	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA		Nº: ET-3000.00-1500-91C-P1J-003						
	CLIENTE:	DESENVOLVIMENTO DA PRODUÇÃO (DDP)					FOLHA: 1 de 35		
	PROGRAM	SISTEMA DE PRODUÇÃO SUBMARINO					PROTEÇÃO NP-1		
	ÁREA:	EMBARCAÇÕES ESPECIAS							
DDP/SUB/ OPSUB/DGRS	TÍTULO: REQUISITOS TÉCNICOS PARA EMBARCAÇÕES RSV MIS – TIPO III								
ÍNDICE DE REVISÕES									
REV	DESCRIÇÃO E /OU FOLHAS ATINGIDAS								
0	<p>Grupo de Trabalho DIP – SUB/OPSUB/SEMB 03/2018</p> <p>Participantes: Luiz Antônio de Oliveira Gonçalves (BF91), Antônio Savergnini Neto (U4KW), Guilber Martins Gonçalves Veiga (BGU3), João Bernardo da Gama Oberg (UPP3), Diego Sales de Oliveira (T5E8), Rafael Baungartner (BF6Z), Samuel Acácio Mattos de Lima (KMCY)</p>								
A	<p>Grupo de Trabalho DIP – SUB/OPSUB/DGRS 21/2019</p> <p>Participantes: Hudson Viegas Alves Fernandes de Souza (BF9H), Luis Carlos Eduardo Oliveira de Souza Rezende de Castro (BF8U); Ernani Vargas (BF7E); Joao Kruly Frediani (UPP4); Gabriel Maia Tavares (BF6G); Diego Sales de Oliveira (T5E8); Rafael Baungartner (BF6Z).</p>								
	Rev 0	Rev A	Rev B	Rev C	Rev D	Rev E	Rev F	Rev G	Rev H
DATA	30/05/2018	08/07/2020							
EXECUÇÃO	GT 2018	GT 2019							
VERIFICAÇÃO	GT 2018	GT 2019							
APROVAÇÃO	UPCM	UPCM							

Esta é uma Especificação Técnica Padrão e poderá sofrer alterações.



TÍTULO:

REQUISITOS TÉCNICOS PARA EMBARCAÇÕES
RSV MIS – TIPO III**ÍNDICE**

1.	DISPOSIÇÕES GERAIS	3
2.	TERMOS E DEFINIÇÕES	3
3.	LOCAIS DE OPERAÇÃO	5
4.	CERTIFICAÇÕES E DOCUMENTAÇÕES.....	6
5.	SISTEMA DE QUALIDADE	11
6.	SEGURANÇA, MEIO AMBIENTE E SAÚDE – SMS.....	13
7.	AMBIENTES DE TRABALHO E ACOMODAÇÕES.....	14
8.	TRANSFERÊNCIA DE PESSOAS.....	19
9.	AUTONOMIA.....	19
10.	PROPULSÃO	20
11.	CONDIÇÕES DE OPERAÇÃO E CARACTERÍSTICAS ESPECIAIS	21
12.	SISTEMA DE POSICIONAMENTO DINÂMICO	22
13.	SISTEMA DE MOVIMENTAÇÃO DE CARGAS.....	32
14.	MONITORAMENTO DE IMAGENS	32
15.	COMISSIONAMENTO DA EMBARCAÇÃO	33
16.	INSPEÇÕES E TESTES AFRETADORA.....	33

1. DISPOSIÇÕES GERAIS

- 1.1. Este documento estabelece os requisitos técnicos mínimos para atendimento das necessidades de contrato para embarcação do tipo *Remotely Operated Vehicle Support Vessel (RSV)*.
- 1.2. A embarcação descrita neste documento deverá ser adequada para suportar a execução plena e segura de todas as atividades relacionadas às operações de posicionamento e levantamento geodésico, inspeção, manutenção, reparo e apoio à implantação de novos sistemas submarinos com auxílio de ROV, todos os dias da semana, 24(vinte e quatro) horas por dia.
- 1.3. Todos os itens de Tecnologia da Informação e Telecomunicações mencionados neste documento devem atender plenamente os requisitos técnicos da ET-0600.00-5510-760-PPT-542 – SISTEMAS DE TELECOMUNICAÇÕES PARA EMBARCAÇÕES DA SUB/OPSUB.
- 1.4. Todos os sensores, equipamentos e componentes relacionados aos Sistemas de Referência de Posicionamento (SRP), sejam absolutos ou relativos, deverão atender plenamente os requisitos técnicos do padrão PE-2SUB-00117 – SISTEMAS DE POSICIONAMENTO E MONITORAMENTO PARA UNIDADES A SERVIÇO DA PETROBRAS.
- 1.5. Todos os ambientes e mobiliários da embarcação deverão atender aos critérios ergonômicos mínimos da NR-17.
- 1.6. A embarcação deverá ser entregue à AFRETADORA com o casco totalmente limpo, livre de incrustações e vida marinha, mediante a apresentação de um relatório com imagens do casco e laudo de profissional habilitado, ratificando a ausência de espécies bio-invasoras.
- 1.7. Caso a embarcação tiver qualquer tipo de Fire Fighting System – FiFi em sua notação de classe, a AFRETADORA terá o direito da utilização irrestrita dos sistemas correspondentes. Durante a vigência do contrato, qualquer mudança na notação de classe do navio deverá ser acordada previamente com a AFRETADORA.

2. TERMOS E DEFINIÇÕES

2.1. Para os efeitos deste documento, aplicam-se os seguintes termos e definições:

- **AFRETADORA** – O que toma uma embarcação a frete ou de aluguel;
- **FRETADORA** – É o armador do navio;
- **AJB** – Águas Jurisdicionais Brasileiras;
- **ASOG – Activity Specific Operating Guidelines** – É uma orientação para os limites operacionais, ambientais e de performance dos equipamentos relacionados direta ou indiretamente ao DP de uma embarcação para uma determinada localidade e uma operação específica;
- **CCTV/CFTV** – Circuito fechado de TV;

- **CAMO – Critical Activity Mode of Operation** – Orientação sobre a configuração e operação do DP e demais sistemas associados a fim de que nenhuma falha simples exceda a pior falha simples da embarcação.
- **DP – Dynamic Positioning** – Sistema de Posicionamento Dinâmico, compreende os sistemas e subsistemas necessários para posicionamento da unidade (geração/distribuição de energia, propulsão e controle);
- **DGNSS – Differential Global Navigation Satellite System** – Sistema de posicionamento global operado no modo diferencial;
- **ESTADO OPERACIONAL DEGRADADO** – Diminuição da capacidade operacional da embarcação em função do risco de perda de posicionamento. Inicia-se quando a redundância disponível é menor do que a mínima estabelecida para operação normal nos equipamentos e sistemas relacionados ao DP, função direta do número, configuração, características, modo de falha e taxa de utilização (solicitação de carga) dos equipamentos existentes. Exemplo: condições oceanográficas adversas que sobrepujem os limites operacionais da embarcação;
- **GM** – Distância do centro de gravidade ao metacentro, em qualquer condição de operação;
- **GNSS – Global Navigation Satellite System** – Sistema de posicionamento e navegação global por satélites;
- **IMR** – Inspeção, manutenção e reparo de estruturas, dutos e equipamentos submarinos.
- **MISSÃO INDUSTRIAL DA EMBARCAÇÃO** – Refere-se à realização das atividades fins com a utilização dos equipamentos e sistemas necessários para atendimento da prestação do serviço contratado;
- **MRU – Motion Reference Unit** – Unidade de Movimento Referenciado, sensor tipo IMU baseado em um ou mais eixos;
- **OLEÔMETRO** – Medidor volumétrico de óleo transferido;
- **PMS – Power Management System** – Software ou sistema de gerenciamento de geração e distribuição de energia elétrica;
- **PSC/FSC – Port/Flag State Control** – Controle das autoridades estatais de bandeira e portuária.
- **PULL-IN** – Instalação de linhas rígidas e flexíveis na UEP.
- **RAO – Response Amplitude Operator** – Operadores de Resposta de Amplitude.
- **ROV – Remote Operated Vehicle** – Veículo submarino remotamente operado a partir de unidades marítimas e embarcações;
- **SGE** – Sistema de Geração, Gerenciamento e Distribuição de Energia Elétrica;
- **SRP** – Sistema de referência de posicionamento da embarcação;
- **SIMOPS – Simultaneous Operations** – Operações simultâneas de embarcações na mesma localidade;

- **TRANSPONDER** – Equipamento utilizado para posicionamento local em sistemas hidroacústicos (via LBL ou SSBL) situados no fundo do mar ou em móveis submarinos;
- **TRIM** – Inclinação longitudinal da embarcação;
- **TAM** – É uma orientação sobre o modo de operação baseado no risco de cada operação. Podem haver operações, em determinadas localidades, que permitam a ocorrência de falhas que excedam os limites identificados como a pior simples falha do navio;
- **UEP** – Unidade Estacionária de Produção;
- **UHF – Ultra High Frequency** – Banda de frequência para comunicações;
- **UTM** – Universal Transversa de Mercator. Sistema de projeção geodésico;
- **VHF – Very High Frequency** – Faixa de frequência utilizada por equipamento de comunicação
- **WCF – Worst Case Failure** – É a pior falha simples, que leva à perda da redundância do DP.

3. LOCAIS DE OPERAÇÃO

3.1. LDA DE OPERAÇÃO

3.1.1 A embarcação será operada em águas jurisdicionais brasileiras delimitadas pelas coordenadas geográficas de acordo com Contratos de Concessão, Cessão Onerosa ou Contratos de Partilha de Produção assinados pela AFRETADORA com a Agência Nacional de Petróleo, Gás e Biocombustíveis (ANP) ou, a depender do caso, com a União, em lâmina d'água (LDA) de até 3000m para suporte às operações objeto do contrato.

3.2. PORTOS DE OPERAÇÃO

3.2.1 A AFRETADORA poderá solicitar a entrada da embarcação em qualquer porto da Costa Brasileira, a qualquer momento, para fins de troca de equipe, recebimento de consumíveis ou embarque de quaisquer materiais e equipamentos pertinentes a operação, sendo os custos envolvidos de inteira responsabilidade da FRETADORA. Os portos serão majoritariamente na região sudeste, dando preferência às bases próprias da PETROBRAS.

3.2.2 Toda e qualquer taxa/tarifa necessária para execução das operações de entrada/saída do porto, atracação/ desatracação no berço e carregamento/ descarregamento de materiais são de responsabilidade da FRETADORA.

3.2.3 A embarcação deve possuir arranjo que permita a atracação por bombordo e por boreste.

3.2.4 A embarcação deve possuir dimensões e calado que permitam operar nos terminais próprios da PETROBRAS e demais porto nos quais a AFRETADORA realize suas operações necessárias de carregamento e troca de turma de RSVs. A FRETADORA deverá solicitar a lista dos terminais em vigor quando da fase licitatória.

3.3. DOCAGEM

3.3.1 A embarcação deverá ter dimensões tais que possibilitem sua docagem em estaleiros no Brasil.

4. CERTIFICAÇÕES E DOCUMENTAÇÕES

4.1. DOCUMENTAÇÃO OBRIGATÓRIA

4.1.1 A embarcação deverá ser classificada por Sociedade Classificadora reconhecida pela DIRETORIA DE PORTOS E COSTAS – Marinha do Brasil – para operar no Brasil.

4.1.2 A embarcação deverá manter todos os seus certificados de Classe e Estatutários válidos e em dia com as respectivas vistorias periódicas, assim como manter conformidade com todas as demais certificações ou documentações necessárias para sua operação em AJB, que também deverão ser mantidas atualizadas e válidas durante todo o tempo de duração do contrato.

4.1.3 A FRETADORA deve possuir e apresentar em sua proposta técnica todos os Certificados e Documentos listados abaixo; exceto o documento da alínea “e”, que deverá ser entregue em até 10 dias úteis antes do início dos testes de aceitação da embarcação. Essa documentação deverá estar disponível e atualizada durante a toda vigência do contrato.

