

El vehículo de inspección y observación de referencia del sector

Considerado ampliamente como el vehículo líder de observación e inspección dentro de la industria del petróleo y el gas, el Tiger también es elegido, cada vez más, por estamentos de defensa y lo relativo a ciencias del mar, que buscan una mayor capacidad en aguas profundas.

El Tiger es una plataforma muy estable, con excelente maniobrabilidad y comportamiento en fuertes corrientes. Su bastidor abierto, su construcción y su generosa carga útil ofrecen la posibilidad de añadir una amplia gama de herramientas y sensores, así como patines para herramientas intercambiables.

El Tiger está disponible como vehículo para vuelo libre (*free-swimming*) hasta profundidades de 450 m. Para profundidades mayores, hasta 1000 m, está disponible un sistema de gestión Tether (TMS).



Poderoso

Cinco propulsores proporcionan una plataforma estable para observación, inspección y apoyo a buceadores.

Confiable

Internacionalmente considerado como el vehículo de observación e inspección estándar en la industria.

Flexible

Opciones de diseño estudiadas para ofrecer inmejorables resultados incluso en los proyectos más desafiantes.

líder mundial en robótica submarina eléctrica

website: www.saabseaeeye.com

Descripción general del sistema

- La fuente de alimentación y la unidad de control en superficie se suministran de forma independiente, o bien instaladas dentro de un contenedor, o cabina de control, con un sistema de aire acondicionado.
- La unidad de superficie incluye un mando de control manual, un teclado y un monitor color de 19 pulgadas. En las unidades suministradas con manipulador se incluyen un segundo control manual para este.
- Par trenzado estándar o fibra óptica. Opción utilizada para datos y transmisión vídeo
- Puede ser operado como un ROV de vuelo libre o "freeswimming" hasta 450 m de umbilical. La opción de TMS (Sistema de gestión de umbilical) Tipo 8 está disponible para profundidades de hasta 1000 m.
- Otras opciones adicionales son: *winch* o cabrestante eléctrico para operar en modo vuelo libre "freeswimming", cabina de control contenerizada, con cabrestante y pescante de lanzamiento, o un sistema de recuperación (LARS) para ROV equipado con TMS.



Especificaciones técnicas

Especificaciones	Tiger
Requisitos de alimentación del sistema	Trifásico, 380-480 VCA a 50/60 Hz
Profundidad	1000m
Longitud	1030 mm
Altura	590 mm
Ancho	700 mm
Peso de lanzamiento Aprox.	Aproximadamente 150 kg
Velocidad de avance	3 nudos
Empuje hacia adelante	62 kgf
Empuje lateral	43 kgf
Empuje vertical	22 kgf
Carga útil (<i>Payload</i>)	32 kg



Opciones, herramientas y accesorios

Cámaras color o monocromáticas de alta resolución instaladas en el vehículo y en el TMS (opcional).



Altímetro utilizado para medir la altitud del ROV sobre el fondo marino. Opción de altitud automática disponible.



Sistema batimétrico con sensor de profundidad y altímetro incorporado.



Opciones de sonar de barrido con kit de integración y unidad de superficie.



Opciones de sonda multihaz con kit de integración y unidad de superficie.



Fuente de alimentación trifásica adicional



Sistema manipulador de cuatro funciones equipado con un actuador de rotación y agarre y accionado por pistones hidráulicos. Opción de cámara en manipulador disponible.



Herramienta de limpieza que incorpora un cepillo de alta resistencia más un motor SM4.



Cortador compacto capaz de cortar cable de acero de 25 mm de diámetro o barra de acero de 12 mm de diámetro.



Sonda de potencial catódico con opciones de sonda de contacto o de proximidad disponibles.



Medidor de espesor ultrasónico para determinar el nivel de corrosión presente en una estructura.



Opciones láser para survey.



Luz estroboscópica de emergencia de xenón que funciona con baterías para localizar el ROV.



Sistema de seguimiento acústico utilizado para calcular la posición del vehículo equipado con una baliza acústica.



Las opciones de la cabina de control incluyen unidades de grabación de vídeo, matriz de conmutación de vídeo, sistemas de comunicaciones y asiento de los pilotos con respaldo alto.

Sistemas de Despliegue y Cabinas de Control

Sistema de gestión de cable umbilical (TMS) tipo 8 que permite el despliegue del vehículo a una profundidad de trabajo mayor proporcionando protección.



Cabrestante eléctrico con accionamiento eléctrico de velocidad variable..



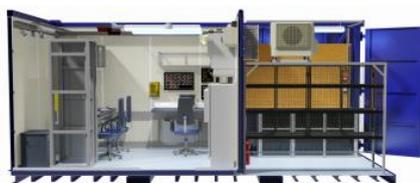
Sistema Running Lock Latch utilizado para el lanzamiento y recuperación del vehículo, y para reducir así la tensión en el umbilical. Incluye una línea para liberación del dispositivo y liberar el ROV del dispositivo de bloqueo.



Sistema de recuperación y lanzamiento de área segura (LARS) A-Frame con opciones de bloqueo o amortiguador. Hay disponible una opción de actualización a Zona II.



Cabina de control de área segura (16 pies) equipada con paneles de distribución de energía eléctrica, iluminación, aire acondicionado y racks de 19 pulgadas. Hay disponible una opción de actualización a Zona II.



Las opciones de cabina de control adicionales incluyen: Área segura Cabina de control dividida de 20 pies con una sección de control piloto y una sección de fuente de alimentación de alto voltaje separada. Equipado con cuadros de distribución de energía eléctrica, iluminación, aire acondicionado, calefacción y racks de 19 pulgadas. Está disponible una trampilla de escape instalada opcionalmente, así como una actualización a Zona II.

líder mundial en robótica submarina eléctrica

SAAB SEA EYE**SAAB**

phone no.: +44 (0) 1489 898000

website: www.saabseaeye.comemail: solutions@saabseaeye.com

© Saab Seaeye 2022

revisión no.: 2

LAS ESPECIFICACIONES PUEDEN CAMBIAR SIN AVISO PREVIO Y ESTÁN SUJETAS A LA CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA

Documento traducido al español por **MarineVision S.L.**Distribuidor oficial para España: **MARINE VISION S.L.**

Pol. Ind. La Vega, nave 19. 29650 Mijas-Costa. (Málaga) SPAIN - +34 952 473 230

comercial@marinevision.es - www.marinevision.es