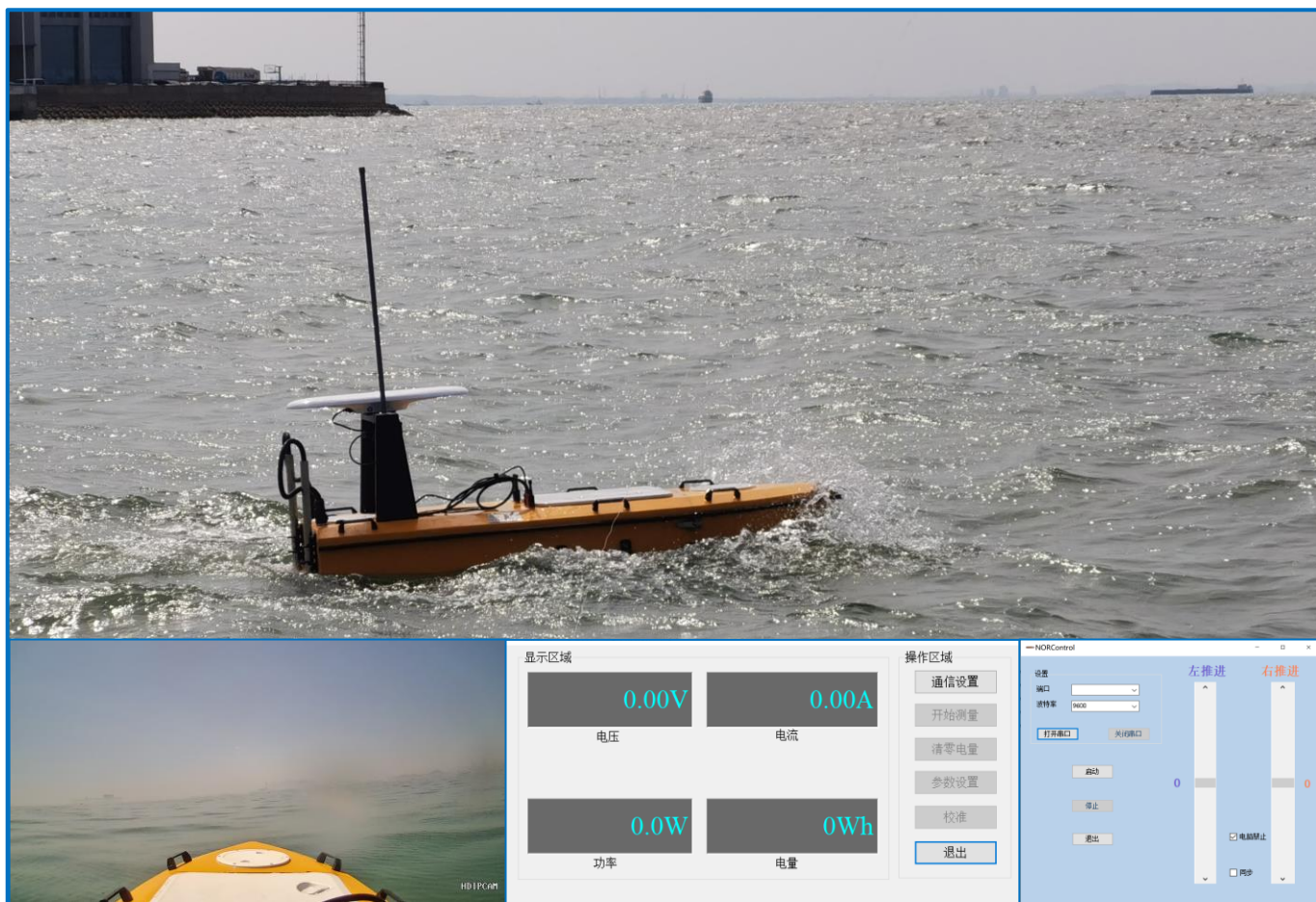
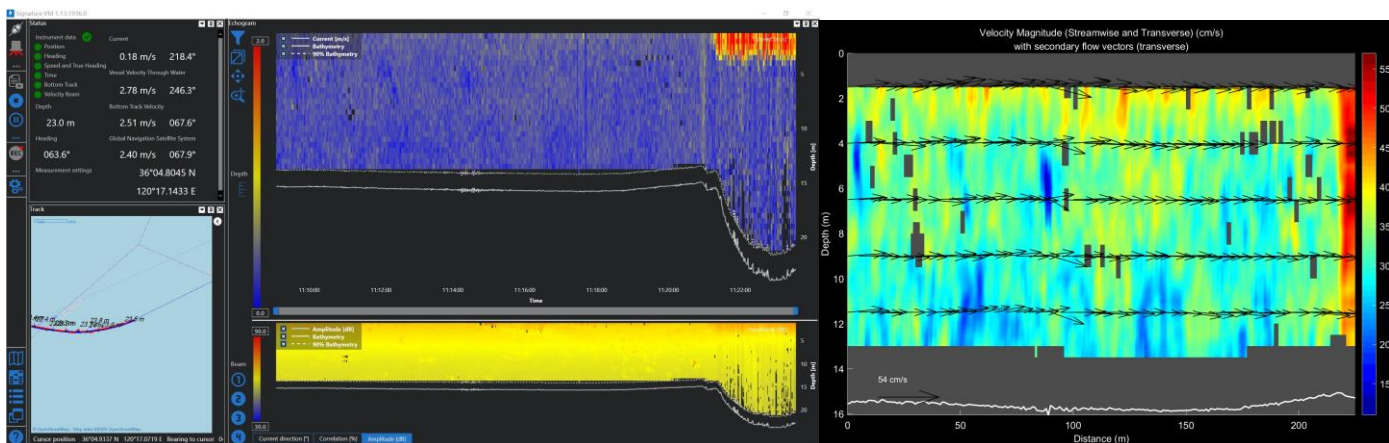


