

ROVJET 207 – Drone sous-marin filoguidé d'ensouillage et d'inspection



Spécifications:

Véhicule

- Configuration: Nage libre ou sur chenille
- Puissance totale: 150kW (200hp)

Capacité de travail

- Profondeur d'immersion: 2600m (8530pi)
- Inspection port-pose et opération d'ensouillage (*Post Lay Inspection and Burial Operations (PLIB)*)
- Travail/inspection en eau profonde
- Soutien pétrolier et gazier en mer

Outil d'ensouillage principal

- Outil de projection (*jetting*) principal avec HP et BP pour la profondeur de l'enfouissement requis
- Contrôle de profondeur: 0 - 1500mm avec les lames principales
- Pression maximale: 7bar (104psi)
- Transducteurs: profondeur, pression, hauteur du détendeur, détection de câble

Propulseurs

- Horizontale: 4 x 300mm dia.
- Verticale: 4 x 300mm dia.
- Contrôle: 8 servo valves s'adaptent à l'intérieur de l'unité de commande intelligente des propulseurs

Caractéristiques supplémentaires

- Longueur: 4108mm (161.7po)
- Largeur: 3277mm (129po)
- Hauteur: 2440mm (96po)
- Vitesses:
 - Avant & arrière: 6.48km/h (3.5 nœuds)
 - Latéral: 4.82km/h (2.6 nœuds)
 - Sur chenille: 50 à 2000m/heure
 - PLIB - Inspection: 200m/heure
 - PLIB - Ensouillage: 150m/heure
 - PLIB - moyenne de 20h/jour
- Effort de traction: 600kg
- Poids dans l'air: 7,000kg (15,400lbs)
- Pression au sol: 4kPa
- Caméras: 2 x mise au point / zoom couleur, 2 x CCD monochrome, 1 x faible luminosité
- Lampes: 8 x lampes marines à lumière DEL – SS182
- Échosondeur: Tritech PA500: 6-S
- OA Sonar: Tritech Super Seaking DFS
- Capteur de direction: Boussole à vanne de flux
- Système embarqué de détection de câble: TSS440 / TSS350
- Manipulateurs: 1 x Schilling Orion à taux contrôlé, 1 x LDtravocean 5R
- Coupe-câble: Webtool HCV100
- Serre-câble: LDTravocean et Schilling Development Inc.