ESPECIFICACIÓN

MODELO	M20	M10
física		
Dimensión (LxWxH)	1180x700x390 mm	950x500x350 mm
Peso	12.8KG (sin batería)	6Kg (sin batería)
Carga útil	ecófono de frecuencia única mini (predeterminado), además de ADCP, perfilador de subfondo, sonar de barrido lateral, ecófono de haz múltiple, etc.	solo mini sonda de eco de una sola frecuencia (por defecto)
Material	Compuesto de polímero de fibra de carbono nano	
Clasificación IP	IP67	
Resistencia al viento y a las olas	Suave brisa, ondulación suave	
Interfaz de Telecomunicaciones	Slot para tarjeta Nano SIM disponible	
Distancia de operación del control remoto	2KM	
Ensamblaje del sistema	Modular, complemento	
eléctrica		
Comunicación por video	Puente de telecomunicaciones y red 4G	
Motor de combustión	Motor sin escobillas de larga duración y alta eficiencia para alcantarillas	
Potencia del motor	Típico 850W cada uno	
Batería	Batería de litio ternaria portátil y extraíble de alto rendimiento, 33V, 45000mAh	
Resistencia	5.5 hrs @2m/s	7 hrs @2m/s
	batería única, opción de larga duración disponible	
RENDIMIENTO		
Propulsión	Tracción eléctrica	
Velocidad de crucero	7m/s máximo.	
Modo de dirección	Motor de dirección libre, dirección diferencial, reversible	
Sonar de Eco Predeterminado	Integrado, altamente integrado con transductor, operación totalmente automática después de la conexión de energía. Frecuencia de funcionamiento de 200 kHz, ángulo de haz de 5°, ángulo de sondeo de 0.15-100 m (actualizable).	
Sonda de eco opcional	Frecuencia de operación - alta frecuencia ≥200kHz, baja frecuencia ≤20kHz; ángulo del haz - alta frecuencia ≤5°, baja frecuencia ≤20°; ángulo de sondeo - alta frecuencia 0.15-300m, baja frecuencia 0.5-600m	N/A
POSICIONAMIENTO		
Antena GNSS	Antena dual, preinstalada en la parte delantera y trasera individualmente	
Constelación GNSS	1598 canales, soporte para GPS, Glonass, Galileo, Beidou-2, Beidou-3, Beidou-PPP, IRNSS, QZSS, SBAS, banda L, etc.	
Precisión de Posicionamiento de un Solo Punto	H ≤ 1.5m, V ≤ 2.5m	
Precisión Beidou-PPP	< 10cm, opcional	
Precisión RTK	H:±(8+106 xD)mmV:±(15+106xD)mmD-Longitud de referencia (Unidad: mm)	
IMU a bordo	Soporta GNSS-inercial, 1PPS, tasa de refresco del IMU de 200Hz máximo.	
Desempeño del IMU	Precisión de encabezamiento 0.15°@1m de referencia, precisión de orientación 0.25°@1m de referencia	

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

RUIDE

7F, Sicheng Road, Guangzhou 510663, China
www.ruide.xyz
export@ruideinstrument.com