- a. Certificados de Classe;
- b. Certificados Estatutários (Registro na Bandeira, Arqueação Bruta, Borda-Livre, Marpol, Segurança de Equipamento, e outros aplicáveis);
- c. Certificado comprovando a classe do Sistema de Posicionamento Dinâmico, de acordo com a IMO MSC/Circ.645 e/ou IMO MSC. 1 Circular 1580);
- d. Relatório das provas de Cais e Mar, incluindo prova de inclinação;
- e. Relatório da Última Inspeção realizada pelo PSC/FSC. A data de realização dessa inspeção não poderá ser superior a 1 ano no momento da apresentação a AFRETADORA;
- f. Arranjo Geral (*.pdf e *.dwg) atualizado;
- g. Plano de Capacidade;
- h. Diagrama *Capability Plot*, elaborado segundo o código IMCA 140, por empresa fornecedora de sistema DP e reconhecida pela IMCA ou IMO. Os diagramas devem demonstrar atendimento às condições ambientais contratuais;
- i. Certificação no *ISM Code (International Safety Management Code)*;
- j. Plano de Manutenção da embarcação: Informar e comprovar o uso de sistema específico para o Gerenciamento da Manutenção da embarcação, contemplando todos os equipamentos críticos necessários para operação segura e contínua da embarcação;

- k. RAO (Response Amplitude Operator) da embarcação calculado no calado no qual a embarcação apresente a autonomia definida no item “9. AUTONOMIA”, também considerando carga no convés. O Documento RAO deverá ser apresentado em forma de gráfico e tabelas que contenham o período, a amplitude e o ângulo de fase, para os seis graus de liberdade (*pitch, heave, roll, surge, sway, yaw*). As direções de incidência de onda contempladas na análise devem ser de 0° (inclusive) até 180° (inclusive), com incremento máximo de 15°, resultando em no mínimo 13 aproamentos distintos. Os períodos de onda regular contemplados na análise devem ser de 3 segundos (inclusive) até 25 segundos (inclusive), com incremento máximo de ½ segundo. A faixa de períodos de 15 a 25 segundos poderá ter incremento de 1 segundo. Deverá ser disponibilizado arquivo de planilha eletrônica (em formato .xls ou .xlsx) contendo todos os dados de saída listados acima.
- l. FMEA completo em um ou mais documentos (contendo descritivo, testes de mar e final) para o Sistema de Posicionamento Dinâmico (controle do DP, propulsão, geração e distribuição de energia);
- m. Diagramas elétricos unifilares do sistema de geração e distribuição elétrica;
- n. Balanço de Cargas Elétricas completo (geração e todos os principais consumidores);
- o. Diagrama com Topologia/ Arquitetura do Sistema DP (incluindo os principais equipamentos / redes etc.)
- p. Manual de Operação da Embarcação;
- q. Manual de Operações DP da Embarcação (indicando as configurações de CAMO, TAM, ASOG e SIMOPS);
- r. Relatório contendo todas as condições de classe ativas e todas as anotações/ comentários/ memorandos registrados pela Sociedade Classificadora para a embarcação;
- s. Certificado de Antiincrustante - Certificado de Conformidade para Sistema Antiincrustante e Registro de Sistemas Antiincrustantes (Norman-23).
- t. Certificado de fabricação e testes do(s) guincho(s) e guindaste(s);
- u. Certificado de fabricação e testes dos cabos do(s) guindaste(s), guincho(s) e demais cabos da embarcação;
- v. Diagramas de Curvas de Carga “Subsea Lift”, “Sea Lift” e “Harbour Lift” do Guindaste Knuckle boom, considerando Hs =1,0m; Hs=1.5m; Hs=2,0m e Hs=2,5m;
- w. Relatório da inspeção realizada na embarcação pelo OVID (*Offshore Vessel Inspection Database*) desenvolvido pela OCINF (*Oil Companies International Marine Forum*). O relatório apresentado deve ser de inspeção executada em até um ano antes da data de apresentação da proposta técnica.

- x. Análise hidrodinâmica, segundo os critérios descritos pela norma DNV-RP-H103, comprovando que o ROV instalado é capaz de executar com segurança as operações supramencionadas, nas condições ambientais definidas pelo contrato. A Análise deverá ser constituída por simulação no domínio do tempo. A contratada poderá utilizar-se de análise no domínio da frequência com o intuito de corroborar com a análise feita no domínio do tempo. A análise hidrodinâmica deve minimamente considerar os seguintes fatores: relação peso/área do ROV, RAO da embarcação (pitch; heave e roll), braço de alavanca do ponto de lançamento do veículo em relação ao centro de gravidade da embarcação, altura significativa de onda e período de pico do espectro de onda. As direções de incidência de onda contempladas na análise devem ser, pelo menos, de -45° (inclusive) até 45° (inclusive), com incremento máximo de 15° , resultando em no mínimo 7 aproamentos distintos. Os períodos de onda regular contemplados na análise devem ser de 4 segundos (inclusive) até 20 segundos (inclusive), com incremento máximo de $\frac{1}{2}$ segundo. A faixa de períodos de 15 a 20 segundos poderá ter incremento de 1 segundo. Deverá ser apresentada tabela (referente ao melhor aproamento) indicando em quais estados de mar (representado pelo par Hs e Tp) o lançamento e recolhimento do ROV ocorre de maneira segura. Deverá ser considerado e modelado o efeito de shielding desempenhado pelo casco, pois tal efeito atenua as ondas no bordo a jusante (também conhecido como bordo favorável).

NOTA 1: Todos documentos em formato .pdf devem ser pesquisáveis.

NOTA 2: Caso sejam aceitas embarcações que ainda estejam sendo construídas ou convertidas durante o processo de avaliação técnica do certame, deverão ser enviados os documentos de projeto correspondentes juntamente com cronograma detalhado da obra e as datas de fornecimento da documentação listada acima.

- 4.1.4 Outros documentos poderão ser solicitados a critério da AFRETADORA após a assinatura do contrato.
- 4.1.5 A embarcação e seu Sistema de Posicionamento Dinâmico, assim como subsistemas e procedimentos operacionais associados, devem atender as regras e recomendações da IMO (*International Maritime Organization*), IMCA (*International Marine Contractors Association*), NORMAM (Normas da Autoridade Marítima Brasileira), da respectiva Sociedade Classificadora (ABS, DNV-GL, LRS, BV etc.) e, no que for pertinente, do MTS (*Marine Technology Society*), nas suas versões mais atualizadas.

4.2. MEDIÇÃO E AQUISIÇÃO DE DADOS

- 4.2.1 Os equipamentos de medição e aquisição de dados da embarcação deverão estar sempre disponíveis 24 h/dia e acompanhados de seus certificados, controle de aferição e calibração atualizados pelos seus respectivos fabricantes ou representantes autorizados.

4.2.2 Os controles de aferição e calibração dos equipamentos deverão obedecer aos critérios especificados pelos fabricantes, sem ônus para a AFRETADORA.

4.3. DOCUMENTOS DE REFERÊNCIA

4.3.1 O projeto e gestão operacional da embarcação em seus procedimentos internos e manuais, deverão seguir os procedimentos aplicáveis da AFRETADORA e recomendações internacionais de boas-práticas da indústria, conforme definidos nas revisões mais recentes dos documentos listados abaixo, não se limitando a estes:

- a. ET-0600.00-5510-760-PPT-542 – Sistemas de telecomunicações para embarcações da SUB/OPSUB;
- b. PE-2SUB-00117 – SISTEMAS DE POSICIONAMENTO E MONITORAMENTO PARA UNIDADES A SERVIÇO DA PETROBRAS.
- c. PP-1PBR-00230 – Anexo Contratual de SMS;
- d. ANEXO B DO PADRÃO PP-2LMS-00299 – Guia para operações offshore de transferência de óleo diesel;
- e. PE-1PBR-00243 - Transferência de pessoas por cesta de transbordo;
- f. PE-1PBR-00241 - Transporte marítimo de pessoas;
- g. Norma Regulamentadora 17 – Ergonomia;
- h. Norma Regulamentadora 34 – Condições e meio ambiente de trabalho na indústria da construção, reparação e desmonte naval;
- i. IEEE Std 43-2000: Recommended practice for testing insulation resistance of rotating machinery;
- j. Publicações ABNT:
 - ABNT NBR 15572 – Ensaio Não Destrutivo – Termografia;
 - ABNT NBR 5383-1: Máquinas elétricas girantes. Parte 1: Motores de indução trifásicos – Ensaio;
- k. ANSI/NETA ATS-2009: Standard for acceptance testing specifications for Electrical Power Equipment and Systems.
- l. Publicações IMCA:
 - IMCA M 103, Guidelines for the design and operation of dynamically positioned vessels;
 - IMCA M 109, A guide to DP-related documentation for DP vessels;
 - IMCA M 117, The training and experience of key DP personnel;
 - IMCA M 125, Safety interface document for a DP vessel working near an offshore platform;
 - IMCA M 166, Guidance on failure modes and effects analysis (FMEA);
 - IMCA 182 MSF, Guidelines for the Safety Operation of DP Offshore Supply Vessels;

- IMCA M 190, Guidance for developing and conducting annual DP trials programmes for DP vessels;
 - IMCA M 196, Guidance on the design, selection, installation and use of uninterruptible power supplies on-board vessels;
 - IMCA M 203, Guidance on simultaneous operations (SIMOPS));
 - IMCA M 205, Guidance on operational communications;
 - IMCA M 206, A guide to DP electrical power and control systems;
 - IMCA M 220 Guidance on operational activity planning;
 - IMCA C 002 Guidance on competence assurance and assessment: Marine Division;
 - IMCA C 005 Guidance on competence assurance and assessment: Remote Systems & ROV Division;
- m. Publicações MTS:
- MTS DP Vessel Design Philosophy Guidelines Part 1 and Part 2;
 - MTS DP Operations Guidance Prepared Through the Dynamic Positioning Committee of the Marine Technology Society to Aid in The Safe And Effective Management of DP Operations Part 1 and Part 2;
 - TECHOP_GEN_01, Technical and Operational Guidance - Power Plant Common Cause Failures;
 - TECHOP_ODP_01_(D), Technical and Operational Guidance - FMEA Testing;
 - TECHOP_ODP_02_(D), Technical and Operational Guidance - Blackout Recovery;
 - TECHOP_ODP_03_(D), Technical and Operational Guidance - Evaluation of Protection Systems;
 - TECHOP_ODP_04_(D), Technical and Operational Guidance - FMEA Gap Analysis;
 - TECHOP_ODP_05_(O), Technical and Operational Guidance - DP Operations Manual;
 - TECHOP_ODP_06_(D), Technical and Operational Guidance - DGNSS Position Reference Sensors;
 - TECHOP_ODP_08_(D), Technical and Operational Guidance - Annual DP trials and Gap Analysis;
 - TECHOP_ODP_09_(D), Technical and Operational Guidance - A Method for Proving the Fault Ride-Through Capability of DP Vessels with HV Power Plant;
 - TECHOP_ODP_10_(D), Technical and Operational Guidance - External Interfaces;
 - TECHOP_ODP_11_(D), Technical and Operational Guidance - Cross Connections;
 - TECHOP_ODP_12_(O), Technical and Operational Guidance - Defining Critical Activities Requiring Selection of Critical Activity Mode;

- TECHOP_ODP_13_(D), Technical and Operational Guidance - Control Power Supplies and Auto Changeovers;
- TECHOP_ODP_14_(D), Technical and Operational Guidance - PRS and DPCS Handling of PRS.

5. SISTEMA DE QUALIDADE

5.1. O Sistema de gestão da qualidade da FRETADORA para os produtos e ou serviços a serem fornecidos a AFRETADORA deve estar em conformidade com a ISO 9001:2000 (Sistemas de Gestão da Qualidade – Requisitos), sendo que as exclusões de itens do referencial normativo devem estar justificadas. As evidências da conformidade deverão ser apresentadas à afretadora quando solicitado.

5.2. A FRETADORA deve demonstrar sua capacidade de:

- a. Fornecimento de produtos e serviços que assegurem a satisfação do cliente mediante o atendimento aos seus requisitos;
- b. Melhoria contínua da eficácia do sistema de gestão da qualidade;
- c. Realização das alterações que porventura sejam identificadas como barreiras necessárias para evitar a reincidência de incidentes registrados na embarcação ou por abrangência de investigação em unidade similar.

