

2018年中国无人水面艇市场分析报告- 行业深度调研与投资前景研究

报告大纲

观研报告网

www.chinabaogao.com

一、报告简介

观研报告网发布的《2018年中国无人水面艇市场分析报告-行业深度调研与投资前景研究》涵盖行业最新数据，市场热点，政策规划，竞争情报，市场前景预测，投资策略等内容。更辅以大量直观的图表帮助本行业企业准确把握行业发展态势、市场商机动向、正确制定企业竞争战略和投资策略。本报告依据国家统计局、海关总署和国家信息中心等渠道发布的权威数据，以及我中心对本行业的实地调研，结合了行业所处的环境，从理论到实践、从宏观到微观等多个角度进行市场调研分析。

官网地址：<http://baogao.chinabaogao.com/shuiyun/371048371048.html>

报告价格：电子版: 7200元 纸介版：7200元 电子和纸介版: 7500

订购电话: 400-007-6266 010-86223221

电子邮箱: sale@chinabaogao.com

联系人: 客服

特别说明：本PDF目录为计算机程序生成，格式美观性可能有欠缺；实际报告排版规则、美观。

二、报告目录及图表目录

随着我国经济的不断发展、人们生活水平的不断提高，人们的消费观念和消费水平也有了很大的转变与提升。在这个契机下，无人水面艇行业也得到了快速发展，2016年我国无人水面艇行业的市场规模达到**亿元，2017年市场规模为**亿元，同比增长了**%，从这两年的市场规模发展来看，无人水面艇行业正处于快速发展之中，预计2018年将保持**的增速，达到**亿元。

2012-2017年行业市场规模情况

资料来源：观研天下数据中心整理（具体数据详见报告正文）

从无人水面艇行业企业区域分布情况来看，无人水面艇行业内企业区域格局明显，其中华东地区占比**%，华南地区占比**%，华中地区占比**%，华北地区占比**%，西部地区占比**%，东北地区占比**%。

2017年我国行业企业区域格局资料来源：观研天下数据中心整理（具体数据详见报告正文）

观研天下发布的《2018年中国无人水面艇市场分析报告-行业深度调研与投资前景研究》内容严谨、数据翔实，更辅以大量直观的图表帮助本行业企业准确把握行业发展动向、市场前景、正确制定企业竞争战略和投资策略。本报告依据国家统计局、海关总署和国家信息中心等渠道发布的权威数据，以及我中心对本行业的实地调研，结合了行业所处的环境，从理论到实践、从宏观到微观等多个角度进行市场调研分析。

它是业内企业、相关投资公司及政府部门准确把握行业发展趋势，洞悉行业竞争格局，规避经营和投资风险，制定正确竞争和投资战略决策的重要决策依据之一。本报告是全面了解行业以及对本行业进行投资不可或缺的重要工具。观研天下是国内知名的行业信息咨询机构，拥有资深的专家团队，多年来已经为上万家企业单位、咨询机构、金融机构、行业协会、个人投资者等提供了专业的行业分析报告，客户涵盖了华为、中国石油、中国电信、中国建筑、惠普、迪士尼等国内外行业领先企业，并得到了客户的广泛认可。

本研究报告数据主要采用国家统计局数据，海关总署，问卷调查数据，商务部采集数据等数据库。其中宏观经济数据主要来自国家统计局，部分行业统计数据主要来自国家统计局及市场调研数据，企业数据主要来自于国统计局规模企业统计数据库及证券交易所等，价格数据主要来自于各类市场监测数据库。本研究报告采用的行业分析方法包括波特五力模型分析法、SWOT分析法、PEST分析法，对行业进行全面的内外部环境分析，同时通过资深分析师对目前国家经济形势的走势以及市场发展趋势和当前行业热点分析，预测行业未来的发

