



Configuración para operaciones no tripuladas

Código: GD-SETFORUNM

Marca: N/D

[Ver producto en Cotecno](#) | [Solicitar cotización](#)

[Detalle](#) | [Especificaciones](#) | [Aplicaciones](#) | [Galería de imágenes](#)

Detalle

Las adquisiciones sísmicas marinas total o parcialmente autónomas se han convertido en una de las direcciones más populares en los estudios geofísicos de los últimos años. La transición a las operaciones con vehículos no tripulados es uno de los objetivos clave para muchas empresas que participan en adquisiciones sísmicas marinas.

Se espera que el uso de AUV (Vehículos Submarinos Autónomos) y ASV (Vehículos de Superficie Autónomos) suponga una reducción significativa de los costes operativos, de la huella medioambiental y de la exposición a riesgos de salud, seguridad y medio ambiente.

En general, los equipos UHR son más compactos en comparación con las grandes prospecciones de petróleo y gas y pueden instalarse en vehículos relativamente pequeños con menos esfuerzo. Se pueden utilizar varios tipos de combinaciones de embarcaciones autónomas (de superficie y submarinas) para los estudios UHR 2D/3D. Puede tratarse de una sola embarcación, que transporta toda la dispersión fuente-receptor, o de una sola embarcación, que aloja una fuente y varios AUV, que remolcan los streamers para la adquisición 3D.

Dado que cada configuración de adquisición no tripulada es literalmente única, GEODEVICE ofrece el desarrollo de configuraciones de adquisición no tripuladas, basadas en los requisitos de los clientes con respecto a la construcción AUV/ASV disponible.

La mayoría de nuestros equipos son adecuados para su instalación en buques sin tripulación, con posibilidad de control remoto del hardware (como el disparo), así como de control de calidad de los datos sísmicos.

Galería de imágenes

Mostrando hasta 6 imágenes de la galería.



Imagen de galería 1

Siguiente paso: [ver producto en Cotecno](#) | [solicitar cotización](#)