



chabahar maritime university



Remotely Operated Vehicle ( ROV )

## بسم الله الرحمن الرحيم



طراحی و ساخت مهندس اسماعیل شفیع زاده

عضو هیات علمی و مدیر گروه مهندسی کشتی سازی

دانشگاه دریانوردی و علوم دریایی چابهار

مشخصات ROV و توانایی های مربوطه

الف- توانایی ها:

هدف کلی از ساخت آر او وی ها دسترسی به نقاط عمیق دریا که برای انسان غیر ممکن و یا مشکل است میباشد و هم چنین انجام

عملیاتی که برای انسان غیر قابل دسترسی و انجام است. در واقع ROV ها همانگونه که رباتهای دیگر در صنایع جای انسان را اشغال

کردهاند، هدفی جز این ندارند و در آینده ای بسیار نزدیک در اکثر عملیات دریایی و زیر آبی جایگزین انسان می شوند.

ROV ساخته شده ، قابلیت غوص تا عمق بیست (۲۰) متری آب (بر حسب کابل موجود) ، فیلم برداری ،انتقال اطلاعات به سطح آب را

داشته و دارای یک بازوی الکترو مکانیکی برای برداشتن و جابجایی نمونه ها می باشد.

ب- مشخصات :

جنس بدنه این نمونه آر او وی از پلاستیک فشرده بوده و توسط اسکلتی فلزی متشکل از پیچ های طولیل و مهره های فولادی به همدیگر

متصل شده اند.

در قسمت مرکزی آر او وی سیستم الکترونیکی کنترل ،دوربین و چراغهای نورافشان قرار دارند. بخش پشتی آر او وی محل قرار گیری قسمت

الکترونیکی بازو است که بازو تا قسمت جلویی کشیده شده است .موتور های این نمونه شناور بسته به نوع وظیفه اشان که مربوط به غوص و صعود

و همچنین پیشرانش و پسرانش میباشد در جای مخصوص خود هم در سمت چپ و هم در سمت راست قرار گرفته اند.

دوربین و نورافشان وظیفه فیلم برداری و ارسال آن به کمک سیستم انتقال اطلاعات تعبیه شده در قسمت مرکزی را بعهده دارد. بازوی

الکترومکانیکی هم وظیفه نمونه برداری را در محل انجام عملیات را بعهده دارد.



chabahar maritime university



Remotely Operated Vehicle ( ROV )

