

ROBOT SOUS-MARIN ROV VICTOR 6000

FICHE N° 363



PRÉSERVER
SAUVEGARDER
VALORISER

Période de fabrication : 1975-1999

Fabricant : Inconnu

Domaines : Environnement, Biologie

Sous-domaines : Océanographie, Biologie marine

Organisme : Institut français de recherche pour l'exploitation de la mer (IFREMER)

Ville : Brest

Modèle :

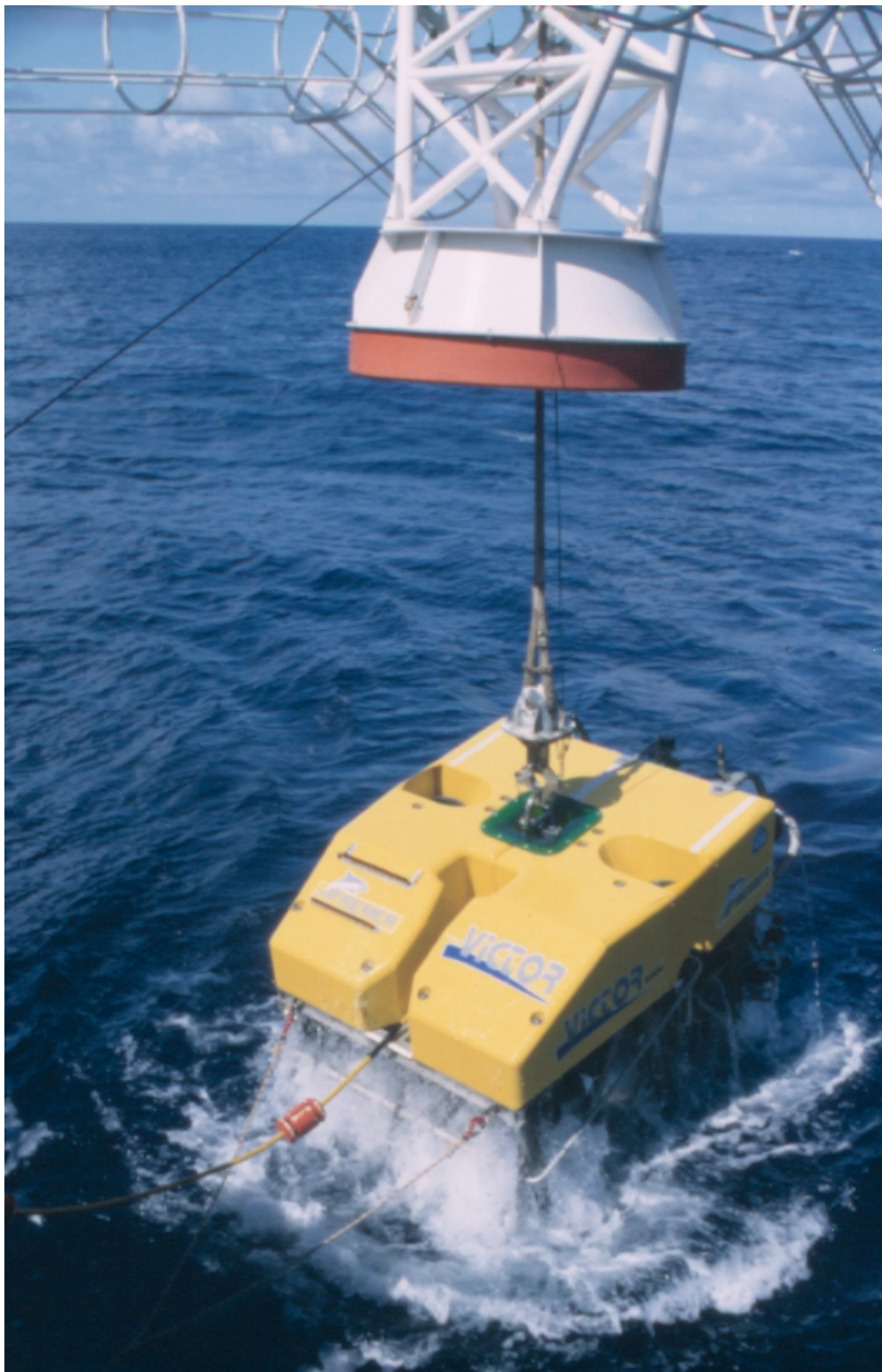
Matériaux :

Description

Le ROV Victor 6000 est un robot télécommandé à partir d'un navire support (Remote Operated Vehicle signifie Engin Opérant à Distance). Le système informatique du ROV suit la conduite des plongées. Des interfaces graphiques permettent aux pilotes, navigateurs et observateurs scientifiques de visualiser les données relatives au pilotage (position de l'engin, état des propulseurs, bilan de la puissance électrique consommée). Les images retransmises par des caméras donnent un accès direct aux informations de l'exploration du milieu (paramètres physiques, chimiques et biologiques de l'environnement).

Utilisation

Le Victor 6000 est utilisé essentiellement pour l'exploration des grands fonds marins. Engin non habité, il peut atteindre des profondeurs allant jusqu'à 6000 mètres. En plus d'être un précieux outil d'investigation, on s'en sert pour prendre des images, mettre en oeuvre l'instrumentation, prélever des échantillons (eau, sédiments, roches) sur des superficies d'une dizaine de kilomètres carrés.



Pour nous citer :

Base de la Mission nationale de sauvegarde et de valorisation du patrimoine scientifique et technique contemporain, PATSTEC, Robot sous-marin ROV Victor 6000 (Inconnu), <https://www.patstec.fr/ressources/objets/detail?id=359>, consulté le 2026-06-14