



# SPIDER

## Scanner motorisé

### MANIABILITÉ

Le scanner est conçu pour être aussi léger, simple et fiable que possible, tout en assurant son adhérence au passage d'obstacles dans des conditions réelles.

### INSPECTION À DISTANCE

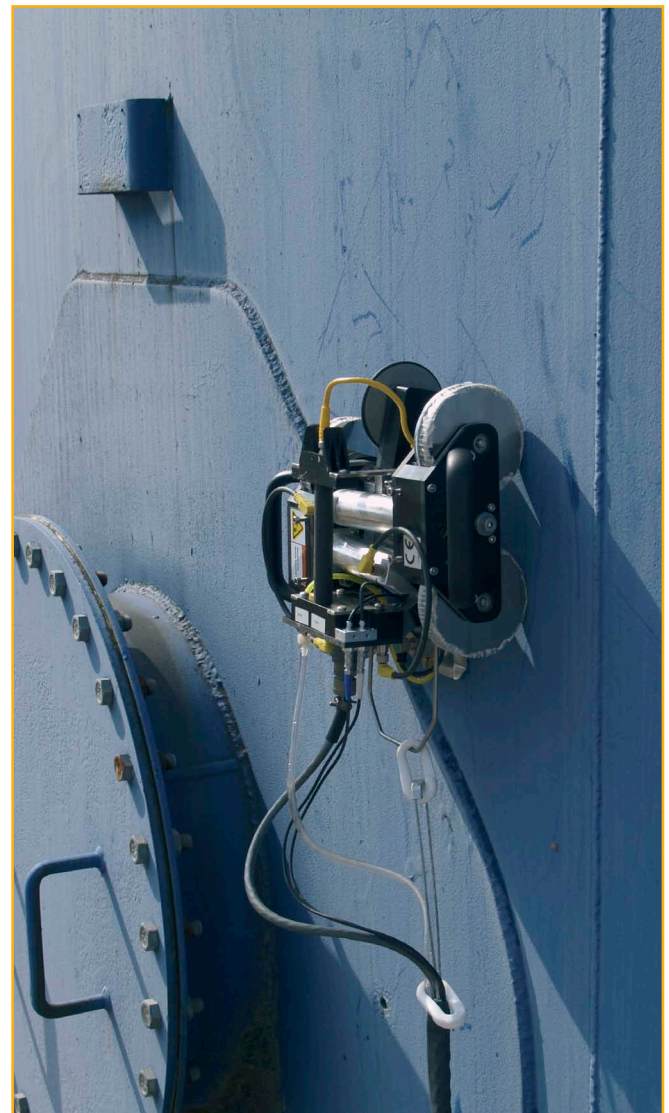
Les mesures ultrasons nécessitent parfois l'utilisation d'échafaudages, d'engins de levage, etc. Le surcoût et le temps passé peuvent être réduits en utilisant un scanner à distance.

### CONTRÔLE SÉCURISÉ

Cette méthode est aussi plus sûre en particulier dans des domaines tels que les toits de réservoir dont les épaisseurs résiduelles peuvent être faibles.

### PARFAITE ADHÉRENCE

Le Spider est fixé sur la paroi à contrôler grâce à ses roues magnétiques en terre rare de haute résistance. Les roues du scanner sont asymétriques et ont un diamètre beaucoup plus grand que les autres modèles, ce qui est impératif pour traverser des obstacles tels que ceux qu'on trouve, sur les réservoirs de stockage. Il dispose en plus de quatre roues motrices, une suspension souple, un couple élevé ce qui en fait un outil de fonctionnement fiable dans des conditions difficiles.



