

Tiger / Lynx 型水下机器人 (ROV)

产品名称	Tiger / Lynx 型水下机器人 (ROV)
公司名称	北京汇海四方信息技术有限公司
价格	1000000.00/套
规格参数	品牌:seaeye 型号:tiger 产地:英国
公司地址	北京市海淀区中关村东路18号1号楼17层A-2006-037号
联系电话	13070119773

产品详情

Tiger / Lynx 型水下机器人 (ROV) (北京汇海四方)

Seaeye Tiger与Lynx型ROV为目前应用于油气行业中比较受推荐的观察与检测型水下机器人，其两款型号工作水深分别为1000米和1500米，均可适用于各种复杂海况项目现场。另外系统采用开放式的结构设计，配套脐带缆布放和整理装置，可集成扩展各种功能传感器，具有卓越的深水操控性与功能性，满足军队、石油、天然气、科研等各种项目应用需要。

系统特性：

ROV主机采用聚丙烯ROV框架，具有坚固、浮力大、易钻孔和耐腐蚀的优点

平衡性设计，合理的浮体材料和压载的配比，保证系统在水下具备尚佳的稳定性

标准双绞脐带缆通讯方式，光纤通讯模块升级可选

经久耐用的安装固定方式，确保固定在主机上的摄像头、声纳等传感器的安全

开放式平台，扩展选项宽泛，兼容各种水下检测传感器，提高系统的应用能力

采用主板功能模块化设计，便于故障排查和故障模块更换，降低成本、提高工作效率

系统可通过扩展大功率多功能机械手、USBL水下声定位系统、图像扫描声纳、图像识别声纳、CP、清洗刷等相关部件，实现在各种不同环境下的具体应用

性能指标：

系统工作水深：Tiger 1000米 / Lynx 1500米

Tiger型ROV推进器配置：5个直流推进器（4个水平矢量方向，1个垂直方向）

Lynx型ROV推进器配置：6个直流推进器（4个水平矢量方向，2个垂直方向）

Tiger型ROV前进推进力：62Kgf；侧向推进力：43Kgf；垂直推进力：22Kgf

Lynx型ROV前进推进力：66Kgf；侧向推进力：47Kgf；垂直推进力：43Kgf

系统载重：32Kg / 34Kg

水面运行速度：4Knots；水下运行速度可达：3Knots

180度旋转云台，配套多组广角、彩色、低照度、高清晰摄像头和高亮度LED照明灯

数据控制通道：3/4个视频通道，2个灯光控制通道

内置航向（罗经）、姿态、深度等传感器

深度自动测量、航向姿态自动测定、推进器航速锁定功能等自动控制功能

推进器增益控制, 推进器速度锁定, 自动锁定深度, 自动航向姿态锁定, 相机云台, 相机焦距, 相机切换, 照明灯开关, 灯光强度, 相关附件, 视频覆盖位置, 电源开关控制, 程序键盘控制等手动控制功能

推进器增益（功率）设定参数, 照明等级设定, 推进器速度锁定设置, 深度, 航向姿态, 系统运行小时计数, 摄像头角度, 水温, 时间, 日期和用户注释文本信息等系统参数显示

北京汇海四方信息技术有限公司创始团队从1995年我们开始为油气行业服务，具有20年以上海上行业从业经验，北京汇海致力于利用先进的智能无人水下机器人进行水下结构物、水下资产、水下地理信息数据的采集，完成水下定位、测绘、检测、维修、维护和打捞等工作，为水下资产和安全保驾护航。

从公司成立之日起我们就重点对水下传感器和工具进行投入研发，形成多套完整的解决方案，从结构物表面到内部，从2D平面数据到3D立体模型，从光学可视化到声学、电磁信息多样化综合采集，从厘米级到毫米级精度，我们通过稳定的水下机器人搭载平台和各种先进的传感器、定制工具已经完成多项水下检测、水下应急任务。

减少人力和时间成本，降低水下作业的风险，获得直观高精度的水下信息是我们坚持努力的方向，希望通过我们努力可以让业主更加了解水下结构物和资产的状况，确保水下结构物和资产的安全。

主营业务：水下无人智能定位测绘检测维修维护清淤，水下机器人，水下推进器，声速剖面仪水下灯光摄像头，水下管线仪

主要应用方向及环境：

水利水电：大坝裂缝脱空检测、大坝渗漏检测、输水渠道检测，入水口清理、拦污栅清理维修、水下切割、堵漏

风电核电：打桩定位、施工实时监测、桩基检测、管线路由调查

石油天然气：钻井平台安装支持、管线路由调查，地震节点布放回收支持、环境调查

海洋科考：潜标打捞回收、海底取样、海底观测网接头插拔，珊瑚礁观察

市政：储水罐检测清理、油罐检测清理，地下管廊检测清理

水产养殖：水产捕捞、渔网清洗