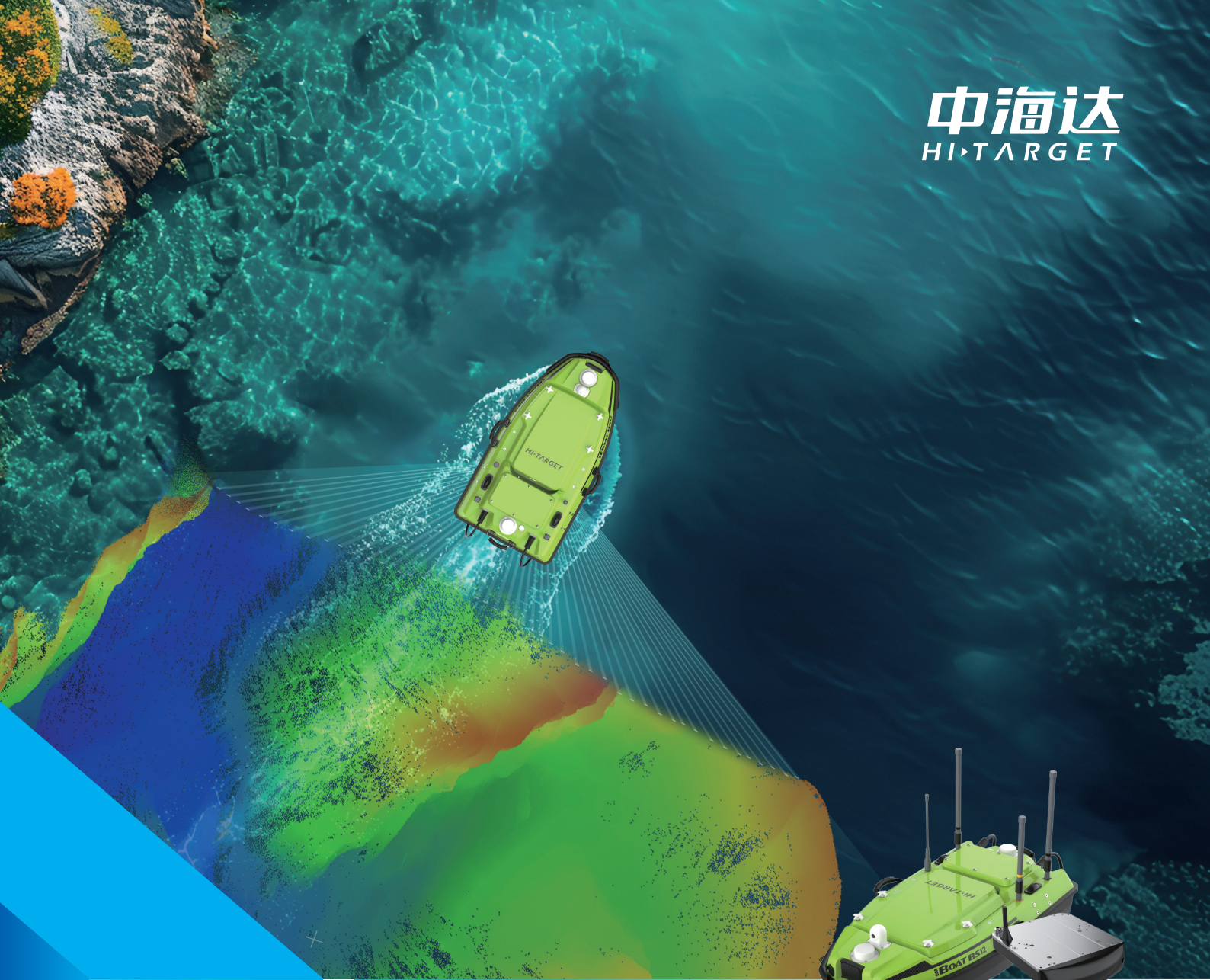


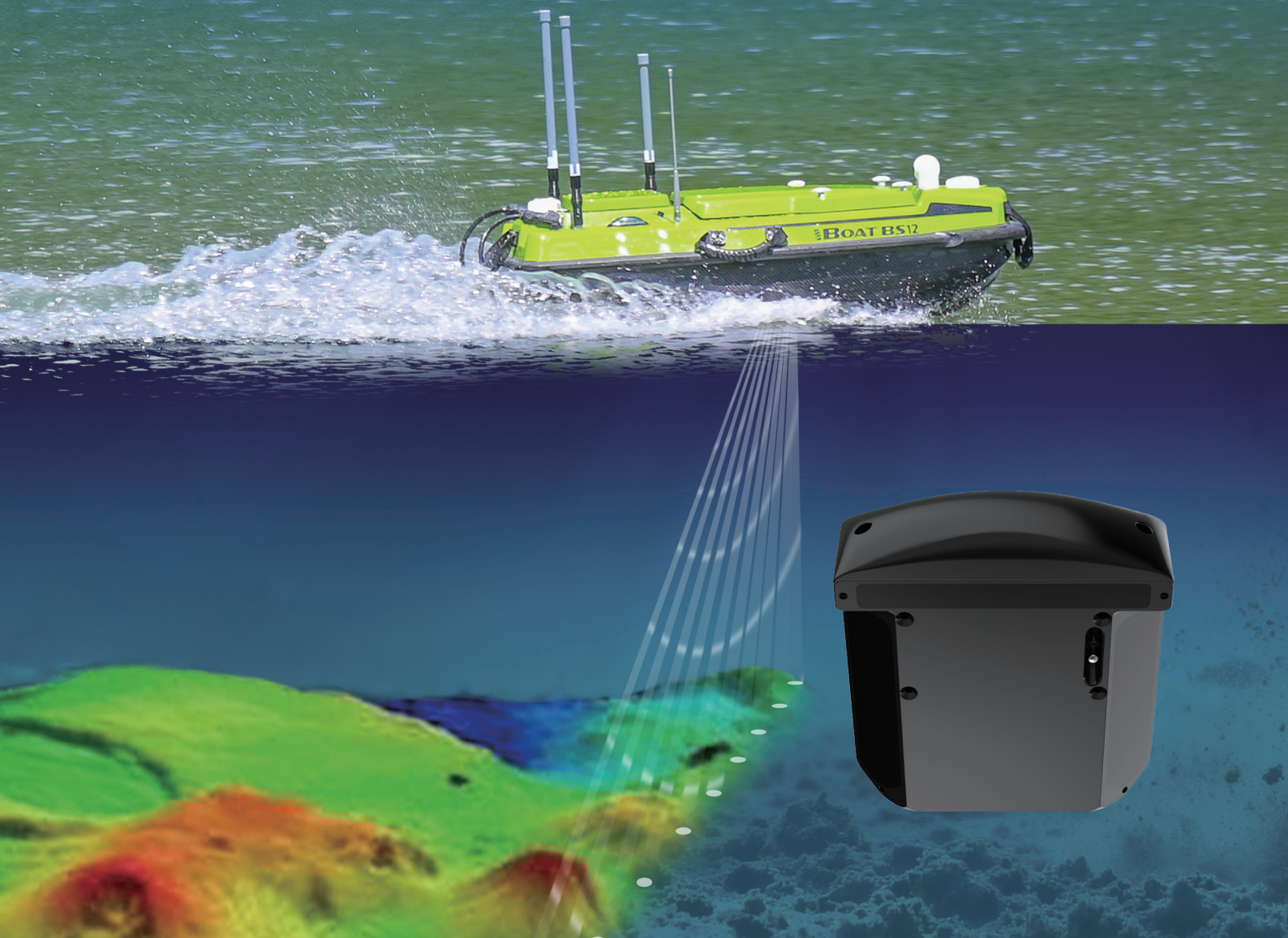
中海达
HI-TARGET



BOAT BS12C
多波束测量系统

iBoat BS12C多波束测量系统

中海达iBoat BS12C多波束测量系统集成高性能智能无人船与小型化高集成多波束于一体，提供高效精准的水下测量。iBoat BS12C无人船凭借M型船底、高精度定位惯导与自适应流速技术，强大动力、航迹直、操控智能便捷；搭载的iBeam 8140C多波束将换能器、运动传感器及处理核心高度集成，体积小、部署简易，完美适配无人船平台。该方案可高效精准完成河流、湖泊、水库、航道等水域的水下地形测绘、水下目标物搜寻等任务。

