

● 無人船概要

1、舵を用いない自動航行

左右に配置されたプロペラの推力と二つプロペラの推力差分により、速度と走行方向を調整することができる。

事前にルートを設定し、自動航行することができる。

緊急時には自動的に出発点に戻ることができる。

2、各種センサー設備を搭載可能

GNSS 受信機、測深儀、ADCP、サイドスキャンソナーなど各種類の音、光、電磁センサー設備を搭載することができる。

3、各システムの統合と連携動作

組み込みコンピューターシステム、センサーシステム、無線通信システム、インテリジェント制御システムを統合して組み込み、連携動作で様々な計測作業ができる。

4、遠距離通信とリアルタイム制御

無線通信により以下、3方式の航行手法をリアルタイムで制御することができる。

- 手動航行による計測
- 事前に設定されたルートによる自動航行計測
- 指定位置（開始位置など）に自動帰還航行モード

5、双胴船構造の採用

小水線面積双胴船（SWATH）構造を採用することにより、積載荷重能力、高波時の安定性および計測品質の向上を実現



● 水底計測事例

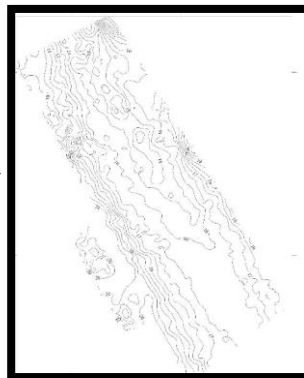
水底地形の三次元データを取ることができる。

1、シングルビーム

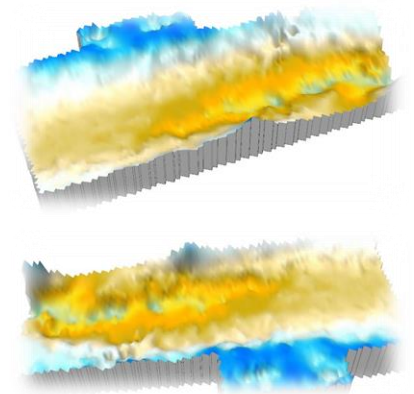


445701.582	,3363526.101	,20.300
445701.567	,3363526.131	,20.268
445701.561	,3363526.157	,20.288
445701.532	,3363526.176	,20.358
445701.463	,3363526.172	,20.304
445701.395	,3363526.146	,20.459
445701.089	,3363525.659	,20.353
445701.309	,3363525.789	,20.470
445701.516	,3363525.746	,20.446
445701.611	,3363525.645	,20.472
445701.627	,3363525.631	,20.490
445701.662	,3363525.588	,20.467
445701.676	,3363525.578	,20.482
445701.686	,3363525.563	,20.500
445701.715	,3363525.527	,20.438
445701.732	,3363525.509	,20.440
445701.745	,3363525.492	,20.469
445701.783	,3363525.448	,20.464
445702.973	,3363524.776	,20.054

計測テキストデータ

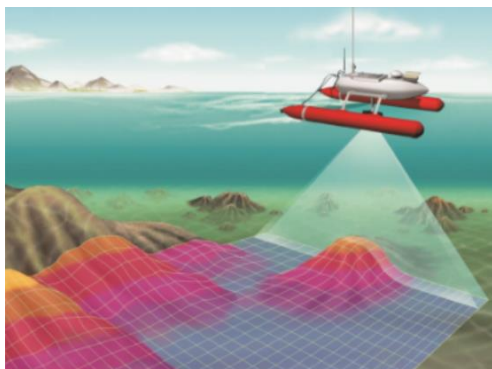


等高線図

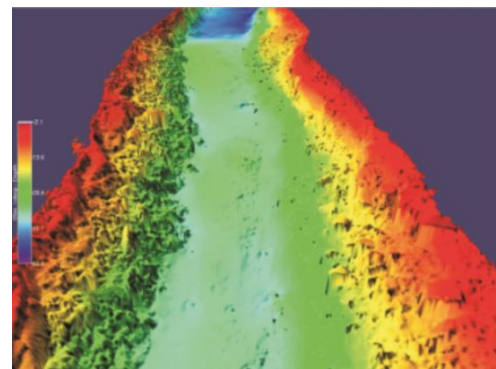


水底三次元地形図

2、マルチビーム



マルチビームスキャンイメージ



高精細水底三次元地形図