

FICHE TECHNIQUE / APPLISUB ROV

Missions : Inspection ; recherche ; sécurisation des plongeurs & visualisation en direct des missions.



Le ROV est géopositionné par le moteur électrique Minnkota Riptide Terrova BT, qui est situé sur le navire Bienveillance.

PARAMETRES PHYSIQUES	
LONGUEUR	457 mm
LARGEUR	338 mm
HAUTEUR	254 mm
POIDS DANS L'AIR (AVEC BALLAST)	10-11 kg
POIDS DANS L'AIR (SANS BALLAST)	9-10 kg
FLOTTABILITE (AVEC BALLAST)	0.2 kg
FLOTTABILITE (SANS BALLAST)	1.4 kg
CAPACITE DE CHARGE UTILE (SELON LA CONFIGURATION)	1,0 kg (4x Lumens) à 1,2 kg (sans Lumens)
DIAMETRE INTERIEUR COMPARTIMENT ETANCHE	102 mm
LONGUEUR INTERIEUR COMPARTIMENT ETANCHE	298 mm
PERÇAGE PENETRATEURS	14 x 10mm
PERFORMANCES	
PROFONDEUR MAXIMUM PRECONISEE	100 m
PROFONDEUR MAXIMALE TESTEE (jusqu'à présent)	130 m
PLAGE DE TEMPERATURE	0-40°C
VITESSE D'AVANCEMENT MAXIMALE	1,5 m/s 3 nœuds
VARIATEURS	Blue Robotics Basic ESC 30A
PROPULSEURS	Blue Robotics T200
CONFIGURATION PROPULSEURS	6 Propulseurs : - 4 horizontaux Vectorisés - 2 verticaux
POUSSEE STATIQUE AVANT	9 kgf
POUSSEE STATIQUE VERTICALE	7 kgf
POUSSEE STATIQUE LATERALE	9 kgf

MATERIAUX	
CONSTRUCTION CADRE	PEHD
BRIDES/ BOUCHONS	Aluminium
TUBES	Acrylique
MOUSSE DE FLOTABILITE	R-3318 mousse d'uréthane, longueur maximale de 244 m
BALLAST	6 x 200 g plomb revêtu
TUBE PRINCIPAL (boîtier électrique)	Blue Robotics série 4 pouces avec embouts en aluminium
TUBE BATTERIE	Blue Robotics série 3 pouces avec embouts en aluminium
CONNECTEUR BATTERIE	XT 90
BATTERIE	
AUTONOMIE DE LA BATTERIE (utilisation normale)	2 heures avec une batterie lithium-ion 18AH
AUTONOMIE DE LA BATTERIE (utilisation légère)	4 heures avec une batterie lithium-ion 18AH
Les batteries peuvent être changées en moins d'une minute et se chargent en 1h.	
ATTACHES	
DIAMETRE	7.6 mm
LONGUEUR	25-300 m
FORCE DE TRAVAIL	45 kgf
RESISTANCE A LA RUPTURE	160 kgf
ELEMENT DE RESISTANCE	Kevlar avec bloc d'eau
FLOTTABILITE EN EAU DOUCE	Neutre
FLOTTABILITE EN EAU SALEE	Légèrement positive
CONDUCTEURS	4 paires torsadées, 26 AWG
CAPTEURS	
GYROSCOPE	3 axes (sur le PixHawk)
ACCELEROMETRE	3 axes (sur le PixHawk)
MAGNETOMETRE	3 axes (PixHawk)
PRESSION INTERNE	Baromètre interne (sur le PixHawk)
CAPTEUR DE PRESSION/PROFONDEUR ET DE TEMPERATURE (EXTERNE)	Blue Robotics Bar30
COURANT ET TENSION BATTERIE	PixHawk
CAMERA	
CHAMP DE VISION (sous-marin)	110 degré (horizontal)
SENSIBILITE A LA LUMIERE	0,01 lux
RESOLUTION	1080p
AMPLITUDE	+/- 90 degrés (180° total)
ACTIONNEUR	Servo Hitec HS-5055MG
SYSTEME DE CONTROLE	
CARTE D'INTERFACE DE FIXATION	Fathom-X
CARTE DE CONTROLE	Pixhawk 1
LOGICIEL DE CONTROLE	ArduSub
ECLAIRAGE	
LUMINOSITE	2 ou 4 x 1500 lumens, avec réglage de luminosité
ANGLE D'ECLAIRAGE	135 degrés, orientables manuellement