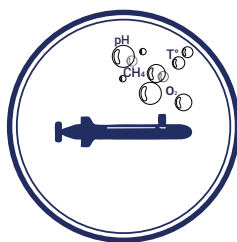


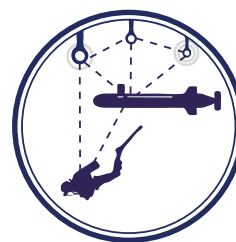
PRZENOŚNY I NIEDUŻY AUTONOMICZNY POJAZD PODWODNY
Głębokość 300 metrów – śledzenie w czasie rzeczywistym – 10 godzin pracy



Akustyczne obrazowanie dna morskiego



Monitorowanie jakości wody



Pozycjonowanie w modelu Sparse-LBL

Opis

NemoSens to kompaktowy autonomiczny pojazd podwodny (AUV) przeznaczony do zastosowań naukowych, przemysłowych i obronnych.

Zasięg misji można zwiększyć dzięki technologii roju oraz możliwości wykorzystania wielu pojazdów podwodnych (AUV). NemoSens jest również kompatybilny z całą gamą produktów firmy RTSys Underwater Technologies, takich jak systemy SonaDive noszone przez nurków czy nadajniki.

NemoSens wykorzystuje najnowsze ulepszenia zarówno sprzętowe, jak i programowe z oferty produktów RTSys Underwater Technologies. Dzięki temu jest to najbardziej wydajny i niezawodny mikro-AUV swojej generacji.

W razie potrzeby można dodać funkcje oprogramowania i czujniki pomiarowe (o masie nieprzekraczającej 2 kg).

Zalety

- Mikro-AUV
Długość poniżej 1 m – masa poniżej 10 kg
- Bardzo precyzyjne pozycjonowanie
Ograniczone odchylenie niezależne od pokonanego dystansu
Monitorowanie pozycji pojazdu podwodnego (AUV) w czasie rzeczywistym z powierzchni
Śledzenie na żywo za pomocą lekkiego, przenośnego urządzenia
- Łatwy w obsłudze i konserwacji
- Repozycjonowanie w modelu Sparse-LBL

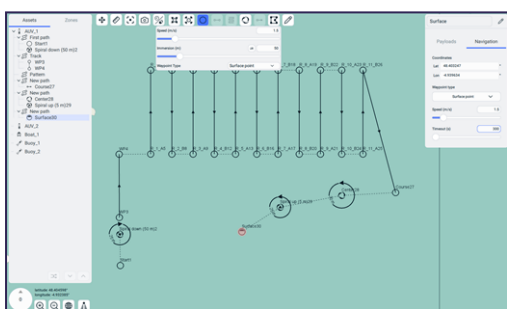
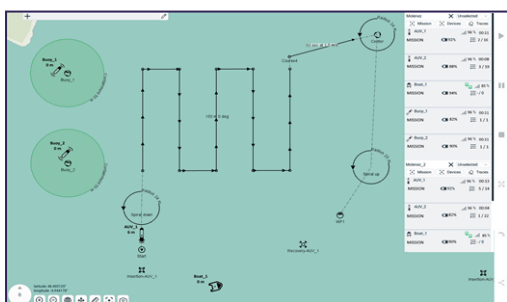
Funkcje nawigacyjne

- Maksymalna głębokość operacyjna: 300 m
- Prędkość: od 2 do 6 węzłów
- Czas pracy: ponad 10 godzin
- System nawigacji RACAM typu sparse-LBL
- Zasięg komunikacji akustycznej: 2 km
- Do stanu morza 4

Opcje

- Sonar boczny o wysokiej rozdzielczości
- DVL
- Magnetometr
- Sonda wieloparametrowa (CTD, O₂, CHL)
- Kamera wideo i oświetlenie podwodne
- Kamera fotogrametryczna


Wodowanie z łodzi

Wyposażenie

Planowanie misji

Monitorowanie na żywo w czasie rzeczywistym

NemoSens to jednoosobowy, przenośny pojazd podwodny (AUV), który nie wymaga żadnej specjalnej instalacji. Wodowanie i wyciąganie z wody można z łatwością przeprowadzić z lekkiej łodzi lub z brzegu morza.

Pozycję NemoSens można śledzić przez cały czas trwania misji za pomocą komunikacji akustycznej. Po wynurzeniu na powierzchnię pilot zdalnego sterowania GEOsys ułatwia lokalizację i odzyskanie pojazdu AUV, przekazując informacje o pozycji drona za pośrednictwem pasma UHF. Ponadto za pomocą GEOsys można wysyłać podstawowe polecenia, takie jak przerwanie misji.

Zakres czujników

NemoSens umożliwia integrację szerokiej gamy czujników dostosowanych do Państwa potrzeb: sonaru bocznego, kamery wideo, czujników środowiskowych (CTD, O₂, Chl...). Wszystkie dane zebrane przez czujniki są zapisywane na tym samym nośniku, co ułatwia ich odzyskanie po zakończeniu misji.

Sonar skanujący w trzech płaszczyznach o różnych częstotliwościach

Częstotliwość	450 kHz	900 kHz	1 MHz
Zakres	100 m	30 m	25 m
Szerokość promienia w poziomie	0.5°	0.43°	0.3°
Szerokość promienia w pionie	60°	40°	60°

Nawigacja i komunikacja

NemoSens posiada wbudowany modem z protokołem RACAM typu sparse-LBL. Zapewnia on bardzo dokładne pozycjonowanie oparte na redundancji danych. Protokół RACAM jest wdrożony w każdym urządzeniu firmy RTsys Underwater Technologies, co umożliwia pełną kompatybilność i komunikację między wszystkimi modułami z oferty RTsys Underwater Technologies, w skład której wchodzi: COMET-300, ręczny sonar SonaDive, moduł komunikacji powierzchniowej oraz boja pozycjonująca. W trybie roju może współpracować jednocześnie do 7 mikro-AUV.

v.024

Wymiary

- Długość: 1 m (wartość nominalna, w zależności od czujnika)
- Średnica korpusu: 124 mm
- Wysokość: 183 mm
- Masa: 10 kg (wartość nominalna, w zależności od czujnika)

Dostarczony sprzęt

- GNSS
- Inercyjny system nawigacyjny (INS)
- Modem akustyczny