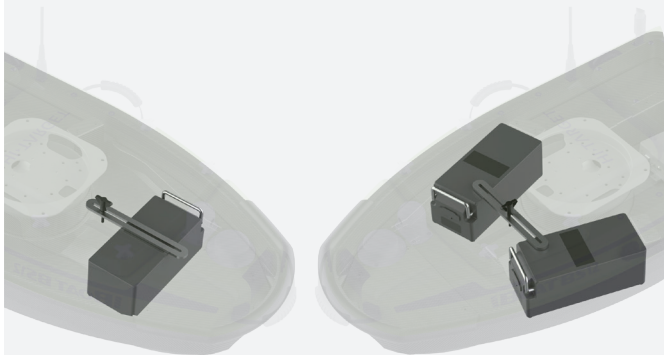


系统特点

船长1.05m，体积缩小25%



单/双电池组合+电池均衡技术
续航提升90%



前后双摄像头
实时360°全景视频作业



半嵌入涵道式设计
三重防水草



集成化，免校准

甲板单元换能器一体化
内置惯导



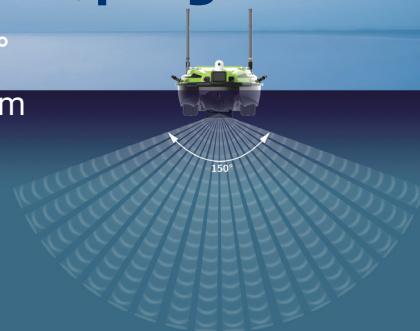
大量程，高分辨率

1.4*1.7°波束角
最大测深200m



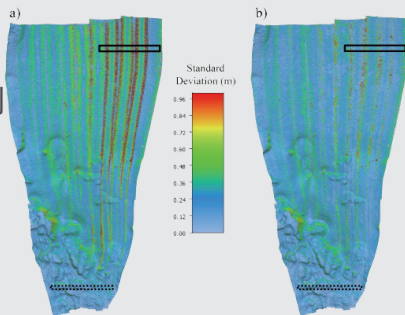
大开角，高ping率

最大开角150°
最大测深200m



免声剖改正技术

独有SPIN功能
实现数据无声剖
改正

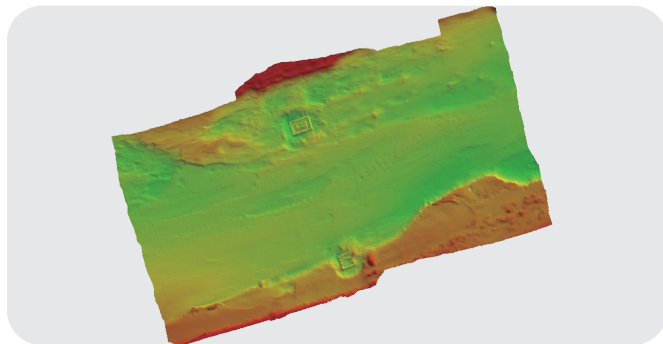
