



VR Simulation Seacye Falcon

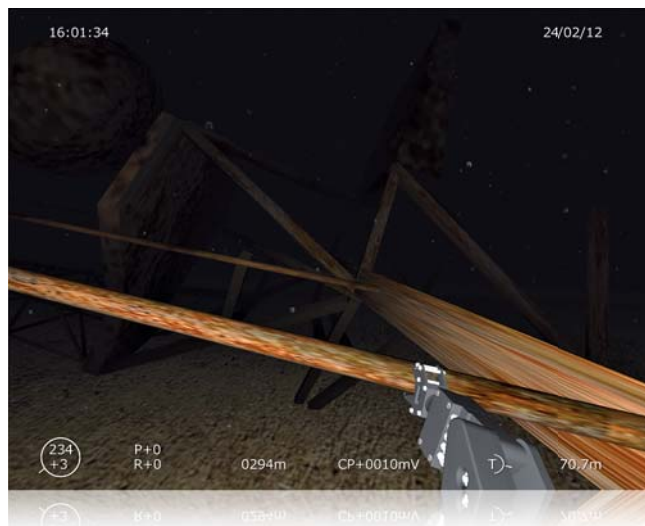
deutsch

Spezialisierte Einsatzkräfte nutzen Tauchroboter für die Erkundung und Fernhandlung unter Wasser. Diese Tauchroboter sind über eine Versorgungsleitung mit dem Bediengerät auf dem Mutterschiff verbunden.

Für Bedienpersonal von Tauchrobotern wurde eine Virtual Reality-Simulation entwickelt. Ein Bildschirm steht für die Kamerasicht und ein zweiter Bildschirm für die Darstellung des Sonarbildes zur Verfügung.

Über das „Control Center“ können die Übungen konfiguriert werden. Einstellende Parameter sind: Auswahl des Szenarios (Schiffswrack, Flugzeugwrack, Pipeline und Grotte), Sicht unter Wasser, Strömung, Art des Greiffarms, Sonar installiert oder nicht sowie auftretende Fehlfunktionen.

Highlight des Programms sind die hochwertige Visualisierung, das realistische physikalische Verhalten des Tauchroboters inkl. Greiffunktion sowie die Sonardarstellung mit farblich dargestellten Tiefeninformationen.



Virtueller Tauchgang | Virtual dive

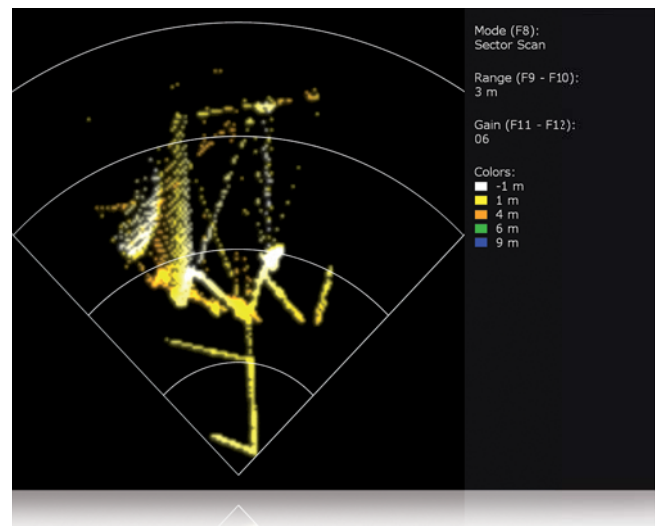
english

Special forces use underwater Remote Operated Vehicles (ROVs) for survey and operations under water. These ROVs are connected to the remote control on the mother ship via a supply cable.

For ROV operators, we developed a virtual reality application. As in reality, one display shows the camera view and the second one displays the sonar screen.

Training sessions can be configured via the "Control Center". Parameters are: scenario selection (ship wreck, airplane wreck, pipeline and sea cavern), view under water, current, type of gripper arm, sonar installed or not and malfunctions that can occur.

The high-end visualisation, the realistic physical behaviour of the ROV including the gripper functionality and the sonar display with depth information displayed in colour constitute the highlights of the program.



Sonarbild | Sonar screen