

ROVJET 404 – Drone sous-marin filoguidé d'ensouillage et d'inspection



Spécifications:

Véhicule

- Configuration: Nage libre ou sur chenille
- Puissance totale: 300kW (400hp)

Capacité de travail

- Profondeur d'immersion: 2500m (8202pi)
- 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 - 2000mm avec les lames principales
- Pression maximale: 8.5bar (123psi)
- Transducteurs: profondeur, pression, hauteur du détendeur, détection de câble

Outil d'ensouillage avant

- Flux HP pour l'ensouillage de surface
- Contrôle de profondeur: 0 – 1500mm

Propulseurs

- Horizontale: 4 x 380mm dia.
- Verticale: 4 x 380mm dia.
- Contrôle: Vanne proportionnelle pour chaque propulseur

Caractéristiques supplémentaires

- Longueur: 5000mm (196.9po)
- Largeur: 3400mm (133.9po)
- Hauteur: 2000mm (78.7po)
- Vitesses sur chenille: 2500m/heure
- Effort de traction: 800kg
- Poids dans l'air: 10,000kg (22,046lbs)
- Pression au sol: 4kPa
- Caméras: 2 x mise au point / zoom couleur, 2 x CCD monochrome, 1 x faible luminosité
- Lampes: 8 x 150W
- Échosondeur: Tritech PA500: 6-S
- OA Sonar: Tritech Super Seaking DFS
- Capteur de direction: Boussole optique
- Système embarqué de détection de câble: TSS440 / TSS350
- Manipulateurs: 1 x Schilling Orion 7P, 1 x Ldtravocean 3R
- Coupe-câble: Webtool HCV100
- Serre-câble: LDTravocean