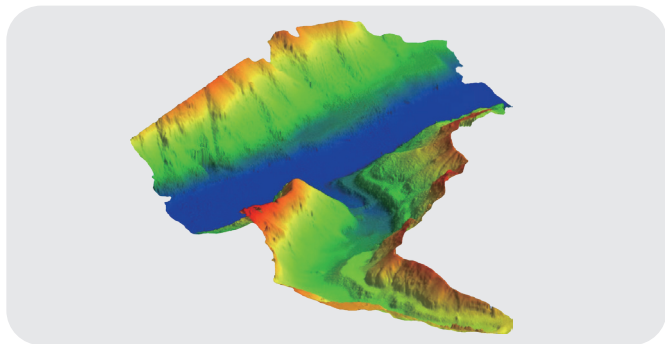
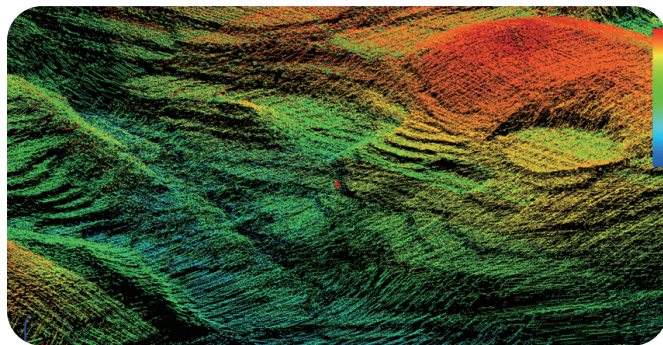
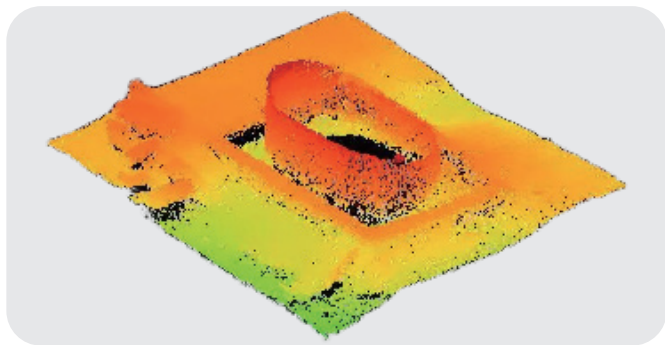


集成侧扫功能

辅助水下目标物探测识别



测试案例



应用场景



水下地形测绘



水工构筑物检测



水库测量



航道测绘

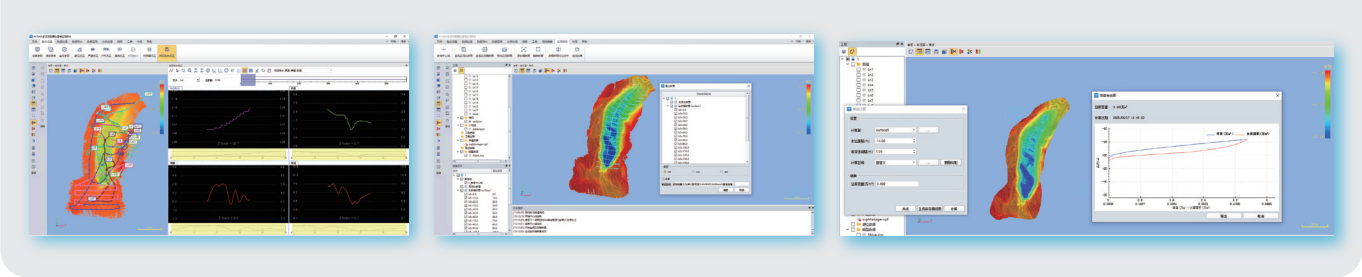
Hi-Survey Boat 安卓多波束测量软件

本软件集成了无人船智能导航控制、多波束测深数据采集、实时格网化水深数据与天地图地理信息服务平台叠加可视化、声呐回波信号实时显示及参数调控、以及多波束数据采集管理等核心功能于一体。专为移动端优化设计，显著提升外业作业效率，彻底摆脱传统工控机依赖，实现高效、便捷的测量任务执行。