5.3. PLANO DE MANUTENÇÃO PREVENTIVA

5.3.1 Deverá haver um Sistema de Gestão da Manutenção do navio, conforme mencionado na alínea “k” do subitem 4.1.3, que contemple, pelo menos, os seguintes itens:

- a. Ensaio termográficos de acordo com a norma ABNT NBR 15572, com frequência anual.
- b. Calibração quinquenal e testes trienais de atuação dos relés de proteção dos disjuntores para verificar se estão de acordo com os valores ajustados no estudo de curto circuito e seletividade. Os relés devem possuir "scroll" com o registro dos últimos vinte eventos, no mínimo.
- c. Teste de calibração dos thrusters, com frequência anual.
- d. Teste de resistência de isolamento, com frequência anual e ôhmica trienal. Os testes deverão estar de acordo com as seguintes normas:
 - IEEE Std 43-2000: Recommended practice for testing insulation resistance of rotating machinery;

- ABNT NBR 5383-1: Máquinas elétricas girantes. Parte 1: Motores de indução trifásicos – Ensaio;
- ANSI/NETA ATS-2009: STANDARD FOR ACCEPTANCE TESTING SPECIFICATIONS for Electrical Power Equipment and Systems.
As medições deverão ser executadas a cada 12 meses e os valores deverão ser corrigidos para a temperatura de 40°C.
- e. Inspeção completa dos barramentos incluindo inspeção visual, limpeza dos isoladores e torque adequado nos parafusos com frequência quinquenal.
- f. Substituição das baterias dos sistemas de controle da geração, distribuição, propulsão e de controle de DP dentro do prazo de garantia dado pelo fabricante. Caso a FRETADORA faça o controle da medição de condutância para o diagnóstico dos equipamentos a cada 6 meses, com o devido registro no Plano de Gestão da Manutenção, o prazo poderá ser estendido.
- g. Plano de manutenção para cabos de aço baseados nas recomendações existentes no IMCA M 194 – Rev.2 (*Guidance on Wire Rope Integrity Management for Vessels in the Offshore Industry*) e na ABNT NBR ISO 4309 (Equipamentos de Movimentação de Carga – Cabos de Aços – Cuidados, Manutenção, instalação, inspeção e descarte). Especificamente para cabos de aço utilizados em Guindastes e guinchos de aplicação submarina devem ser utilizadas técnicas de inspeção eletromagnética e medição dimensional com periodicidade anual. Todos os cabos em operação devem possuir laudo assinado por profissional habilitado atestando a total integridade para operar sem riscos de falha durante as operações. Estes laudos devem ser emitidos no início da utilização do cabo e após cada inspeção e/ou manutenção.
- h. Plano de manutenção de mangueiras contemplando a rastreabilidade, testes de pressão, inspeções visuais executadas por profissionais comprovadamente qualificados e periodicidade de substituição em conformidade com a classe de risco da aplicação da mangueira. Para mangueiras utilizadas em ambientes externos e sujeitas a intempéries a periodicidade de troca não deve ser superior a 3 anos, enquanto que para ambientes internos o limite de tempo para troca é de 5anos. As mangueiras de bordo devem possuir certificado de teste de pressão.
- i. Análise de vibração de máquinas rotativas com periodicidade anual atendendo os requisitos das normas reconhecidas pela indústria. Estas análises devem ser executadas minimamente nos seguintes equipamentos: Geradores; Thrusters; Caixas Redutoras, motores elétricos, bombas e outros sistemas aplicáveis.

- 5.3.2 A FRETADORA deve realizar as manutenções preventivas e preditivas nos equipamentos do sistema de Posicionamento Dinâmico, com sistema de uso reconhecido na indústria de petróleo e/ou de uso geral em todas as embarcações da própria empresa.
- 5.3.3 Todos os sistemas e subsistemas de DP (controle, propulsão, geração e distribuição de energia) devem constar no plano de manutenção, que deve possuir pelo menos: instruções para execução das atividades, registros de atividades relevantes, ferramenta para planejamento das manutenções, exportação de listas de manutenções filtradas (ex: vencidas, a vencer, de determinado componente etc.).
- 5.3.4 As atividades de manutenção devem ser realizadas de acordo com o planejado, dentro da margem de tolerância. Para qualquer postergação deliberada deve haver uma análise de risco devidamente registrada no sistema de gestão da manutenção.
- 5.3.5 O histórico das atividades do Sistema de Gestão da Manutenção deverá ser preservado.
- 5.3.6 O cumprimento das exigências mínimas não isenta a FRETADORA da obrigação de manter todos os seus equipamentos e sistemas íntegros, mantidos e seguros para o pleno atendimento do objeto contratado.
- 5.3.7 De modo a promover melhores recursos e maior planejamento para as rotinas de manutenção preventiva, a PETROBRAS franqueará 10 horas nas trocas de turma em porto/fundeio para a execução de manutenções preventivas. O período de até 10 horas será o tempo total em porto/fundeio já compreendendo o tempo necessário para a troca de turma e provisionamento de materiais/suprimentos, que deverão ocorrer em paralelo às manutenções. A franquia destina-se apenas a manutenções preventivas e preditivas. Manutenções corretivas de equipamentos que vieram a falhar e comprometeram a operacionalidade da embarcação/serviço não estão sujeitas à franquia deste item e serão tratadas conforme previsto na minuta contratual.

6. SEGURANÇA, MEIO AMBIENTE E SAÚDE – SMS

- 6.1. A embarcação deverá ser provida de diques de contenção e sistema de recuperação ao redor de todos os pontos em que haja possibilidade de ocorrência de vazamentos de óleos e graxas, tais como: sistemas hidráulicos dos equipamentos, tomadas de recebimento, boca e suspiros dos tanques de óleo diesel, entre outros.
- 6.2. Deverá ser dotada de sistema de tratamento de esgoto sanitário e atender os limites estabelecidos pelo CONAMA.
- 6.2.1 Todo o sistema deverá estar em conformidade com as normas de Segurança, Meio Ambiente e Saúde ocupacional da AFRETADORA, conforme ANEXO IV - REQUISITOS DE SMS deste contrato (PP-1PBR-00230).

- 6.3. Deverá dispor de triturador de resíduos alimentares que atenda às exigências feitas no Anexo V da MARPOL 73/ 78 quanto ao tamanho do material triturado.
- 6.4. A embarcação deverá tratar os resíduos alimentares conforme a legislação aplicável.
- 6.5. Deve possuir caixa apropriada para o armazenamento de lâmpadas que possuem material tóxico no seu interior.
- 6.6. A embarcação deverá planejar e controlar o armazenamento e o descarte do lixo e resíduos a bordo conforme a legislação aplicável.
- 6.7. A embarcação deverá dispor de bancada de teste e aferição para medidores de gás, mantendo os medidores aferidos com periodicidade não superior a 6 meses.

Nota: a presença de um técnico de segurança a bordo é obrigatória e indispensável, independentemente do número de pessoas que venham a compor o POB da embarcação.

6.8. ENFERMARIA

- 6.7.1 A embarcação deve possuir uma enfermaria com materiais e equipamentos que atendam a legislação vigente.
- 6.7.2 A FRETADORA será responsável pela disposição, manutenção e controle dos medicamentos e produtos para a saúde, inclusive quanto aos prazos de validade.

7. AMBIENTES DE TRABALHO E ACOMODAÇÕES

7.1. CLIMATIZAÇÃO

- 7.1.1 Todos os ambientes confinados da embarcação, sejam estes de lazer, descanso ou trabalho, deverão dispor de ar condicionado individual ou servido por sistema de ar condicionado central (porém com controle local de vazão para o ambiente) capaz de manter a temperatura ambiente e demais parâmetros conforme previstos na Norma ABNT NBR16401, para finalidade “Conforto”, considerando as condições climáticas do litoral brasileiro.

Tabela 1 – Condições internas para verão

Finalidade	Local	Recomendável		Máxima	
		(A) TBS (°C)	(B) UR (%)	(A) TBS (°C)	(B) UR (%)
Conforto	Residências	23 a 25	40 a 60	26, 5	65
	Hotéis				
	Escritórios				
	Escolas				

7.1.2 Deverá haver termômetro de bulbo úmido a bordo, devidamente calibrado, para a comprovação dos parâmetros de climatização, sempre que for solicitado pela AFRETADORA.

7.2. RUÍDO INTERNO

7.2.1 Os limites máximos de ruído a bordo da embarcação devem atender a recomendação da IMO “CODE ON NOISE LEVELS ON BOARD SHIPS, IMO RESOLUTION” e atualizações vigentes.

7.3. CAMAROTES PARA USO DA FISCALIZAÇÃO DA AFRETADORA

7.3.1 Devem ser disponibilizados dois camarotes individuais para uso da fiscalização, localizados no mesmo nível dos oficiais (Comandante e Chefe de Máquinas), com as características abaixo:

- a. Um aparelho de televisão para reprodução de TV via satélite;
- b. Possuir dois pontos de rede para conexão de um notebook à rede interna da embarcação e à rede da AFRETADORA;
- c. Um ramal interno para comunicação com todos os setores da embarcação.

7.4. CAMAROTES PARA USO DOS TÉCNICOS DA AFRETADORA

7.4.1 Deverão ser disponibilizados três camarotes duplos para uso da equipe de suporte técnico operacional da AFRETADORA, com as características abaixo:

- a. Possuir dois pontos de rede para conexão de um notebook à rede interna da embarcação e à rede da AFRETADORA;
- b. Um ramal interno para comunicação com todos os setores da embarcação;

7.5. ESCRITÓRIO DA FISCALIZAÇÃO

7.5.1 O ambiente deve possuir:

- a. Facilidades que permitam reuniões de 4 pessoas ou mais, confortavelmente;
- b. Quatro assentos;
- c. Quatro pontos de rede, dois para acesso à rede da contratada e dois para acesso à rede da PETROBRAS;
- d. Dois computadores para uso administrativo tipo desktop: um conectado à rede da PETROBRAS e o outro à rede da contratada;
- e. Um notebook que deverá ser capaz de conectar-se à rede da AFRETADORA e à rede interna da embarcação;
- f. Estação de trabalho afastada das anteparas e composta de mesa com gaveteiro, sobre a qual os computadores da alínea “d” deverão ser instalados;

- g. Ambos os computadores descritos na alínea (d) devem ser interligados aos seguintes dispositivos:
- Uma impressora;
 - Um nobreak;
 - Um roteador Wi-Fi;
- h. Os computadores citados na alínea (d) deverão compartilhar um teclado e um mouse, ambos sem fio;
- i. As câmeras de monitoramento, interligadas ao sistema de CFTV, deverão ser, no mínimo: duas câmeras fixas para monitoramento de toda a área de lançamento no convés principal de popa, duas câmeras móveis com zoom para monitoramento das áreas de lançamento dos ROV e as imagens de todas as câmeras do ROV;
- j. A estação de trabalho no escritório da fiscalização deverá ser equipada com os seguintes monitores de vídeo: dois compartilhados entre os computadores citados na alínea (d); dois para reprodução das imagens capturadas por quaisquer das câmeras do ROV, com comutação comandada a partir do escritório da fiscalização; um para a exibição da imagem do software de navegação e um para visualização, em tempo real, das imagens gravadas no NVR interligado ao CFTV;
- Nota:** todos os monitores devem ser visualizados a partir da estação de trabalho da fiscalização, posicionados a uma distância, altura e ângulo que proporcionem uma visualização ergonômica das telas;
- k. Os computadores citados na alínea (d) deverão ser conectados a uma TV, de pelo menos 52”, que transmitirá as imagens desses computadores durante reuniões e vídeo conferências.
- l. O aparelho de TV citado na alínea (l) também deverá receber o sinal de TV via satélite;
- m. Um ramal interno para comunicação com todos os setores da embarcação;
- n. Um ponto de voz do Sistema de Telefonia da FRETADORA disponível 24 horas por dia para ligações DDD para telefones fixos e celulares em todo o território nacional, sem ônus para a AFRETADORA. Deve ser fornecido um aparelho telefônico sem fio e com viva voz;
- o. Um ponto de voz da rede cabeamento estruturado da AFRETADORA. Deve ser fornecido um aparelho sem fio, com alcance nos seguintes ambientes: camarote da fiscalização, sala de operações e sala de rádio;
- p. Além dos para conexão pontos de rede dos computadores (tipo desktop) da estação de trabalho da fiscalização à rede interna da embarcação e à rede da AFRETADORA, deverão ser disponibilizados dois pontos de rede adicionais com cabos de conexão

- (patch cord) para interligação de um notebook externo à rede interna da embarcação e à rede da AFRETADORA;
- q. Dois rádios VHF, um fixo e outro portátil;
 - r. Dois rádios UHF portáteis;
 - s. Um sistema de comunicação por canal aberto (Fonoclama) que permita a comunicação simultânea com o passadiço, o escritório da fiscalização, a sala de rádio, a cabine de operação do guindaste / guincho, a sala de controle das operações e as salas de controle dos ROV;
 - t. Um frigobar.

7.6. SALA DE TÉCNICOS DA AFRETADORA

7.6.1 O ambiente deve possuir:

- a. Uma mesa de escritório e pelo menos duas cadeiras;
- b. Um notebook que deverá ser capaz de conectar-se à rede da AFRETADORA e à rede interna da embarcação;
- c. Dois pontos de rede, uma para acesso à rede interna da embarcação e outro para acesso à rede da AFRETADORA;
- d. Uma impressora;
- e. Um ramal interno para comunicação com todos os setores da embarcação;
- f. Um ponto de voz do Sistema de Telefonia da FRETADORA disponível 24 horas por dia para ligações DDD para telefones fixos e celulares em todo o território nacional, sem ônus para a AFRETADORA. Deve ser fornecido um aparelho telefônico sem fio e com viva voz;
- g. Um ponto de voz da rede cabeamento estruturado da AFRETADORA. Deve ser fornecido um aparelho sem fio e com viva voz;
- h. Um sistema de comunicação por canal aberto (Fonoclama) que permita a comunicação simultânea com o passadiço, o escritório da fiscalização, a sala de rádio, a cabine de operação do guindaste / guincho, a sala de controle das operações e as salas de controle dos ROV.