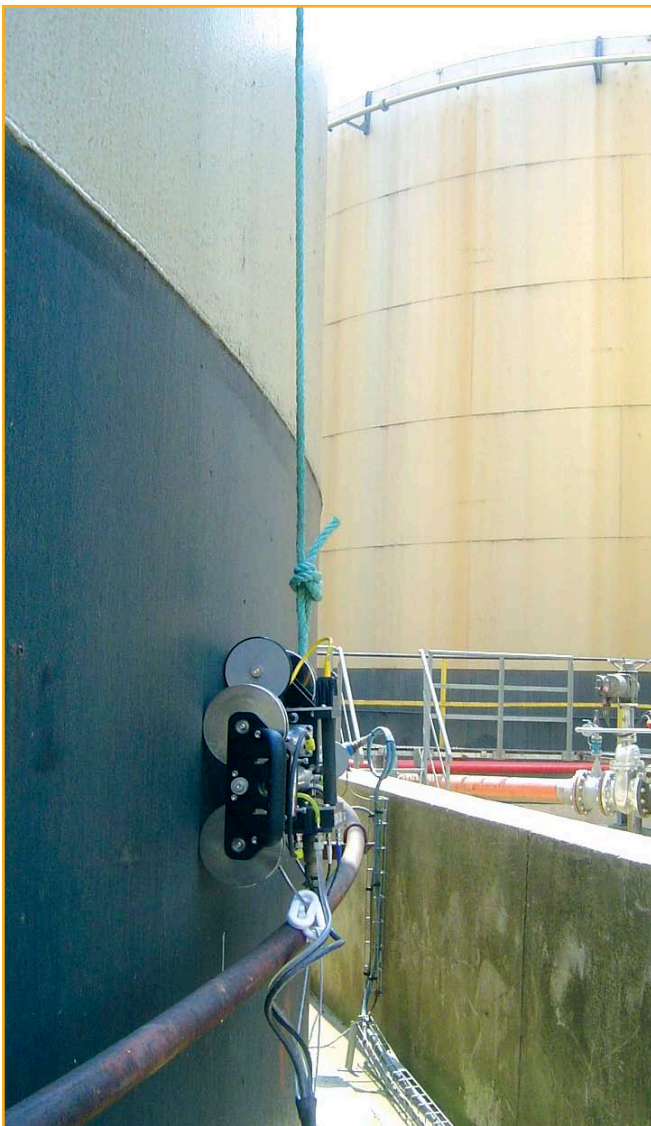
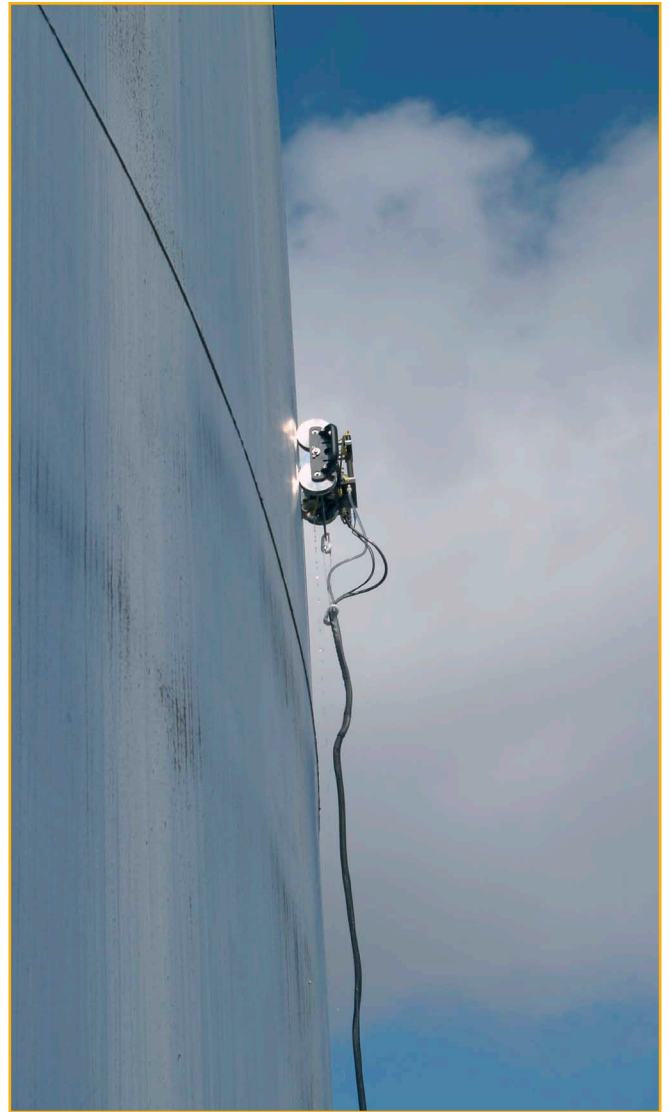


---

## CONCEPTION LÉGÈRE

---

Conçu en métal léger, le spider ne pèse que 5 kg. Les moteurs et connecteurs sont scellés dans des boîtiers, afin d'en assurer l'étanchéité ainsi que celle du câblage électrique.



---

## SYSTÈME CLÉ EN MAIN

---

Tous les composants ont été conçus, choisis et assemblés pour que le Spider soit un outil de haute performance et haute technologie, à la fois ultra résistant et d'une très grande manœuvrabilité. Par exemple, les courroies de transmission, qui relient l'arbre du moteur aux roues sont capables de gérer un couple élevé, mais sont plus légères et nécessitent moins d'entretien que les chaînes métalliques. La tension de la courroie se règle facilement si nécessaire. L'utilisation de deux moteurs simplifie la direction, qui est contrôlée par un joystick industriel.

