船艏向，这可以由GPS、运动传感器和电罗经提供。系统的工作方式是距离和角度测量。

想要了解更多水下定位及通讯系统的相关信息，欢迎拨打图片上的热线电话！

长超短基线技术

以下内容由泰富坤科技为您提供，今天我们来分享水下定位及通讯系统的相关内容，希望对行业的朋友有所帮助！

LUBL(长超短基线)技术是将LBL和USBL技术组合一体的综合定位技术，系统能够利用海底应答器阵列为水面船提供长基线高精度DP参考，并且可为水下目标(ROV)提供长基线定位及定位数据遥测。该技术通常被应用与对DP要求很高的深水钻井船，并以分离双系统备分配置，同时组合BOP遥测遥控功能，以组成长基线DP定位参考、长基线ROV支持定位、Riser Angle遥测、BOP遥测遥控功能的综合声学定位系统。

水下定位仪报价由北京泰富坤科技有限公司提供。北京泰富坤科技有限公司是从事“水下机器人,多波速测深系统,浅层剖面仪,声纳”的企业，公司秉承“诚信经营，用心服务”的理念，为您提供高质量的产品和服务。欢迎来电咨询！联系人：王经理。