

## 波動吸収型ASV（自律型水上ボート）

**WAM-V8 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。

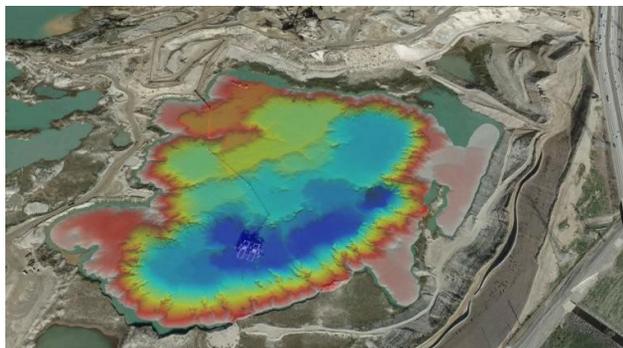
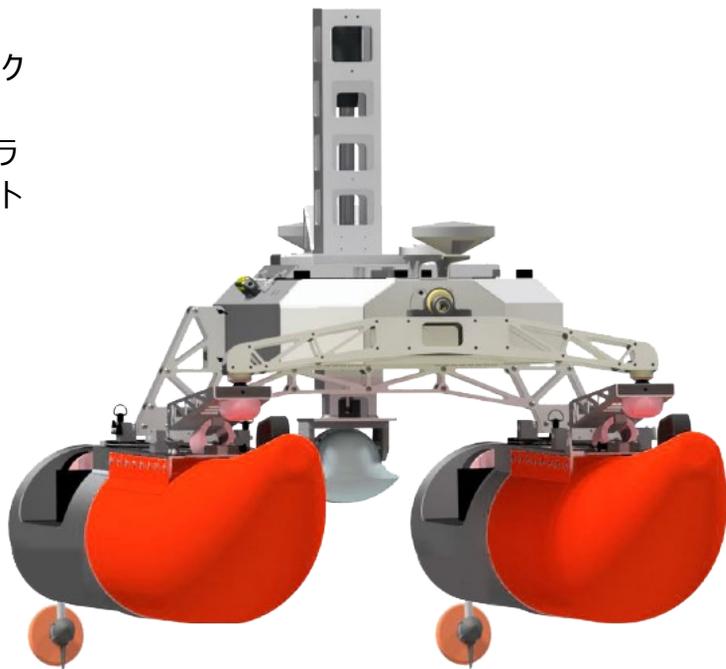
どんな場所にも簡単に持ち運べる小型ASV（Autonomous Surface Vehicle）を必要とするアプリケーションには、WAM-V8 ASVが理想的です。多関節サスペンションにより、ペイロードの動きを分離し、軽減します。小さな設置面積、軽い船体、浅い喫水は、沿岸から沖合いの水域まで動作範囲を広げます。ポータブルなWAM-V8 ASVは、分解して輸送したり、持ち運んだりすることができます。海岸や船上で発着させることができます。

**■ 標準装備**

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

**■ 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
- リトラクタブルセンサーマウント
- マルチビームソナー
- AISTランシーバー
- 複合貨物輸送用コンテナ
- 車載用測量ワークステーション
- UV保護カバー
- カスタムトレーラー
- 風速計



WAM-V による採掘場の調査



水路測量用 WAM-V8 ASV

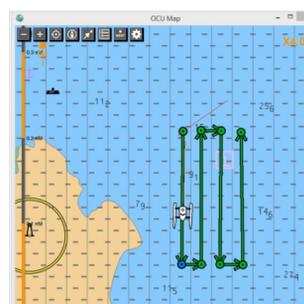
## ■ ナビゲーションとコントロール

### ● 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。MARCODE 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、スピードのラジコンコントローラー。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ー、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

全長	: 2.8 m	幅	: 1.2 m	高さ	: 1.8 m (アンテナ等含む)
重量	: 148 kg	荷重	: 45 kg	喫水	: 10 cm
速度	: 6 kn	駆動時間	: 10 時間 (3 kn時)	バッテリー	: Li-ion or NiMh
推進力	: 2 × 540 w ※カスタム可				

※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

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



日本海洋株式会社

Ver.1 20230126NKYK