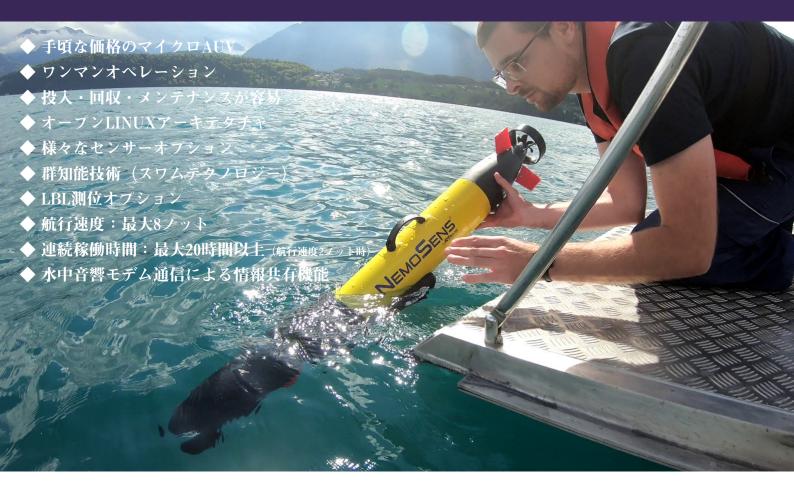


# 多目的マイクロ AUV



# ≫群知能技術(スワムテクノロジー)

GPS、IMU、水中音響通信モデム、群知能技術(スワムテクノロジー)を備えており、最大7基のNemoSensを同時に配備・運用することによりミッション範囲を効率的に拡大できます。

# ≫オープン LINUX アーキテクチャ

オープンLINUXアーキテクチャにより、ユーザーは独自のナビゲーションアルゴリズムを開発して、柔軟性を高め、最大限に活用することができます。

# ≫ミッションプログラミング

ミッションプログラミングは、全範囲と互換性のある独自の RTSysHMIを介して行われます。この HMI は、防水 PC またはタブレット(オプション)にインストールでき、必要に応じてナビゲーション要素を更新および取得することもできます。

# ≫移動式リレービーコン

NemoSensは、再配置可能な移動式リレービーコンとしても活用できます。リレーの位置を入力したミッションをプログラムすることで、自動的に現場に航行し、音響通信により位置情報(GPS精度で送信される情報)を中継することができます。

NemoSensは、RTSYS製品のダイバーナビゲーションシステム (SonaDive) やLBL測位用ビーコンなどと水中音響モデム通信を用いてポジション情報等を共有することができますので、通信範囲を拡張したり、障害物を迂回して通信を確立させるとができます。



NemoSensは、科学、産業、防衛用途向けに設計されたコンパクトな自動航行型無人潜水機(AUV)です。 ワンマンオペレーションが可能な小型・軽量な設計でありながら、サイドスキャンソナーや測深器、CTDセンサー、 HDカメラなど様々なオプション機器を搭載する拡張性を有しており、海底解析、環境モニタリング、残骸の位置特定など 様々な目標を達成することができます。

IATA認定を受けている600Whのリチウムイオンバッテリーパックを搭載し、4ノットの場合8時間※1連続航行できます。

### 基本仕様※2

最大対応水深:300m

連続稼働時間: <20時間以上@2ノット

>1時間@8ノット

全長:89cm 筐体径: Φ12.4cm フィン周り: Φ22.2cm

重量:8.6kg 浮力:約100g 最高航行速度:8ノット バッテリー容量:600Wh

### オプションペイロード※3

- ・サイドスキャンソナー
- ・水中カラーHDカメラ
- ・CTDセンサー
- ・CTD +溶存酸素+クロロフィル
- · DVI
- ・磁気センサー
- ・前方監視ソナー(イメージングソナー) など
- ※2 ペイロードに依存※3 SSS+最大2モジュール (2kg以下)まで搭載可能

### ソフトウェア

専用のNemoSens®ライセンスソフトウェアにより、 次のことが可能になります。

- ・システム設定
- ・ミッションセットアップ
- ・アップロード
- ・ステータスのリアルタイム監視
- ・ミッション分析

### 補助アクセサリ

・SPU (船上プロセシングユニット)

防水防塵タブレットで、 ボート上でミッション作 成やリアルタイム監視、 レポートを容易にしま



### 標準ペイロード

- ・水中音響モデム
- · INS (MEMS)
- ・圧力センサー
- · GNSS • WiFi
- · UHF





450kHz サイドスキャンソナー+オプションペイロード搭載例



CTD 搭載例



2 周波音響測深器搭載例



リアルタイム監視画面



• PRB(ポジショニング・リレービーコン)

装置で、2kmの範囲内に ある RTsys製品のロング ベースライン(LBL)音響 測位を補助します。 リチウムイオンバッテリ

小型軽量な GPS 内蔵通信 15 時間連続稼働です。

SCU(船上通信ユニット)

GPS とトランスデューサを 備えた小型通信ユニットで、 SPU や PC と接続することにより サブシステムステータスの リアルタイム監視などの 水中音響通信を サポートします。

RTsys社日本総代理店

## ■##SD# 株式会社ハイドロシステム開発 www.hydro-sys.com

東京支店

大阪本社 〒552-0007

大阪府大阪市港区弁天6-3-4  $TEL:\,06\text{--}6576\text{--}8106$ FAX: 06-6576-8108

〒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



Underwater Acoustics & Drones