

技术参数

模块	项目	SU20	
船体	船体尺寸	1.18m(长)X0.7m(宽)X0.39m(高)	
	船体材质	纳米碳纤维高分子复合材料、新型复合材料	
	船体形状	三体船	
	船体自重	12.8kg	
	船体载重	42kg	
	防水防尘	IP67	
	吃水深度*	9cm	
	月池孔径	23cm(可定制)	
	抗风浪等级	3级风、2级浪	
	可搭载设备	可根据需求搭载ADCP、水质检测设备、水体采样设备、浅剖、侧扫、单波束测深仪、小型化多波束测深仪	
安全配置	360°高清视频辅助观察	开机自检	支持温度、湿度检测
	毫米波雷达自主避障	配备防撞条	浅水提醒并自主倒车驶离
	双层船体防沉设计	船体数码电量显示	指示灯可显示船体运行状况
			马达嵌入式安装设计并配备防水草罩
动力	动力方式	电驱	
	电池规格	33V/45Ah高性能三元锂电池、便携式设计、智能化管理、可插拔更换	
	电机类型	高效涵道长寿命无刷电机	
	转向方式	无舵机差速转向、可倒车	
	安装方式	模块化插拔设计	
	马达功率	单马达850W	
	最高船速	7m/s	
	续航时间	5.5h@2m/s(单电池,可选配超长续航方案)	
	SIM卡	支持eSIM和Nano卡	
	视频通讯	4G全网通、网桥	
	数据通讯	4G全网通、网桥、电台	
	遥控通讯	4G全网通、网桥、2.4GHz电台	
通讯	通讯距离	智能遥控2.5公里、4G不限距离	
	主控设计	一体化主控集成设计	
	数据储存	多通道存储,遥控器、船端、服务器均可存储	
	遥控器功能	9.2英寸高清显示屏,支持不同存储空间,可控制船体、采集数据、视频查看、切换工作模式	
软件	控制采集软件	基于Linux系统开发,支持测量任务规划、船体运行控制、任务进度统计、坐标系输入;支持船体航行轨迹、测深数据、波形、视频实时观看,可实现数据本地存储以及船体存储;可设置低电量自动返航、失联自动返航,可设置返航点	
	数据后处理软件	支持数据回放、波形水深数据叠加、水深数据校正、验潮数据改正、数据延时改正、姿态改正、坐标参数转换,可以根据时间、距离对采集数据进行重新采集取样、可自定义输出成果数据输出格式,能够以不同颜色显示不同深度,具有可回退和撤销功能	
定位	天线	船体配备高精度定位定向GNSS双天线	
	卫星系统	支持BDS-3全球信号、BDS-2、GPS、GLONASS、Galileo、IRNSS、QZSS、SBAS、支持L-Band、支持北斗精度	
	失锁重捕	<1s	
	RTK初始化时间	<5s	
	测速精度	0.02m/s	
	标准单点精度	H ≤ 1.5m, V ≤ 2.5m	
	PPP北斗精度	优于10CM(可选)	
	RTK精度	H:±(8+10-6×D)mm, D为基线长度(单位:km) V:±(15+10-6×D)mm, D为基线长度(单位:km)	
定向精度	航向精度0.15°@1m基线,姿态精度0.25°@1m基线		
惯导精度	惯导,支持组合导航,支持1PPS,IMU更新率最大200Hz		
测深	测深性能	标配测深仪:主机换能器一体化高度集成,通电全自动作业,无需人工干预 工作频率200kHz;波束角5°;测深范围0.15~100m	
		选配测深仪:工作频率:高频≥200kHz;低频≤20kHz 波束角:高频≤5°,低频≤20°	
		高频:0.15~300m,低频:0.5~600m	

*吃水深度视搭载设备不同

SU20

南方智能无人船



SU20

南方智能无人船



产品简介



SU20智能无人船主要用于江河湖泊、水库等水域中，可实现人工遥控、自主断面直线航行、水面悬停。船体双月池的设计可以同时搭载高精度测深仪以及其它仪器，如不同型号的ADCP、单波束测深仪、管线仪/测淤仪、侧扫声呐、小型化多波束测深仪等，仪器拆卸安装快速方便，以便实现多种模式的测量作业。防沉防撞双层船体设计、长寿命高转速推进器、毫米波雷达智能避障、浅水报警、360°全向视频、自动航行船速调整、低电量自动返航、失联自动返航确保航行安全；双天线定位定向精度高、自主研发船控软件、多功能专业测量软件确保测量数据精确。

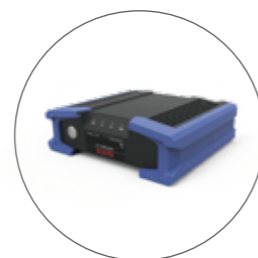
船体可搭载：



S9系列ADCP



SE-2管线仪/测淤仪



SDE-19测深仪



水质监测仪



侧扫声呐



小型化多波束测深仪

功能亮点