7.7. SALA DE OPERAÇÕES

7.7.1 O ambiente deve possuir:

- a. Duas cadeiras adicionais para uso do suporte técnico operacional e da fiscalização, durante acompanhamento dos serviços;
- b. Um computador para uso do Técnico de Operações com acesso à rede interna da embarcação;

- c. Uma impressora;
- d. Seis pontos de rede, sendo três para conexão à rede interna da embarcação e três para conexão à rede da AFRETADORA.
- e. Um cabo de conexão (*patch cord*) para interligação do notebook de uso dos técnicos AFRETADORA à rede interna da embarcação e a rede da AFRETADORA, na sala de operações;
- f. Um ramal interno para comunicação com todos os setores da embarcação;
- g. Um ponto de voz do Sistema de Telefonia da FRETADORA disponível 24 horas por dia para ligações DDD para telefones fixos e celulares em todo o território nacional, sem ônus para a AFRETADORA. Deve ser fornecido um aparelho telefônico sem fio e com viva voz;
- h. Um ponto de voz da rede cabeamento estruturado da AFRETADORA. Deve ser fornecido um aparelho sem fio e com viva voz;
- i. Dois rádios VHF, um fixo e outro portátil;
- j. Dois rádios UHF portáteis;
- k. Um sistema de comunicação por canal aberto (Fonoclama) que permita a comunicação simultânea com o passadiço, o escritório da fiscalização, a sala de rádio, a cabine de operação do guindaste / guincho, a sala de controle das operações e as salas de controle dos ROV;

7.8. SALA DE RÁDIO

7.8.1 O ambiente deve possuir:

- a. Uma mesa de escritório com cadeira;
- b. Aparelhos de rádio VHF e UHF, fixos e portáteis;
- c. Um computador de uso administrativo, tipo desktop;
- d. Uma impressora;
- e. Um ponto de rede para conexão do computador citado na alínea (a) deste subitem, à rede interna da embarcação;
- f. Um ramal interno para comunicação com todos os setores da embarcação;
- g. Um ponto de voz do Sistema de Telefonia da FRETADORA disponível 24 horas por dia para ligações DDD para telefones fixos e celulares em todo o território nacional, sem ônus para a AFRETADORA. Deve ser fornecido um aparelho telefônico sem fio e com viva voz;
- h. Um ponto de voz da rede cabeamento estruturado da AFRETADORA. Deve ser fornecido um aparelho sem fio e com viva voz;

- i. Possuir um sistema de comunicação por canal aberto (Fonoclama) que permita a comunicação simultânea com o passadiço, o escritório da fiscalização, a sala de rádio, a cabine de operação do guindaste / guincho, a sala de controle das operações e as salas de controle dos ROV.

7.9. AMBIENTE PARA PROMOÇÃO DE BEM ESTAR FÍSICO

7.9.1 A embarcação deverá possuir um ambiente com equipamentos para promover o bem estar físico da tripulação e seus passageiros.

7.10. OFICINA

7.10.1 A embarcação deverá dispor de oficina capacitada para realizar atividades de usinagem, soldagem e caldeiraria para a confecção de suportes para equipamentos a serem instalados no ROV, coletores de amostras de água e/ou sedimentos, integração de equipamentos da AFRETADORA, dentre outros serviços. Para tanto, a oficina deve possuir, no mínimo:

- a. Furadeira de coluna;
- b. Torno mecânico;
- c. Equipamento para solda oxicombústível (Solda Oxiacetilênica) e corte oxicombústível (Oxicorte);
- d. Equipamento para soldagem elétrica;
- e. Esmeril de bancada;
- f. Cortadeira com disco abrasivo;

7.10.2 Os equipamentos de solda oxicombústível (Solda Oxiacetilênica) e corte oxicombústível (Oxicorte), deverão ser disponibilizados para eventuais trabalhos externos no convés da embarcação.

7.11. SALA DE REUNIÃO

7.11.1 O ambiente deve possuir:

- a. Uma mesa de reunião para, pelo menos, quinze lugares;
- b. Um computador de uso administrativo, tipo desktop;
- c. Uma televisão com 50", no mínimo, com entrada USB e interligada ao computador citado na alínea (b).

7.11.2 A critério da FRETADORA, o ambiente descrito neste item poderá ser utilizado como sala de lazer da equipe a bordo, desde que atenda aos requisitos especificados acima e esteja disponível quando solicitado pela Fiscalização.

8. TRANSFERÊNCIA DE PESSOAS



8.1. TRANSFERÊNCIA VIA CESTA, FUNDEIO OU GANGWAY

8.1.1 A embarcação deverá estar habilitada para realizar a transferência de pessoal para outras embarcações/plataformas quando autorizada pela AFRETADORA. Portanto, deverão estar disponíveis, operacionais e devidamente certificados todos os recursos necessários para esta transferência, tais como coletes, áreas demarcadas, cestas, etc.

8.1.2 As operações de transferência de pessoal deverão atender os requisitos de segurança da legislação brasileira e das normas da AFRETADORA. O Procedimento de Transferência de Pessoas da FRETADORA deverá ser disponibilizado para análise da AFRETADORA em até 10 dias úteis antes do início dos testes de aceitação do navio e deverá atender plenamente o TRANSFERÊNCIA DE PESSOAS POR CESTA DE TRANSBORDO (PE-1PBR-00243) e TRANSPORTE MARÍTIMO DE PESSOAS (PE-1PBR-00241).

9. AUTONOMIA

9.1. COMBUSTÍVEL

9.1.1 A embarcação deverá ter autonomia em combustível suficiente para operar por no mínimo 42 (quarenta e dois) dias sem interrupção para abastecimento.

9.1.2 Não obstante as demais capacidades de armazenamento de quaisquer outros líquidos a bordo tais como lastro, água doce, água potável, óleo lubrificante, etc., a embarcação deverá manter condições de estabilidade conforme critérios da Sociedade Classificadora, assim como, manter condições de navegabilidade e suportar a realização das operações previstas em contrato desde o primeiro dia até o último dia da autonomia especificada. Assim sendo, os propulsores principais e thrusters deverão estar adequadamente submersos durante todo o período de sua autonomia. Da mesma forma, as condições de inclinação devem permitir desenvolver normalmente a atividade-fim da embarcação.

9.1.3 Deverá ser demonstrado por memória de cálculo que, no calado máximo de verão, a embarcação possui tanque de óleo diesel disponível com volume suficiente para garantir a autonomia solicitada.

9.1.4 Com o intuito de subsidiar a FRETADORA para determinação do volume de óleo diesel necessário, segue uma sugestão de distribuição por modo de operação, relevando que tal distribuição sugerida pela AFRETADORA não eximirá a FRETADORA de cumprir com a autonomia exigida:

- a. Em posicionamento dinâmico (DP): 78% (setenta e oito por cento);
- b. Em navegação: 19% (dezenove por cento);
- c. Sob máquinas: 02% (dois por cento);

d. No Porto ou fundeada: 01% (um por cento)

9.1.5 A FRETADORA deverá informar a capacidade de armazenamento de óleo diesel e o consumo da embarcação (m³/ dia), em cada modo de operação.

9.1.6 Para transferência de óleo diesel, a embarcação deverá atender o ANEXO B do padrão PP-2LMS-00299 – GUIA PARA OPERAÇÕES OFFSHORE DE TRANSFERÊNCIA DE ÓLEO DIESEL.

9.1.7 A embarcação deverá dispor de bandejas de contenção, com volume mínimo de 200 l (duzentos litros), em cada tomada de óleo combustível disponível na embarcação para operação de transferência de diesel.

9.1.8 A embarcação, além de cumprir a autonomia prevista em contrato, deverá ter autonomia de no mínimo 15 (quinze) dias a partir da data de início de contagem do prazo de eficácia do contrato e também após a data de reinício de operação após grandes manutenções e docagens.

9.2. ÁGUA DOCE

9.3.1 A embarcação deverá ser autossuficiente em água doce, caso contrário, deverá arcar com as despesas oriundas de seu abastecimento.

9.3. OUTROS CONSUMÍVEIS

9.5.1 A embarcação deverá dispor de instalações que acomodem e condicionem de forma adequada outros consumíveis necessários para garantir a autonomia compatível com aquelas de combustível. Desta forma, a mesma autonomia (operação contínua sem necessidade de retorno para o porto) deve ser atendida por: óleos hidráulicos e lubrificantes, peças de reposição com ciclo de vida menor do que a autonomia, etc.

10. PROPULSÃO

10.1. VELOCIDADE DE SERVIÇO

10.1.1 A embarcação deverá ser capaz de desenvolver velocidade contínua de serviço não inferior a 10(dez) nós (velocidade média) para o calado de verão (“SUMMER DRAFT”) e estado de mar até BEAUFORT 5 em qualquer época durante o decorrer do contrato.

10.1.2 A embarcação deverá ser capaz de atingir a velocidade de serviço em no máximo 20 minutos, partindo da condição estacionária após sair da condição de DP, como também deverá ser capaz de retornar à condição de DP em até 15 minutos após iniciar a redução da velocidade de serviço. Os tempos para aceleração e desaceleração deverão ser desconsiderados no cálculo de velocidade de navegação.

- 10.1.3 Os valores obtidos na avaliação da velocidade de serviço decorrentes de situações fora de controle da FRETADORA (por exemplo, solicitação da PETROBRAS para redução da mesma ou ocorrência de condição de mar severa) serão desconsiderados.
- 10.1.4 A embarcação deverá informar a velocidade máxima contínua de serviço e o consumo de combustível nesta condição. Em situações especiais, a PETROBRAS poderá solicitar a operacionalização desta velocidade, arcando com a condição de consumo decorrente.
- 10.1.5 O cálculo de velocidade média da embarcação deverá ser realizado em navegações com distância mínima de 12 milhas náuticas, desconsiderando as distâncias percorridas para aceleração e desaceleração.
- 10.1.6 Em distâncias menores do que 12 milhas náuticas a velocidade não será medida, porém a embarcação deverá acelerar e desacelerar no padrão das navegações superiores a 12 milhas náuticas.

11. CONDIÇÕES DE POSICIONAMENTO DINÂMICO E CARACTERÍSTICAS ESPECIAIS

11.1. REQUISITOS MÍNIMOS DE CAPACIDADE PROPULSIVA PARA O SISTEMA DE DP

11.1.1 O sistema de propulsão deve ser dimensionado de forma a garantir que a embarcação tenha capacidade para manter posicionamento dinâmico para executar as operações que são objeto deste contrato, mesmo após a ocorrência do pior caso de simples falha previsto no FMEA da embarcação. Esta capacidade deve ser garantida para as seguintes condições ambientais colineares e em todas as direções da embarcação:

- a. Velocidade do Vento: 20 nós.
- b. Velocidade de Correnteza (superfície): 1,8 nó.
- c. Onda: Hs de 2,5m com períodos de pico de 7 a 12 seg.
- d. Spectrum de Onda: JONSWAP ($\gamma = 3,30$)

11.1.2 A avaliação do atendimento aos requisitos supracitados é escopo da etapa de qualificação técnica da embarcação e não tem relação com a definição dos limites ambientais de operação de embarcação.

11.1.3 De forma a viabilizar a análise técnica de atendimento aos requisitos supracitados, a CONTRATADA deve elaborar e entregar para avaliação da PETROBRAS o documento *DP Capability Plot* com base no IMCA M140 e calculados conforme os itens abaixo:

- a. Intervalo de 5 em 5 graus ou menor, tanto na condição intacta quanto na condição de pior falha simples de projeto, conforme indicado no DP-FMEA.
- b. Gráficos dos coeficientes de ondas, vento e correnteza versus ângulo de incidência.
- c. Calado de operação, áreas vélica e molhada identificadas,

- d. Capacidade propulsiva para cada propulsor conforme as curvas de eficiência propulsiva (n), coeficiente de empuxo (Kt) e coeficientes de torque (Kq) versus o coeficiente de avanço (J), o seu tipo e sua localização no casco.
 - e. Perdas mecânicas e perdas relacionadas à correnteza.
 - f. Perdas devido à interferência tanto em relação ao casco quanto a outros propulsores a bordo e de forma a não causar ruídos que possam inviabilizar o uso de qualquer equipamento acústico.
 - g. Indicar o consumo elétrico para cada caso apresentado.
 - h. Os documentos de referência e os softwares utilizados na análise devem estar indicados.
- NOTA: O calado utilizado para o estudo do *DP Capability Plot* deverá ser maior ou igual ao calado esperado para a autonomia e operações previstas no contrato.

