

MODELO



M20



M10

FÍSICO

Dimensiones (LxAnxAl)	1180x700x390 mm	950x500x350 mm
Peso	12,8 kg (sin batería)	6Kg (sin batería)
Carga útil	Mini ecosonda de frecuencia sencilla (predeterminada), más ADCP, perfilador de subsuelo, sonar de barrido lateral, ecosonda multihaz, etc.	Mini ecosonda de frecuencia sencilla (predeterminado)
Material	Compuesto de polímero de fibra de nano carbono	
Clasificación IP	IP67	
Resistencia a las olas del viento	Brisa suave, ola suave	
Interfaz de telecomunicaciones	Ranura para tarjeta nano SIM disponible	
Distancia de funcionamiento del control remoto	2 kilómetros	
Ensamblaje del sistema	Modular, enchufable	

ELÉCTRICO

Comunicación por vídeo	Puerto de red y telecomunicaciones 4G	
Motor motor	Motor sin escobillas de larga duración y alta eficiencia para alcantarillas	
Potencia del motor	Típico 850W cada uno	
Batería	Batería de litio de alto rendimiento, portátil y desmontable, 33 V, 45000 mAh	
Duración	5,5 horas a 2 m/s (batería única, opción de larga duración disponible)	7 horas a 2 m/s

FUNCIONAMIENTO

Propulsión	Accionamiento eléctrico	
Velocidad de crucero	7m/s máx.	
Modo de dirección	Dirección motor libre, dirección diferencial, reversible	
Sonda acústica predeterminada	Incorporado, altamente integrado con transductor, funcionamiento totalmente automático después de la conexión a la alimentación. Frecuencia de funcionamiento 200 kHz, ángulo de haz 5°, ángulo de sondeo 0,15-100 m (actualizable).	
Sonda ecométrica opcional	Frecuencia de funcionamiento: alta frecuencia ≥200 kHz, Baja frecuencia <20 kHz; ángulo del haz: alta frecuencia ≤5°, baja frecuencia ≤20°; ángulo de sondeo: alta frecuencia 0,15-300 m, baja frecuencia 0,5-600 m	N/A

POSICIONAMIENTO

Antena GNSS	Antena dual, preinstalada en la parte delantera y trasera individualmente	
Constelación GNSS	1598 canales, compatible con GPS, Glonass, Galileo, Beidou-2, Beidou-3, Beidou-PPP, IRNSS, QZSS, SBAS, banda L, etc.	
Precisión de posicionamiento de un solo punto	Alto ≤ 1,5 m, Alto ≤ 2,5 m	
Precisión de Beidou-PPP	10cm, opcional	
Precisión RTK	H: ±(8+106 xD)mm V: ±(15+106 xD)mm D-Longitud de la línea base (Unidad: mm)	
IMU a bordo	Admite GNSS inercial, 1PPS, frecuencia de actualización IMU 200 Hz máx.	
Rendimiento de la IMU	Precisión de rumbo 0,15° a 1 m de línea base, precisión de orientación 0,25° a 1 m de línea base	

Nota: toda la información anterior está sujeta a cambios sin previo aviso.

AQUA M20/M10

Botes marinos no tripulados



ILUSTRACIÓN



- 1 Hélice de doble conducto
Sistema de doble propulsión para un crucero potente.
- 2 Trimarán de dos pisos
Diseño estructural inteligente para un crucero confiable y estable.
- 3 Antena GNSS trasera
Funciona con GNSS incorporado para un posicionamiento preciso.
- 4 Sistema de piloto automático
Se destaca en operaciones no tripuladas
- 5 Puerto de antena del puente de red
Habla con el control remoto para transferir datos
- 6 Piscina lunar especializada lista
para adaptarse a una variedad de cargas útiles como ADCP, multihaz
- 7 Puerto de antena de telecomunicaciones 4G equipado para correcciones RTK y control remoto de embarcaciones
- 8 El puerto de antena de enlace de datos de radio se comunica con la estación base para realizar correcciones RTK
- 9 La autonomía del compartimento de la batería es de aproximadamente 5 horas en modo piloto automático
- 10 Panel de visualización de energía para lectura de valor de voltaje directo
- 11 Inicio rápido con una sola tecla del interruptor de encendido del dispositivo
- 12 Puerto de recarga independiente o carga directa a bordo, opcional
- 13 Mini ecosonda F18S de una sola frecuencia, incorporada por defecto
- 14 La luz guía de doble cara parpadea en verde para indicar la seguridad de la misión
- 15 Cámara 360° panorámica
Proporciona una vista panorámica durante las misiones.
- 16 Radar de microondas milimétrico
Diseñado para evitar obstáculos
- 17 Antena GNSS frontal
Proporciona información de rumbo estable para el piloto automático.
- 18 Unidad de control remoto
Planificación y control de misiones, todo en uno



APLICACIONES DE SOFTWARE



Piloto automático



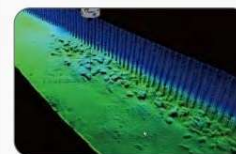
Trabajos de dragado



Mapa satelital



Batimetría subacuática



Mapeo multihaz



Medición de ríos



Detección de obstáculos



Investigación hidrológica

CONFIGURACIÓN

Casco de USV	x1
Mini ecosonda incorporada	x1
radar de microondas integrado	x1
Cámara 360° integrada Antena GNSS	x1
integrada Antena puente de red	x2
Antena de telecomunicaciones 4G	x2
	x1
Antena de enlace de datos de radio	x1
Cargador de batería con control remoto	x1
Cargador de control remoto	x1
Estuche de transporte Software Dongle	x1

Nota: tomemos M20 como ejemplo arriba.



CARGAS ÚTILES

