

ROV d'inspection

Mini TORTUGA



Résistance aux courants
3 nœuds



Propulsion azimutale
4 x 5.0 kgf



Ultra-compact et léger



Profondeur 300m



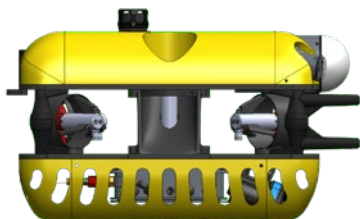
SUBSEA TECH

Marine and Underwater Technologies

Le Mini TORTUGA

est un robot sous-marin d'inspection opérable jusqu'à 300m de profondeur. Sa forme largement inspirée du ROV Tortuga lui confère une excellente performance hydrodynamique tout en offrant une structure plus légère et compacte que son aîné. Chacun des 4 propulseurs horizontaux délivre une poussée de 5.0 kgf et est orientable manuellement selon des configurations prédéfinies (mode vectoriel, en ligne ou latéral). Ce système permet de manœuvrer le ROV dans des courants allant jusqu'à 3 nœuds, quelle que soit leur direction.

Grâce à sa grande capacité de charge utile et à sa solution d'imagerie acoustique entièrement intégrée, le Mini TORTUGA est le partenaire idéal pour les inspections sous-marines dans des conditions opérationnelles complexes (faible visibilité, inspections longues distances, etc.)



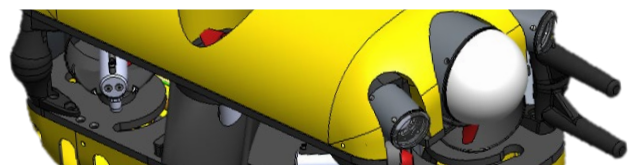
PROPULSION

Le Mini TORTUGA est équipé de 4 propulseurs horizontaux délivrant chacun une poussée max. de 5.0 kgf à orientation ajustable manuellement.



COMMUNICATION

Grâce à un système de communication innovant, l'ombilical présente une section réduite (8mm) permettant d'optimiser la traînée et les distances d'inspection.



HYDRODYNAMISME

La forme hydrodynamique du Mini TORTUGA réduit considérablement la traînée du véhicule, tout en conservant une structure ouverte facilitant l'intégration des capteurs.

SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

GÉNÉRAL ROV

Profondeur max.	300m
Dimensions ROV	L 672 mm x l 310 mm x H 381 mm
Poids ROV	19 kg (ROV seul)
Vitesse max. ROV	4 nœuds

PROPULSION ET ALIMENTATION

Propulseurs	Propulseurs horizontaux : - 4 x 5.0 kgf , à orientation réglable manuellement. Hélices de 80 mm et des buses de protection. Propulseurs verticaux : - 2 x 5.0 kgf. Hélices de 80 mm
Alimentation	230 Vac (secteur ou groupe électrogène)
Puissance requise	3 kW

CONTRÔLE DU SYSTÈME

Pilotage	Console intégrée dans une mallette étanche 634 mm x 505 mm x 220 mm
Affichage	2 écrans 21"+17", interchangeables pour la vidéo, le sonar, la navigation et autres capteurs
Contrôles	2 joysticks multifonctions et boutons prédéfinis
Enregistreur	Données sauvegardées sur le PC intégré
Fonctions auto.	Cap, profondeur, altitude (en option)
Sorties vidéo	2x HDMI, 2x USB, RJ45

CAPTEURS INTÉGRÉS

Caméra avant	Caméra Full HD (1920 x 1080 p) 0,001lux Option : Caméra Full HD à l'arrière
Pan & Tilt	Pan & Tilt sur la caméra avant
Éclairage	Éclairage frontal à LED 2x 10 000 lumens avec contrôle d'intensité. Direction des LED réglable manuellement Option : éclairage LED intégré dans la caméra arrière
AHRS	Xsens MT13
Capteurs	Compas, capteur de pression (profondeur)

OMBILICAL

Standard	300m (9.5mm neutre / 8mm coulant), résistance 500kg
Communication	Courant Porteur en Ligne (CPL)
Opt. fibre optique	Ombilical fibre optique (Ø15mm)

CONDITIONNEMENT

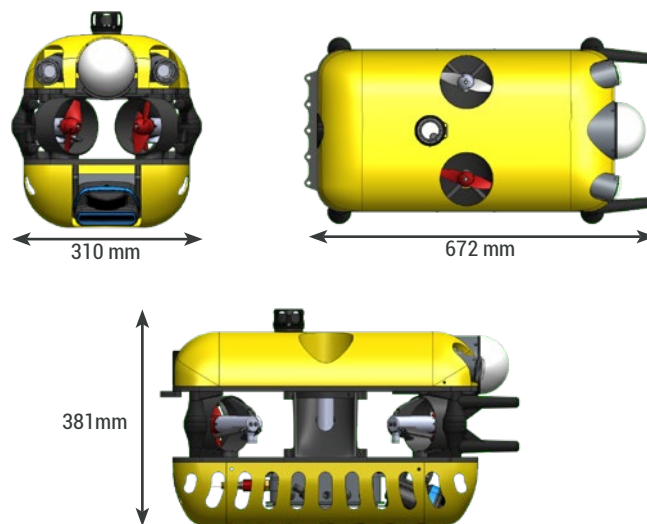
Standard	Caisse unique pour l'ensemble du système
Option	Flight case

MAINTENANCE ET GARANTIE

Documentation	Manuel opérateur/maintenance
Maintenance	Contrat de maintenance (en option)
Garantie	1 an pièces et main d'oeuvre


OPTIONS

Sonar d'imagerie	Sonars multifaisceaux BluePrint Oculus ou Teledyne Blueview M900
Sonar de profil	Imagenex 831-A
DVL	Waterlinked A50
Positionnement acoustique	Blueprint SeaTrac USBL
Mesure d'épaisseur	Sondes Ultrasons Cygnus
Mesure CP	Sonde Buckleys UCP1-A
Outil nettoyage	Brosse SBT-70 Subsea Tech
Outils nettoyage par cavitation	Lance de cavitation Subsea Tech
Mesure physico-chimique	Sondes de salinité, de pH, de turbidité, etc.
Manipulateur	Manipulateur EG-2F Subsea Tech
Échantillonneurs	Eau et sédiments
Navigation	Autonav
Pan&Tilt	Pan&Tilt sur la caméra arrière



WWW.SUBSEA-TECH.COM

 st.sales@subsea-tech.com

 +33 (0) 491 517 671

 [subsea-tech](https://www.linkedin.com/company/subsea-tech)