Sistema di rilevamento batimetrico con Multibeam Echosounder miniaturizzato PicoMB-130-Surf (Ecoscandaglio Multiraggio).

# Componenti essenziali:

## A) ECOSCANDAGLIO MULTI-BEAM MINIATURIZZATO PICOMB-130-SURF

### CARATTERISTICHE:

- 1. ALIMENTAZIONE A BASSA TENSIONE (20-28V) E CONSUMO DI 20 WATT
- 2. PESO DEI TRASDUTTORI COMPLESSIVAMENTE INFERIORE A 1KG IN ARIA ED A 0,4KG IN ACQUA (TX + RX)
- 3. PESO COMPLESSIVO DEL SISTEMA MULTIBEAM (TX + RX + DECK) INFERIORE AI 4 KG
- 4. Frequenza operativa 300-400 kHz
- 5. APERTURA (MAX) FASCIO RADIANTE 130°
- 6. RISOLUZIONE: 30MM
- 7. RANGE BATIMETRICO OPERATIVO MINIMO: DA 0,6M A 170M
- 8. FREQUENZA DEL PING: 25Hz
  - **B)** <u>SISTEMA DI CONTROLLO APPLANIX SURFMASTER ONE</u> (GNSS+IMU) PER POSIZIONE, ASSETTO E DIREZIONE DI SPOSTAMENTO SU PIATTAFORMA INERZIALE, INTEGRATO CON PICOMB-130 COMPOSTO DA:
- 1. RICEVITORE GNSS A DOPPIA ANTENNA A 220 CANALI CON FUNZIONE RTK (GPS, GLONASS, BEIDOU, GALILEO, SBAS).
- 2. RICEVITORE IN BANDA L INTEGRATO PER SEGNALE DI CORREZIONE MARINESTAR / OMNISTAR PRECISIONE MINIMA DEL SISTEMA:
- -- PITCH & ROLL: 0.03° CON CORREZIONE RTK.
- -- HEADING: 0.08° (CON 2 METRI DI SEPARAZIONE DELLE ANTENNE)
- -- HEAVE: 5CM O 5% IN TEMPO REALE, 2CM O 2% IN TRUEHEAVE
- -- POSIZIONE: ORIZZONTALE 8MM +1PPM, VERTICALE 15MM +1PPM (RISPETTO STAZIONE DI RIF.NTO NON INCLUSA).
  - C) SENSORE DI CALIBRAZIONE DELLA VELOCITÀ DEL SUONO VALEPORT ULTRA SVP
  - **D)** STRUTTURA FISICA ED INFORMATICA DI ASSEMBLAGGIO:
- 1. SUPPORTO IDRODINAMICO PRE-CALIBRATO PER INSTALLAZIONE DELL'INTERO SISTEMA.
- 2. SOFTWARE TELEDYNE PDS PER IL CONTROLLO DELLA NAVIGAZIONE, L'ACQUISIZIONE E L'ELABORAZIONE DEI DATI PRODOTTI DAL MULTIBEAM (REPORT ANCHE GRAFICI).
- 3. CASE PER TRASPORTO STRUMENTI

## Caratteristiche tecniche del prodotto:

A)

Multibeam con almeno 256 raggi utilizzabile da unico operatore, a bassissimo consumo energetico, di facile mobilitazione, installazione e disinstallazione, adatto anche ad utilizzi in contesti di emergenza (anche su natanti improvvisati).

- 1. IL MULTIBEAM DEVE ESSERE IDONEO AD ATTIVITÀ DI RILEVAMENTO DA SVOLGERE ANCHE NELL'ARCO DI UNA SOLA GIORNATA AL LORDO DI: ALLESTIMENTO DEL SISTEMA, RILEVAMENTO, RECUPERO, DISARMO E MESSA A RIPOSO.
- 2. IL **M**ULTIBEAM DEVE ESSERE UTILIZZABILE ANCHE SU MEZZI NON DEDICATI E SU MEZZI CONTROLLATI DA REMOTO QUINDI ADATTABILE A PICCOLE IMBARCAZIONI DA RICOGNIZIONE E DRONI NAUTICI.

- 3. ALIMENTAZIONE A BASSA TENSIONE (20-28 V)
- 4. Peso dei trasduttori inferiore a 1kg in aria ed a 0,4kg in acqua (TX + RX)
- 5. Peso complessivo del sistema Multibeam (TX + RX + DECK) inferiore ai 5 Kg
- 4. Frequenza operativa 300-400 kHz
- 5. Apertura fascio radiante uguale o superiore a  $130\,^\circ$
- 6. RISOLUZIONE: 30MM
- 7. RANGE BATIMETRICO OPERATIVO MINIMO: DA 0,6M (NON SUPERIORE) AD ALMENO 160M (NON INFERIORE)

B)

SISTEMA DI CONTROLLO POSIZIONE, ASSETTO E DIREZIONE DI SPOSTAMENTO CON STABILIZZATE ATTRAVERSO METODI DI CONTROLLO INERZIALE DEGLI SPOSTAMENTI AD ALTA SENSIBILITÀ.

- 1. RICEVITORE GNSS L1/L2 DOPPIA ANTENNA A 220 CANALI CON FUNZIONE RTK.
- 2. RICEVITORE IN BANDA L'INTEGRATO PER SEGNALE DI CORREZIONE FUGRO
- 3. Precisione minima richiesta:
- PITCH & ROLL: 0.03° CON CORREZIONE RTK.
- HEADING: 0.08° (CON 2 METRI DI SEPARAZIONE DELLE ANTENNE)
- HEAVE: 5CM O 5% IN TEMPO REALE, 2CM O 2% IN TRUEHEAVE
- Posizione: Orizzontale 8mm +1ppm, verticale 15mm +1ppm (rispetto stazione di riferimento non inclusa).

#### **ACCESSORI**

- 1. SENSORE DI CALIBRAZIONE DELLA VELOCITÀ DEL SUONO
- 2. SISTEMA DI SUPPORTO PER ALLESTIMENTO SU MEZZI NAUTICI E DRONI.
- 4. Case per trasporto strumenti
- 5. SOFTWARE PER L'ELABORAZIONE E COORDINAZIONE DEI DATI FORNITI