

| | |
|----------------------------------|--|
| Nome | REMOTE OPERATING VEHICLE (ROV – POLLUX III) |
| Descrizione | <p>Dimensioni Lunghezza 910mm Larghezza 660mm Altezza 560mm Peso 70-90 kg</p> <p>Equipaggiamento Sensori di Navigazione Bussola e sensore elettronico di pressione (profondimetro) Telecamera a colori full HD comandabile da superficie, Zoom manuale, Illuminatori 2 lampade a led a intensità regolabile (max 20 W ciascuna), Sistema di controllo/alimentazione portatile in valigetta stagna con monitor LCD Accessori: Benna/Pinza comandabile dalla console, installabile orizzontalmente o verticalmente, Sistema Sonar POD in alluminio per alloggiare fotocamere, telecamere e camcorder aggiuntivi controllati da console Ombelicale: Materiale Kevlar, Portante 500 kg di resistenza allo strappo, Lunghezza 100 e 300 m Motori: 4 motori a 24 V, 2 longitudinali + 2 trasversali compensati a liquido Prestazioni: Profondità operativa 300m, spinta Avanti e Indietro 15 kg, Laterale/Verticale 5 kg Funzioni Auto Depth e Auto Heading con bussola elettronica e misuratore di velocità angolare, Trim su assi X e Y</p>   |
| Servizi per cui viene utilizzata | Lo strumento è utilizzato per la prospezione visiva dei fondali attraverso un cavo comandato da bordo che guida il veicolo subacqueo e può operare fino ad una profondità massima di 300 m |
| Contatti | Fabio Conversano Tel. +39 081 5833357 e-mail: fabio.conversano(at)szn.it |