展方向、新兴热点、市场空间、技术趋势以及未来发展战略等。

【报告大纲】

第一章 无人水面艇（USV）综述

第一节 无人水面艇（USV）概念

第二节 无人水面艇（USV）发展历史

第三节 无人水面艇（USV）的关键技术总结分类

第二章 国外无人水面艇（USV）发展状况调研分析

第一节 国际海上无人载具的基本运行情况：

一、ROV（无人遥控潜水器）

二、USV（无人水面艇）

三、UUV（自主式水下航行器）

第二节 国际海上无人载具按国籍分布情况

第三节 国际无人水面艇（USV）生产的公司规模情况

第四节 国际无人水面艇（USV）的基本技术数据

第五节 国外重点国家及地区无人水面艇（USV）发展状况调研

一、美国无人水面艇（USV）发展状况

二、以色列无人水面艇（USV）发展状况

三、欧洲无人水面艇（USV）发展状况

四、俄罗斯无人水面艇（USV）发展状况

五、日本无人水面艇（USV）发展状况

第六节 国外军用无人水面艇的应用情况

一、情报收集

二、表征物理环境收集

三、反水雷

四、训练测试平台

第七节 国外民用无人水面艇的应用情况

一、水质采样

二、港口监控

三、水文勘测

第三章 国内无人水面艇（USV）发展状况调研分析

第一节 国内无人水面艇发展现状调研

第二节 国内无人水面艇发展研究趋势

一、自主控制研究

二、运动方式研究

第三节 国内军用无人水面艇的应用现状

一、情报收集

二、表征物理环境收集

三、反水雷

四、训练测试平台

第四节 国内民用无人水面艇的应用现状

一、海事安全

二、港口监控

三、水文勘测

四、水质采样

五、海事搜救

第四章 国内外典型无人水面艇调研分析

第一节 斯巴达侦察兵

一、基本情况

二、性能参数

三、研制目的

第二节 水虎鱼

一、基本情况

二、性能参数

三、研制目的

第三节 银色马林鱼

一、基本情况

二、性能参数

三、研制目的

第四节 Delfim

一、基本情况

二、性能参数

三、研制目的

第五节 MESSIN

一、基本情况

二、性能参数

三、研制目的

第六节 ROAZ

一、基本情况

二、性能参数

三、研制目的

第七节 Kan-Chan

一、基本情况

二、性能参数

三、研制目的

第八节 天象一号

一、基本情况

二、性能参数

三、研制目的

第九节 精海I号/II号

一、基本情况

二、性能参数

三、研制目的

第十节 海腾01号

一、基本情况

二、性能参数

三、研制目的

第五章 国外无人水面艇（USV）的研制单位调研（排名不分先后）

第一节 MIT

一、单位简介

二、研究工作与技术创新

三、无人水面艇调研分析

第二节 LSA

一、单位简介

二、研究工作与技术创新

三、无人水面艇调研分析

第三节 C&C Technologies

一、单位简介

二、研究工作与技术创新

三、无人水面艇调研分析

第四节 ASV LTD

- 一、单位简介
- 二、研究工作与技术创新
- 三、无人水面艇调研分析

第五节 Unmanned Ocean Vehicles Inc.

