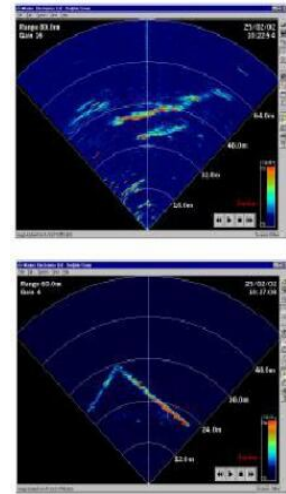
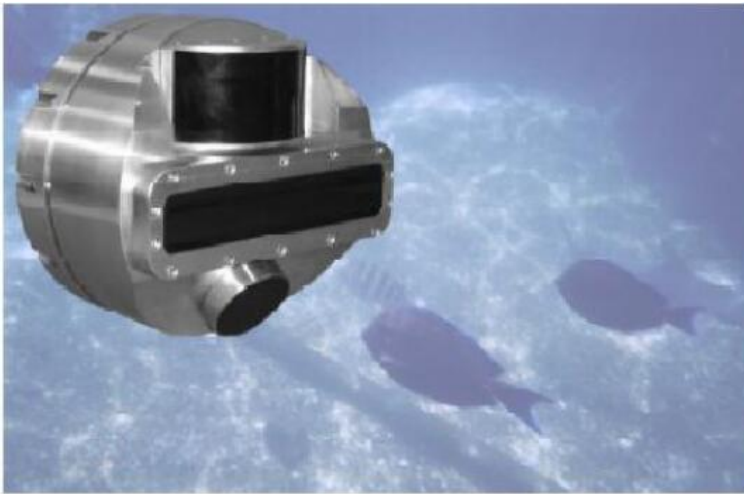


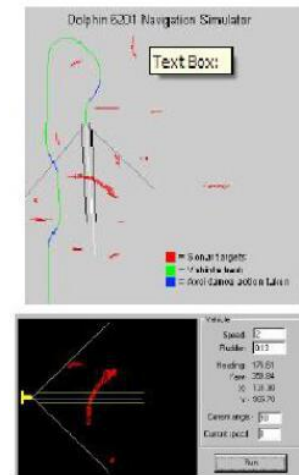
避障声呐 Dolphin 模型 6201



Dolphin 模型 620 避障声呐是专门为 AUV 和 ROV 领航及导航而专门设计。紧凑的不锈钢“弹头”外壳是在 3600 米的作业深度，采用了双波束发射机和一个前瞻性（33°）回声测深仪以及主要的 60 元相控接收阵列条件下额定的。

波束形成的电子直接安装在水下外壳的换能器阵列后，以便获得最佳的图像清晰度。扫描单元是由一个小的 PC104 计算机控制，可以远离水下单元安装。PC104 的输出能够通过基于多目标跟踪和系统分析的 RS232 来提供导航方向，PC104 的以太网链路提供一种成像输出供操作者监测 ROV 电缆连接或在 AUV 上进行图像存储。

成像软件在 Windows 下运行并产生显示如右图所示。PC 的要求通过笔记本满足，数据的输入通过以太网。AUV 软件是在提供 RS232 的导航消息避免在没有操作员干预的情况下，目标被声呐监测到的 PC104 卡上运行的。



- 在超过 90° 的扇形区域实时连续扫描
- 切换波束宽度声学发射器
- RS232 导航数据输出以引航
- 原始数据记录
- 以太网图像输出
- 坚固紧凑的水下装置
- 3000 米深度等级
- 测深仪内置
- 200 米的听觉范围
- 高达 250 个目标跟踪

Dolphin 避障声呐的分辨率和更新速度为自主车辆导航设定了一个新的性能基准。坚固紧凑的水下装置可以很容易的集成到 AUV 弹头上，并额定 3000 米的操作深度。水下包有一个连接在 PC104 处理包上的 Burton13 针连接器，安装在 AUV 压力壳内。PC104 软件可以跟踪多达 250 个离散的声呐目标。