---

## ADAPTABILITÉ

---

Le Spider peut être modifié pour travailler avec différentes configurations de traducteurs. En standard, celui-ci est monté dans un sabot irrigué, fixé en 2 points permettant la rotation de la sonde pour la maintenir à plat sur la paroi, et garder le capteur perpendiculaire. L'ombilical de 30m fourni en standard, contient le câble coaxial RG58 pour le signal ultrasons, le tube pour l'arrivée d'eau, le contrôle moteur et les câbles du codeur.





## KIT STANDARD

- Boîtier alimentation moteur.
- Joystick avec câble de 8 m.
- Câbles de 30 m.
- Système de couplage incluant la pompe.
- Traducteur.
- Kit de pièces détachées.
- Valises de transport.
- Boîte à outils complète.
- Poids du robot : 5kg.
- Force d'arrachement : 70kg.
- Dimensions : 254 x 267 127 mm.
- Vitesse max : 9 m / min.



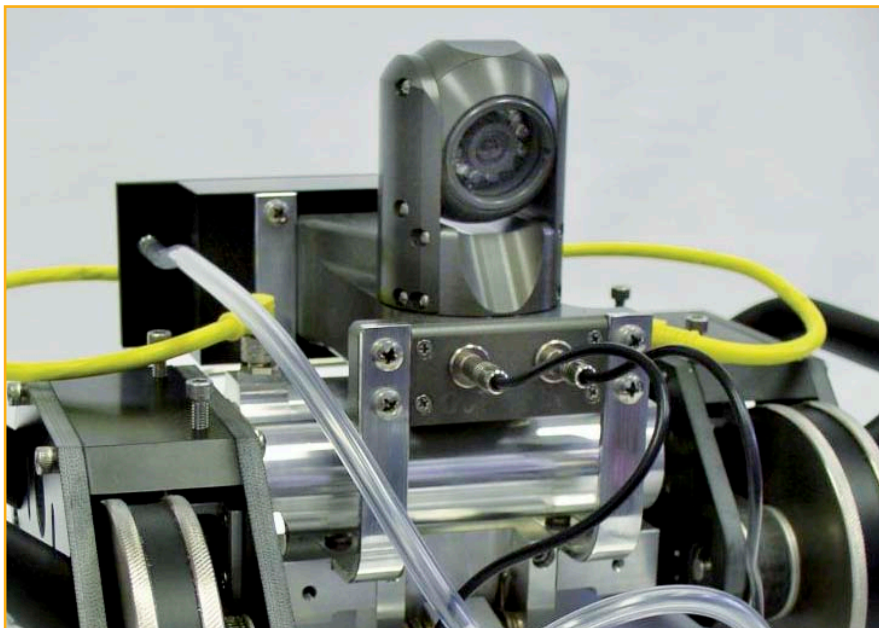
## TUYAUTERIE (en option)

Système d'ajustement angulaire  
pour les petits diamètres.  
Diamètre minimum : 250 mm - 10"



## CAMÉRA (en option)

- Haute résolution.
- Eclairage intégré réglable.
- Ajustement du contraste.
- Robuste.
- Focus : manuel.
- Iris : auto.
- Sensibilité : 0.0003 lux.
- Résolution : 420 lignes.
- Rotation 360° et 180°.
- Hauteur : 92 mm.
- Diamètre : 50 mm.
- Poids : 600g.
- Double joystick, pour diriger en permanence le Spider et positionner la caméra sur les points d'intérêts.



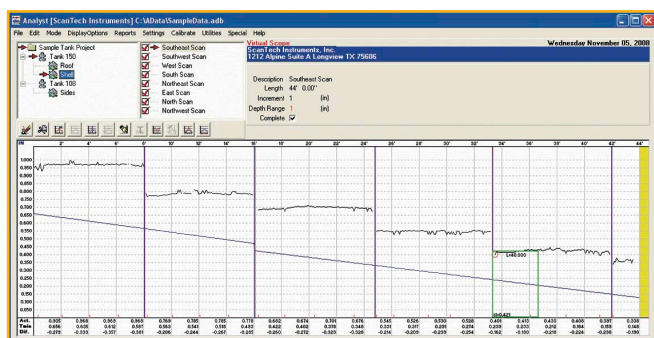
## PACK BATTERIES (en option)

- Valises rigides verticales avec panneau de contrôle sur le dessus.
- Batterie pour le boîtier d'alimentation moteur. (Environ 8H d'autonomie - Indicateur de batterie.)
- Système de pompage autonome. (Environ 8H d'autonomie - Ajustement du débit - Faible bruit - Indicateur de batterie.)



## LOGICIEL (en option)

Aquisition complète des données, analyses et rapports.



## TOFD (en option)

Assemblage pour TOFD, le montage du support transducteur sur le Spider permet d'adapter un grand nombre de supports transducteurs, dont par exemple un montage TOFD. Ecartement maximum entre les palpeurs : 67 mm.

