



## L'ensemble Bluerov2 (opérationnel) MDC:

Le BlueROV2 est le ROV haute performance le plus abordable du monde. Avec une configuration de 6 propulseur vectorisée, l'électronique et des logiciels open-source et beaucoup de capacité d'adaptation et personnalisation, il est un petit inspection-class ROV, ou pour la recherche et l'aventure.

Qu'allez-vous voir?



(Photos pour illustration)

### Electronics

#### **Advanced ROV Electronics Package**

Connexion Ethernet et 1080p en direct. Comprend Fathom X-Tether Interface caméra HD Raspberry Pi, l'ordinateur Raspberry Pi préchargé avec sa carte SD, alimentation, plus Pixhawk AutoPilot.

Ombilical avec connecteur surface:

**Ombilical - Fathom ROV Tether 150 mètres**

<http://docs.bluerobotics.com/fathom/>



Marine Distribution & Consulting

## Lumen Subsea éclairage a 4 LED ( 1500 lumens par unité)



(Photos pour illustration)

## Specifications

Longueur	457 mm
Largueur	338 mm
Hauteur	254 mm
Poids (en air avec ballast)	10-11 kg
Poids (en air sans ballast)	9-10 kg
Flottabilité (avec ballast)	0.2 kg
Flottabilité (sans ballast)	1.4 kg
Canister étanche, diamètre intérieur	102 mm
Canister étanche, longueur intérieure	298 mm
Trous pour câbles	14 x 10 mm
Construction	Cadre de HDPE, des flasques en aluminium / capuchon d'extrémité et tu acryliques
Canister Électronique	<a href="#">Blue Robotics 4 inch series w/ aluminum end caps</a>



Canister Batterie [Blue Robotics 3 inch series w/ aluminum end caps](#)

mousse flottabilité [R-3318 Urethane Foam](#) évalué à 210 mètres

Ballast 6 x [200 g](#) poids gainés

Batterie connecteur XT90

## Performance

Profondeur nominale maximale 100 m

Profondeur maximale testée 130 m

Vitesse max 1 m/s (1,94384 noeuds)

Propulseurs [Blue Robotics T200](#)

ESC (controleur) [Blue Robotics Basic 30A ESC](#)

Configuration Propulseurs [6 thrusters](#)

- 4 Vectorisée

- 2 Verticaux

Poussée vers l'avant (Bollard) 14 kgf

Poussée Vertical (Bollard) 9 kgf

Poussée Latérale (Bollard) 14 kgf



## Batterie

Multistar High Capacity 10000mAh 4S 10C Multi-Rotor Lipo Pack



(Photos pour illustration)

---

Autonomie de la batterie (Usage Normal) ~1 heure w/ [10Ah battery](#)

---

Autonomie de la batterie (Usage Faible) ~4 heure w/ [10Ah battery](#)

La batterie peut être changé en 30 secondes environ.

## Eclairage

---

Luminosité 4 x 1500 lumens (tous avec control intensité réglable)

---

Angle faisceau de lumière 135 degrees, avec inclinaison réglable manuellement



## Ombilical

Diamètre	7.6 mm
Longueur	150 m
Poids opérationnel	45 kg <sub>f</sub>
Poids de rupture	160 kg <sub>f</sub>
Structure	Kevlar avec bloc d'eau
Flottabilité en eau potable	Neutre
Flottabilité en eau de mer	légèrement positif
Conducteurs	4 paires torsadées, 26 AWG

## Capteurs

- 3-DOF Gyroscope
- 3-DOF Accéléromètre
- 3-DOF Magnétomètre
- baromètre interne
- [Blue Robotics Bar 30 Pressure/Depth and Temperature Sensor](#) (external)
- Détection courant et de tension

## Caméra Tilt

TILT +/- 90 degrees camera tilt (180 total)

TILT Servo [Hitec HS-5055MG](#)



---

	Caméra
Champ de vision (sous-marine)	110 degrees (horizontal)
Sensibilité à la lumière	0.0003 <a href="#">lux</a>
Resolution	700 TVL
<b>Système de contrôle standard</b>	
Carte électronique ombilical	<a href="#">Fathom-S Tether Interface Board</a>
Systeme de Controle	Autopilot Controller <a href="#">3DR PixHawk</a>



Marine Distribution & Consulting

Le BlueROV2 est le ROV le plus capable, flexible et abordable sur le marché. La configuration des 4 propulseurs vectorisée (+2 verticaux), associée à une forte stabilité statique, offre un véhicule qui est lisse et stable, mais très manoeuvrable. Le BlueROV2 offre les capacités d'un mini-ROV haut de gamme au prix des ROV commerciaux les plus élémentaires.