11.2. CONDIÇÕES LIMITES PARA A OPERAÇÃO DA EMBARCAÇÃO EM POSICIONAMENTO DINÂMICO

- 11.2.1 A embarcação deve operar, em um aproamento determinado, até as condições limites de onda, vento e correnteza que resultem na degradação da redundância do sistema DP, ou seja, nas condições ambientais em que a embarcação não disponha mais de reserva propulsiva para manter o posicionamento dinâmico e a segurança das operações após a ocorrência do pior caso de simples falha previsto no FMEA.
- 11.2.2 A embarcação deverá apresentar durante as operações, valores de potência propulsiva iguais aos apresentados à PETROBRAS no documento *DP Capability Plot*, na etapa de qualificação técnica.
- 11.2.3 A embarcação deve possuir sistema *DP Capability Plot On line* instalado a bordo. Este sistema deve estar corretamente configurado pelo fabricante e indicar se a embarcação está operando dentro dos limites operacionais supracitados.

12. SISTEMA DE POSICIONAMENTO DINÂMICO

12.1. CLASSIFICAÇÃO DO SISTEMA DE POSICIONAMENTO DINÂMICO

- 12.1.1 A embarcação deve possuir, no mínimo, notação do Sistema de Posicionamento Dinâmico Classe 2 (DP2), conforme “IMO MSC Circular 645 (IMO MSC. 1 Circular 1580)”. O sistema DP deverá ser capaz de manter automaticamente o posicionamento e o aproamento da unidade, intacta ou degradada, até a pior simples falha de projeto.
- 12.1.2 Seu sistema de propulsão, geração e distribuição de energia deve ser dimensionado e configurado de modo a possibilitar a execução dos trabalhos objetos do contrato em condições classe DP2 com total segurança operacional.

12.2. SISTEMA DE REGISTRO DE DADOS

12.2.1 A embarcação deverá dispor de sistema de aquisição, armazenamento (*datalogger*) e disponibilização das informações do sistema DP (Controle do DP, controle de propulsão e PMS).

12.2.2 Deverá ser possível montar gráficos de tendência (*trends*), imprimir, exportar e visualizar os dados via softwares compatíveis com o MS Office e o registro de gravação deve compor um histórico de pelo menos 30 dias. Os dados devem incluir, mas não se limitar a:

- a. Tensão, corrente, frequência, potência ativa e reativa dos geradores e do sistema de distribuição de energia elétrica;
- b. Potência consumida pelos thrusters, totais e individuais, rotação, passo (*pitch*) e direção/ ângulo dos thrusters, propulsores principais e leme (comando e *feedback*);
- c. Parâmetros principais de pressão e temperatura dos motogeradores e dos motores de thrusters, assim como dos seus elementos principais associados;
- d. *Status* dos dispositivos de interrupção (disjuntores, contadores etc.) dos geradores, thrusters, transformadores e de interligação e demais parâmetros essenciais para o controle do posicionamento dinâmico da unidade;
- e. *Status* dos sistemas de UPS para alimentação do controle de geração e propulsão e dos circuitos de interligação entre estes.
- f. Informações dos sensores de vento, aproamento (*gyros*) e MRUs;
- g. Informações da correnteza calculada pelo DP, posição da embarcação disponibilizada pelos sistemas de referência e calculada pelos controladores de DP, *status* de cada sistema de posicionamento (controle do DP, controle do *joystick* independente e controle de propulsão).
- h. Lista de eventos e alarmes do sistema de controle do DP, de controle de propulsão e do PMS.

12.2.3 O relógio interno do sistema de aquisição eletrônico de dados deve ser sincronizado com o relógio do Sistema de Gerenciamento de Energia (PMS), com o relógio do controle de DP, com relógio do CFTV, com o relógio do controle dos sistemas da missão industrial da embarcação (sistema de ROV) e com os relógios dos relés de proteção, isto é, todos os relógios desses sistemas devem estar sincronizados entre si.

12.3. SISTEMA DE GERAÇÃO E DISTRIBUIÇÃO DE ENERGIA (SGE)

12.3.1 A Capacidade de Geração, Gerenciamento e Distribuição de Energia (SGE) deverá ser dimensionada de tal modo que possibilite a execução das atividades objeto do contrato em condições de total segurança operacional e sem interrupções. Em nenhum momento poderá

existir falha isolada, em qualquer equipamento do SGE, que resulte em *blackout* e/ou perda de posição. Na ocorrência de qualquer falha, a configuração e a redundância do sistema, em termos de equipamentos isolados, deverão ser capazes de manter o posicionamento estável da embarcação.

- 12.3.2 Na ocorrência de um *blackout* parcial por perda da metade das semi-barras, que leve à perda da redundância do sistema de geração de energia, os sistemas associados à missão industrial (ROV) deverão possuir alternativa de alimentação redundante.
- 12.3.3 O sistema elétrico da geração principal deve ser aterrado por alta resistência nos neutros dos geradores ou por transformadores de aterramento em todas as semi-barras com geradores conectados.
- 12.3.4 O Sistema de Geração e Distribuição de Energia (SGE) deve possuir um sistema de gerenciamento de energia (PMS - Power Management System) para realizar as tarefas de supervisão, automação e controle dos elementos principais da planta de geração e distribuição de energia. As funções mínimas requeridas do PMS:
- Controle remoto de partida e parada de motores diesel e grupos motogeradores em qualquer configuração de operação dos barramentos do sistema elétrico;
 - Controle remoto dos disjuntores de geradores, de interligação dos transformadores e alimentadores de grandes cargas conectados aos barramentos da geração principal;
 - Modo de divisão de carga ativa assimétrica de geradores para possibilitar manutenção ou teste;
 - Partida e conexão automáticas de grupos motogeradores;
 - Exibição de eventos e alarmes referentes aos sistemas de geração e distribuição de energia, auxiliares, de propulsão e de UPS e baterias, com alarmes sonoros e visuais;
 - Telas que permitam visualização e acompanhamento pelo operador dos status detalhados com parâmetros operacionais relevantes de: motores diesel, geradores, transformadores, sistemas de resfriamento, dos grandes motores elétricos, óleo combustível, óleo lubrificante, ar comprimido, sistemas de UPS e baterias;
 - Recuperação automática de *blackout* parcial e total da embarcação, que realize reestabelecimento de todas as cargas de geração e de propulsão automaticamente (*full blackout recovery*) através da entrada dos geradores que estiverem em *standby*, com duração máxima de 3 minutos (apenas para embarcações com propulsores e thrusters movidos por motores elétricos). A seleção dos thrusters ou propulsores principais para o modo DP pode ser manual remota ou automática (apenas para embarcações com propulsores e thrusters movidos por motores elétricos e que operem com gerador em *standby*);

- h. A Recuperação automática de blackout deve ser efetuada independentemente do sistema de geração de emergência;
- i. Funções de prevenção de blackout: limitação ou redução de potência de VFD de thrusters e propulsores e outras grandes cargas e inibição de partida de grandes cargas, esta última somente quando for aplicável.
- 12.3.5 As demais funções existentes no PMS devem estar adequadamente configuradas conforme definidas nos documentos de projeto (estudo de coordenação e seletividade da proteção, descrições funcionais/ filosofias de operação do sistema elétrico e do PMS etc.) de modo a funcionar conforme o esperado pelo fabricante e pelos operadores, com informações corretas e confiáveis.
- 12.3.6 Para operação com os barramentos da geração principal segregados (duas ou mais ilhas de geração), em condição de carregamento máximo, o PMS não deve limitar a potência máxima dos geradores em menos de 95% da sua potência nominal. Qualquer imposição de limitação da potência máxima dos geradores, transformadores ou thrusters programada na lógica do PMS ou de outro sistema de controle deve ser considerada nas análises de “*DP Capability Plot*” e no Balanço de Cargas Elétricas.
- 12.3.7 Sem prejuízo da devida concordância da AFRETADORA, caso a embarcação pretenda ser operada, em DP, com os barramentos da geração principal interligados (única ilha de geração), esse modo de operação deve ser considerado ainda na fase de projeto da embarcação, seguindo as recomendações apresentadas no documento “TECHOP_ODP_09 – A Method for Proving the Fault Ride-Through Capability of DP Vessels with HV Power Plants” da “Marine Technology Society” (MTS) e será mandatória a notação de classe (emitida pela Sociedade Classificadora da unidade) específica para esse tipo de operação.
- 12.3.8 Os sistemas de UPS para alimentação do controle de geração e propulsão deverão estar localizadas em salas climatizadas. Caso não seja possível, as ações adotadas para lidar com a redução da vida útil devem constar do Plano de Gestão da Manutenção a ser enviado para AFRETADORA.
- 12.3.9 O SGE deve estar documentado, com suas funções de controle e proteção configuradas para a operação contínua e segura, dentro da classe DP esperada.
- 12.3.10 Deverão ser fornecidos pela FRETADORA os diagramas unifilares necessários à completa compreensão do sistema elétrico, desde os painéis de geração principal até os painéis principais de iluminação com indicação de todas as cargas. As cargas dos sistemas de UPS e quadros de iluminação não precisam ser detalhadas.
- 12.3.11 O Balanço de Cargas Elétrica deve apresentar o seguinte conteúdo mínimo:
- a. Introdução resumindo a configuração do sistema elétrico considerada para cada análise de cada um dos cenários de operação (quantidade de geradores operando, status dos

disjuntores de interligação, thrusters em operação, principais equipamentos da missão industrial em operação, etc.);

- b. Análise de condições de carregamento máximo para os principais cenários de operação da embarcação: trânsito / navegação, manobra (aproximação de estruturas e embarcações), modo DP em *standby*, modo DP nas operações da missão industrial, modo DP no pior caso de falha, emergência e atracado no porto;
 - c. Resumo indicando o carregamento máximo dos geradores e transformadores para cada cenário de operação, indicando o percentual de carregamento em relação a potência nominal;
 - d. Especificamente para os thrusters, para os cenários de operação em modo DP, a potência máxima consumida a ser considerada deve ser obtida do estudo de “*DP Capability Plot*” para a condição ambiental definida na seção 11.1.
- 12.3.12 Deve ser apresentada Filosofia de Operação do Sistema elétrico descrevendo todas possíveis configurações de operação do sistema associadas a cada uma das principais atividades / operações da unidade, detalhando informações tais como: quantidade de geradores operando, *status* dos disjuntores de interligação, *thrusters* em operação, principais equipamentos da missão industrial em operação, etc. Nessa filosofia, também devem ser descritas resumidamente as lógicas de intertravamento e das principais manobras do sistema elétrico (sincronismo manual e remoto de geradores e barramentos, transferência de carga entre barramentos em situação de contingência, etc.).
- 12.3.13 Devem ser apresentados à AFRETADORA os seguintes estudos avaliando todo sistema elétrico principal e de emergência de forma integrada, desde os painéis de geração principais até os painéis principais de iluminação, incluindo todos os equipamentos do sistema DP e da missão industrial a qual a embarcação se destina.
- a. Estudo de Curto-Circuito;
 - b. Estudo de Falta a Terra;
 - c. Estudo de Coordenação e Seletividade da Proteção.
- 12.3.14 O Estudo de Coordenação e Seletividade da Proteção deve descrever resumidamente a filosofia de proteção de todo sistema elétrico principal e de emergência de forma integrada. A coordenação e seletividade da proteção do sistema elétrico deverá considerar todas as configurações de operação dos barramentos de geração principal definidas para a unidade.
- 12.3.15 Deve ser emitido como anexo do Estudo de Coordenação e Seletividade da Proteção ou como documento individual as tabelas de ajustes de proteção dos dispositivos de proteção de todos os painéis de geração principais até os painéis principais de iluminação, incluindo os painéis que alimentam os sistemas da missão industrial da unidade.

12.4. OPERADORES DE PRAÇA DE MÁQUINAS

12.4.1 Os operadores do PMS devem possuir familiarização com as particularidades da embarcação e treinamento do fabricante com o sistema operacional utilizado, incluindo procedimentos operacionais utilizados a bordo.

12.4.2 Durante a operação da unidade, deve sempre estar na sala de controle de máquinas um operador qualificado na interpretação e uso do sistema, com experiência na embarcação ou em sistema similar.

12.5. FMEA (“Failure Mode and Effects Analysis”)

12.5.1 O Sistema de DP (controle, propulsão e geração) deve ter sido submetido a uma análise de confiabilidade do tipo FMEA (“*Failure Mode and Effects Analysis*”) que deve ser iniciada na fase de projeto e continuada até a entrega da embarcação pelo estaleiro. Deve ser executada por entidade independente do estaleiro e dos fornecedores de equipamentos. A elaboração do FMEA deve seguir as recomendações do MTS e do IMCA associadas, tanto no desenvolvimento das análises de falha quanto nos testes de campo.

