AspiROV

Inspection et nettoyage de cuve sans vidange

- Module d'aspiration
- Propulseurs + roues motrices
- 2 caméras orientables
- Ballastable

SUBSEA TECH
Marine and Underwater Technologies

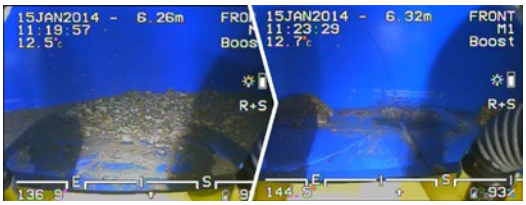
Le robot AspiROV est conçu pour l'inspection et le nettoyage de cuves en pleine eau. Il est constitué :

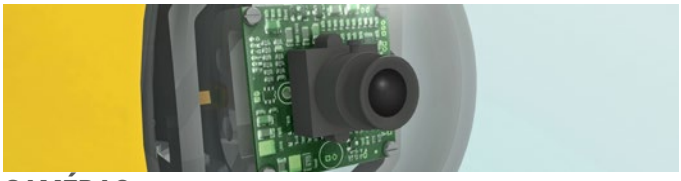
- d'un Micro-ROV Guardian pour l'inspection visuelle de la cuve complète ;
- d'un module motorisé, à monter sous le ROV, pour le nettoyage du fond de cuve.

Les sédiments sont évacuées via un flexible relié à une pompe située à l'estérieur de la cuve, assurant une évacuation rapide et efficace des couches de sédiments jusqu'à 30mm d'épaisseur.

Un système de ballast optionnel permet d'ajuster sa flottabilité, facilitant le franchissement d'obstacles.

Commercialisé depuis 2009, l'AspiROV est une solution portable, fiable et robuste pour maintenir la propreté et l'intégrité de vos cuves sans vidange.



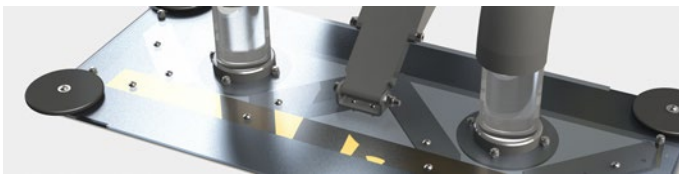


CAMÉRAS

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

MOTORISATION

Équipé de deux roues motrices et d'une roue folle, le robot AspiROV offre une grande maniabilité lui permettant d'accéder à l'ensemble des zones de la cuve.



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 676 mm x l 450 mm x H 567 mm
Poids	17kg en air / 6kg en eau ou neutre, ajustable par ballast
Vitesse max.	Navigation : 1,5m/s Roulage: 0,2m/s

PROPULSION ET ALIMENTATION

Propulseurs	5 propulseurs à moteurs brushless immergeables (4 longitudinaux, 1 vertical)
Roues	2 roues motorisées arrière avec contrôle différentiel + 1 roue libre avant
Ballast (option)	Ajustement du poids apparent pour optimiser la motricité en roulage
Alimentation	Alimentation externe en 220 VAC (110 VAC sur demande) - 1 kW max

CONTRÔLE DU SYSTÈME

Contrôle surface	PC 17" + manette
Autres options contrôle	Option 1 : PC semi-durci 14" + boîtier joystick Option 2 : Console intégrée 17"
Contrôle ballast (option)	Compresseur pneumatique pour le remplissage et la vidange du ballast
Affichage vidéo	Écran avec incrustations
Enregistreur	Enregistreur/lecteur numérique sur support numérique (carte SD)
Fonctions auto.	Cap, profondeur, vitesse

SYSTÈME D'ASPIRATION

Flexible d'aspiration	25m spiralé + 15m souple, diamètre 50 mm
Pompe d'aspiration	Motopompe centrifuge 30 m³/h, flexible de refoulement type pompier de 20 m pour évacuation vers eaux pluviales

OMBILICAL

Standard	50m coulant (Ø 6,3mm), avec tresse Kevlar (résistance > 100 kg) fixé sur flexible de refoulement
Option	50m ombilical seul pour inspection visuelle

CAPTEURS INTÉGRÉS

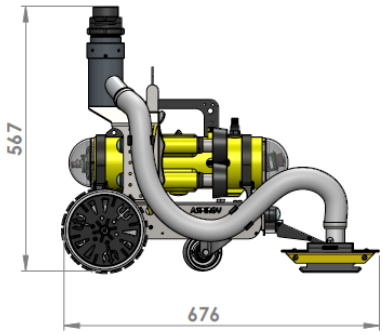
Caméras Av./Ar.	Full HD résolution 1080p, sensibilité 0,01 lux, objectif 130°, 60fps
Pan & Tilt	Tourelle Pan & Tilt intégrée sur la caméra avant, Tilt sur la caméra arrière
Éclairage	Avant : 2 × 2400 lumens Arrière : 3 × 1000 lumens (intensité réglable)
Capteurs	Compas, profondeur, température, détecteur d'humidité interne

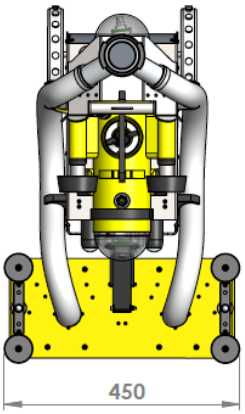
CONDITIONNEMENT

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

MAINTENANCE ET GARANTIE

Documentation	Manuel opérateur
Maintenance	Pas de maintenance spécifique requise
Garantie	1 an pièces et main-d'œuvre, hors frais de transport
Support technique	Réponse : < 8 h (jours ouvrés) Résolution : < 48 h (jours ouvrés)





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