

DTG3

ZDALNIE STEROWANE POJAZDY PODWODNE

Stworzony z myślą o szybkim wykonywaniu najtrudniejszych zadań podwodnych w wymagających warunkach. DTG3 posiada wytrzymałą, zintegrowaną konstrukcję pędnika w korpusie z anodowanego aluminium. Unikalna konstrukcja robota sprawia, że DTG3 jest najbardziej zwinnym i zwrotnym pojazdem ROV dostępnym na rynku.



To learn more visit
deeptrekker.com



DTG3

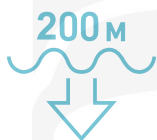
ZDALNIE STEROWANE POJAZDY PODWODNE



Stworzony z myślą o szybkim rozpoczęciu pracy i wykonywaniu inspekcji podwodnych. Idealnie nadaje się do inspekcji kadłubów i łodzi roboczych, inspekcji bezpieczeństwa portów i przystani, inspekcji infrastruktury, eksploracji oceanów i nie tylko.



Obrotowa kamera 4K o kącie widzenia 270 stopni



Głębokość do 200 m (656 stóp)



Automatycznie utrzymanie kierunku/głębokości



Stabilizacja odchylenia

OGÓLNA SPECYFIKACJA

Ogólna specyfikacja ROV:

Szerokość:	325 MM (12.8")
Wysokość:	258 MM (10.2")
Długość:	279 MM (11.0")
Waga (w powietrzu):	8.5 kg (18.7 LB)
Materiał korpusu:	Odlew aluminiowy
Materiał wizjera:	Akryłowe
Głębokość pracy:	200 m (656 ft)
Temperatura pracy:	-10°C o 50°C (14°F – 122°F)
Skrzynia transportowa:	Skrzynia Pelican
Pędniki:	Magnetycznie sprzężone
Gwarancja:	1 rok - części i robocizna (opcjonalnie 2-3 lata)

System elektryczny ROV:

Napięcie:	19.2 VDC
Sterowanie pędników:	6x niezależnie sterowany w pełni obrotowych pędników

