

波動吸収型ASV（自律型水上ボート） WAM-Vシリーズ ASV

WAM-V (Wave Adaptive Modular Vessel) は、独自のサスペンション技術により航行能力を根本的に改善し、マルチビーム等のデータ取得の質を高めるために極めて安定したプラットフォームを提供する革新的な自律型水上ボートです。

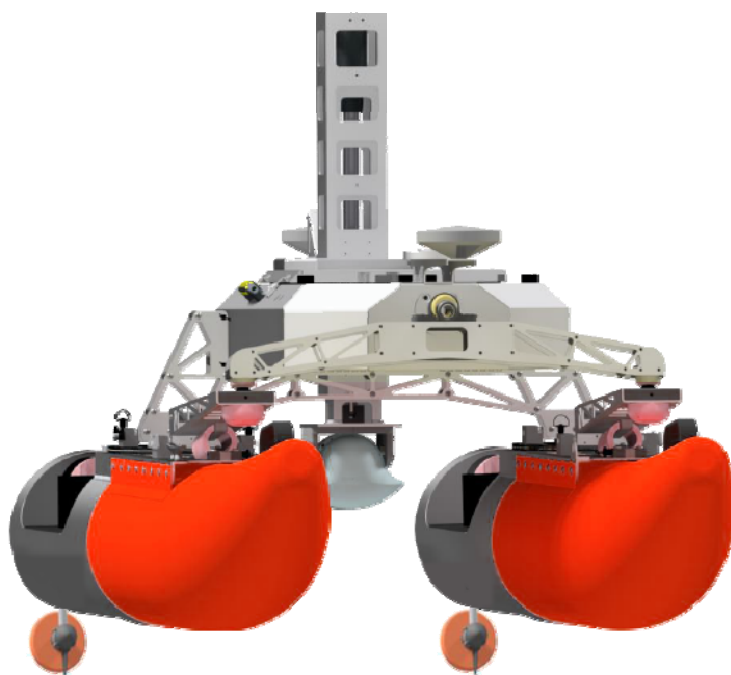
どんな場所にも簡単に持ち運べる小型ASV（Autonomous Surface Vehicle）を必要とするアプリケーションには、WAM-Vシリーズ ASVが理想的です。多関節サスペンションにより、ペイロードの動きを分離し、軽減します。小さな設置面積、軽い船体、浅い喫水は、沿岸から沖合いの水域まで動作範囲を広げます。WAM-Vシリーズ ASVは、分解して輸送したり、持ち運んだりすることができます。海岸や船上で発着させることができます。

■ 標準装備

- GPSナビゲーション
- 堅牢なGPS/INS
- 充電システム
- MARCODE
- 短距離無線
- 暗号化ネットワーク
- ROCS
- 180° FOV カメラ
- ナビゲーションライト

■ オプション装備

- モバイルオペレーターコントロールユニット
- 監視カメラ
- リトラクタブルセンサーマウント
- マルチビームソナー
- AISトランシーバー
- 複合貨物輸送用コンテナ
- カスタムトレーラー
- 風速計



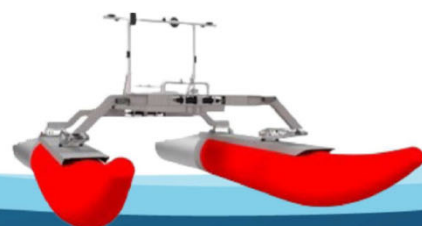
WAM-V8 ASV



WAM-V® 8



WAM-V® 16



WAM-V® 22

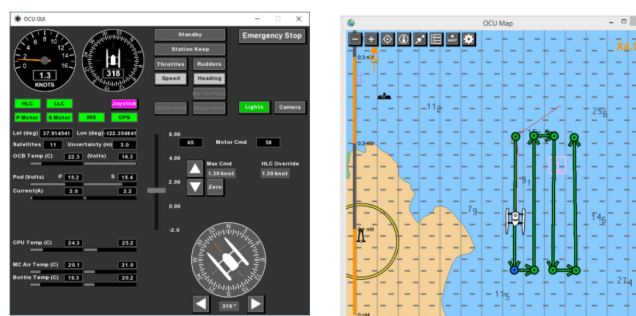
■ ナビゲーションとコントロール

● ROCS 遠隔操作コマンドステーション

ポータブルで自己完結型の遠隔操作コマンドステーション。MARC CODE ワークステーションは、一体型ハンドヘルドワイヤレスコントローラー、RFモジュール、ポータブルケース、バッテリーが含まれます。

● 短距離無線（ラジオコントロール）

携帯型、移動型、ステアリング、スピードのラジオコントロール。ROCSから独立したWAM-Vの制御を可能にし、ROCSの緊急バックアップとして機能します。



WAM-V のGUI

● ROBO-HELMオンボード制御システム

車載用防水型コンピュータ・ナビゲーション&コントロールシステム。GPS、INS、デジタルナビゲーション、推進、ステアリング、航続距離、電力使用、ビデオカメラコントローラ、RFモジュールを搭載し制御します。

● MARCODE制御・通信ソフトウェア

PC、タブレット、モバイルの GUI、マルチモーダルネットワークソフトウェア、ファームウェアは、通信、ナビゲーション、速度、ステアリング、補助センサーデータ送信のためのROBO-HELMパラメータ入力を制御します。

■ WAM-V のメリット

- **波動吸収**・・・センタープラットフォームが安定した状態で、船体が波に合わせて動くことを可能にしています。
- **分割**・・・モジュール式で、搭載機を素早く交換することで、現場に応じたカスタマイズが短時間で可能です。
- **安定性と操縦性**・・・サスペンションシステムにより、非常に安定した耐海性のあるプラットフォームです。
- **コンパクトな梱包**・・・パーツ毎に分割して発送することが可能です。
- **エネルギー効率**・・・バッテリー電源により、二酸化炭素排出量が削減されます。
- **拡張性**・・・用途やお客様のニーズに合わせてサイズのカスタムが可能です。



■ スペック

	WAM-V8	WAM-V16	WAM-V22
長さ	2.5m	5m	7m
幅	1.2m	2.5m	3,7m
重量	45kg	204kg	1134kg

※当カタログ記載の製品は、製品改善のため、デザイン、仕様、外観は予告なく変更する場合がありますのでご了承ください。

日本海洋株式会社

〒120-0003

東京都足立区東和5-13-4 東和ビル

TEL 03-5613-8902

FAX 03-5613-8210

<https://www.nipponkaiyo.co.jp/>



日本海洋株式会社

Ver.1 20230929NKNT