

La UIB participa en un sistema de búsqueda de amenazas acuáticas

ción de superficie, un sistema de alta fiabilidad y de prestaciones elevadas que puede utilizarse en múltiples operaciones relacionadas con la vigilancia subacuática y la detección e identificación de amenazas.

Las pruebas de integración y demostración operativa se llevaron a cabo a la estación naval de Algameca, en Cartagena. La embarcación de superficie autónoma trasladó y desplegó el submarino autónomo, que hizo una misión de reconocimiento del área asignada, a la vez que grababa imágenes del fondo para analizarlas posteriormente. De manera paralela, se probó un sistema de alarma en tiempo de misión mediante el cual se dota al submarino autónomo de capacidad para detectar en tiempo real la presencia de una mina, avisar y enviar imágenes con el módem acústico.

El nuevo sistema se ha desarrollado en la convocatoria de 2019 del *Programa Coincidente*, en concreto, dentro de la temática *Soluciones de adquisición de información y comunicaciones submarinas aplicadas a misiones militares*.

Ha tenido el apoyo de la Escuela Técnica Superior de Ingenieros de la Armada para las pruebas de simulación y de ensayo.

► El proyecto se ha hecho en colaboración con la Universitat Jaume I de Castellón, UTEK y los astilleros Narwhal Boats

REDACCIÓN. PALMA

■ El grupo de investigación en Sistemas, Robótica y Visión (SRV) de la Universitat de les Illes Balears (UIB) ha participado en el desarrollo de un sistema integrado de monitorización e investigación de amenazas acuáticas para el Ministerio de Defensa.

El proyecto se ha hecho en colaboración con la Universitat Jaume I de Castellón, la empresa UTEK (Unmanned Technologies Applications) y los astilleros Narwhal Boats, y lo ha financiado la Dirección General de Armamento y Material dentro del *Programa Coincidente*.

Según informaron desde la UIB, el sistema SIMBAAD está integrado por una embarcación de superficie autónoma (ASV) desarrollada por UTEK, un submarino autónomo (AUV) aportado



El centro de control se ha construido de manera conjunta.

UIB

por la UIB y un conjunto de boyas motorizadas, a cargo de la UJI, que actúan de transpondedores para ofrecer más cobertura en las comunicaciones del conjunto.

El centro de control se ha construido de manera conjunta por parte de todos los miembros del consorcio.

Identificación de amenazas

La finalidad del conjunto es la detección de posibles amenazas

enemigas que puedan poner en peligro una zona portuaria o una infraestructura crítica.

Para la finalidad del proyecto se han aprovechado tecnologías desarrolladas en el ámbito civil con aplicaciones de interés para la defensa. La innovación principal es que combina el desarrollo de redes de sensores fijos y móviles con avances en las comunicaciones inalámbrica de un vehículo submarino con una embarca-