

Drone Catarob-ATS



Portée 1km



2 moteurs hors-bord



Batteries 4h



Charge utile 15kg



SUBSEA TECH

Marine and Underwater Technologies

Le Drone Catarob-ATS

est un drone de surface de type catamaran, télé-opéré et/ou autonome. Léger (50kg), il est le porteur idéal pour toute investigation aquatique et subaquatique en eaux peu profondes.

Grâce à son architecture ouverte et à sa communication haut débit «PC à PC», les possibilités d'intégration de capteurs sont quasiment illimitées. La station de pilotage à terre permet la visualisation et le contrôle en temps-réel de la navigation et de toutes les fonctions des capteurs embarqués.



ÉLECTRONIQUE EMBARQUÉE

Grâce à son PC embarqué à l'architecture ouverte, il est possible d'intégrer sur Catarob-ATS des capteurs tels que des sondeurs, sonars ou courantmètres.



BATTERIES

Grâce à ses accumulateurs Li-Ion embarqués dans les coques, Catarob-ATS est complètement autonome en énergie pour une durée allant jusqu'à 4 heures.



NAVIGATION

Catarob-ATS est équipé d'une caméra couleur HD, de 2 moteurs hors-bord, d'une communication WiFi haut-débit offrant une portée supérieure à 1km et d'un mode de navigation automatique.

SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

GÉNÉRAL

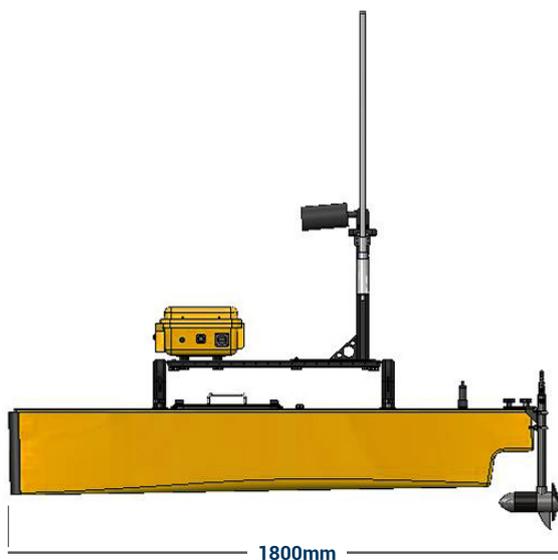
Contrôle	Commande à distance par WiFi 5GHz (liaison radio 2,4GHz en secours)
Dimensions	L 1,8m x l 1m x H 1,2m (hors antenne)
Poids	50kg hors charge utile
Charge utile	15kg
Vitesse	4 nœuds
Tirant d'eau	10cm à vide, 17cm avec 15kg de charge
Hauteur de vague max.	0,3m
Tenue au courant	> 1m/s

CONTRÔLE DU SYSTÈME

Pilotage	PC portable + boîtier joystick + modes de navigation automatiques
Communication	WiFi haut débit 5GHz avec portée > 1km, lien radio 2,4GHz
Navigation	Caméra couleur HD, DGPS (RTK en option)
Affichage capteurs	Affichage images vidéo/sonar sur PC de pilotage
Affichage position	Affichage position et trajectoire sur logiciel Catarob
Electronique embarquée	PC Intel Core i3 + alim 5V/12V/24V, dans valise étanche IP67
Interface données	Série, USB, Ethernet, autres sur demande
Navigation automatique	Logiciel de navigation automatique (trajectoires pré-programmées, etc.)

CONDITIONNEMENT

Transport	Caisse de transport unique (L 195 cm x l 60 cm x H 55 cm) ou sur palette
------------------	--



PROPULSION ET ÉNERGIE

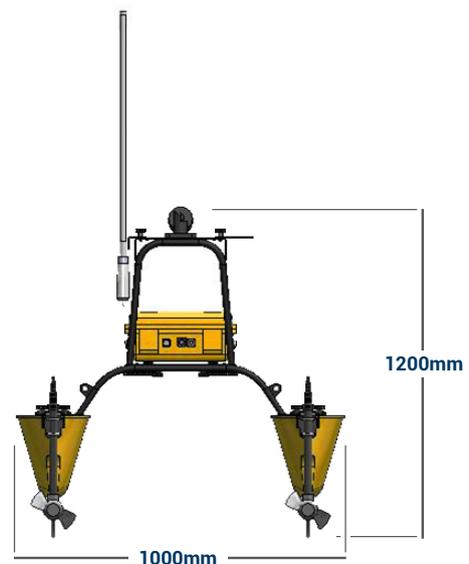
Propulseurs	2 moteurs hors-bord électriques (2x8kg / 12 VDC @ 2x120W)
Batteries	Accumulateurs Li-Ion, 4h d'autonomie, affichage charge sur PC pilotage, facilement interchangeables
Alimentation	AC 110-220V pour recharger les batteries

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

OPTIONS

Bathymétrie mono-faisceau	Sondeur Airmar Smart SS510, 235kHz, portée 0,5-100m, résolution 3cm
Bathymétrie multi-faisceaux	Sondeur Norbit WMBS + INS + GPS RTK
Sonar latéral	Starfish 450kHz/990kHz
Sonar d'imagerie	Teledyne BlueView Série M ou BluePrint Oculus
Lidar scan 3D	Norbit iLiDAR ou VLP-16 «PUCK»
Courantométrie	ADCP Sontek, Flowquest ou Teledyne RDI
Batteries	Pack batteries additionnel en spare
Couleur des coques	Jaune en standard, autres couleurs sur demande
Contrat support	Contrat annuel de maintenance avec mises à jour gratuites
Autres capteurs	Sur demande



WWW.SUBSEA-TECH.COM

 st.sales@subsea-tech.com

 +33 (0) 491 517 671

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

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