

Catarob^{USV} - ATS



Alcance 1km



2 Motores Eléctricos



4 Horas de Autonomía



Carga Útil 15 kg



SUBSEA TECH
Marine and Underwater Technologies



El Catarob-ATS USV

Es un vehículo de superficie no tripulado, tipo catamarán, con modos teleoperados y / o autónomos. Ultra portátil (50 kg), es la plataforma perfecta para todo tipo de investigaciones en aguas poco profundas, tanto superficial como sumergido.

Gracias a su arquitectura abierta y su alta velocidad de comunicación PC a PC, todos sus sensores funcionan mediante Windows lo cual permite integrar fácilmente el Catarob. El PC de control permite la visualización de sus sensores a bordo y el control en tiempo real de la navegación.



ELECTRÓNICA A BORDO

Gracias a la arquitectura abierta de el PC a bordo, el Catarob-ATS puede integrar varios sensores como sonares, ecosondas y ADCP.



BATERIAS

Dos acumuladores de iones de litio integrados en los cascos dan una total autonomía energética al Catarob-ATS que permite hasta 4 horas de misiones en las zonas más remotas.



NAVEGACIÓN

Catarob-ATS está equipado con 2 cámaras de video en color Full HD, 2 motores eléctricos externos, comunicación Wifi de alta velocidad de hasta 1 km de alcance y modo de navegación automático.

ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

MAIN FEATURES

Control	Control remoto a través de Wifi 5GHz (back-up radio link 2,4GHz)
Dimensiones	L 1,8m x b1m x H 1,2m
Peso	50kg Sin carga útil
Carga Útil	15kg
Max. Velocidad	4 Nudos
Calado	10cm, 17cm con 15kg de Carga útil
Altura Máx. Olas	0,3m
Velocidad Máx. en corriente	2 Nudos

CONTROL DE SISTEMA

Interfaz del operador	PC portátil + Caja del Joystick + modos de navegación automática
Comunicación	WiFi 5GHz rango > 1km, back-up radio link 2,4GHz
Sensores de navegación	Full HD color video cámara, DGPS (RTK en opción)
Visualización de datos del sensor	Las imágenes de video/sonar se muestran en el Ordenador Personal (PC)
Visualización de posición	Posición y visualización de trayectoria en todo tipo de mapas
Electrónica a bordo	PC104 + 5V/12V/24V de poder, en caja IP67
Interfaces de datos del sensor	Serial, USB, Ethernet, others on demand
Auto navigation	Software de navegación automática (trayectorias preprogramadas)

EMBALAJE

Transporte	Todo en una caja de madera (L 195 cm x w 60 cm x H 55 cm) o palet
-------------------	-------------------------------------------------------------------

PROPULSIÓN Y ALIMENTACIÓN

Propulsores	2 motores eléctricos fuera de borda (2x8kg /12Vdc@2x120W)
Baterías	Acumuladores Li-Ion, autonomía de 4 horas, nivel de carga mostrado en el PC de control, fácilmente intercambiables
Alimentación	AC 110-220V para recargar las baterías

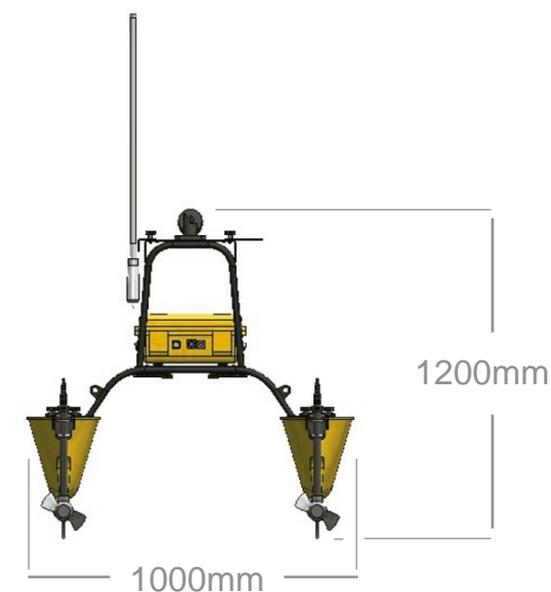
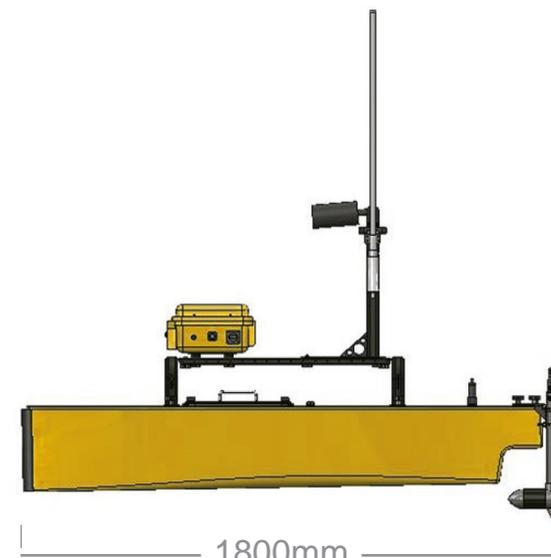
MANTENIMIENTO Y GARANTIA

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

ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

OPCIONES

Viga simple batimetría	Airmar Smart SS510 echosounder, 235kHz, rango 0,5-100m, resolución 3cm
Viga múltiple batimetría	Norbit WBMS echosounder + INS + GPS RTK + SVP + QUINSy
Sonar de escaneo lateral	Starfish 450kHz/990kHz
Sonar de imagen	Teledyne BlueView M series or BluePrint Oculus
3D LIDAR	Norbit iLiDAR or VLP-16 «PUCK»
Perfiles de corriente	ADCP Sontek, Flowquest or Teledyne RDI
Baterías	Paquetes de baterías adicionales para aumentar autonomía
Colores del casco	Amarillo como estándar, otros colores en demanda
Contrato de soporte	Contrato de mantenimiento anual, que incluye actualizaciones de software
Otros sensores	En demanda





SUBSEA TECH

Marine and Underwater Technologies



NILS INT'LTD

Investments and Developments