Caractéristiques vidéo en direct 1080p HD (avec Advanced Electronics Package, 200 ms de latence) très manoeuvrable en configuration propulseurs vectorisée, stable et optimisé pour les missions de recherche visuelle, des inspections. Facile à utiliser!

6 Propulseur T200 identiques(<https://www.bluerobotics.com/store/thrusters/t200-thruster/>)

3" et 4" Series canisters etanches  
(<http://www.bluerobotics.com/product-category/watertight-enclosures/>)

Bar30 capteur de pression (<https://www.bluerobotics.com/store/electronics/bar30-sensor-r1/>)

Ombilical Fathom  
(<https://www.bluerobotics.com/store/parts/cables/fathom-tether-nb-4p-26awg-r1/>)

et carte électronique interface  
(<https://www.bluerobotics.com/product-category/electronics/tether-interface/>)

Le BlueROV2 utilise le logiciel ArduSub open-source et le pilote automatique Pixhawk, offrant des capacités autonomes rarement vues dans un mini-ROV et l'hackabilité par aucun parallèle. Le logiciel est activement développé et amélioré par Blue Robotics et d'autres collaborateurs, avec des améliorations constantes et des améliorations pour rendre le BlueROV2 encore mieux. Le BlueROV2 est livré avec tout ce dont vous avez besoin pour obtenir dans l'eau.

### **Les éléments de surface inclus dans l'offre de MDC Bluerov2:**

Ordinateur portable (système d'exploitation Ubuntu Linux - remise à neuf avec garantie)

Gamepad Contrôleur

Boîtier de connexion surface (ombilical et ordinateur portable)

Li-Po chargeur Batterie



Marine Distribution & Consulting

Ordinateur portable :



[http://www.micronordic.eu/toughbook\\_CF-19-spec\\_sheet.pdf](http://www.micronordic.eu/toughbook_CF-19-spec_sheet.pdf)

F310 Controller (1,8m de cordon USB)



<http://www.logitech.com/assets/35017/gamepad-f310-gsw.pdf>





Marine Distribution & Consulting

Boîtier de connexion de surface (y compris la carte électronique ombilical Bluerobotics, câble de connexion USB et une connexion par câble Ethernet à un ordinateur portable durci et connecteur pour l'ombilical Bluerobotics Fathom)



Li-po chargeur batterie:



- chargeur compact
- alimentation secteur
- Auto balance charge
- indicateurs LED

**Specs:**

Type: **Balance charger**

Type batterie: **7.4 ~ 14.8V (2 ~ 4S) LiPo batteries**

Entrée: **100 ~ 240V AC**

Type connexion: **secteur**

Sortie: **50W**

Current charge : **4A**

Current balance: **300 mA**

Mode: **Balance charge**

Dimensions: **98 x 98 x 36mm**

Poids: **278g**



Marine Distribution & Consulting

Valise de transport:

Pellicase 0350-000-190



Intérieur: 50.8 x 50.8 x 50.8 cm

Extérieur: 57.2 x 57 x 54 cm

Profondeur couvercle: 12.7 cm

Profondeur valise (ouvert): 38.1 cm

Profondeur total: (50.8 cm)

Volume (intérieur): 0.131 m<sup>3</sup>

Poids: 12,5 kg

Matériel: Polypropylène

Joint torique: Polymer

PINS: Stainless Steel

Mousse: 1.3 lb Polyuréthane

Température: -40 ° C à 99 ° C

CERTIFICATIONS: IP67 / STANAG 4280 / Def Stan 81-41



Marine Distribution & Consulting

**Poids du système:**

Bluerov2	11,5	kg
150m ombilical	7	kg
Li-po Batterie	0,9	kg
(Ensemble sous-marine légèrement positif en eau de mer)		
Ordinateur durci	2,35	kg
Chargeur batterie	0,3	kg
Boitier de connexion surface	0,4	kg
Pelicase 0350	12,5	Kg
<b>Total</b>	<b>34,95</b>	<b>kg</b>

**L'ensemble Blue ROV2 de Marine Distribution & Consulting est aérotransportable.**