HiMax多波束数据采集后处理软件

Hi-MAX多波束采集后处理软件可接入 iBeam 系列和国外主流多波束设备、GNSS、姿态设备、航向设备进行水域测量工作。主要应用于航道测量、港口测量、疏浚通航、绘制海图、应急打捞等。软件支持测线和项目转换、串口调试、远程数据传输及在线升级等。持续迭代水利水文，航道等用户需求，解决用户痛点问题，构成测深系统行业解决方案，提升用户使用体验，降低使用门槛，为用户降低人工成本，提高数据交付效率。



技术参数

船体	
船体尺寸	1050*558*356mm
船体材质	碳纤维、凯夫拉防弹布高强度复合材料
船壳工艺	碳纤维复合材料热压罐成型工艺
整船重量	单电池整船重量:29Kg；双电池整船重量:33Kg
最大载重	48Kg
抗风浪等级	3级风、2级浪
船型	整船一体化，M型船底分隔封闭内舱设计,阻力小、航行稳
定位定向	船体内置GNSS定位定向双天线,无需外接RTK
吃水	10cm(搭载单波束)
测深	标配单频单波束测深仪
ADCP兼容性	月池孔径24cm,可搭载和兼容国内外主流型号ADCP,包括RP600、RP1200、RP9、M9、RiverStar、RiverPro、RiverRay、RioGrande等，仪器安装无需防水，支持多种安装法兰盘。
选配搭载	可扩展搭载小型化多波束、双频测深仪、水质分析仪、水质取样器、侧扫声呐、高清摄像头、喊话器、警示灯，
指示灯	两个指示灯,指示定位解状态和通讯状态,左红右绿,符合船舶航行灯标准
视频	前后双摄像头,不需调整角度实现360°全向视频作业
视频分辨率	最大1920x1080
避障距离	毫米波雷达自动避障,避障距离0.2-40m
避障范围	俯仰14°,方位112°,64个目标同时探测跟踪
防水防尘	IP67
船体防护	船身配备防撞条,船头配备加厚防撞条,船底加装耐磨件,双层隔水仓设计,防船沉没,安全可靠
快捷搬运	快装快拆式陆地辅助推拉轮,单人作业更便捷

控制	
操作系统	Linux+RTOS双系统
RTK差分	电台&网络&CORS&遥控器差分,赠送1年CORS账号
网络制式	4G全网通, TDD-LTE, FDD-LTE, WCDMA, TD-SCDMA, EDGE, GPRS, GSM
电台协议	HI-TARGET, TRIMTALK450S, TRIMMARKIII, TRANSEOT, SOUTH, CHC, SATEL
数据通讯	支持网桥(数传电台)和4G通讯
SIM卡槽	内置eSIM卡, 赠送3年流量, 可外插Nano SIM卡
预留接口	船体预留对外接口:1*RS232、1*以太网口、1*音频接出口、2*对外供电接口 船控盒接口:4*PWM接口、4*以太网口、1*CAN接口、2*对外供电接口、1*串口
内存	主控内置16GB数据存储
船型识别	船型自动识别,并自动改正各传感器安装偏差值
航行控制	支持自主巡航、手动&智能自主作业,以及定速巡航
测量安全	毫米波避障自动避障或主动绕行、视频观察、低电量返航、失联返航、浅水悬停、浅水倒车、定点悬停
单波束测深模式	支持单波束自动测深,包括自动规划航线、自动航行、自动作业
水文测验模式	支持全流程自动测流,包括自动规划航线、自动航行、自适应流速、自动作业、自动悬停
数据储存	数据双存储,同时支持遥控器存储和船端存储
返航控制	低电量自动返航、失联自动返航,支持线返航和最优路径返航
内置WEB	内置WEB管理系统,实时监控无人船工作状态

