

Fornitura di un "Veicolo subacqueo filoguidato ROV (Remotely Operated Vehicle) con accessori", per le esigenze del Centro Regionale di Competenza Benecon.

Caratteristiche tecniche minime.

1. Unità di controllo di superficie:

- scheda con interfaccia dati comandi provenienti dal joystick e dati provenienti dal veicolo, telemetria veicolo seriale RS485;
- processore video con dati di profondità, direzione, ora e data;
- joystick: comandi propulsione veicolo, comando proporzionale illuminatori, possibilità di gestione comandi sonar, seconda telecamera, manipolatore a due funzioni;
- monitor pilota telecamera veicolo;
- videoregistratore VHS/DVD;
- strutture fisiche degli equipaggiamenti predisposti per alloggiamento a "rach";
- alimentazione: 220-240 VAC 380-410 VAC singola fase 50/60 Hz 5KW.

2. Veicolo:

- costituito da telaio modulare in polipropilene, esente da corrosioni, facilmente smontabile e/o sostituibile;
- tecnologia a fibra ottica per la trasmissione dei dati in superficie;
- possibilità di integrare un sistema Multibeam 8125;
- piattaforma inerziale con tecnologia a fibra ottica integrata;
- dovrà essere in grado di raggiungere la profondità minima di 600 metri;
- dovrà poter sopportare carichi aggiuntivi fino a 15 Kg.;
- sia l'elettronica che la strumentazione dovrà essere protetta da materiali resistenti ed anticorrosione;
- propulsori: n°4 propulsori con motore elettrico di tipo brushless da ¼ hp con almeno 5 Kg. cadauno di spinta in avanti, elica in nylon a trascinamento magnetico con profondità massima operativa di almeno 800 metri;
- illuminatori: n°1 illuminatore dicroico con lampada alogena, potenza massima 150W e con possibilità di alloggiamento di un secondo illuminatore;
- telecamera a colori ad alta definizione, montata su brandeggio tipo "Tilt", con una sensibilità di 1,5-0,02 LUX F1,2;
- sensore di pressione (profondimento) classe 0,5;
- predisposizione per: testa sonar, CP probe, manipolatore a 5 funzioni, telecamera esterna tipo SIT;
- autoguida: autoheading, autodepth.

3. Accessori:

- cavo ombelicale intestato per volo libero con avvolgicavo della lunghezza minima di 300 metri;
- benna§/pinza a 2 funzioni installabile sia orizzontalmente che verticalmente, in grado di effettuare campionamenti di sedimenti e prelevare comandata dal joystick piccoli oggetti dal fondale marino, dovrà inoltre avere

- una estensione almeno da circa 400 mm a circa 1000 mm;
- capacità di apertura della pinza di 4”;
- un volume benna di 0,750 litri;
- un peso in acqua possibilmente non superiore ad 1 Kg;
- alimentazione a 12/24/48 V DC.