

MODELO



M20



M10

FÍSICO

Dimensión (LxAnxAI)	1180x700x390 mm	950x500x350 mm
Peso	12,8 KG (sin batería)	6Kg (sin batería)
Carga útil	Mini ecosonda de frecuencia única (predeterminada), además de ADCP, perfilador del fondo, sonda de barrido lateral, ecosonda multihaz, etc.	Mini ecosonda de frecuencia única (predeterminada) únicamente
Material	Compuesto de polímero de nanofibra de carbono	
Certificación	IP67	
Resistencia a las ondas de viento	Escala Beaufort: Resistente a vientos Cat 3, olas Cat 2	
Interfaz de telecomunicaciones	Ranura para tarjeta Nano SIM disponible	
Montaje del sistema	Proceso de montaje y uso modular y sencillo, sin necesidad de herramientas complejas.	

ELÉCTRICO

Comunicación por vídeo	Puente de red y telecomunicaciones 4G	
Motor	Motor sin escobillas de larga duración para alcantarilla de alta eficiencia	
Potencia del motor	Típico 850W cada uno	
Batería	Batería ternaria de Litio portátil y desmontable de alto rendimiento, 33V, 50AH	
Resistencia	5,5 horas a 2 m/s	7 horas a 2 m/s
	Batería única, opción de larga duración disponible.	

RENDIMIENTO

Propulsión	Propulsión eléctrica	
Velocidad de crucero	7 m/s máx.	
Modo de dirección	Dirección libre de motor, dirección diferencial, reversible	
Ecosonda predeterminada	Incorporado, altamente integrado con transductor, funcionamiento completamente automático después de la conexión eléctrica. Frecuencia de funcionamiento 200 kHz, ángulo de haz 5°, Ángulo de sondeo 0,15-100 m (actualizable). ±1cm±0.1%D (D es el valor de profundidad)	
Ecosonda opcional	Frecuencia de funcionamiento: alta frecuencia≥200kHz, Frecuencia bajas≤20kHz; ángulo del haz – alta frecuencia≤5°, Frecuencia de flujos≤20°; ángulo de sonido – alta frecuencia 0,15-300 m, baja frecuencia 0,5-600 m 200 kHz: ±1cm±0.1%D (D es el valor de profundidad) 33 kHz: ±10cm±0,1%D (D es el valor de profundidad)	N/A

POSICIONAMIENTO

Antena GNSS	Antena dual, preinstalada en la parte delantera y trasera de forma individual	
Constelación GNSS	GPS:L1C/A,L2P,L2C,L5; BDS:B1I,B1C,B2a,B2b,B2I,B3I; GLO:G1,G2,G3*; GAL:E1,E5b,E5a,E5 AltBoC*,E6c*; QZSS*:L1C/A,L2C,L5; SBAS*:L1C/A,L5; IRNSS*:L5;	
Precisión RTK	H:±(8+106 xD)mmV:±(15+106xD)mmD-Longitud inicial (Unidad: mm)	
IMU a bordo	Admite GNSS inercial, 1PPS, frecuencia de actualización IMU de 200 Hz máx.	
Rendimiento de la IMU	Precisión de rumbo 0,15°@1m de línea base, precisión de orientación 0,25°@1m de línea base	

MANDO A DISTANCIA

Distancia de conexión	Máximo 2.5 KM	
Función	Pantalla de alta definición de 7.2 pulgadas, control en tiempo real del movimiento del USV, configuración del modo de trabajo, visualización de la imagen frente al USV	

