

## 主な国内採用実績

ご採用実績 (その1) (慣性航法装置/INS)		
<ul style="list-style-type: none"> <li>● 慣性航法装置 (フィンス C3)</li> </ul> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 慣性航法装置 (フィンス 6000DVL)</li> </ul> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 慣性航法装置 (フィンス&amp;ハイドリン)</li> </ul> 
<p>備考</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● 慣性航法装置 位置精度:0.2% x TD (DVL あり) 方位:0.1°(DVL あり) sec/Lat. 姿勢精度:0.05° 寸法:125x84x47 &amp; 144x82x85 mm 重量:1.6kg 電源 DC24V / 12W</li> <li>● 採用実績 ✓ 小型 AUV(水中ドローン)</li> </ul>	<p>備考</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● 慣性航法装置 位置精度:0.05% x TD (DVL あり) 方位:0.025° (DVL あり)sec/Lat. 姿勢精度:0.01° 寸法重量:Φ255x288mm / 23&amp;13kg 電源 DC24V / &lt;20W</li> <li>● 採用実績 ✓ 大型 AUV/ROV</li> </ul>	<p>備考</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● 慣性航法装置 位置精度:0.1% x TD (DVL あり) 方位:0.01° (GNSS あり)sec/Lat. 姿勢精度:0.01° 寸法重量:180 x 180x 162 mm/5.4kg 電源 DC24V / &lt;20W</li> <li>● 採用実績 ✓ 中型 AUV/ROV ✓ 測量船、調査船、艦船他 ✓ ソナーシステム</li> </ul>

ご採用実績 (その2) (方位・姿勢センサー/AHRS & 音響測位装置/USBL)		
<ul style="list-style-type: none"> <li>● 方位・姿勢センサー (オクタン)</li> </ul> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 音響測位装置 (ギャプス M7)</li> </ul> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 音響測位装置 (ギャプス M7 用トランスポンダ)</li> </ul> 
<p>備考</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● 方位姿勢センサー 方位:0.1/0.05°(GNSS あり) sec/Lat. 姿勢精度:0.01° 静定時間 5分 寸法重量 : 275 x 136 x 150 mm/4.5kg 電源 DC24V / 18W</li> <li>● 採用実績 ✓ ROV ✓ 有人探査艇、調査船、マルチビーム</li> </ul>	<p>備考</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● 海中ポジショニングシステム (親機/海上) 測位精度:0.06%×スラントレンジ(@20dB) スラントレンジ:4000m まで</li> <li>● 採用実績 ✓ 測量船、調査船、艦船他 ✓ ASV、水上中継器 ✓ 試験用器材</li> </ul>	<p>備考</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● 海中ポジショニングシステム (子機/海中) 深度:3000m (6000m オプション)</li> <li>● 採用実績 ✓ AUV/ROV ✓ ソナーシステム ✓ 各種無人航走体</li> </ul>

**ご採用実績 (その3) (自律型高速水上ドローン)**

**利点** 高速運用 (～14knots)、風浪階級 5、低ノイズ (船底 2メートル)、低燃費 (軽油 8 ノット/2.5 リットル)、多様な実績

**欠点** 海中に突起物あり (ゴンドラ) (代替策、オプションでアウトリガー装着可能)

**特徴**

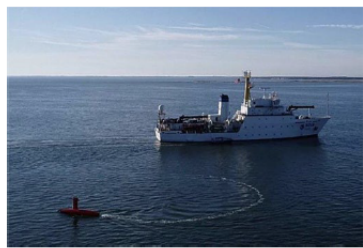
- ドリックス / 自律型高速水上ドローン



DriX

仕様	
モデル	DriX
用途	マルチビーム、AUVトラッキング、ケーブルサーベイ
運用速度	最大 14 ノット (マルチビームサーベイ<8 ノット)
静粛性	10 ノットで 45dB 以下
運用条件	風浪階級 5
障害物回避	360°カメラ、IR カメラ、スキャナー、レーダー、AIS、GNSS 他
操作	半自律、自律、遠隔、目標物追尾 (船舶/AUV 等)
船型	7.7 x 0.7m / 1.4 ton / 1 x 37.5 HP ディーゼルエンジン
タンク容量	250L (2L/h@8 ノット平均)

- 使用用途
  - ✓ ボックスイン (海底基準点)
  - ✓ マルチビームサーベイ
  - ✓ AUV/ROV 追尾
  - ✓ 地層探査
  - ✓ バイオマス計測
  - ✓ その他
- 採用実績
  - AUV 追尾



使用例 1 (海洋観測/石油・天然ガス他)



使用例 2 (洋上風力関連他)