12.5.2 O documento deve conter uma análise teórica do sistema de posicionamento dinâmico com detalhamento de todas configurações de operação em modo DP que a embarcação esteja projetada para operar e dos sistemas de DP até o nível de componente, incluindo equipamentos auxiliares, com seus modos de falha e respectivos testes de campo (*FMEA Proving Trials*) para comprovação das premissas iniciais.

12.5.3 Os testes de campo do FMEA devem ser realizados nas configurações operacionais do sistema elétrico que a embarcação esteja projetada para operar em modo DP: barramentos de geração principal segregados (duas ou mais ilhas de geração) ou interligados (única ilha de geração), em diferentes condições de carregamento.

12.5.4 Do mesmo modo, os testes de campo do FMEA devem ser realizados nos modos disponíveis de controle de DP utilizando sistemas de referência de posicionamento absolutos e relativos existentes.

12.5.5 Na versão final do FMEA as conclusões e recomendações devem conter todas as não-conformidades identificadas tanto na parte teórica quanto nos testes de campo, classificadas conforme sua criticidade, identificando as consequências e a urgência da solução a ser adotada. Deve também ser entregue pela FRETADORA uma versão atualizada das ações realizadas para cumprir as recomendações do estudo.

12.5.6 Análises adicionais do tipo FMEA devem ser executadas caso sejam requeridas pela AFRETADORA ao longo do contrato em caso de: incidentes relacionados ao DP, operação em configurações do sistema DP diferentes dos avaliados na última revisão do FMEA

situações que comprometam a confiabilidade da embarcação quanto à atividade-fim ou instalação de novos equipamentos e implementação de melhorias (“*upgrade*”).

12.5.7 Deverão ser analisados os sistemas auxiliares, adicionalmente ao preconizado na IMO Circ.645 e IMO MSC. 1 Circular 1580, incluindo combustível, resfriamento, pré-aquecimento, pré-lubrificação, lubrificação e hidráulico / pneumático / elétrico de atuação.

12.5.8 O procedimento do *FMEA Trials*, a ser emitido antes da aceitação, deve conter minimamente as informações conforme documento IMCA M212 “*Example of an Annual DP Trials Report*”, deve ser enviado à AFRETADORA de forma a informar sobre os testes contidos no FMEA realizados, como foram realizados e os não testados. A AFRETADORA poderá refazer alguns testes do *FMEA Trials* e outros não testados durante a aceitação da embarcação. Todos os sistemas e equipamentos devem ser analisados considerando-se o seu grau de criticidade em caso de falha.

12.6. OPERADORES DE DP

12.6.1 A FRETADORA deve sempre manter a sala de controle de DP guarnecida por operadores de DP qualificados por entidade reconhecida pela IMO. Os operadores devem possuir Certificado de Operador de Posicionamento Dinâmico (*DPO “Certificate”*) dentro do prazo de validade e “*Log Book*” atualizado atendendo as recomendações do IMCA.

12.6.2 Os operadores devem possuir familiarização com as particularidades da embarcação e treinamento do fabricante com o sistema operacional utilizado. Adicionalmente, devem possuir domínio dos procedimentos operacionais utilizados a bordo.

12.7. DOCUMENTAÇÃO TÉCNICA PARA SISTEMA DP

12.7.1 As salas de controle de máquinas e o passadiço devem ser equipadas com um acervo organizado que permita consulta imediata por parte dos profissionais do sistema DP (seja de convés ou máquinas). Entre o material de referência necessário deve constar no mínimo: os principais documentos de projeto (diagramas, estudos, especificações, topologias, relatórios de comissionamento, etc.), os manuais dos fabricantes dos equipamentos ou softwares pertinentes ao sistema DP, procedimentos específicos da FRETADORA, da AFRETADORA e das entidades afins, tais como, IMO, IMCA, MTS, Classificadora, etc.

12.8. SOFTWARE DE CONTROLE DE DP

12.8.1 O software de DP da unidade deve permitir operação em modo ABSOLUTO (aproamento e posição fixas), e também operação em modo RELATIVO (aproamento e posição relativas à outra unidade de superfície ou ROV), dentro da Classe DP contratual. Estes modos de operação devem fazer parte da análise e testes de FMEA.

12.9. PROTEÇÕES PARA AS ESTAÇÕES DE CONTROLE DE DP

12.9.1 Todas as portas reservas da rede devem ser desabilitadas para evitar acesso físico a esta, com exceção da porta dedicada para manutenção utilizada pelo fabricante e técnico de eletrônica da embarcação. Todas as portas USB reservas devem ser desabilitadas. A entrada USB utilizada para salvar telas deve ter o "autoexec" desabilitado ou uma solução de proteção equivalente.

12.9.2 A estação de controle de DP deve possuir uma janela pop-up para informação/ confirmação na mudança do modo de operação manual para o DP ou vice-versa.

12.10. FUNCIONALIDADES ADICIONAIS DO SOFTWARE DP

12.10.1 Possuir, no software dos controladores do DP, as funções de:

- a. Previsão de deriva do tipo "Motion Prediction Analysis" ou similar (com variáveis de tempo, distância, trajetória e velocidade, para condições reais e hipotéticas);
- b. Geração de Diagramas de Capabilidade ('Capability Plots' ou 'DP footprints') capazes de simular falhas de thrusters, geradores ou barramentos, tanto para condições 'on-line' (existentes no momento da análise) quanto para condições hipotéticas (condições ambientais manualmente definidas para vento, corrente e onda).

12.11. SISTEMAS DE REFERÊNCIA DE POSIÇÃO

12.11.1 No mínimo 02 (dois) sistemas de posicionamento por satélite (DGNSS), independentes e alimentando simultaneamente os controladores DP.

12.11.2 Cada DGNSS deve possuir telas de monitoramento individual com recursos para monitoramento do posicionamento e da deriva da unidade.

12.11.3 Cada DGNSS deve possuir redundância nos diferentes sinais de correção, sendo pelo menos uma correção via satélite e 02 (duas) correções via rádio diferentes (frequências distintas e estações transmissoras redundantes, com alcance abrangendo todo o cenário operacional da unidade – exemplos: IALA-MRB e UHF).

12.11.4 Cada DGNSS deve receber "input" de 02 (dois) sensores de aproamento (gyros) e 02 (dois) sensores de referência de movimento (MRU). Qualquer falha nestes sensores deve gerar alarme.

12.11.5 A unidade deve possuir um sistema de posicionamento relativo baseado em sinal laser, com possibilidade de uso simultâneo de pelo menos dois alvos-refletores instalados na embarcação assistida. Estes alvos devem ser do tipo prisma e devem ser fornecidos e mantidos pela FRETADORA. O sistema escolhido pode ser, por exemplo, do tipo Cyscan

ou *Fanbeam*. Três alvos-refletores devem ser providos pela FRETADORA com possibilidade de serem instalados na plataforma assistida.

12.11.6 A unidade deve possuir um sistema de posicionamento relativo baseado em sinal de radar, com código de ID para identificar diferentes alvos através de sinal digital, com possibilidade de uso simultâneo de pelo menos dois *transponders* instalados na embarcação assistida. Estes *transponders* devem ser fornecidos e mantidos pela FRETADORA. O sistema escolhido pode ser, por exemplo, do tipo *RADius* ou *RadaScan*. Três *transponders* (intrinsecamente seguros) devem ser providos pela FRETADORA com possibilidade de serem instalados simultaneamente na plataforma assistida.

12.11.7 Para operações próximas a unidades flutuantes (embarcações, UEPs etc.), os dois sistemas relativos supracitados devem ser utilizados simultaneamente no modo “*follow target*” ou modo similar de operação.

12.11.8 Adicionalmente, deve-se atender ao padrão PE-2SUB-00117 – SISTEMAS DE POSICIONAMENTO E MONITORAMENTO PARA UNIDADES A SERVIÇO DA PETROBRAS, quanto às características técnicas dos SRP.

12.12. SISTEMAS DE SENSORES

12.12.1 As quantidades, características técnicas, precisão e acurácia das bússolas giroscópicas, MRUs, sensores de vento e de quaisquer outros sensores da embarcação devem atender as recomendações mínimas da Classe DP II e o padrão PE-2SUB-00117 – SISTEMAS DE POSICIONAMENTO E MONITORAMENTO PARA UNIDADES A SERVIÇO DA PETROBRAS. Caso haja discrepâncias entre as exigências de Classe e o padrão citado, prevalecerá o que for mais restritivo.

12.12.2 O sistema de posicionamento hidroacústico deverá ser capaz de integrar os sensores de posicionamento e de atitude da embarcação descritos no padrão PE-2SUB-00117-0 – SISTEMAS DE POSICIONAMENTO E NAVEGAÇÃO PARA UNIDADES MARÍTIMAS.

12.12.3 A falha de qualquer um dos sensores deve apresentar alarme sonoro e visual no sistema de DP, além deste ser capaz de realizar a votação (com descarte) entre eles. Áreas de sombras em sensores de ventos devem ser conhecidas e registradas pelos DPOs.

12.13 PESSOAL CHAVE DO SISTEMA DP

12.13.1 A FRETADORA deve estabelecer planos de treinamento e qualificação em conformidade com as orientações expressas no guideline *IMCA M 117 – The training and experience of key DP personel*.

12.13.2 A composição das equipes de bordo e seus turnos de trabalho devem atender as orientações *IMCA M 117 Capítulo 5 - Key DP Personel Identified*, com exceção para a

função *DP Authority*, que poderá ser exercida por uma pessoa para toda a companhia. As funções de Comandantes/Imediato poderão ser acumuladas à função de *Senior DPO* caso os mesmos façam parte do turno de vigia durante as operações DP e preencham os requisitos necessários para a função. As funções de Chefe de máquinas/Sub-chefe de máquinas poderão ser acumuladas com a função *Senior Engine Room Watchkeeper*, caso os mesmos façam parte do turno de vigia durante as operações DP.

12.13.3 A FRETADORA deve apresentar antes do início das operações a comprovação do atendimento dos requisitos de qualificação e conhecimento do pessoal chave de DP, conforme IMCA 117 – Capítulo 7 - *Qualification and Knowledge Requirements of Key DP Personnel* e a comprovação do atendimento quanto a experiência na embarcação do pessoal chave de DP de acordo com IMCA 117 – Capítulo 8 - *Recommended Vessel Experience of Key DP Personnel*.

12.13.4 A FRETADORA deverá apresentar sua Matriz de Treinamento e Desenvolvimento do pessoal chave de DP, conforme IMCA 117:

- Capítulo 6 – *DP Training*
- Capítulo 9 - *DP Vessel and Industrial Mission Familiarisation*
- Capítulo 10 - *Key DP Personnel Continuous Professional Development (CPD)*

Todo o programa de treinamento e desenvolvimento deverá ser aprovado pelo DP Authority da companhia.

12.13.5 Os testes de aceitação deverão ser realizados com uma das turmas integrantes da embarcação. Qualquer alteração no quadro do pessoal chave de DP da embarcação deverá ser comunicada a AFRETADORA e a documentação pertinente enviada para avaliação.

12.14 ACOMPANHAMENTO DAS ROTINAS OPERACIONAIS E DE MANTENÇÃO

12.14.1 A AFRETADORA poderá requisitar o envio de relatórios periódicos referentes a operação DP da embarcação. O responsável técnico pela elaboração dos relatórios e pelo seu conteúdo deverá ser externo à embarcação. Os relatórios deverão conter temas como: desvios operacionais encontrados, alarmes do sistema DP não ordinários, cumprimento de rotinas de segurança da operação DP da embarcação, passagens de serviço, gestão de mudança para operação, etc.

12.14.2 A AFRETADORA poderá requisitar o envio de relatórios periódicos referentes a operação e rotinas de manutenção da praça de máquinas da embarcação. O responsável técnico pela elaboração dos relatórios e pelo seu conteúdo deverá ser externo à embarcação. Os relatórios deverão conter temas como: desvios operacionais encontrados, alarmes do sistema supervisorio não ordinários, cumprimento de rotinas de segurança da operação da

praça de máquinas da embarcação, passagens de serviço, gestão de mudança para operação, rotinas não ordinárias de manutenção a bordo, falhas em equipamentos, etc.

13. SISTEMA DE MOVIMENTAÇÃO DE CARGAS

- 13.1. A embarcação deverá possuir, no mínimo, um guindaste “knuckle boom” para a realização de operações subsea com sistema de compensação ativa de arfagem e com sistema de tensão constante de cabo.
- 13.2. O guindaste deve atender os requisitos mínimos estabelecidos para os sistemas de movimentação de cargas nas respectivas especificações técnicas de prestação de serviços.

