

Système d'Inspection de canalisation immergée non visitable

Caractéristiques

Robot Sondeur

- 1 Sonar
- 4 Caméras grand-angle
- 2 Bandeaux de LEDs
- 1 Centrale inertielle
- 1 PC embarqué
- 1 Batterie haute capacité

Trépied

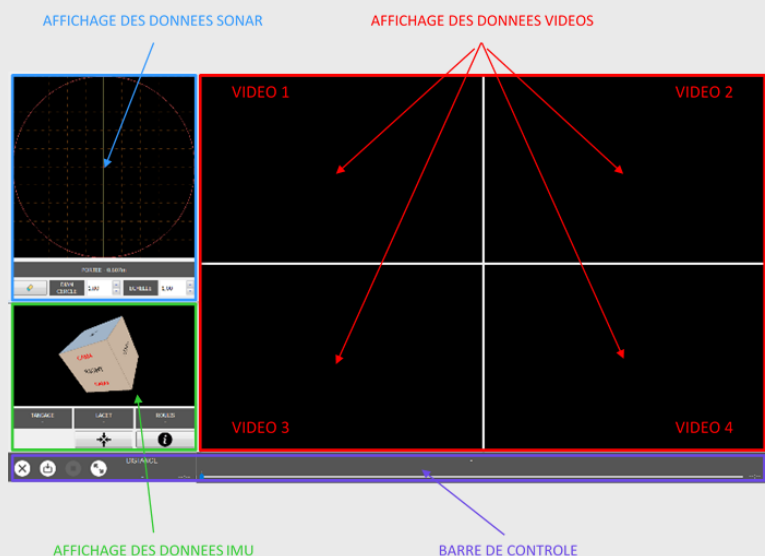
- 1 Odomètre
- 1 Dévidoir équipé de 250 de câble inox
- 1 Système de frein
- 1 Batterie haute capacité

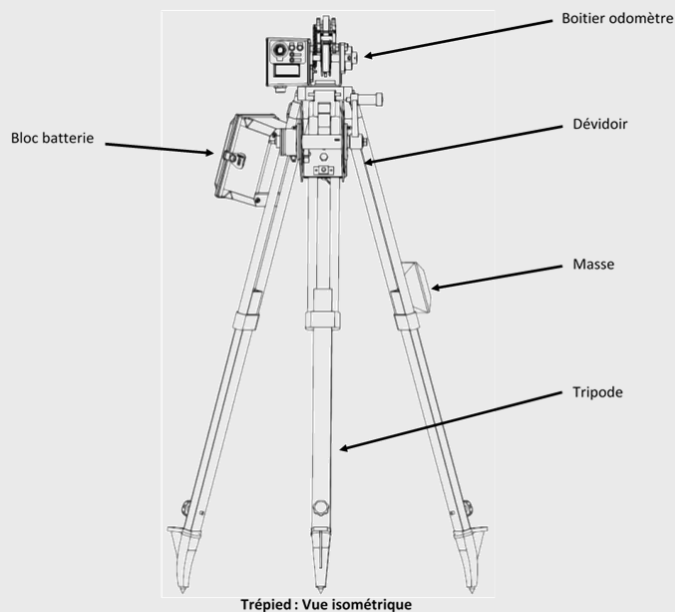
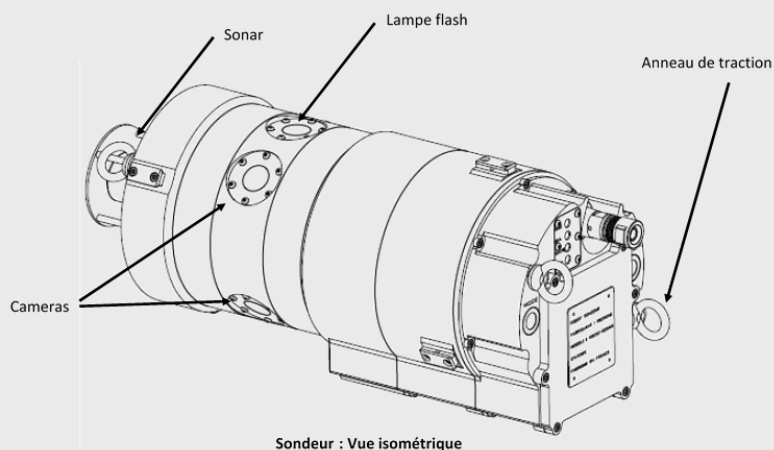


Missions

L'objectif de ce système est de pouvoir associer des données visuelles (caméras) et dimensionnelles (sonar) à n'importe quelle section d'une canalisation en eau. Les données du sondeur sont référencées par rapport à un déplacement linéaire dans la canalisation via des horloges synchronisées et un odomètre.

Une interface de rendu des données, regroupe les mesures synchronisées dans le temps.





Spécifications Techniques

Taille et Masse	
Dimension robot	L 477 * D 191 mm
Dimension trépied	800 * 800 * 1500 mm
Masse du robot	8kg
Masse du trépied	15kg
Masse ensemble dans sa valise	55kg
Energie et batterie	
Autonomie robot	7h30
Autonomie trépied	50 h
Interface et communication	
Interface	Logiciel PC
Communication	Ethernet
Capteur	Sonar, Caméra grand-angle, IMU, Odomètre
Environnement	
Température de fonctionnement	10 à 30°C
Température de stockage	5 à 25°C
Protection	IP69
Portée	250m
Accessoires	
Chargeur de batterie, clé USB, carte SD, câbles ethernet, mousqueton	