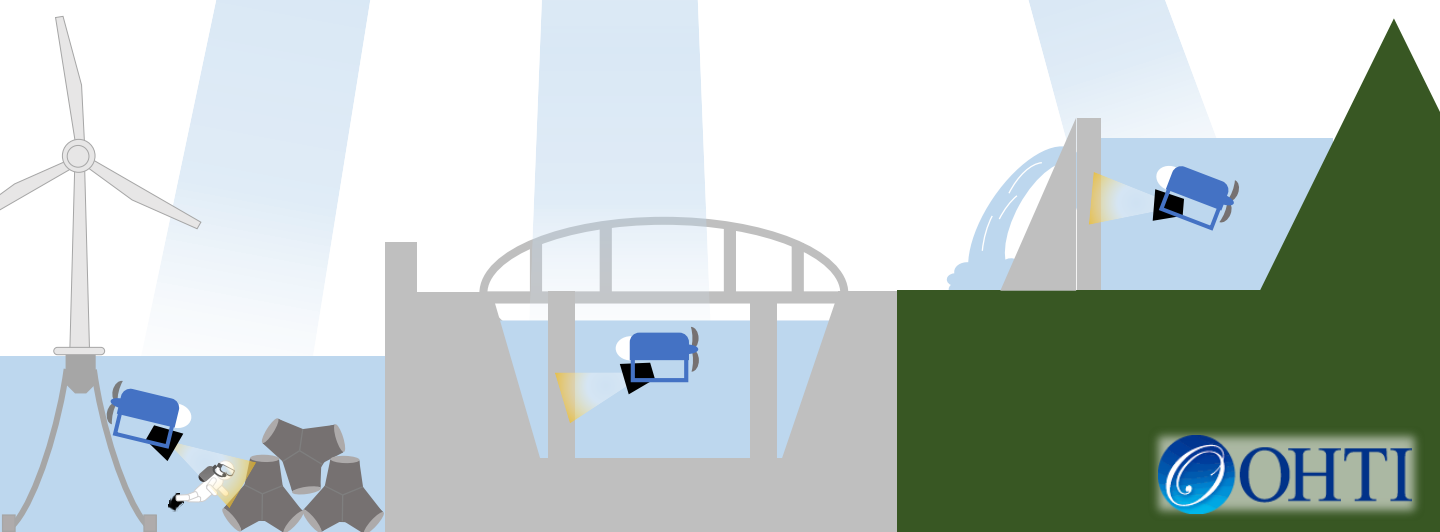
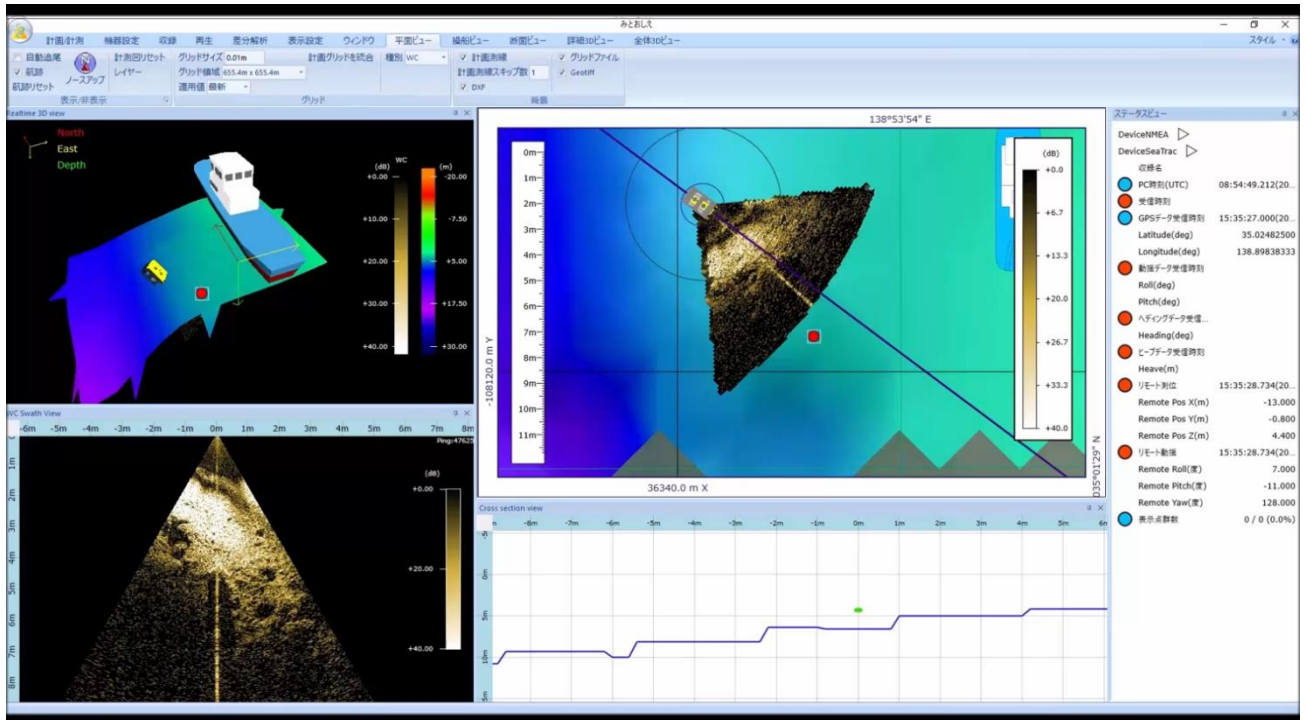