14. MONITORAMENTO DE IMAGENS

- 14.1. A embarcação deve possuir câmeras instaladas a bordo, permitindo o pleno monitoramento das seguintes atividades e áreas:
- Operações de convés envolvendo conexões e movimentações de carga/equipamentos;
 - Área de Lançamento do ROV, englobando o *A-frame* e guincho.
 - Guinchos e Guindastes de manuseio de cargas submarinas e cargas no deck.
 - Passadiço;
 - Praça de Máquinas;
 - Imagens submarinas do ROV (Pelo menos 2 câmeras);
 - Imagens do Software de posicionamento (superfície e hidroacústico);
 - Imagens do Sistema supervisorio de posicionamento dinâmico (DP);
 - Imagens do Sistema Supervisorio da Praça de Máquinas.

Nota 1: Todas as Imagens devem estar disponíveis para visualização remota via CFTV.

Nota 2: As imagens dos itens (h) e (i) devem estar disponíveis para visualização remota, porém não necessariamente via CFTV.

Nota 3: As câmeras e demais sistemas relacionados ao atendimento deste item devem atender tecnicamente o que estabelece a ET-0600.00-5510-760-PPT-542 – SISTEMAS DE TELECOMUNICAÇÕES PARA EMBARCAÇÕES DA SUB/OPSUB.

15. COMISSIONAMENTO DA EMBARCAÇÃO

- 15.1. Para o comissionamento da embarcação, a FRETADORA deverá realizar uma verificação feita por agente autorizado do fabricante **atestando a integridade** dos seguintes sistemas **para operar**:

- Motores deisel Principal e Auxiliares
- Geradores Principais e Auxiliares
- Motores elétricos dos Thrusters
- Sistemas de Controle de Thrusters, incluindo VFD quando existente

15.2. A FRETADORA deverá apresentar até o início dos testes de aceitação da embarcação um relatório de comissionamento da embarcação apresentando os respectivos relatórios de manutenção realizados nos sistemas acima.

15.3. Além destes, todos os sistemas da embarcação deverão estar mantidos de acordo com as recomendações dos fabricantes, e a FRETADORA deverá ser capaz de comprovar através de histórico de manutenção a integridade de todos os sistemas da embarcação. Caso não haja registro, a FRETADORA deverá prover a devida manutenção dos respectivos sistemas até o início dos testes de aceitação.

16. INSPEÇÕES E TESTES DA AFRETADORA

16.1. Teste e Auditorias de Aceitação da embarcação.

16.1.1 O escopo de auditorias de aceitação para comprovação de atendimento aos requisitos desta especificação técnica está descrito no MD-3000.00-0000-973-P1J-001 - Auditorias de Aceitação de Embarcações Especiais na SUB/OPSUB.

16.2. Também serão realizadas inspeções e testes periódicos ao longo do contrato. Neste caso, a FRETADORA será informada da ocorrência do evento com antecedência mínima de 14 dias corridos.

16.3. A embarcação também deverá ser testada após quaisquer modificações nas suas instalações que sejam realizadas ao longo do contrato e/ou de docagens. Os escopos dos testes serão enviados à FRETADORA até o penúltimo dia de obra, de acordo com o cronograma apresentado à PETROBRAS. O retorno da embarcação à operação estará condicionado a inexistência de pendências impeditivas.

16.4. A PETROBRAS acompanhará a docagem da embarcação, através dos relatórios periódicos emitidos pela FRETADORA para monitoramento da evolução da manutenção, assim como poderá realizar visitas técnicas durante o período de docagem.

16.5. Na ocorrência de incidentes, a PETROBRAS poderá solicitar testes que avaliem o desempenho e a confiabilidade da embarcação após os mesmos, conforme os parâmetros estabelecidos em contrato e de acordo com as boas práticas operacionais (incluindo abrangência de incidentes).



- 16.6. A FRETADORA deverá disponibilizar pessoal técnico especializado para realização das inspeções e testes, apresentando todas as informações solicitadas pela PETROBRAS, necessárias ao bom andamento dos serviços.
- 16.7. O objetivo das inspeções e testes será avaliar o desempenho e a confiabilidade dos equipamentos da embarcação para garantia da segurança dos processos.
- 16.8. CHECKLIST PRÉ-OPERACIONAL DP
- 16.8.1 A FRETADORA deverá elaborar e executar procedimento de checklist do sistema DP, seguindo as premissas do Adendo 1 deste documento (ANEXO III-A - Adendo 1 - Checklist Pré-operacional DP.xlsx).
- 16.8.2 A execução do checklist do sistema DP visa confirmar o bom funcionamento do sistema de posicionamento dinâmico. Deverá ser executado em até 30 minutos (para operações fora do raio de 500m de plataformas), até 60 minutos (para operações que compreendam a entrada no raio de 500m de plataformas), ou até 30 minutos (para reentradas na zona de 500m para casos de não saída do modo DP).

17 INTERNET


17.1 REDE PETROBRAS

A CONTRATADA deverá disponibilizar os serviços de internet, voz e dados criptografados e a infraestrutura necessária conforme a ET-0600.00-5510-760-PPT-542 – SISTEMAS DE TELECOMUNICAÇÕES PARA EMBARCAÇÕES DA SUB/OPSUB.

17.2 REDE DA CONTRATADA

A CONTRATADA deverá disponibilizar, para uso da Petrobras, uma rede adicional de internet, segregada da Rede Petrobras descrita no item acima. A rede deverá ser disponibilizada através protocolo wireless 802.11ac ou superior (com login e senha exclusivos para a fiscalização) e também através de portas ethernet nos locais descritos no item 7. O link de internet poderá ser compartilhado com o restante da embarcação, porém deverá garantir *downstream/upstream* mínimo de 1Mbps/1Mbps exclusivo para a Fiscalização Petrobras, independente da taxa de utilização da rede pelo restante da embarcação. A estrutura da rede deverá permitir o intercâmbio de arquivos (em LAN) entre a Fiscalização/técnicos Petrobras e o restante da embarcação. O sinal wireless deve ser forte o suficiente no escritório da fiscalização de maneira a garantir a banda de *downstream/upstream* descrita neste item.

(Fim do documento)

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA		No. ET-3000.00-1521-690-PLL-001						
	CLIENTE	DESENVOLVIMENTO DA PRODUÇÃO					FOLHA	1 de 16	
	PROGRAMA	SISTEMA DE PRODUÇÃO SUBMARINO					PROTEÇÃO	NP -1	
	ÁREA	INSPEÇÃO, MANUTENÇÃO, OPERAÇÃO E IMPLANTAÇÃO DE SISTEMAS SUBMARINOS							
DP/SUB/ OPSUB/MIS	TÍTULO ROV CLASSE III – TIPO A								
ÍNDICE DE REVISÕES									
REV.	DESCRIÇÃO E/OU FOLHAS ATINGIDAS								
0	<p>Grupo de Trabalho DIP – SUB/OPSUB/SEMB 03/2018</p> <p>Participantes: Luiz Antônio de Oliveira Gonçalves (BF91), Antônio Savergnini Neto (U4KW), Guilber Martins Gonçalves Veiga (BGU3), João Bernardo da Gama Oberg (UPP3), Diego Sales de Oliveira (T5E8), Rafael Baungartner (BF6Z), Samuel Acácio Mattos de Lima (KMCY)</p>								
A	<p>Grupo de Trabalho DIP – SUB/OPSUB/DGRS 21/2019</p> <p>Participantes: Hudson Viegas Alves Fernandes de Souza (BF9H), Luis Carlos Eduardo Oliveira de Souza Rezende de Castro (BF8U); Ernani Vargas (BF7E); Joao Kruly Frediani (UPP4); Gabriel Maia Tavares (BF6G); Diego Sales de Oliveira (T5E8); Rafael Baungartner (BF6Z)</p>								
	ORIGINAL	REV. A	REV. B	REV. C	REV. D	REV. E	REV. F	REV. G	
DATA	30/05/2018	29/05/2020							
PROJETO	PETROBRAS	PETROBRAS							
EXECUÇÃO	GT 2018	GT 2019							
VERIFICAÇÃO	GT 2018	GT 2019							
APROVAÇÃO	UPCM	UPCM							

Esta é uma Especificação Técnica Padrão e poderá sofrer alterações.

SUMÁRIO

1.	INTRODUÇÃO	3
1.1	OBJETIVO	3
1.2	DOCUMENTOS DE REFERÊNCIA	3
1.3	ABREVIATURAS E DEFINIÇÕES	3
2.	CARACTERÍSTICAS DO ROV	4
2.1	CARACTERÍSTICAS OPERACIONAIS BÁSICAS	4
2.2	SISTEMAS DE SUPERFÍCIE	ERRO! INDICADOR NÃO DEFINIDO.
2.3	SENSORES DE NAVEGAÇÃO E SISTEMAS DE TELEMETRIA	7
2.4	ESTRUTURA	10
2.5	SISTEMAS DE TELE-PRESENÇA.....	10
2.6	SISTEMAS DE MANIPULAÇÃO	11
2.7	CIRCUITO HIDRÁULICO	13
2.8	INTERFACES PARA CONEXÃO DE FERRAMENTAS COM AQUISIÇÃO DE DADOS	13
2.9	TOOLING SKID.....	13
2.10	REQUISITOS MÍNIMOS DE INTEGRIDADE	13

1. INTRODUÇÃO

1.1 OBJETIVO

Definir as características mínimas dos veículos de operação Remota (ROV) e seus sistemas, para atuar na área de operações submarinas, conforme escopo de trabalho definido pela respectiva especificação técnica de Serviços.

1.2 DOCUMENTOS DE REFERÊNCIA

Os seguintes documentos devem ser utilizados como referência para determinação de características específicas não mencionadas nesta Especificação Técnica.

ET-3000.00-1521-600-PEK-001 – Projeto de Interfaces para Operações com ROV

IMCA R 004 – *Code of Practice for The Safe & Efficient Operation of Remotely Operated Vehicles*

1.3 ABREVIATURAS E DEFINIÇÕES

Para esta Especificação Técnica, os termos “deve” e “deverá” estão associados a uma obrigatoriedade no atendimento ao requisito.

ANM Árvore de Natal Molhada

CG Centro de Gravidade

DMA Desmontagem, Movimentação e Ancoragem

DOF *Degrees of Freedom* – Graus de Liberdade

DP *Dynamic Positioning System*

DSV *Diver Support Vessel*

DVL *Doppler Velocity Log*

FE Fundo de Escala

Fornecedor Empresa qualificada para fornecimento dos sistemas

HP *Horse Power*

HPU *Hydraulic Power Unit*

INS *Inertial Navigation System*

LDA Lâmina d'água (relativo à profundidade da superfície até o ponto de referência).

LAOT *Linear Actuator Override Tool*

LOT *Lock Open Tool*

MBES	<i>Multi Beam Echo Sounder</i>
MCV	Módulo de Conexão Vertical
PA	Plataforma Auto-elevatória
PLSV	<i>Pipe Laying Support Vessel</i>
RDO	Relatório Diário de Operações
ROV	<i>Remotely Operated Vehicle</i> – Veículo Operado Remotamente
RSV	<i>ROV Support Vessel</i>
SS	Plataforma Semi-submersível
SSS	<i>Side Scan Sonar</i>
SKID	Cesta de equipamentos ou estrutura auxiliar para transporte e manuseio de equipamentos
TDP	<i>Touch Down Point</i>
TMS	<i>Tether Management System</i>

2. CARACTERÍSTICAS DO ROV

Veículo submarino de operação remota do tipo *Workclass*, com propulsão hidráulica, elétrica ou híbrida, atendendo minimamente as características básicas listadas no item 2.1.

2.1 CARACTERÍSTICAS OPERACIONAIS BÁSICAS

- 2.1.1 **Operação:** 24 horas por dia e 7 dias por semana, sem interrupção.
- 2.1.2 **Profundidade de Trabalho:** de 0 a 3.000m de LDA.
- 2.1.3 **Potência mínima:** Suficiente para atender a demanda de propulsão, acionamento de ferramentas e demais itens especificados nesta ET.
- 2.1.4 **Propulsão mínima:** 725 [Kgf] de empuxo no plano horizontal e 450 [Kgf] de empuxo no plano vertical.
Nota: o atendimento deste item não exige a CONTRATADA de operar até os limites de condições ambientais estabelecidos na ET de Serviços.
- 2.1.5 **Controle de Lançamento e Recolhimento:** TMS (*Top Hat* ou Gaiola).
- 2.1.6 **Condições ambientais para Lançamento, recolhimento e operação:** Conforme descrito na ET de Serviços.

