

Teledyne Benthos

SeaROVER

遠隔操作無人探査機

Payload Specific ROV System

SeaROVER は、カスタマイズの自由度が高い
オープンフレーム構造のコンパクト ROV です。

様々な苛酷な環境下でのオペレーションを想定した高い運動性能と、必要に応じて「成長」する事を可能にする高い拡張性を備えています。標準コンポーネンツ（スラスター、カメラ、ライト、エレクトロニクスポトル、浮体など）は着脱が容易なモジュール設計となっており、目的に合わせた換装やメンテナンスに生じる労力を最小限に抑える事ができます。

マニピュレーターや2D/3D イメージングソナー、マルチビームソナー、DVL/ADCP などオプション装備も充実しています。



SeaROVER



カスタマイズ例：Teledyne BlueView 社製 3次元スキャニングソナー搭載

製品の特徴

特徴

- ・ 25 年間以上の経験から生まれたコンパクト ROVs
- ・ 拡張性の高いオープンフレーム構造
- ・ 小型軽量ながらパワフルな運動性能
- ・ 容易な配置、操作、回収、管理、メンテナンス
- ・ Teledyne BlueView 社製2D/3D イメージングソナーなど多彩なオプションラインナップ

活用例

- ・ 船体検査及び港湾のセキュリティー
- ・ 水中捜索及び救助、機雷掃海
- ・ 警察による証拠品の回収
- ・ 海洋生物や、魚礁など海底構造物のモニタリング
- ・ ダム・トンネル内の検査
- ・ パイプラインやケーブル敷設ルート調査

SeaROVER

遠隔操作無人探査機

仕様

パフォーマンス

操縦性	4軸移動
最高速度	2~3ノット
耐圧	300m

特性

サイズ	L74.6cm × W59.1cm × H56.8cm
重量	32kg ※バラストおよびオプション除く

スラスタ

水平方向	1馬力BLDCモーター×2基
前方の推力	18.1kg ^{*1}
後方の推力	10.4kg ^{*1}
鉛直方向	1/3馬力BLDCモーター×2基
上向きの推力	8.2kg ^{*1}
下向きの推力	4.1kg ^{*1}
側面(オプション)	1/3馬力BLDCモーター×1基
左側の推力	8.2kg ^{*1}
右側の推力	4.1kg ^{*1}
スクリュー	ステンレス製
ノズル	ナイロン製コルトノズル

コントローラー

サイズ	L37.1cm × W56.2cm × D56.0cm
重量	41kg

※1 スラスタ1基あたり

カメラ

カメラ1	高解像度カラービデオ:NTSCまたはPAL
解像度	470TV本@NTSC / 576TV本@PAL
感度	0.1ルクス@50IRE
傾斜機構	180° (両カメラ同時に)
カメラ2	高解像度モノクロビデオ:NTSCまたはPAL
解像度	600TV本
感度	0.003ルクス@50IRE
ライト	可変光度LEDライト

後面カメラ※オプション

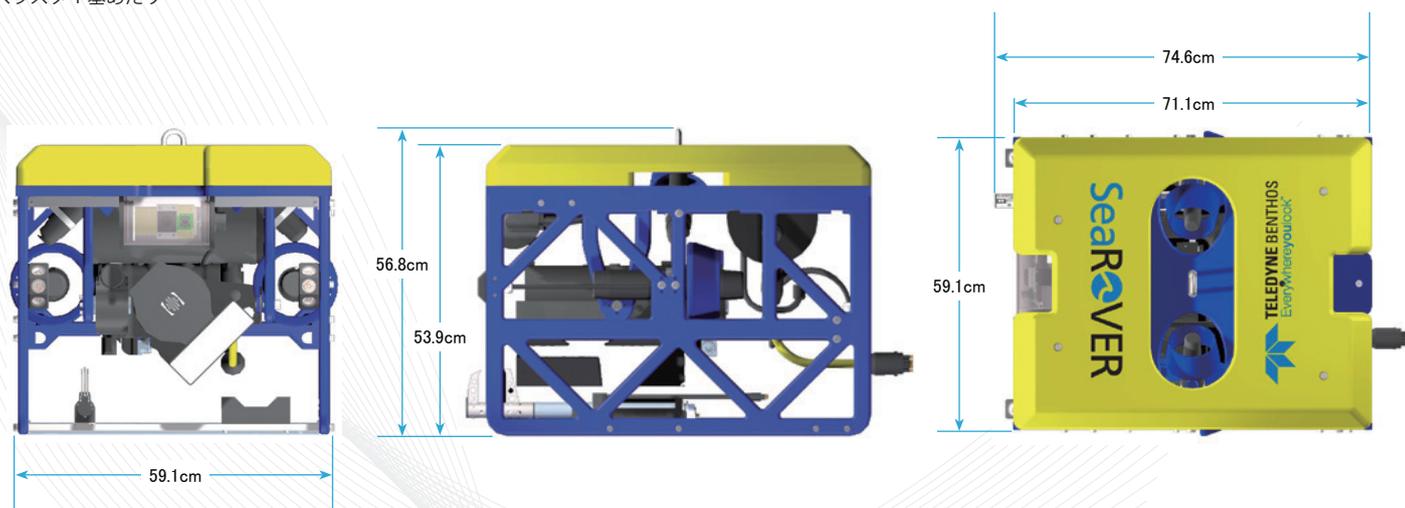
カメラA	高解像度カラー映像:NTSC
解像度	480TV本
感度	0.01ルクス@50IRE

センサー

ヘディング	計測範囲0-360°、解像度1°
デプス	操作深度の±1%

電力

入力電力	<ul style="list-style-type: none"> ・100-130VACまたは200-250VAC ・47-63Hz・自動感知、単相 ・3000W(最大5000VA) <small>※搭載オプション機器に依存</small>
出力電力	150-300VDC、12A



Teledyne BENTHOS社日本総代理店



株式会社ハイドロシステム開発

www.hydro-sys.com

東京支店
〒132-0025
東京都江戸川区松江6-7-22
TEL: 03-3652-8156
FAX: 03-3652-8106
Email: info@hydro-sys.com

大阪本社
〒550-0022
大阪府大阪市西区本田3-2-18
TEL: 06-6581-8156
FAX: 06-6581-8104



※仕様は予告なく変更されることがあります。