水中ナビゲーション支援ソフトウェア



みといるか

- ダイバーや水中ドローンの位置、イメージングソナー画像を2D・3Dでリアルタイムに表示
- 調査対象のターゲット指定とルート作成によるナビゲーション機能を搭載



【みといるか】

みといるかは、水中ドローンやダイバーが水中作業する際の支援機能を備えたソフトウェアです。水中ドローンに取り付けたイメージングソナーデータおよび測位情報や姿勢情報をマッチングし、2次元（平面・断面）および3次元でリアルタイムに表示します。

調査対象をターゲットとして指定する機能と水中ドローンやダイバーの移動ルートを作成する機能によって、ターゲットへのナビゲーションを可能にします。

対応機種

水中ドローン

- BlueRobotics社製 BlueROV2

測位

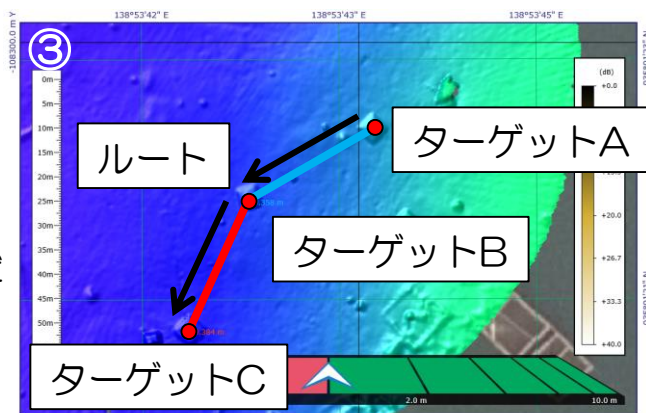
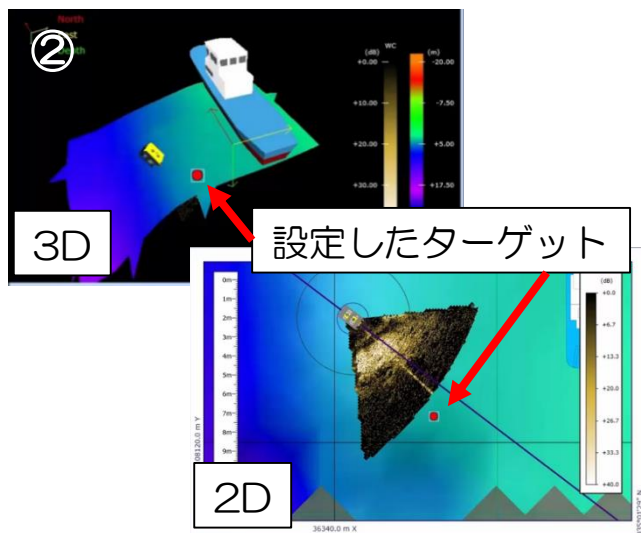
- Blueprint Subsea社製 SeaTrac
- Nortek社製 DVL Nucleus1000

イメージングソナー

- Blueprint Subsea社製 Oculus (M1200d)

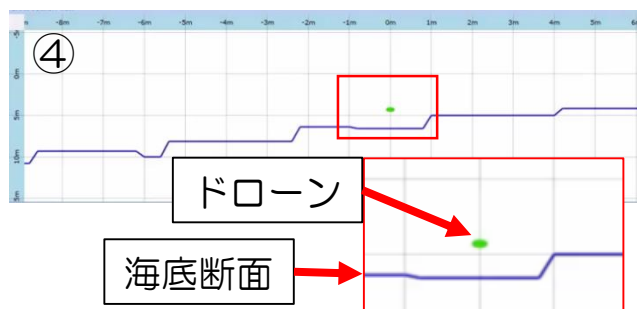
水中ドローン操作支援機能

- ①取得したソナーデータのマッピング
- ②ターゲット位置の指定
- ③ターゲットまでの移動ルートの作成
- ④海底断面と水中ドローンの位置関係の表示
(グリッドファイルを読み込んだ場合)
- ⑤ドローンとターゲット間の距離や構造物などの大きさを計測



Wayポイントリストビュー

	緯度	経度	水深	Easting	Northing	距離
A	35.02298486	138.89563186	24.490	36102.894	-108317.433	29,358
B	35.02285550	138.89535218	26.630	36077.428	-108331.884	29,384
C	35.02261513	138.89521728	27.550	36065.224	-108358.597	合計 58,742



基本機能一覧

- ステータス表示：接続機器との接続状態を表示
- 収録：イメージングソナーデータ、航跡
- 表示：3Dおよび2D画面は、音圧段採、水深段彩（背景Grid用）により表示、自動追尾
- 再生：収録したファイルの再生
- ルート作成：ターゲットを結んだルートを作成

動作環境

推奨スペック

- CPU：4コア以上
(例：Core i7-1355U)
イメージングソナー利用時：8コア以上推奨
(例：Core™ i7-13700HX、AMD Ryzen™ 7 5800H)
- MEM：16GB以上
(イメージングソナー利用時：32GB推奨)
- HDD/SSD：1TB程度
(WCオプション使用時は書き込み速度2GB/s以上)
- OS：Windows10、Windows11
- GPU：GPU搭載型4GB以上
(例：NVIDIA RTX 3000シリーズ、AMD Radeon RX 6000シリーズ)

