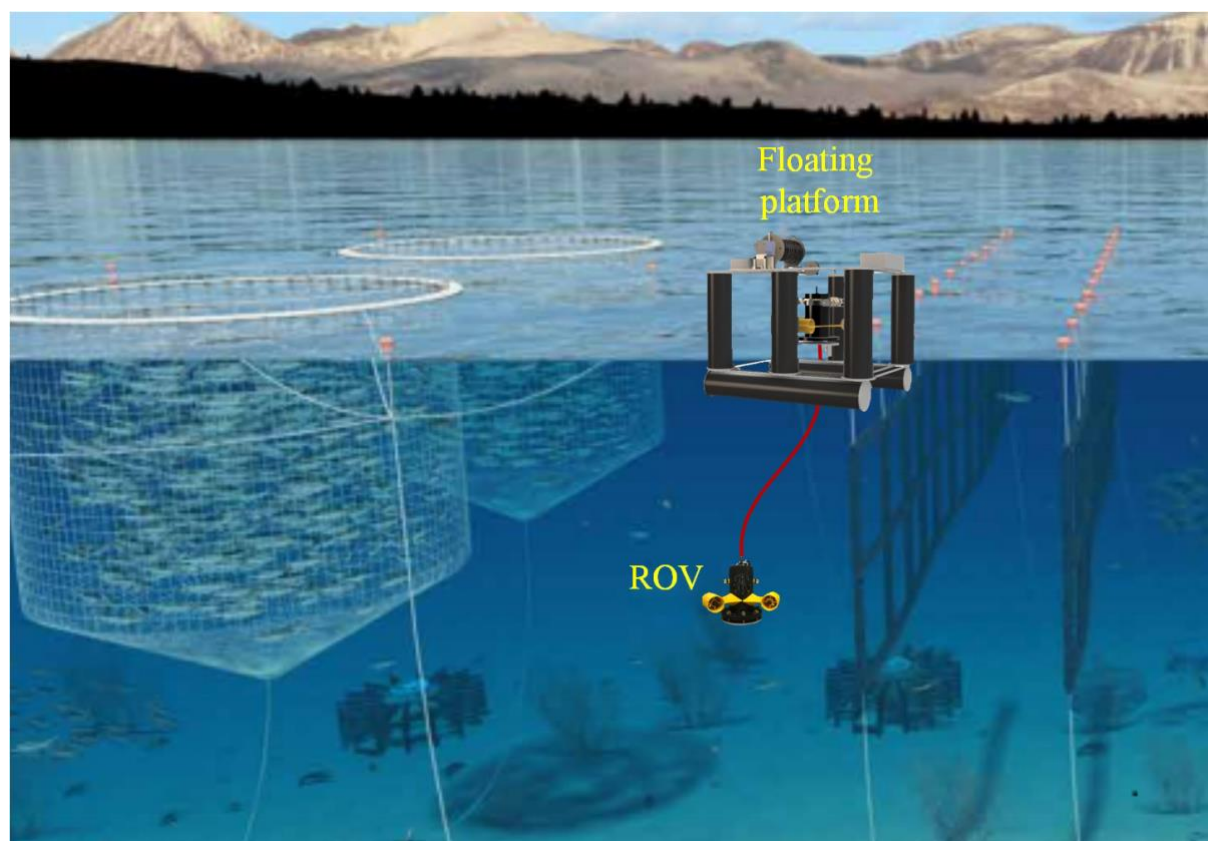


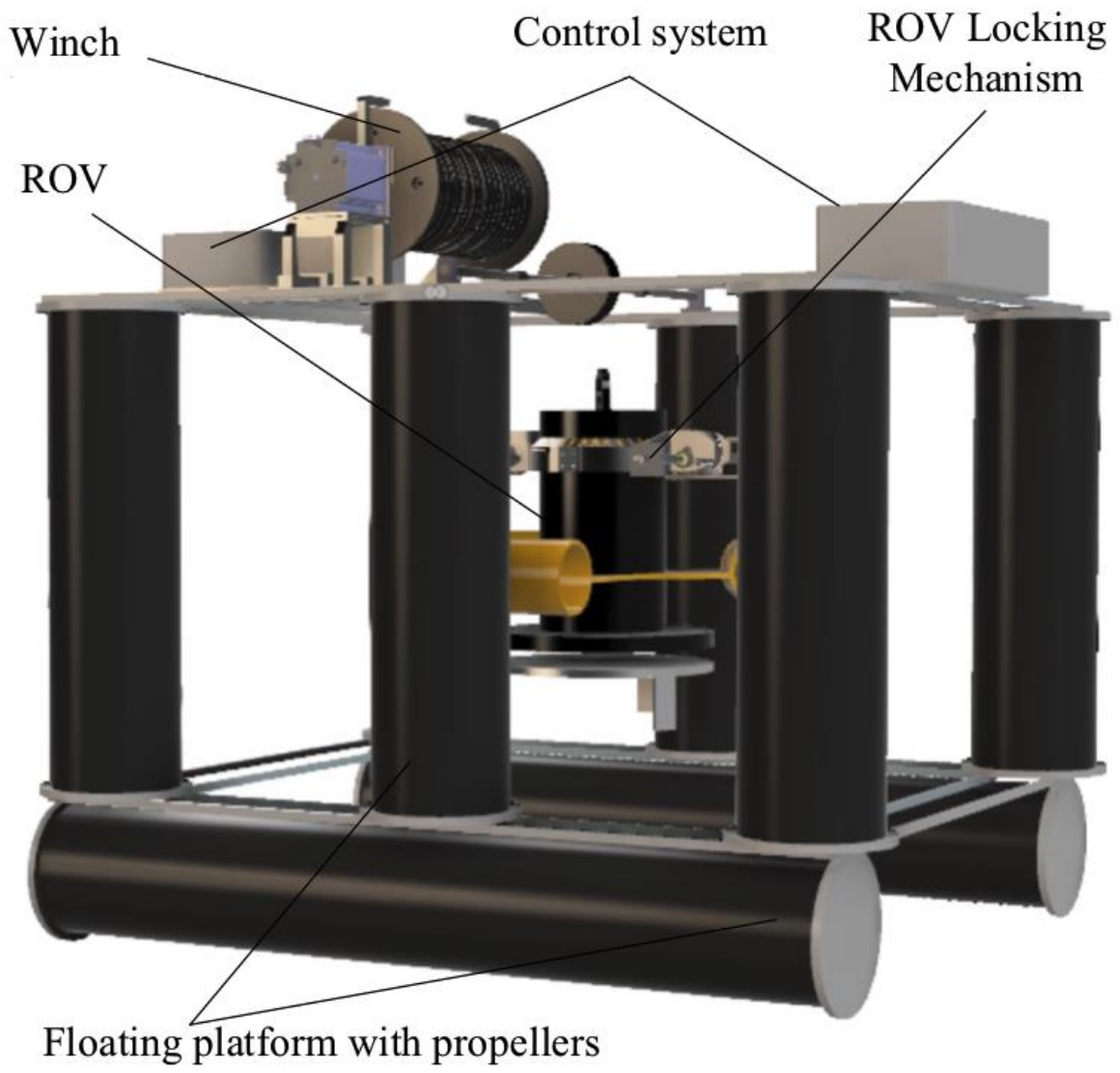
Aquafarm plattform

Autonom plattform med DP, vinsj og ROV for inspeksjon av oppdrettsanlegg.

