

# SBS2

## เรือสำรวจแบบอัตโนมัติ

เป็นเรือสำรวจแบบอัตโนมัติชนิดสำรวจบนผิวน้ำ Unmanned Surface Vehicle System (USV) ที่สามารถรังวัดค่าพิกัดและความลึกของน้ำได้ในเครื่องเดียวกัน โดยข้อมูลที่ได้สามารถนำไปใช้งานเพื่อการสำรวจพื้นที่ท้องน้ำเพื่อตรวจหาความลึกได้



ระยะสั่งการทางไกล 1 กิโลเมตร



ขับเคลื่อน 4.5 เมตรต่อวินาที



ใช้งานสำรวจบนผิวน้ำได้ต่อเนื่องสูงสุด 4 ชั่วโมง



ชนิดใบพัดแบบท่อ จำนวน 2 ท่อ



แสดงค่าความลึกของท้องน้ำ สูงสุด 1 เซนติเมตร

# SBS2

## คุณลักษณะเฉพาะ

<b>ความยาวของลำเรือ</b>	1,050 มิลลิเมตร
<b>ความกว้างของลำเรือ</b>	550 มิลลิเมตร
<b>วัสดุผลิตตัวลำเรือ</b>	ประเภท Kevlar หรือ carbon fiber ที่มีความแข็งแรงสูง
<b>ความต้านทาน</b>	ต้านทานคลื่นน้ำ ได้ในระดับ 2 ต้านทานคลื่นลมได้ในระดับ 3
<b>ระยะเวลา</b>	ใช้งานสำรวจบนผิวน้ำได้ต่อเนื่องเป็นระยะเวลา สูงสุด 4 ชั่วโมง
<b>ความเร็วการขับเคลื่อน</b>	อัตราเร็วสูงสุดขับเคลื่อน 4.5 เมตรต่อวินาที
<b>ระบบขับเคลื่อน</b>	ชนิดใบพัดแบบท่อ (Ducted propellers) จำนวน 2 ท่อ
<b>การขับเคลื่อน</b>	ระบบเลี้ยวเป็นแบบไม่มีการหมุนทิศทางของเครื่องยนต์ สามารถบังคับถอยหลัง ระบบกลับสู่จุดปล่อยเรือ (Return Home) โดยอัตโนมัติเมื่อพลังงานต่ำกว่ากำหนด
<b>มุมมอง</b>	มุมในการปล่อยคลื่น 5 องศา
<b>หยั่งความลึก</b>	หยั่งความลึกได้ ลึกสุด 300 เมตร
<b>ค่าความถูกต้อง</b>	ค่าความถูกต้อง $1\text{cm} \pm 0.1h$ (h=ความลึก)
<b>ความละเอียดความลึก</b>	แสดงค่าความลึกของท้องน้ำ ได้ละเอียด สูงสุด 1 เซนติเมตร