定位

卫星跟踪	BDS B1I/B2I /B3I、GPS L1C/A/L2P(Y)/L2C/L5、Galileo E1/E5a/E5b、GLONASS L1/L2、QZSS L1/L2/L5；支持北斗独立定位（BDS3）
PPP定位	支持北斗B2b-PPP定位
PPK解算	支持定位+水深数据 PPK 后差分解算
通道数	1408通道
冷启动时间	<30s
初始化时间	<5s (典型值)
单点定位精度	平面1.5m、高程2.5m
DGNSS精度	平面 40cm+ 1ppm、垂直 80cm+ 1ppm
RTK定位精度	平面±8mm+1ppm、高程±15mm+1ppm
定向精度	0.1° (1m 基线)
IMU精度	零漂2.1°/h, 失锁30秒后精度衰减至1m以内, 支持桥下持续自主导航及测量
IMU更新率	200Hz

动力

推进器类型	金属喷泵，无刷直流电机，无舵机，半嵌入涵道设计
推进器转向	双推进器，差速转向，支持倒车
单推进器功率	额定功率1000W
马达最大转速	7000±5% RPM
推进器安装	插拔设计、易拆换、可方便清理水草
推进器防水草	三重防水草措施：前向防水草网、加密防水草网、后端防水草网，最大程度保证前进、倒车、调头作业时减少吸入水草，避免推进器缠死
电池规格	充电锂电池32.4V, 24Ah, 21700电芯
供电方式	支持安装单个或两个电池作业，内置电池均衡技术
电池更换	支持开机状态热插拔更换电池
续航时间	一组电池10h@1.5m/s, 可增配电池
充电时间	4.5h
最大船速	7.5m/s

遥控

显示屏	7.0寸工业触摸屏+阳光可视屏
分辨率	1920*1200
安卓系统	Android 13
内存	运存8GB, 存储64GB
通讯频率	2.4GHz
通讯距离	基站2km, 数传电台2km, 4G无限制
工作续航	7小时
接口	USB 口、SIM 卡槽、Type - C
充电时间	36W快充, 充电时长4小时
重量	1.2kg

声呐

工作原理	电子多波束，非相干声呐
工作频率	400kHz定频
波束数	512个, 最大1024
波束开角范围	5°~150°，波束分布支持等角/等距模式
接收波束角度	1.4°
发射波束角度	1.7°
测深分辨率	1cm
测深量程	0.2~200m
最大ping率	60Hz
信号形式	CW
耐压等级	50m
横摇稳定	±10°
侧扫成像	支持

内置惯导

安装方式	内置组合惯导，免安装校准
定位精度	平面：±8mm+1ppm(RTK), 高程：±15mm+1ppm(RTK)
航向精度 (GNSS有效)	0.06° (4m基线) 0.08° (2m 基线)
纵横摇精度 (GNSS有效)	0.03°
升沉精度	5cm/5%量程

电气

平均功耗	20W
供电电压	DC 12-32V (Type 24V)
外部接口	集成Iemo口，集成声呐通讯线缆，供电线缆及GNSS线缆

物理特性

安装方式	多波束换能器、表面声速仪与甲板单元一体化集成
换能器结构	发射换能器采用两侧直线阵发射，横向直线阵接收结构
工作/存储温度	-5°C~-40°C/-20°C~60°C
压耐水深	50m
重量	1.7KG (不含线缆及导流罩) 2.06kg (含导流罩及线缆重量)
尺寸	169*166*50mm (不含导流罩) 196*169*50mm (含导流罩)

免责声明：本页面所列参数数值均为中海达测试人员在特定受控测试环境下测得值，实际使用中可能因产品个体差异、固件版本、使用条件、使用方式和环境等不同使得结果或有不同程度的差异，请以实际使用的情况为准。为提供尽可能准确的产品信息、参数数值，中海达可能实时对本文件的文字表述、参数数值等内容进行调整和修正，以求与实际产品性能、规格等信息相匹配。由于产品批次和生产供应因素等实时变化，如确有必要进行前述修改和调整的，恕不专门通知，请以官网实时信息为准。



资讯查阅

服务获取

广州市中海达测绘仪器有限公司

网址：www.zhdgps.com

热线：400-678-6690