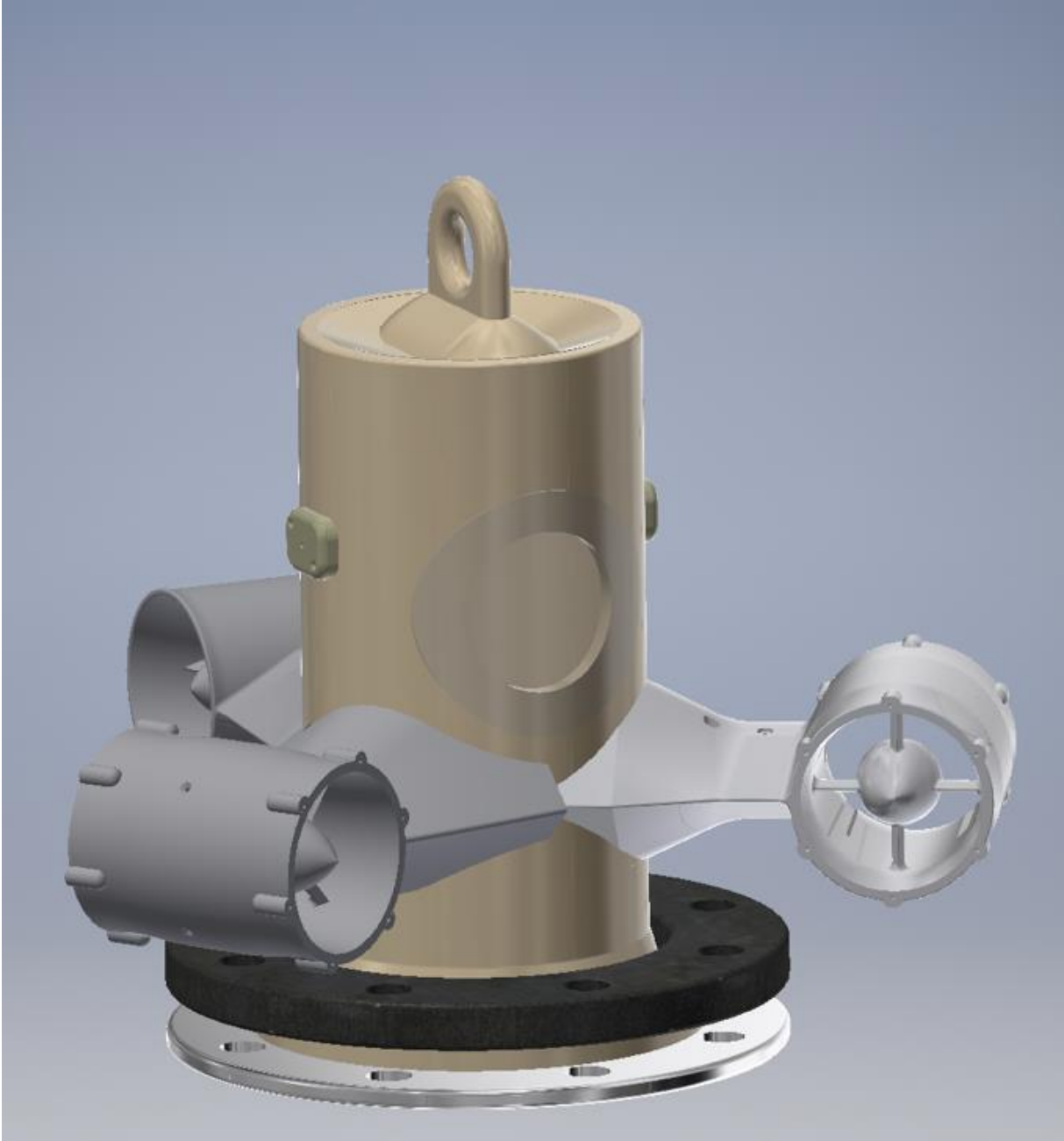
Det har vært jobbet med dette i flere år. Så langt har vi prototyper for både plattformen, ROVen og vinsjen. Noen av systemene kan forbedres og de er ikke godt nok integrerte. Oppgaven vil gå ut på å sette seg inn i hva som er laget, finen ut hva som må forbedres og få til en god integrasjon av de 3 systemene.

2 paper er allerede publisert på dette prosjektet.





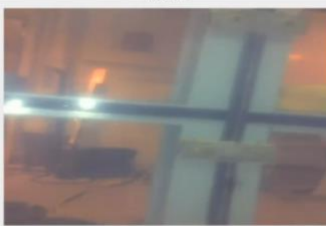









Video stream:



Inputs:

Temperature:	18.89 °C
Pressure:	98.62 Bar
Depth:	0.3 Meter
Crapp:	9.57 mg/l
Waterlevel:	0 %
Roll:	0.21 °
Pitch:	6.57 °
Heading:	-31 °
Temp in RW:	22.6 °C
xAccelerator:	0.66 m/s ²
yAccelerator:	0.50 m/s ²
zAccelerator:	10.10 m/s ²
Temperature:	12.11 UDC

OverView:



Controls:

(A) (B)

Stop system

Light Control: Power: 80%

Disable overriding

Thruster Control: Power: 50%