- 一、单位简介
- 二、研究工作与技术创新
- 三、无人水面艇调研分析

第六节 Liquid Robotics

- 一、单位简介
- 二、研究工作与技术创新
- 三、无人水面艇调研分析

第七节 Rafael Advanced Defense Systems Ltd

- 一、单位简介
- 二、研究工作与技术创新
- 三、无人水面艇调研分析

第八节 Autonomous Surface Vehicles Ltd

- 一、单位简介
- 二、研究工作与技术创新
- 三、无人水面艇调研分析

第九节 SeaRobotics Corporation

- 一、单位简介
- 二、研究工作与技术创新
- 三、无人水面艇调研分析

第十节 Aeronautics Ltd

- 一、单位简介
- 二、研究工作与技术创新
- 三、无人水面艇调研分析

第六章 国内无人水面艇（USV）的研制单位调研（排名不分先后）

第一节 上海大学

- 一、单位简介
- 二、研究工作与技术创新
- 三、无人水面艇调研分析

第二节 上海海事大学

一、单位简介

二、研究工作与技术创新

三、无人水面艇调研分析

第三节 中科院沈阳自动化所

一、单位简介

二、研究工作与技术创新

三、无人水面艇调研分析

第四节 哈尔滨工程大学

一、单位简介

二、研究工作与技术创新

三、无人水面艇调研分析

第五节 大连海事大学

一、单位简介

二、研究工作与技术创新

三、无人水面艇调研分析

第六节 沈阳航天星光集团

一、单位简介

二、研究工作与技术创新

三、无人水面艇调研分析

第七节 青岛北海船舶重工有限责任公司

一、单位简介

二、研究工作与技术创新

三、无人水面艇调研分析

第八节 北京大洋经略科技有限公司

一、单位简介

二、研究工作与技术创新

三、无人水面艇调研分析

第九节 珠海云洲智能科技有限公司

一、单位简介

二、研究工作与技术创新

三、无人水面艇调研分析

第十节 武汉楚航测控科技有限公司

一、单位简介

二、研究工作与技术创新

三、无人水面艇调研分析

第七章 无人水面艇（USV）关键技术调研

第一节 总体结构设计

- 一、无人水面艇（USV）物理架构设计
- 二、无人水面艇（USV）逻辑架构设计

第二节 运动性能研究

- 一、无人水面艇（USV）操纵运动数学模型
- 二、无人水面艇（USV）运动的干扰力数学模型
- 三、无人水面艇（USV）PID航向控制

第三节 环境信息采集及识别技术

- 一、船载海洋环境的数据类型分析
- 二、船载海洋环境数据的主要特点
- 三、基于VxWorks信息采集系统硬件组成
- 四、基于VxWorks信息采集系统软件设计

第四节 海上无线通信技术

- 一、SC-FDE 单载波系统
- 二、OFDM 多载波系统
- 三、无人水面艇（USV）的信息网络及控制系统的总体结构设计
- 四、无人水面艇（USV）的信息网络的通信协议
- 五、无人水面艇（USV）的信息网络及控制系统的软件设计
- 六、无人水面艇（USV）远程遥控功能的实现

第五节 无人水面艇（USV）自主控制技术

- 一、自主化分级简述
- 二、无人水面艇（USV）自动避碰技术
- 三、船端核心控制器设计
- 四、多舰艇协同导航误差分析与算法研究

第六节 无人水面艇（USV）的关键技术仿真研究方法

- 一、仿真研究内容
- 二、数学模型构建
- 三、控制算法选择
- 四、仿真验证

第八章 大型无人水面艇（USV）的发展调研

第一节 国外大型无人水面艇（USV）调研

第二节 MUNIN号

一、基本情况

二、研究目的

三、前景展望

第三节 大型无人水面艇（USV）发展路线分析

一、智能船舶

二、无线电近程操纵型无人船舶

三、无线电远程操纵型无人船舶

四、全自动导航无人船舶

第四节 大型无人水面艇（USV）发展前景预测

一、军用发展预测

二、民用发展预测

第九章 2018-2024年无人水面艇（USV）的发展前景预测分析

第一节 军用无人水面艇（USV）技术发展趋势

一、多线操作

二、通信可靠性

三、智能目标判定及行为准则

四、模块化简便换装设计

五、部署回收与补给

第二节 民用无人水面艇（USV）技术发展趋势

一、无人控制

二、智能作业

三、载重能力提升

四、舰艇大型化

五、能源补充便利化

第三节 2018-2024年无人水面艇（USV）的市场应用前景预测分析

一、无人水面艇整体市场规模预测

二、军用无人水面艇应用前景预测分析

三、民用无人水面艇应用前景预测分析

第十章 研究结论及建议

第一节 专家观点

第二节 专家建议

第三节 主要研究结论

图表详见正文 (GYZQPT)

详细请访问 : <http://baogao.chinabaogao.com/shuiyun/371048371048.html>