

Skid AspiROV



Sistema de Succión



5 Propulsores



2 Cámaras de Video a Color



Ruedas Motrices



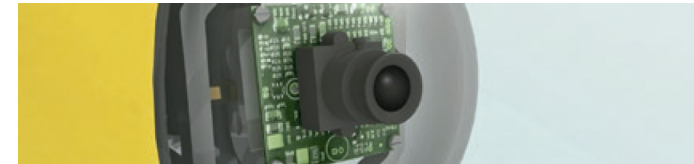
SUBSEA TECH
Marine and Underwater Technologies



NILS INT'LTD
Investments and Developments

The AspiROV robot

Es un robot ultraportátil con un peso total de 12 kg. Especialmente diseñado para la inspección visual y la limpieza de estanques industriales como por ejemplo, estanques de agua contra incendio, estanques industriales, estanques de agua potable. Puede ser utilizado en modo de limpieza (aspiradora) y en Modo inspección (navegación). Un sistema de lastre permite al operador ajustar la flotabilidad del robot por manejo de contrapeso. Un solo operador es necesario para que los sedimentos sean bombeados fuera del estanque gracias a la manguera de aspiración y a la bomba integrada.



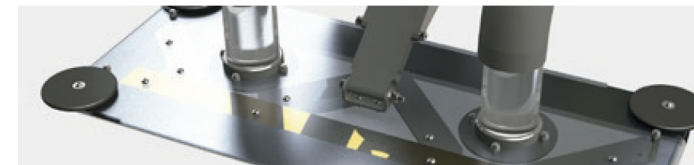
CÁMARAS DE VÍDEO

El mini-ROV Observer incorpora 2 cámaras de vídeo 700 TVL de alta sensibilidad. La cámara trasera está dispuesta con inclinación mientras que la cámara delantera está montada en Pan & Tilt.



CARRO DE DESPLAZAMIENTO

Equipado con 2 ruedas motrices, AspiROV puede moverse en cualquier dirección en el fondo del tanque. También puede ser operado en aguas abiertas gracias a sus propulsores.



BOQUILLA DE SUCCIÓN

Gracias a la boquilla de aspiración conectada a la bomba de superficie a través de una manguera de 35 m, AspiROV bombea los sedimentos y limpia los fondos de los tanques de acero o de concreto.

ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

PRINCIPALES CARACTERÍSTICAS

Grado de profundidad	100m
Dimensiones de ROV	L 660mm x l 430mm x H 530mm
Peso de ROV	2kg en aire / 6kg neutral en agua, ajustable con sistema de lastre
ROV Max. velocidad	Navegación: 2m / s; Rodando: 0,2m / s

PROPULSIÓN Y ALIMENTACIÓN

Propulsores	5 propulsores de acoplamiento magnético, 4 horizontales y 1 vertical
Ruedas	2 ruedas motrices (trasera) y 1 rueda libre (frente)
Lastre	Ajuste del peso sumergido para optimizar la capacidad de desplazamiento
Fuente de alimentación	Alimentación externa de 220 VCA (110 VCA en demanda)

CONTROL DE SISTEMA

Control de sistema	Consola integrada en un sistema impermeable. Estuche con pantalla LCD de 8", grabador digital /lector, 2 joysticks, touchpad y conectores
Control de lastre	Caja impermeable con control de vaciado/llenado
Visualización de vídeo	Pantalla LCD de 8" con superposición de datos
Grabadora	Grabador / lector digital en tarjeta SD
Funciones automáticas	Rumbo, profundidad, arriba / abajo, velocidad.

UMBILICAL

Estándar	50m flotante (7,9mm Ø), integrado Trenza kevlar
Longitudes opcionales	Extensiones con longitudes personalizadas hasta 200m según solicitud

SISTEMA DE SUCCIÓN

Manguera de succión	35m estándar (parte flexible en el agua 20m. Parte rugosa sobre el estanque parte exterior 15m)
Bomba	Subaru, bomba centrífuga de gasolina 60m ³ / h (otros bajo solicitud)

SENSORES INTEGRADOS

Cámaras Frontal / trasera	Cámaras de video a color, 700 TVL, 0,01.lux
Pan & Tilt	Unidad Pan & Tilt integrada en la cámara frontal, inclinación en la cámara trasera
Iluminación	Delantera: 4 x 900 lúmenes, Trasera: 3 x 900 lúmenes, control de intensidad
Sensores	Brújula, profundidad, temperatura, detector de fuga (nivel de humedad interno)

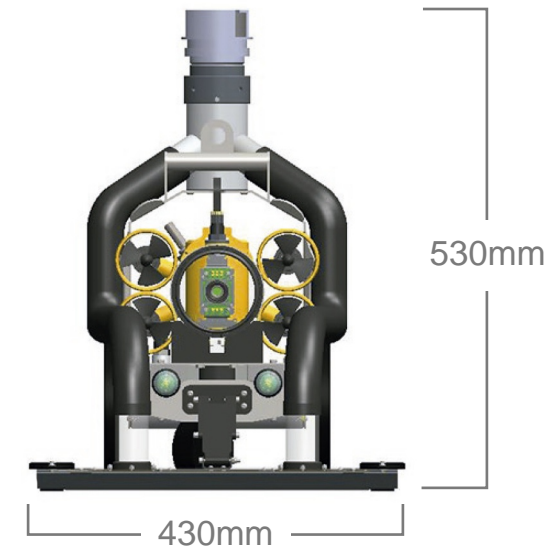
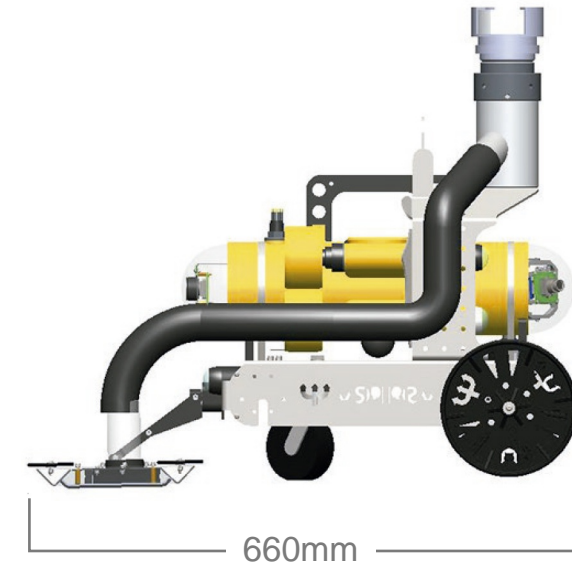
ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

EMBALAJE

Transporte	Maletín de transporte incluido Guardian ROV, consola y transformador. Estuche separado para el carro, umbilical, lastre y control
-------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

MANTENIMIENTO Y GARANTÍA

Documentación	Manual del operador
Mantenimiento	No necesita mantenimiento específico
Garantía	1 año (partes). Excluyendo costos de transporte





SUBSEA TECH

Marine and Underwater Technologies



NILS INT'LTD
Investments and Developments