

Presentación

El **Servicio de Inspección Submarina (SERVISUB)** nace de las actividades en el campo de la robótica marina del Grupo de I+D+i de Informática y Automática de la Universidad de Cantabria.

Su objetivo es impulsar todas las iniciativas que se presenten en el campo marítimo así como ponerse a disposición de la comunidad industrial y científica.

El **SERVISUB** dispone de equipamiento para la realización de inspecciones submarinas multipropósito, entre los que destaca un Vehículo Submarino No Tripulado de Inspección de Altas Prestaciones (C'Inspector).

Se trata de un vehículo computerizado, operado de manera remota, equipado

con sistemas avanzados de navegación y dotado de medios para la inspección submarina con cámara.

Entre su avanzado equipamiento destaca el sónar de barrido lateral, con una gran capacidad de operación y en el que se ha integrado la instrumentación, lo que le convierte en un laboratorio de inspección submarina.

El campo de aplicaciones, de muy amplio espectro, se orienta a la prestación de servicios a las industrias y organismos marítimos. De esta forma se da respuesta a un abanico de requerimientos de I+D+i de interés estratégico.

Otro ámbito de aplicación es la medida y actuación submarina para el que

el **SERVISUB** dispone de un equipamiento auxiliar.

Como valor añadido del **SERVISUB**, el Grupo de I+D+i de Informática y Automática cuenta con la experiencia adquirida a lo largo de los últimos años en el área de Guiado, Navegación y Control de Vehículos Marinos.

Asimismo, dispone de la colaboración de otros grupos de la UC y de otros organismos de investigación nacionales.


El **SERVISUB** tiene como interés prioritario impulsar todas aquellas iniciativas que se presenten en el campo marítimo y ponerse a disposición de la comunidad industrial y científica.


Dotación instrumental

	Vehículo UUV con instrumentación	Características
<p>Vehículo submarino no tripulado de inspección con instrumentación básica y sistemas de posicionamiento, guiado y cámara, con sónar de barrido lateral para visión acústica 3D subacuática.</p>	Unidad procesadora y display	<p>Posicionamiento de precisión Gran portabilidad Vehículo: 35 kg Consola: 15 kg Autonomía: 2 horas de duración de las baterías Rango: 3500 m Profundidad: 300 m Velocidad: 3 m/s de velocidad máxima Medida de corriente corregida Gran fiabilidad</p>
	Unidad de operador	
	Sensor de movimiento	
	Cámara submarina de color	
	Sónar de barrido lateral	





Equipo complementario	Sistema de posicionamiento acústico	
	Cableado en el barco	
	Baterías y cargador de baterías	
	DGPS	

Equipo de cubierta	Maquinilla de cable (1000 m fibra / ampliable a 5000 m)	
	Red de recogida	
	Lanzadera	
	Unidad de control de cubierta	

Áreas de actividad

- Búsqueda y localización
- Inspección
- Operaciones marinas
- Caracterización
- Seguimiento
- Medición
- Investigación y Desarrollo Tecnológico en Robótica Submarina

Equipamiento auxiliar

- Robot submarino auxiliar de intervención y rescate (amp. 1000 m)
- Generador auxiliar
- Interfaz versátil para integración de sensores
- Otros equipamientos auxiliares



Servicio de Inspección Submarina



Escuela Técnica Superior de Náutica
C/ Gamazo, 1. 39004 Santander

Director científico: Francisco Velasco
Tel. 942 20 13 17
Fax: 942 20 13 03
SERVISUB@unican.es
www.unican.es/sct