ruideinstrument
RUIDEPositioning

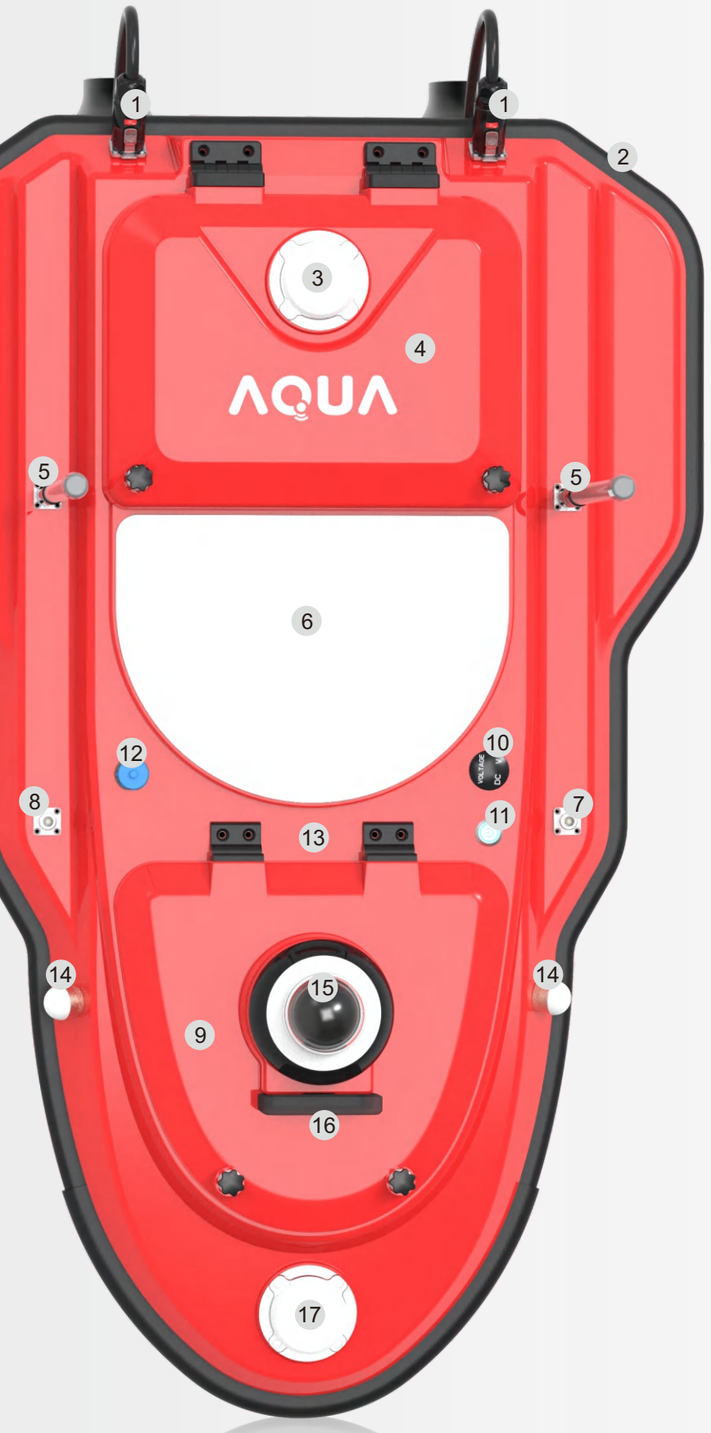
RUIDE

AQUA M20/M10

Construido para no tripulados marinos

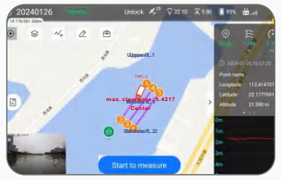
(V. 2024AUG)

ILUSTRACIÓN



1. **Propulsor de Doble Conducto**
sistema de propulsión doble para un crucero potente
2. **Trimarán de dos cubiertas**
diseño estructural inteligente para un crucero fiable y estable
3. **Antena GNSS trasera**
funciona con GNSS incorporado para una posicionamiento preciso
4. **Sistema de piloto automático**
se destaca en operaciones no tripuladas
5. **Puerto de Antena de Puente de Red**
charlas con el control remoto para transferir datos
6. **Pozo de Luna Especializado**
listo para adaptar una variedad de cargas útiles como ADCP, multihaz
7. **Puerto de Antena 4G Telecom**
equipado para correcciones RTK y control remoto de embarcaciones
8. **Puerto de Antena de Datalink de Radio**
se comunica con la estación base para correcciones RTK
9. **Compartmento de la batería**
autonomía de alrededor de 5 horas en modo piloto automático
10. **Panel de Display de Poder**
para la lectura del valor de voltaje directo
11. **Interruptor de encendido del dispositivo**
inicio rápido con una tecla
12. **Puerto de recarga**
carga independiente o directa a bordo, opcional
13. **Sonar Mini Echo F18S**
frecuencia única, incorporada como predeterminada
14. **Luz guía de doble cara**
parpadea en verde contra la seguridad de la misión
15. **Cámara 360° de fama mundial**
proporciona vista panorámica durante las misiones
16. **Radar de microondas de milímetro**
diseñado para evitar obstáculos
17. **Antena GNSS frontal**
proporciona información estable de rumbo para el piloto automático
18. **Unidad de Control Remoto**
planificación y control de la misión todo en uno

SOFTWARE APLICACIONES

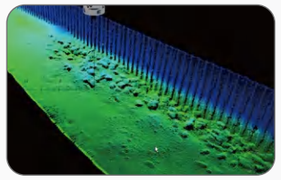


Piloto automático

Trabajos de dragado

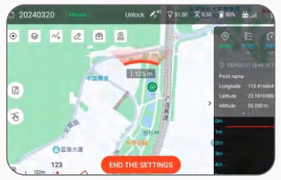
Mapa Satelital

Batimetría submarina



Mapeo de múltiples haces

Medición del río



Detección de obstáculos

Investigación de Hidrología

CONFIGURACIÓN

casco de USV	x1
sonda de eco mini integrada	x1
radar de microondas integrado	x1
cámara 360° integrada	x1
antena GNSS integrada	x2
antena de puente de red	x2
antena de telecomunicaciones 4G	x1
antena de enlace de datos por radio	x1
cargador de batería	x1
control remoto	x1
cargador de control remoto	x1
caso de transporte	x1
dongle de software	x1

Nota: solo toma M20 como ejemplo arriba.

CARGAS ÚTILES