



Prelog, 13.-15.05.2022.

Autonomni katamaran za marikulturu

Autori inovacije: Nadir Kapetanović, Đula Nađ, Nikica Kokir, Martin Oreč,
Kristijan Krčmar, Nikola Mišković

Autonomno površinsko plovilo dizajnirano je kao katamaran koji se koristi u marikulturi u misijama autonomne inspekcije mreža ribogojilišta. Napravljen je od aluminija i ima dimenzije 200x100 cm s trupovima promjera 24 cm i ukupne visine 140 cm tako da može raditi u uvjetima do stanja mora 2. Trenutno teži 100 kg i može primiti još 100 kg tereta. Katamaran je pogonjen sa 4 električna propulzora u X konfiguraciji tako da može postići omnidirekacionalno. Motor od 720 W postavljen na krmu omogućava kretanje u otvorenim morskim područjima. Za potrebe misija autonomne inspekcije prosječna autonomija traje 10-11 h. Katamaran je zamišljen kao modularna platforma koja omogućava autonomnu kooperaciju s letećim dronom i bespilotnom ronilicom za inspekciju mreža ribogojilišta iz zraka i pod morem. Time se katamaran transformira i u "garažu" za druga vozila pa su razvijene slijetna platforma za letjelicu i sustav za automatsko namatanje kabela ronilice.



Razvoj ove inovacije financirao je Europski fond za regionalni razvoj, Konkurentnost operativnog programa i kohezija 2014-2020, kroz projekt Heterogeni autonomni robotski sustav u vinogradarstvu i marikulturi (HEKTOR) - broj potpore KK.01.1.1.04.0041 (<https://hektor.fer.hr>)

Dodatne informacije o sustavu: <https://doi.org/10.3390/s22082961>



SVEUČILIŠTE U DUBROVNIKU
INSTITUT ZA MORE
I PRIROBLJE