

# 水质监测水面机器人

## Water Quality Monitoring Unmanned Surface Vehicles

### ASV-D1802



### 性能指标

- 具备自主巡航、远控和近控 3 种控制模式，操控距离 4G 信号覆盖区域，最大航速 3 m/s，船体满载排水量 > 4000 kg，吃水深度 < 0.3 m，最大负载 > 1500 kg，抗风浪等级 > 4 级，功率 20 kW，加满油续航 70 小时
- 检测的水质参数包括水质常规五参数、COD、氨氮、总磷、总氮、叶绿素和蓝绿藻等，精度优于国家标准

### 主要应用

用于水质移动监测、水面自动清洁和处理

### 代表性应用成果



国内首艘能在 B 级航区运行的水面机器人，用于保障 2018 年中国国际进口博览会期间黄浦江水面保洁任务，人民网、《安徽日报》、中国科学院、安徽省科技厅、合肥市人民政府均进行了报道或转载

主要用户单位	上海水域环境发展有限公司
研制单位	中国科学院合肥智能机械研究所
联系方式	余老师 0551-65591132