蛟龙走航 ADCP 无人船系统

SIG-USV System



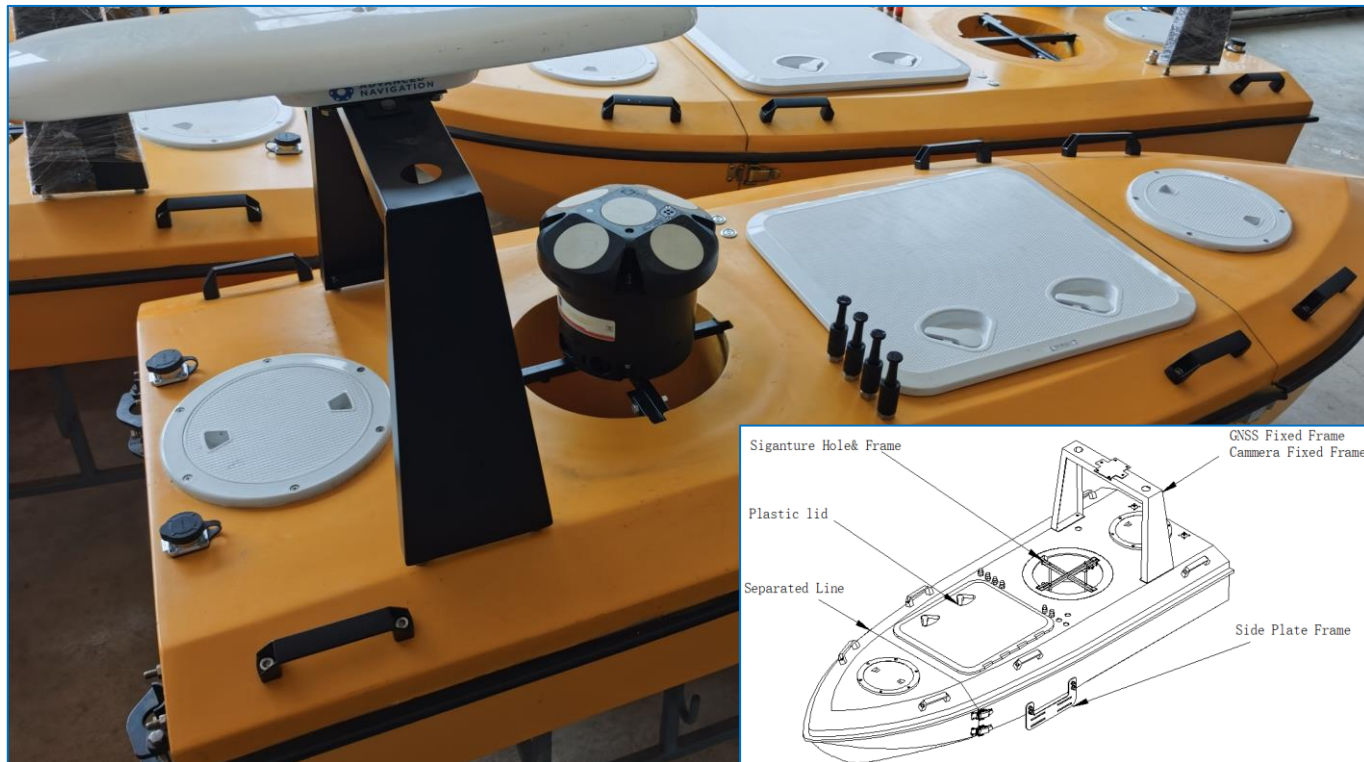
走航式剖面流速仪（走航 ADCP）在沿岸勘察，港口与船坞测绘，潮汐流研究和沉积物迁移等研究领域得到了较为广泛的应用。SIG-USV System[®]为水文工程测量人员提供了一种更为方便、快捷的测量手段，并通过集成船体等一系列整体化设计，降低设备现场安装和操作误差，保证数据质量和可靠性。



SIG-USV System[®]包含无人船系统（USV）和走航式 ADCP 系统（Signature 500/1000 VM Coastal）。

无人船系统（USV）包含分体式船身，动力系统，通信系统，电源系统，视频采集系统，专用支架和便携通信

基站。船体基本尺寸为 2000mm*720mm*427mm（不含支架），船身为玻璃钢材质，其上所有配件为 316 不锈钢，空载状态船体总重约 44KG。船体采用分体式设计，并采用快速搭扣连接，便于运输和现场组装。船体内部采用标准化模块设计，便于后期的维修和更换。USV 采用双推进器差速航行，航速 2-3 节，续航 4-6h，通过岸站遥控和软件进行控制。数据通过通信系统实时回传到岸站电脑终端，通信距离可达 2.5-3km。



走航式 ADCP 系统包含 Signature 500/1000 ADCP 和先进的高精度 GNSS。即使在严苛的现场情况下，也具有卓越的底跟踪性能。以太网接口便于 GNSS 为整套系统提供严格的网络时序。第五波束作为测深仪声束（Echo Sounder），可提供高精度深度信息并进行深度范围上的沉积物测量。

