

## TOWED ROV

Ideen er å lage en ROV som slepes bak et båt. ROVen skal minimum kunne styres vertikalt i havet. Det er også behov for å kunne justere trim.

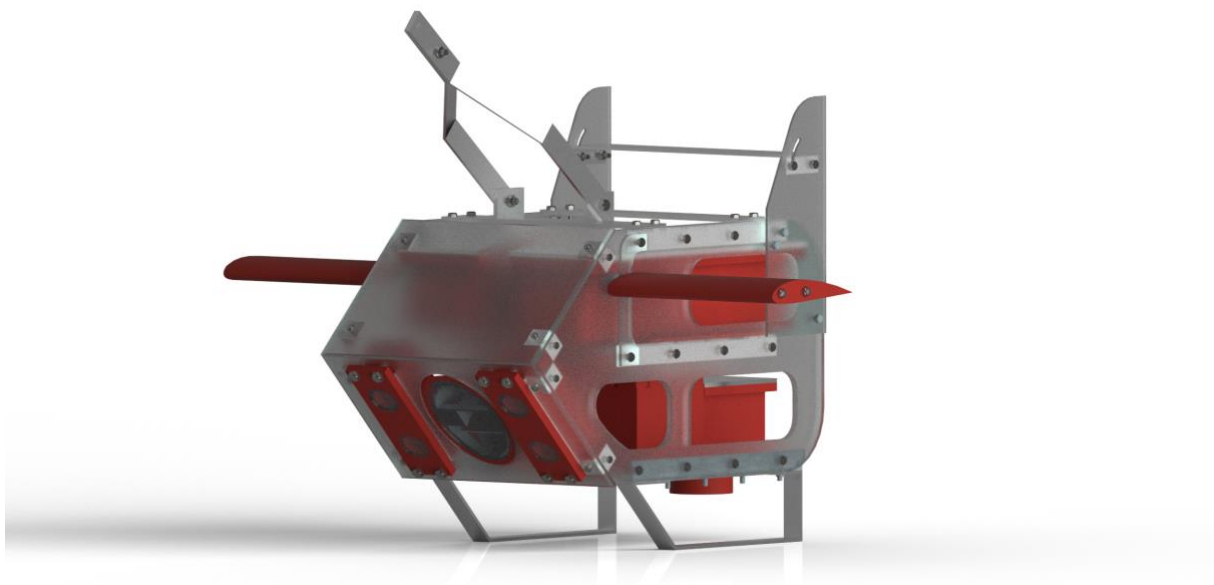
ROVen utstyres med dybdesensor, sonar/ekkolodd og kamera. Kan utøkes med andre sensorer som temperatur, oksygennivå osv. Tilrettelegges for ytterligere sensorer (pay-load).

Mulige utfordringer (ikke alle skal løses i et prosjekt):

- Mekanisk konstruksjon, ramme og vinger
- Regulering: holde konstant dybde
- Regulering: holde konstant høyde over havbunnen
- Lagre videostrøm / bilder
- Regulering: bruke ekkolodd fra båten
- Sette sammen bilder / Google maps for havbunnen
- Program for å planlegge og gjennomføre avspøkning av et område.

Som det fremgår av utfordringene over så er det behov for studenter både fra POD, Automasjon og Data. Det oppfordres til å danne tverrfaglige grupper.

Design og prototype pr. i dag:





Bilder fra Oceans konferanse hvor en slik ROV ble vist:





