

ROV d'inspection

Tortuga^{XP4}



Résistance au courant
4 nœuds



Propulsion azimutale
4 x 17 kgf



Charge utile 30 kg



Profondeur 500 m



SUBSEA TECH

Marine and Underwater Technologies

Le ROV Tortuga^{XP4}

est un robot sous-marin d'inspection opérable jusqu'à 500m de profondeur. Les 4 propulseurs horizontaux délivrant chacun une poussée de 17 kgf sont dotés d'un système innovant de contrôle azimutal permettant de manoeuvrer le ROV dans des courants allant jusqu'à 4 nœuds, quelle que soit leur direction.

Grâce à ses 4 propulseurs verticaux, le Tortuga^{XP4} offre une capacité de charge utile de 30kg permettant d'intégrer simultanément de nombreux capteurs ainsi que des accessoires volumineux. Son rapport poussée/poids inégalé sur le marché et sa solution d'imagerie acoustique totalement intégrée font du Tortuga^{XP4} l'outil ultime pour les inspections subaquatiques dans des conditions opérationnelles difficiles (visibilité réduite, courants importants, inspections longues distances, etc.).



PROPULSION

Tortuga^{XP4} est doté de 4 propulseurs horizontaux à contrôle azimutal ainsi que de 4 propulseurs verticaux permettant un contrôle du pitch et du roll.



COMMUNICATION

Grâce à un système de communication innovant, l'ombilical présente une section réduite (9,5mm) permettant d'optimiser la trainée et les distances d'inspection.



HYDRODYNAMISME

La forme de Tortuga^{XP4}, inspirée des AUV, lui confère un hydrodynamisme optimal permettant d'améliorer la navigation et d'accroître les distances d'inspection.

SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

GÉNÉRAL ROV

Profondeur max.	500m
Dimensions ROV	L 1068 mm x l 568 mm x H 600 mm
Poids ROV	50 kg en air / neutre en eau
Vitesse max. ROV	5 nœuds (courant opérationnel max. 4 nœuds)
Charge utile	30 kg

PROPULSION ET ALIMENTATION

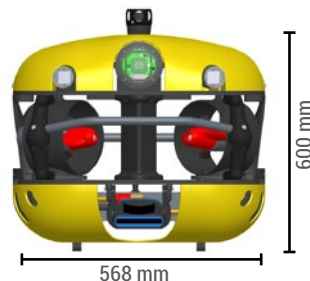
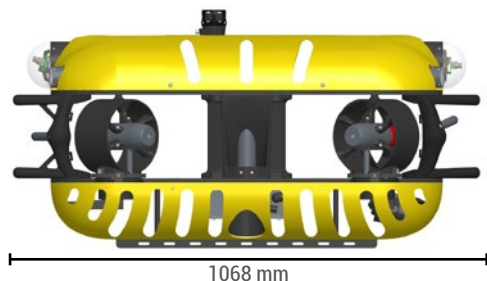
Propulseurs	4 propulseurs longitudinaux à contrôle azimutal (17 kgf/prop.) et 2 propulseurs verticaux (10 kgf/prop.)
Alimentation	400 VAC triphasé. 230 VAC en option
Puissance requise (en surface)	10 kVA

CONTRÔLE DU SYSTÈME

Pilotage	Console intégrée dans mallette étanche 625mm x 500mm x 218 mm
Affichage	2 écrans PC intégrés dans mallette pour affichage video, sonar et autres, données capteurs
Contrôles	Joysticks multi-fonctions et clavier
Enregistreur	Enregistrement des données sur PC intégré
Fonctions auto.	Cap, profondeur, montée/descente
Sorties vidéo	HDMI

CAPTEURS INTÉGRÉS

Caméras Av./Ar.	Caméras couleur full HD 1080p 0,001lux
Pan & Tilt	Tourelle Pan & Tilt intégrée sur caméras avant et arrière
Eclairage	Avant : 2 x 10 000 lumens; Arrière : 2 x 10 000 lumens, contrôle d'intensité
Centrale inertielle	Xsens MTi3
Capteurs	Compas, profondimètre, température et détecteur d'humidité interne



OMBILICAL

Standard	300m neutre (diam. 9,5mm), résistance 500kg. Extensions possible jusqu'à 600m
Communication	Courant Porteur en Ligne (CPL)
Opt. fibre optique	Longueur sur mesure jusqu'à 3000m

MAINTENANCE ET GARANTIE


Documentation	Manuel opérateur en version numérique
Maintenance	Pas de maintenance spécifique requise
Garantie	1 an pièces et main d'œuvre

OPTIONS

Caméra acoustique	Sonar d'imagerie 2D Blueprint Oculus, Teledyne Blueview M900 ou équivalent
Sonar mécanique	Tritech Super SeaPrince ou équivalent
Sonar profileur	Imagenex 831A, Imagenex DT360, Teledyne BlueView T2250
Posit. USBL	Blueprint SeaTrac, Applied Acoustics Easytrak, etc
DVL	WaterLinked A50, Teledyne WayFinder
SBP	Tritech SeaKing Split-head
Sonar latéral	Starfish 4530EM, EdgeTech 2205, etc.
Mesure épaisseur	Sonde WT Cygnus
Mesure CP	Sonde CP Buckleys
Mesure FMD	Cygnus FMD
Photogram. 3D	IVM Hydro 300
Mesures phy-chim.	Sondes de salinité, pH, turbidité, etc.
Manipulateur	Bras manipulateur 2 à 5 fonctions avec mâchoires interchangeables
Outils de nettoyage	Brosse rotative, lance et rotor de cavitation
Mesure laser	Système de pointeurs laser avec logiciel pour mesures de dimensions
Navigation auto.	Navigation par waypoint, positionnement dynamique

WWW.SUBSEA-TECH.COM

 st.sales@subsea-tech.com

 +33 (0) 491 517 671

 subsea-tech