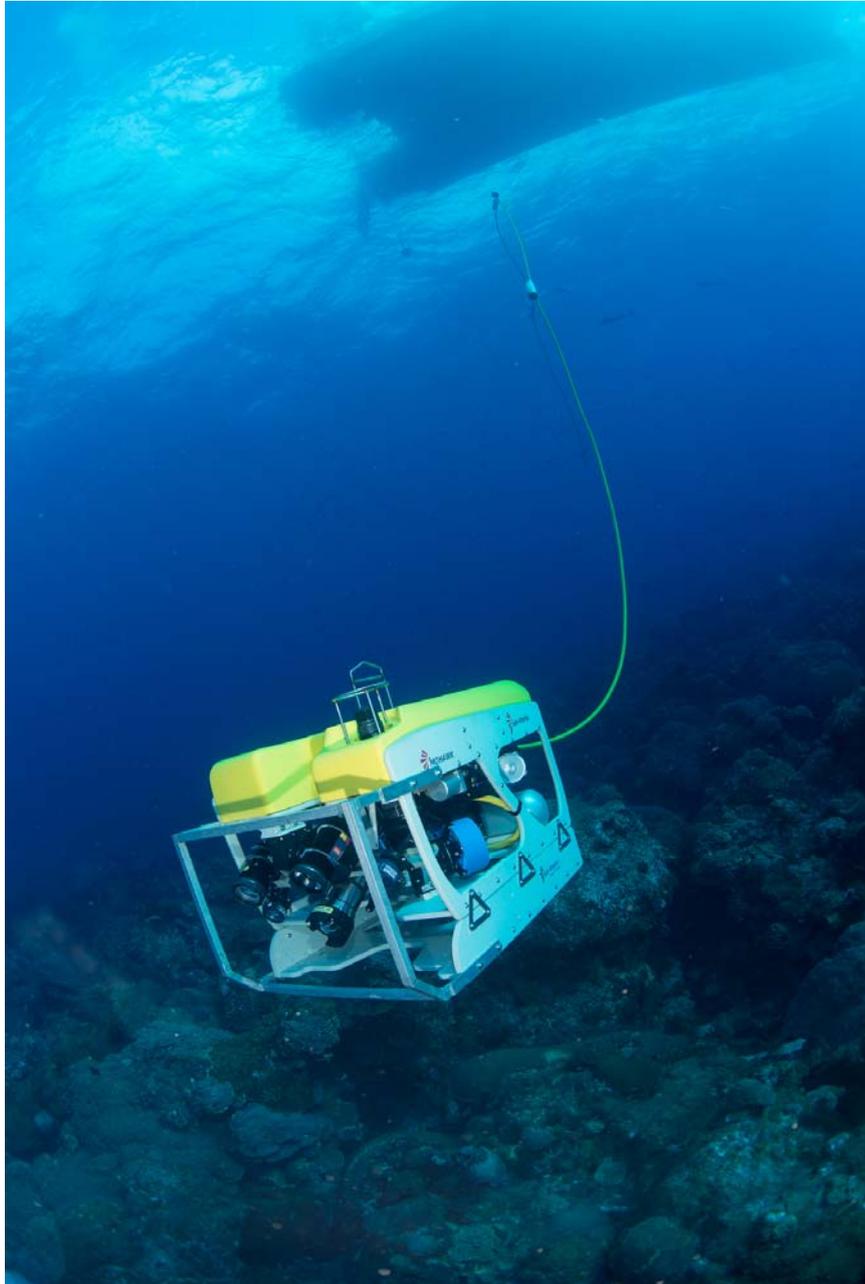


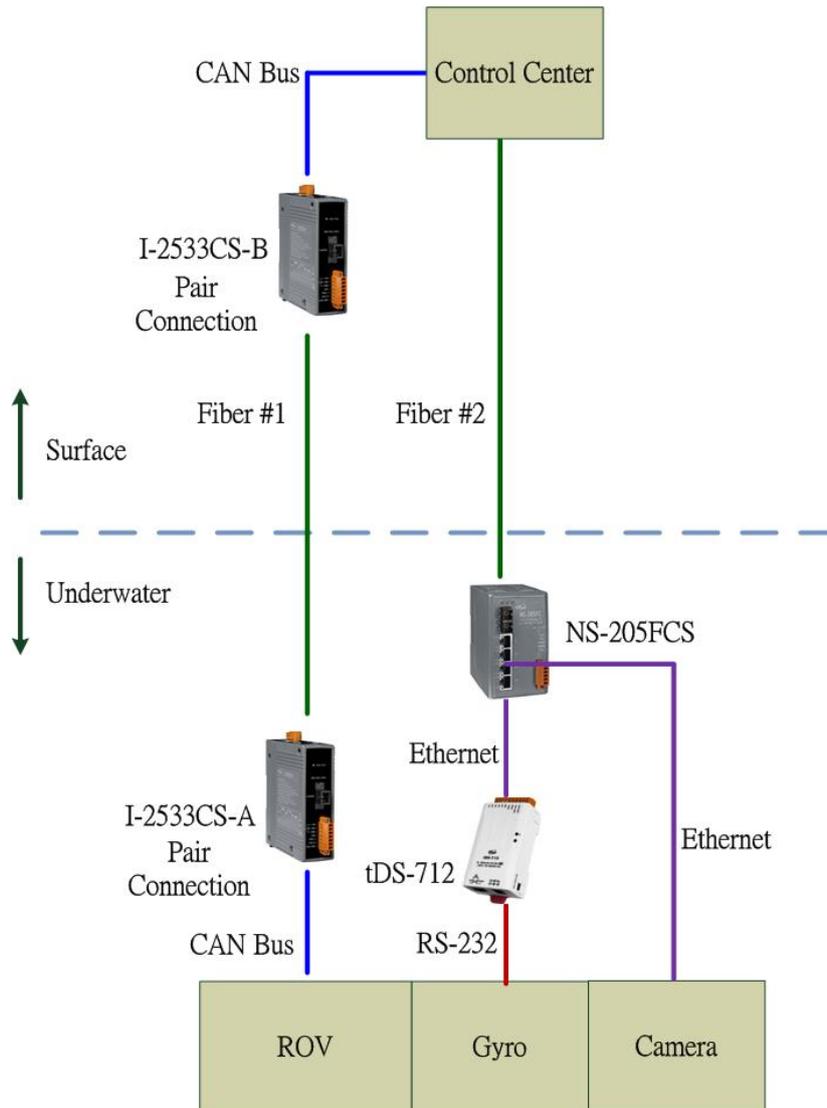
無人水下遙控載具控制系統

無人水下遙控載具可用於海底石油探勘、海底電纜與管線的監測…等，可用於取代潛水員進行高危險工作。除此，許多先進國家更看好無人水下遙控載具在軍事上的潛力而致力研發相關設備。



(此照片僅供示意，並非實際應用設備)

(圖片來源：<http://flowergarden.noaa.gov/science/mohawkrov.html>)



客戶的 ROV 主要是使用 CAN Bus 進行控制且於 ROV 上頭帶有 RS-232 控制介面的轉盤與 Ethernet 控制介面的攝影機以達到水下監測之目的。因需使用光纖纜線，故在 ROV 控制方面推薦客戶使用 I-2533CS 的成對傳輸模式。關於轉盤與攝影機的控制，則使用 tDS-712 來轉換成 Ethernet 介面，再使用 N-205FCS 將轉盤與攝影機透過 Ethernet 轉光纖的方式將控制線路延伸至控制室。