

# M40A 滩浅海多用途无人船

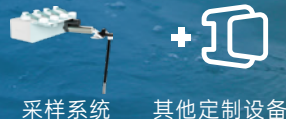
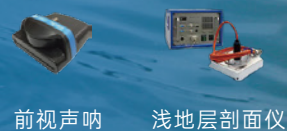
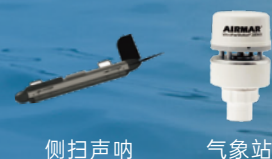
**应用场景** 在内河湖泊 / 航道 / 河口 / 滨海水域，广泛应用于海洋科学、工程勘察、航道测量、资源调查等领域

**产品优势**

- 双体船型：**小水线双体船设计，为探测设备提供稳定工作平台
- 搭载丰富：**强大的任务载荷搭载适应性和可扩展性
- 提质增效：**明显提升工作效率，增加经济效益
- 数据精确：**对仪器设备影响小，航行精度高，数据获取更精确
- 潜力广阔：**与行业深度融合可获得更多科技成果
- 纯电推进：**环保且无污染，兼顾环境保护和航行效率



## 搭载仪器



## 功能特点

- ▶ 遥控与自主航行两种航行模式，可自由切换
- ▶ 具有循线、伴航、定点守位等航行功能，可任意切换
- ▶ 根据传感器识别，具有自动避碰功能
- ▶ 升降鳍设备搭载装置，保障非测量时航速与湿端设备安全
- ▶ 纯电力双机推进，灵活、低噪音、巡线精度高
- ▶ 全模块化设计，维护、更换便捷，提供丰富的设备搭载能力

## 产品结构



## 产品参数

船型	双体船
材质	铝合金
船体尺寸	3.5m(长)×1.85m(宽)
设计排水量	≤ 0.6 t
工作速度	4~5 kn (静水)
最大航速	≥7 kn (静水)
搭载能力	≥60 kg (甲板机械及任务载荷)
动力系统	电动推进器 (4kw*2)
配套甲板机械	升降机构
续航能力	≥6h (静水工作航速)
遥控距离	≥500 m (遥控), ≥10 km (基站)
海况等级	工作海况 II级, 生存海况 III级

## 应用案例



### 佛山及台山水域水下地形地貌测量

🕒 2018年4月 📍 广东佛山、台山

本次测量分为河道测量和海上港池测量。无人船搭载多波束系统及3D侧扫声纳系统的，按设计好的航线自主航行，获取测区水下地形地貌数据。与传统作业模式相比，无人艇测量模式实现了数据采集的自动化，在设计好航行路线后，船只可自主航行并采集数据，无需人工操控。



☎ 400-829-9009 ✉ sales@yunzhou-tech.com 🌐 www.yunzhou-tech.com

📍 珠海市高新区情侣北路3888号香山海洋科技港



扫码一对一咨询