

U130多功能测量无人船

产品名称	U130多功能测量无人船
公司名称	南京聚海信息科技有限公司
价格	30000.00/个
规格参数	
公司地址	南京市秦淮区中山南路49号17-C8室
联系电话	18751906628

产品详情

U130 多功能测量无人船 序号 内容名称 功能要求及技术指标

1 设备要求 1、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、近海的流速测量与水域测绘；2、地面基站采用先进的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；3、通过地面控制基站可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；4、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。

2 主要技术参数

2.1 船体 1) 单体流线船型，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：1.3m（长）×0.6m（宽）×0.3m（高）（±5%的偏差）；*** 5) 船体自重：20 kg；*** 6) 负载能力：12 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；

2.2 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命令；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。

*** 2.3 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）。

2.4 数据通信系统 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。

2.5 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 7m/s, 续航不少于 1 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 1 组；最大电压 48V，容量 20Ah*2；5) 充电电流：不小于 5A。

2.6 推进系统 1) 一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；2) 最大航速：7m/s；经济航速：2m/s。

*** 2.7 智能遥控器 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；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；3) 电池续航时间：不小于 12h；4) 遥控距离：2Km；5) 重量：小于 1 kg；6) 摇杆方式：电阻式；7) 摇杆范围：360 度；8) 工作频率：433MHZ