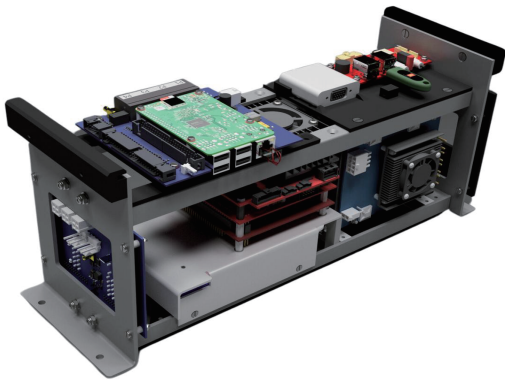


GeoSwath 4型无人船技术规格

GeoSwath4 换能器	125 kHz	250 kHz	500 kHz	尺寸	386mm(L)×124mm(W)×174mm(H) (仅适用于GeoSwath模块)重量: 3.4kg 388mm(L)×290mm(W)×177mm(H) (包括底板)重量: 5kg
最大测量深度	200m	100m	50m	功率	28W (Windows 系统处于空闲状态时) 35W (仅使用传感器进行传输时) 65W (最大功率消耗)
最大条带覆盖宽度	780m	390m	190m	输入电压	18-26VDC
最大覆盖	最大可达12倍水深	最大可达12倍水深	最大可达12倍水深	输入接口	COM 1(用于GNSS) COM2(用于MRU) COM3 (通过USB连接, 用于声速传感器) COM4(通过USB连接, 用于电池电压监测器)
量程分辨率	6mm	3mm	1.5mm	机载计算机	Intel®Dual-core Kaby Lake, 2.8/3.9GHz,8GB DDR3L,1TB SATA36(Gb/s) Solid statem SATA module, Microsoft Windows 10 Professional 64 (bit)
角度分辨率	0.04°	0.04°	0.04°	使用环境	温度: 工作温度范围: 0°C-40°C, 储存温度范围: -20°C-70°C, 湿度: 工作时最大湿度为95% (不含冷凝), 储存时湿度低于55%
双边波束宽度 (水平)	0.85°	0.75°	0.5°		
最大条带Ping率	最大每秒30 (左右舷同时)	最大每秒30 (左右舷同时)	最大每秒30 (左右舷同时)		
换能器尺寸	550mm(L)×250mm(W) ×190mm(H)	468mm(L)×165mm(W) ×125mm(H)	362mm(L)×109mm(W) ×75mm(H)		
换能器重量, 包括外壳	18.5kg	7kg	2kg		

产品展示



技术参数

船体	船体尺寸	1500mm*775mm*425mm (长*宽*高)
	船型	M型三体船，高分子聚酯碳纤维加凯夫拉合成材料
	船体自重	7.5kg
	最大载重	80kg
	抗风浪	5级风，3级浪
	安装孔位	235mm (可支持搭载单波束、侧扫声呐、ADCP、多波束)
	船体防护	采用船体分层隔离填充设计，防沉没
	指示灯	双色指示灯
	视频	360°全向视频
	避障	支持浅滩悬停、毫米波自动避障和视频观察
动力	电池规格	标配2块50Ah可充电锂电池
	续航能力	6h@2m/s
	电机	直流无感无刷电机，无舵机转向
	最大推力	12kg
	推进器功率	1500W
	最大船速	6m/s
遥控通讯	推进方式	推进器为涵道式、插拔设计、易拆换、具有防水草功能
	显示屏	7.0寸工业触摸屏+阳光可视屏
	分辨率	1920*1200
	安卓系统	Android 9.1
	内存	运行4GB，存储64GB
	通讯模式	数传电台&4G
	通讯距离	数传电台2km,4G无限制
定位	工作续航	8-12小时
	单点定位精度	平面1.5m、高程2.5m
	DGNSS精度	平面0.4m、高程0.8m
	RTK定位精度	平面±8mm+1ppm、高程±15mm+1ppm
	航向精度	0.1°(1m基线)
控制	控制模式	支持手动&自动以及定速巡航
	自动避障	自动航行过程中可自动避让前方障碍物 (毫米波雷达)
	智能返航	在通信中断、低电量或任务结束后可直线返航或按规划航线返航
	自主悬停	可以在静水或者大流速下实现精准悬停功能
	黑匣子功能	采用滚动存储的方式可以实现历史50次的航行日志记录功能
	公网接入	内置4G模块，可以实现超距状态监控和远程控制
	数据存储	支持多通道本地存储和远程存储
	软件	支持任务规划、数据采集和数据后处理等功能，可实现无人船自主导航控制、船体参数控制、多角度视频显示、在线地图加载和坐标转换等功能