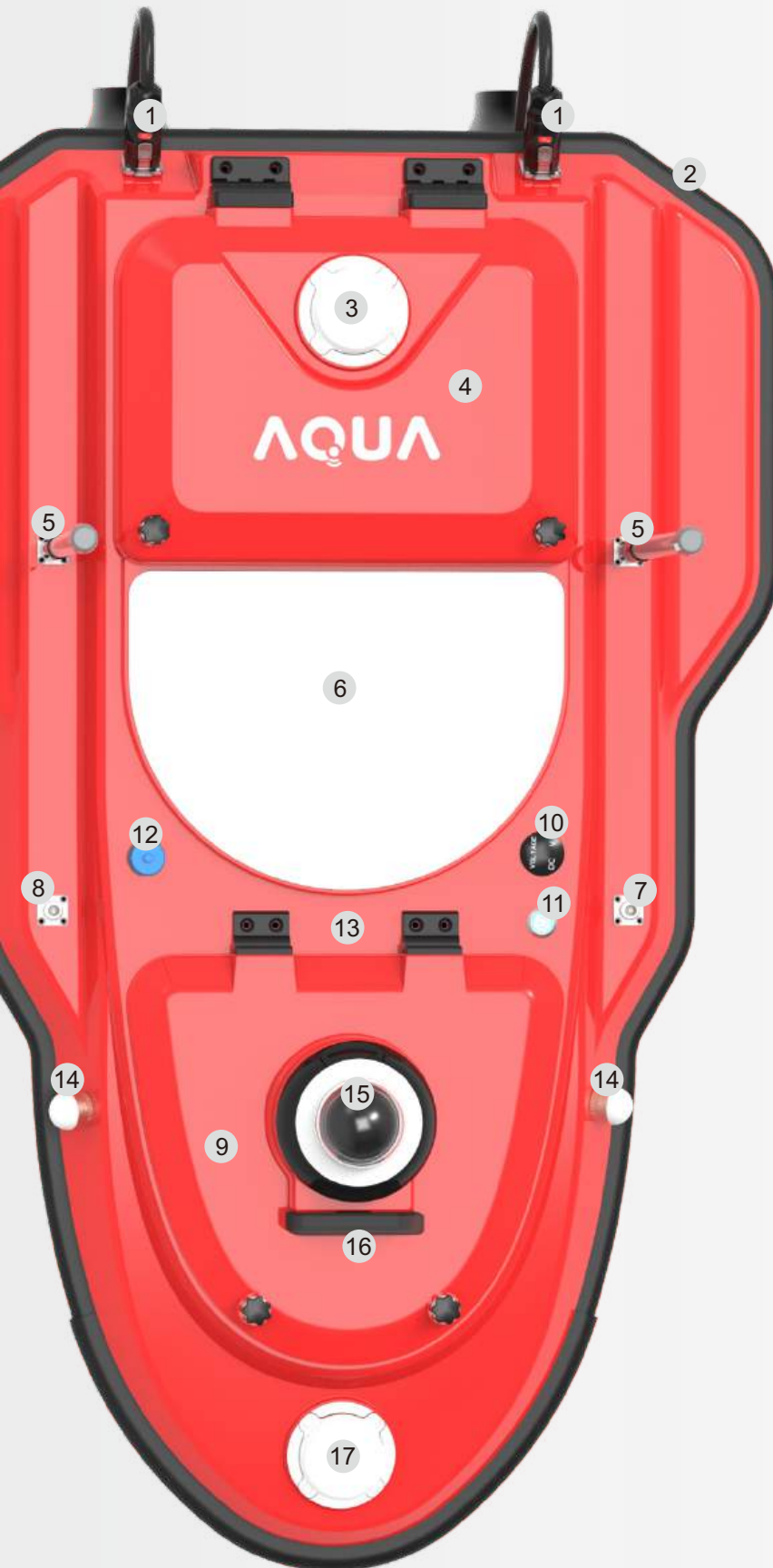
Nota: toda la información anterior está sujeta a cambios sin previo aviso.

# AQUA M20/M10

## Construido para vehículos marinos no tripulados



## ILUSTRACIÓN



- 1 **Hélice de doble conducto**  
Sistema de doble propulsión para un crucero potente.
- 2 **Trimarán de dos pisos**  
Diseño estructural inteligente para un crucero confiable y estable.
- 3 **Antena GNSS trasera**  
Funciona con GNSS incorporado para un posicionamiento preciso.
- 4 **Sistema de piloto automático**  
Destaca en operación no tripulada
- 5 **Puerto de antena del puente de red**  
Habla con el control remoto para transferir datos
- 6 **Piscina Lunar Especializada**  
Se adapta a una variedad de cargas como ADCP, multihaz
- 7 **Puerto de antena de telecomunicaciones 4G**  
Correcciones RTK y control remoto de embarcaciones.
- 8 **Puerto de antena de enlace de datos de radio**  
Se comunica con la estación base para correcciones RTK
- 9 **Compartimiento de la batería**  
Resistencia alrededor de 5 horas en modo piloto automático
- 10 **Panel de visualización de energía**  
Para lectura de valor de tensión continua
- 11 **Interruptor de alimentación del dispositivo**  
Inicio rápido con una sola tecla
- 12 **Puerto de recarga**  
Carga a bordo independiente o directa, opcional
- 13 **Mini ecosonda F18S**  
Frecuencia única, integrada por defecto
- 14 **Luz guía de doble cara**  
Parpadea en verde contra la seguridad de la misión
- 15 **Cámara de 360° mundialmente famosa**  
Proporciona vista panorámica durante las misiones
- 16 **Radar de microondas milimétricas**  
Diseñado para evitar obstáculos
- 17 **Antena GNSS frontal**  
Proporciona información de rumbo estable para el piloto automático
- 18 **Unidad de control remoto**  
Planificación y control de misiones, todo en uno



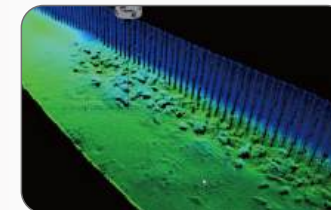
## SOFTWARE



Piloto Automático



Mapa Satelital



Mapeo Multihaz



Detección de Obstáculos

## APLICACIONES



Trabajos de Dragado



Batimetría Submarina



Medición de Ríos



Investigación Hidrológica

# BT SURVEYING

## CONFIGURACIÓN

Casco usv	x1
Ecosonda Mini incorporada	x1
Radar de microondas integrado	x1
Cámara integrada de 360°	x1
Antena Gns integrada	x2
Antena Puente De Red 4G	x2
Radio de antena de telecomunicaciones	x1
Antena de enlace de datos	x1
Cargador de batería	x1
Control remoto	x1
Control remoto	x1
Estuche de transporte del cargador	x1
Dongle de software	x1
Batería	x1

Nota: simplemente tome M20, por ejemplo arriba



## CARGAS ÚTILES

