

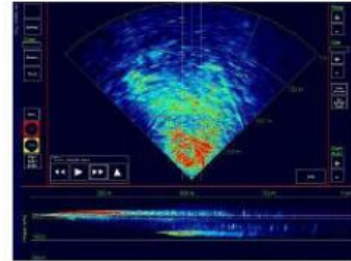
## 视图模型 3264

### 3D 成像声呐

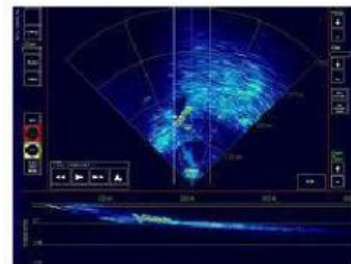


特点包括:

- 前瞻性, 实时, 3D 成像
- 500 米量程
- 在水柱中央决定目标深度
- 宽频带操作频率
- MRU 用于数据稳定性
- 动态操作发射波束
- 船体或从船边安装
- Windows 基于 3D 显示软件
- 可移动“摄像机”视角



表面冰 (ice) 和海底



船舶失事 Guernsey

视图成像声呐是一个前视性动态水下回声设备, 提供表面或水下运载工具前方区域的 3D 实时显示来帮助水下物体的回避和侦查。声呐也可以被用做一个固定设备来保护海港或系泊船只的浅水和无人载具。安装了该视图设备将会同时水平扫描和垂直扫描已产生声呐前面区域高达 500 米量程的一个三维表现。“T”配置的传感器阵列既可以在舷外安装也可以在船体安装, 通过电缆连接到电子处理单元上, 电子处理单元受到通过以太网络连接的个人操作电脑的控制。

该系统软件可以再 2D 模式下操作声呐为了更快的更新率, 然后转换到 3D 模式下为了扫描区域的更多图示。动作参考装置可以统一到系用中来稳固来自声呐的数据, 作为对俯仰/翻滚运动的反应。

整个系统通过一台便携式电脑或台式电脑在 Windows 操作系统下进行操作。

视图 3D 声呐基于海洋电子数字范围的电子扫描多波束声呐, 使用改良的宽频带技术。

声呐扫描一个 90° 的水平扇形, 分辨率为 1.5° 和一个 20° 的垂直扇形, 分辨率为 1°, 同时每一个发射机为“ping”(simultaneously for every “ping” of the transmitter) 传输波束可以动态指导最佳操作性。

视图模型提供一个真实的 3D 前瞻成像, 以一定的比率更新, 命令更具一个声脉冲的传播时间。

系统包括单独的发射器和一个“T”型的接收阵列, 以及用于电子处理单元的电缆。

一个可选择的动作参考单元用于稳固运动可连接到个人电脑上。

声呐数据的传输通过来自 EPU 的以太网络连接到来主人电脑上, 在此系统是受控制的。



官网: [www.qdtkocean.com](http://www.qdtkocean.com)

邮箱: [manager@qdtkocean.com](mailto:manager@qdtkocean.com)

电话: 86-0532-83932272 / 83932271

地址: 中国山东省青岛市辽阳东路 16 号 18 号楼 404 室

系统软件结合来自声呐的数据以及 MRU 来链式探测目标的 3D 表现。  
可选项的 GPS 输入和图表覆盖图可以增加用于海港监督。  
定制外壳可根据客户要求满足要求。

## 传感器阵列规格

|          |  |
|----------|--|
| 操作频率:    | 150kHz, Wide-Band  |
| 尺寸:      | 发射器: 540×190×115mm<br>接收器: 380×190×115mm                       |
| 材料:      | 铝&聚氨酯  |
| 波束数量:    | 发射器: 32<br>接收器: 64   |
| 发射器波束宽度: | 垂直: 1°<br>水平: 90°  |
| 接收器波束宽度: | 垂直: 20°<br>水平: 1.5°  |
| 操作量程:    | 最小: 20m<br>最大: 500m  |
| 最大深度:    | 500m   |
| 电子处理单元:  |  |
| 尺寸:      | 19 Inch rack 8u high   |
| 重量:      | 25kg   |
| 温度:      | 存储: -10 至+60 °C<br>操作: 0 至+40°C                                |
| 环境:      | IP40   |
| 连接:      | Fused and filtered IEC mains inlet<br>RJ45/MT-RJ 以太网 发射阵列 接收阵列 |
| 电源供应:    | 240V AC 在 2.5kW 最高点  |

