

## 海洋で使用するDGPSシステムの構築が得意です。

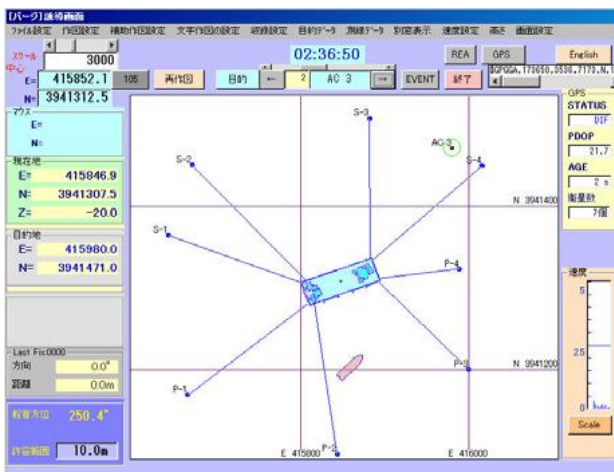
海洋調査等で、調査船舶や工事船舶の位置測定を行う事は、古くから色々な方法で実施されてきました。DGPS が広く使われるようになってから、海洋での位置測定は大きく変化し精度の高い位置を手軽に求めることが出来る様になりました。

ただ、陸上測量と違って 三脚上の DGPS 位置を測定するだけで、データを活用できる訳ではありません。船舶は、風 波浪 潮流によって絶えず移動しています。

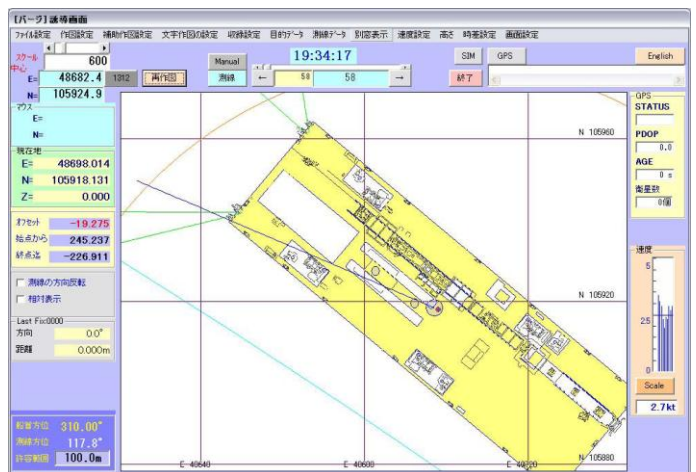
マスト先端に取り付けた DGPS アンテナの位置を画面に表示しても、調査で必要な場所の位置を示しているわけでは無いからです。

近年特に ROV (遠隔操作する水中ビークル) AUV (自律型水中ビークル) の作業が多くなり、水中においても高い精度の位置測定が求められて来ています。

これらのニーズに応えるべく 20 年以上前から 弊社は、水中測量装置を取り扱っております。水中測量システムでは、DGPS とジャイロコンパスのデータを複合させ絶対位置を計算します。この計算には、船舶の動揺 ローリング (横揺れ) ピッチング (前後の揺れ) を測定し補正を行います。また、音波の速度も測定に影響するため音速度の補正も行います。

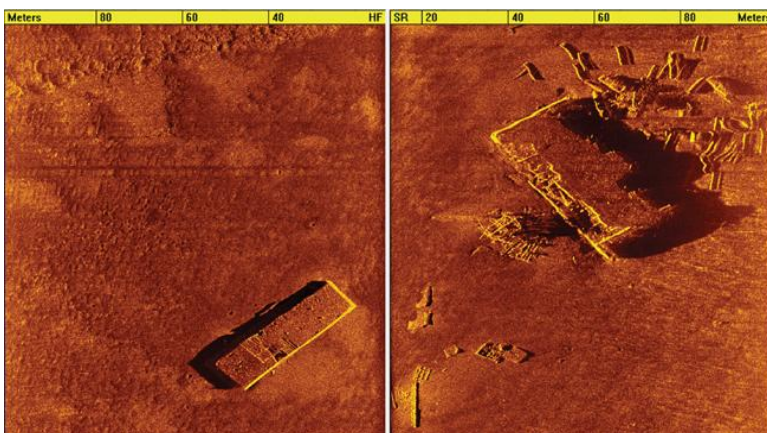


アンカーパターンと作業船



作業ページ

これらの装置以外に、海底面上の状況を超音波にてあたかも航空写真の様なイメージを作成するサイドスキャンソナー 海底下の地層を表示できる サブボトムプロファイラー 詳細な水深データを取得出来る スワスバシメトリーシステム など様々な海洋調査機器を取り扱っています。



サイドスキャンソナーイメージ 沈んだバージ



〒134-0088 東京都江戸川区西葛西 6-9-12  
第3吉野ビル 7A  
TEL: 03 (5674) 5527 FAX: 03 (5674) 5538