Skid AspiROV

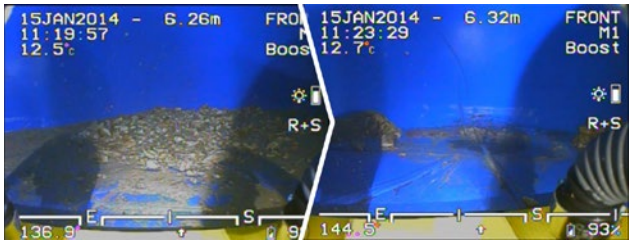
- Module d'aspiration
- 5 propulseurs
- 2 caméras couleur
- Roues motrices

SUBSEA TECH
Marine and Underwater Technologies

Le robot AspiROV d'un poids total de 12 kg, est conçu pour l'inspection visuelle et le nettoyage des cuves de stockage d'eau industrielle, incendie et potable. Il fonctionne en mode nettoyage (roulage) et en mode inspection (navigation en pleine eau). Un système de ballast permet d'ajuster sa flottabilité, facilitant le franchissement d'obstacles.

Un seul opérateur est nécessaire pour son utilisation. Les sédiments sont évacués via un flexible relié à une pompe externe, située à l'extérieur de la cuve, assurant une évacuation rapide et efficace des déchets jusqu'à 10 mm.

L'AspiROV offre une solution fiable et pratique pour maintenir la propreté et l'intégrité de vos cuves de stockage d'eau.

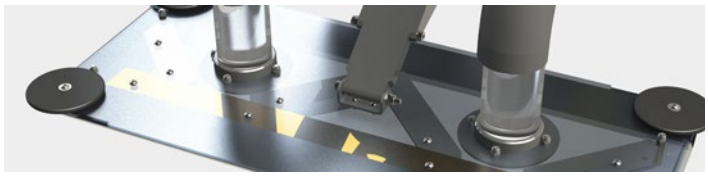


CAMÉRAS

Le robot AspiROV est équipé de deux caméras 700 TVL à haute sensibilité. La caméra arrière est montée sur Tilt, et la caméra avant sur une tourelle Pan & Tilt.

MOTORISATION

Équipé de roues motrices, le robot AspiROV est capable de se déplacer dans toutes les directions sur le fond d'une cuve. Il peut également naviguer en pleine eau grâce à ses propulseurs et son ballast.



ASPIRATION

Les buses d'aspiration transparentes permettent de visualiser l'efficacité du pompage. Une fois le siphon amorcé, la pompe peut être arrêtée et l'évacuation se fait par simple pression hydrostatique.

SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

GÉNÉRAL ROV

Profondeur max.	100m
Dimensions	L 660mm x l 430mm x H 530mm
Poids	12kg en air / 6kg en eau ou neutre, ajustable par ballast
Vitesse max.	Navigation : 1,5m/s Roulage: 0,2m/s

PROPULSION ET ÉNERGIE

Propulseurs	5 propulseurs avec moteurs brushless immergeables : 4 longitudinaux et 1 vertical
Roues	2 roues motorisées à l'arrière (2x10W) et 1 roue libre à l'avant
Ballast	Ajustement du poids apparent pour optimiser la motricité en roulage
Alimentation	Alimentation externe en 220 VAC (110 VAC sur demande)

CONTRÔLE DU SYSTÈME

Console système	Console intégrée dans une mallette étanche avec écran vidéo LCD 8'', enregistreur/lecteur numérique, joysticks, clavier et connecteurs
Contrôle ballast	Compresseur pneumatique pour remplissage et vidange du ballast
Affichage vidéo	Écran LCD 8'' avec incrustations
Enregistreur	Enregistreur/lecteur numérique sur support numérique (carte SD)
Fonctions auto.	Cap, profondeur, vitesse

SYSTÈME D'ASPIRATION

Flexible d'aspiration	25m renforcé pour frottements extérieurs + 10m souple
Pompe d'aspiration	Motopompe centrifuge 60m3/h flexible de refoulement de pompe type pompier de 40m

OMBILICAL

Standard	50m neutre (Ø 7,9mm), avec tresse en Kevlar
Extensions en option	Extensions sur mesure pour une longueur totale jusqu'à 300m

CAPTEURS INTÉGRÉS

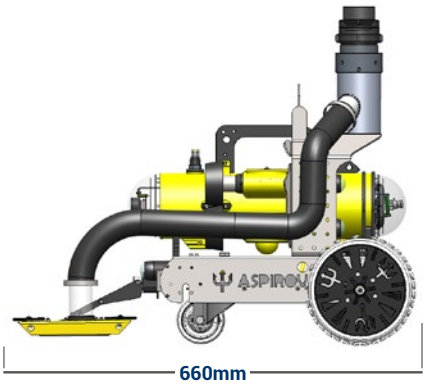
Caméras Av./Ar.	Caméras couleur 700 TVL, sensibilité de 0,01 lux
Pan & Tilt	Tourelle Pan & Tilt intégrée sur la caméra avant, Tilt sur la caméra arrière
Éclairage	2x2400 lumens à l'avant, 3 x 1000 lumens à l'arrière, avec contrôle d'intensité
Capteurs	Compas, profondeur, température, détecteur d'humidité interne

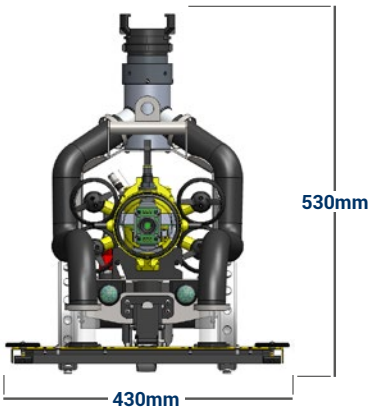
CONDITIONNEMENT

Transport	Caisse de transport comprenant le mini-ROV Guardian dans sa Pelicase + skid, pompe et flexibles

MAINTENANCE ET GARANTIE

Documentation	Manuel opérateur en version papier et numérique
Maintenance	Pas de maintenance spécifique requise
Garantie	1 an pièces et main-d'œuvre, hors frais de transport





WWW.SUBSEA-TECH.COM

st.sales@subsea-tech.com +33 (0) 491 517 671 subsea-tech

SUBSEA TECH SAS - 167 Plage de l'Estaque, 13016 Marseille, FRANCE - Capital : 60 000 € - 485 282 370 RCS MARSEILLE