2.2 SISTEMAS DE SUPERFÍCIE

2.2.1 Guincho do ROV e convés:

- 2.2.1.1 O guincho deve possuir sistema de compensação ativa de *heave* que seja efetivo nas condições ambientais de lançamento e recolhimento estabelecidas na ET de Serviços.
- 2.2.1.2 O guincho deve ser controlado remotamente a partir da sala de controle do ROV. Adicionalmente deve ser possível controlar o guincho localmente, seja por meio da utilização de dispositivos portáteis sem fio ou pela utilização de dispositivos fixos.
- 2.2.1.3 O guincho deve ter velocidade mínima de liberação e recolhimento de cabo de 40m/min;
- 2.2.1.4 O guincho deve possuir freio de emergência com falha do tipo segura, ou seja, o freio deve ser acionado automaticamente após uma falha no sistema elétrico ou hidráulico do guincho.
- 2.2.1.5 O guincho deve possuir batente para evitar o escape do cabo armado para fora do tambor, além de sinais sonoros e luminosos de indicação de operação;
- 2.2.1.6 Deve ser garantido um comprimento adequado de cabo armado para operar na profundidade máxima de trabalho e manter o registro deste item sempre atualizado no RDO;
- 2.2.1.7 O convés de trabalho dos ROV deverá ser protegido contra vazamentos de óleo ou outros contaminantes para o meio ambiente, possibilitando a retirada controlada destes materiais para posterior descarte;
- 2.2.1.8 Deve haver recursos para manuseio de cargas de até 1 ton (uma tonelada) para transferência de itens entre o convés e a plataforma de lançamento do veículo, como por exemplo a tooling skid.
- 2.2.1.9 A plataforma de lançamento do veículo deve possuir espaço adequado para a execução segura das tarefas de preparação e manutenção do ROV.

2.2.2 Frame de Lançamento e Recolhimento

- 2.2.2.1 Deve possuir sistema de travamento do ROV com falha tipo segura, ou seja, o travamento do veículo deve ser mantido mesmo após a ocorrência de uma falha elétrica ou hidráulica.
- 2.2.2.2 Deve possuir sistema de lubrificação projetado de maneira a eliminar a necessidade de trabalho em altura para a execução da lubrificação.

2.2.3 Unidade Hidráulica Auxiliar (*charge cart*)

2.2.3.1 Deve ser disponibilizada HPU externa para a operação do circuito hidráulico do ROV, visando testes de superfície, sem a necessidade de ligar sua própria HPU, evitando problemas de superaquecimento do ROV.

Nota: As especificações de pressão e vazão da HPU devem ser tais que permitam testar as ferramentas contratuais no convés. Em caso de embarcações com 2 ROVs, será aceito sistema com apenas 1 unidade *charge cart* para os 2 veículos, desde que atendida a funcionalidade requerida.

2.2.4 Sistemas com TMS – *Top Hat* ou gaiola

2.2.4.1 Comprimento mínimo de tether: 250m durante todo o período contratual. Deve ser mantido registro no RDO do comprimento de tether e das reterminações executadas.

2.2.4.2 Durante as operações devem ser monitoradas as imagens do tambor do guincho do TMS de maneira a confirmar se o sistema de spooling está operando corretamente.

2.2.4.3 Durante as operações deve ser possível monitorar a quantidade de tether liberado.

2.2.5 Gravação e Reprodução de Imagens

2.2.5.1 O sistema de superfície deverá possuir 2 transmissores UHF (tipo vídeo link) e sistema CFTV, para transmissão / recepção de qualquer sinal de vídeo gerado pelo sistema do ROV e da embarcação com clareza e definição que permita total entendimento e leitura de caracteres disponibilizados na imagem, com alcance mínimo de 6.000 m.

2.2.5.2 Deverá ser disponibilizado, no mínimo, um computador com placa de captura de imagens para digitalização e gravação das imagens e vídeos do ROV, sendo os vídeos legendados, nos formatos *.avi e *.mpeg4.

2.2.5.3 Deverão ser disponibilizados 3 sistemas de gravação de imagens do ROV em qualidade HD (com mínimo de 1.080 linhas), permitindo inserção de legendas e edição. O sistema de edição deverá prever a inserção de até 8 vídeos independentes para gravação, de qualquer vídeo gerado pelas câmeras do ROV.

2.2.5.4 Deverá ser disponibilizado, armazenado e controlado 1 sistema *Black Box* por sistema de ROV, para gravação das últimas 2.160 (duas mil, cento e sessenta) horas de operação do ROV. As imagens gravadas por todas as câmeras devem ser disponibilizadas a fiscalização.

- 2.2.5.5 As seguintes informações deverão estar presentes em todas as imagens geradas pelo ROV: data (no formato dd/mm/aaaa), hora (no formato hh:mm:ss – 24h), aproamento, LDA, coordenadas do ROV, número e título da OS.
- 2.2.5.6 Todas as imagens obtidas das câmeras devem ser de varredura progressiva (não entrelaçado).
- 2.2.5.7 Os sistemas de gravação, edição, compressão, inclusão de vídeo *overlay*, distribuição, comutação, etc, não devem provocar alteração perceptível na qualidade de imagens.
- 2.2.5.8 Os vídeos deverão ser gravados em qualidade HD, com formato mpeg4 e padrão de compressão H.265 ou superior.
- 2.2.5.9 Os vídeos e imagens das operações devem ser disponibilizados pela CONTRATADA por meio de upload dos arquivos em sistema de armazenamento de dados em nuvem disponibilizado pela PETROBRAS. No processo de upload, os vídeos e imagens não devem ter sua qualidade degradada.

2.3 SENSORES DE NAVEGAÇÃO E SISTEMAS DE TELEMETRIA

O ROV deverá possuir os sensores e sistemas listados abaixo para operação a 3.000m de LDA. Itens que não apresentarem detalhamento da precisão ou características limítrofes poderão ser determinados pelo Fornecedor, para avaliação e aprovação da PETROBRAS.

2.3.1 Profundímetro

2.3.1.1 Do tipo Cristal de Quartzo compensado termicamente com range de operação de 3.000m.

2.3.1.2 Acurácia de 0,01% FE.

2.3.1.3 Deve permitir a inserção dos parâmetros de densidade da água, gravidade local e pressão atmosférica.

2.3.2 **Perfilador de velocidade do som (CTD/SVP integrados):** Deverá ser fornecido um instrumento capaz de medir a velocidade do som na água do mar, tanto pelo método direto assim como pelo método matemático indireto. Os dados devem estar integrados ao ROV e serem recebidos em tempo real na superfície para serem utilizados como input para o sistema hidroacústico. Este instrumento de ser capaz de mensurar:

2.3.2.1 Temperatura com acurácia de $\pm 0,01^{\circ}\text{C}$.

2.3.2.2 Condutividade com acurácia de $\pm 0,01\text{mS/cm}$.

2.3.2.3 Velocidade do som com acurácia de $\pm 0,02\text{ m/s}$.

2.3.2.4 Profundidade com acurácia de 0,01% FE.

2.3.3 **Correntômetro:** Deverá ser fornecido um sistema de guincho e correntômetro com as seguintes características mínimas:

2.3.3.1 Operar até 3.000 metros de profundidade.

2.3.3.2 Capacidade de transmissão em tempo real do dado coletado.

2.3.3.3 Capacidade de medição de direção e intensidade de corrente de até 4 (quatro) nós.

2.3.3.4 Precisão de 0,05m/s (cinco centésimos de metro por segundo) na intensidade e 5° (cinco graus) na direção da corrente.

2.3.3.5 Capacidade de configuração da aquisição de dados (por tempo e por variação de pressão);

2.3.3.6 Permitir cálculo de valores médios.

2.3.3.7 Possuir capacidade de transmissão em tempo real do dado coletado.

2.3.3.8 Capacidade de gravação e descarga de dados em arquivo texto.

Nota: Para embarcações com dois ROVs será aceito apenas um correntômetro, desde que atenda aos requisitos definidos acima.

2.3.4 Alarmes

2.3.4.1 Presença de água nas garrafas de eletrônica e caixas de junção.

2.3.4.2 Nível de Óleo de todos os compensadores.

2.3.4.3 Baixa isolação.

2.3.5 DVL

2.3.5.1 Altitude mínima/máxima: 0,5m / 25m.

2.3.5.2 Acurácia mínima @ 1m/s ou “*Long Term Accuracy*”: $\pm 0,2\% \pm 0,1$ cm/s.

2.3.5.3 Gerar informação de altimetria.

2.3.6 **Sonar:** Imagem colorida de alta resolução com alcance mínimo de varredura de 200m, que permita a precisa identificação de um alvo cilíndrico de 180 milímetros de diâmetro e 1800 milímetros de altura

2.3.7 **Mini Transponders:** Deverão ser fornecidos 6 (seis) mini *transponders* de acordo com as especificações técnicas do sistema hidroacústico da embarcação, para operação em LDA contratual. A quantidade total de mini *transponders* será de 6 (seis) unidades mesmo quando houver mais de um ROV.

2.3.8 **Subsea Transceiver / Responder:** ROV deverá ser equipado com interrogação via cabo para o sistema de posicionamento SSBL/USBL.

2.3.9 **INS:** O ROV deverá possuir sistema de navegação inercial (INS) integrado ao sistema de controle do veículo, sensores auxiliares (profundímetro, DVL, CTD/SVP, etc) e ao Programa de Integração dos Sensores de Navegação, possibilitando a funcionalidade de *station-keeping* (ou *subsea DP*), com os seguintes parâmetros:

2.3.9.1 Acurácia de medição do *Heading*: $0,5^\circ$.

2.3.9.2 Máxima deriva de posição em condição estacionária: 3 m/min.

2.3.9.3 Máxima deriva de posição em movimento: 10m/h em velocidades de até 2 nós (com correção por DVL e sensor de profundidade).

2.3.9.4 Tempo máximo de calibração do INS no fundo antes do início de cada operação: 10 minutos.

2.3.10 Precisão dos Demais Sistemas de Posicionamento

2.3.10.1 Auto-altitude: $\pm 30\text{cm}$.

2.3.10.2 Auto-heading: $\pm 2^\circ$.

2.3.10.3 Auto-depth: $\pm 30\text{cm}$.

2.3.10.4 Auto-position: $\pm 30\text{cm}$.

2.3.11 **Integração com o sistema de posicionamento da embarcação:** O sistema de posicionamento do ROV deverá estar integrado ao sistema de posicionamento dinâmico da embarcação, de tal forma que permita a operação no modo *follow sub*, isto é, a embarcação movendo em DP utilizando a posição do ROV no fundo como referência

2.3.12 **Sistemas de Emergência:** ROV deverá possuir luz estroboscópica para localização em caso de emergência.

2.4 ESTRUTURA

2.4.1 O sistema de flutuação do ROV deverá ser capaz de suportar até 250 kg (submerso) adicionais, sem a incidência de inclinações devido à alteração do CG. Os pesos dos sistemas próprios do ROV (incluindo seus manipuladores) não deverão reduzir este *payload*.

Nota: Poderão ser adicionados flutuadores adicionais ou lastros, visando controlar a inclinação do ROV, em casos específicos a serem definidos.

2.5 SISTEMAS DE TELE-PRESENÇA

O ROV deverá possuir um sistema de câmeras de vídeo e luminárias para operação em 3.000m de LDA, conforme as seguintes especificações:

2.5.1 **Canais de Vídeo:** Disponibilizar 8 (dez) canais de vídeo com transmissão simultânea. Todos os canais podem ser analógicos, digitais ou IP desde que não causem degradação ou alteração significativa de qualidade da imagem adquirida pelas câmeras.

2.5.2 **Câmeras de Vídeo:** Deverão ser disponibilizadas câmeras de vídeo minimamente conforme as seguintes configurações.

- 2.5.2.1 Sistema *pan & tilt*: mínimo de 2 sistemas na proa, sendo também considerado um na popa (opcional).
- 2.5.2.2 Câmera colorida HD com:
- Resolução mínima: 1080 linhas horizontais progressiva.
 - Zoom óptico: 10:1.
 - Controle de íris: automático.
 - Sensibilidade luminosa: 0,1 lux.
 - Ajustes por controle manual: zoom e foco.
- 2.5.2.3 03 (três) câmeras de baixa luminosidade (SIT ou similar) padrão CCD com:
- Resolução mínima: 560 linhas horizontais.
 - Sensibilidade luminosa: $2,0 \times 10^{-4}$ lux.
- 2.5.2.4 Mini câmera colorida para inspeção em espaços restritos com:
- Resolução mínima: 480 linhas horizontais.
 - Iluminação: própria, por *array* de *leds*.
 - Controle de íris: automático ou fixo.
 - Sensibilidade luminosa: 0,3 lux ou menor.
 - Diâmetro máximo da câmera mais o seu suporte deve ser igual ou inferior a 50 mm.
 - Haste que permita a inserção da mini câmera no interior de dutos, manifolds, painéis, etc, com alcance de até 2m.
 - Sistema de espelhamento em 90°.
- 2.5.2.5 Disposição Básica das Câmeras de Proa e Parte Superior:
- 1 câmera conforme item 2.5.2.2 montada em sistema *pan & tilt*.
 - 1 câmera conforme item 2.5.2.2 em posição a ser definida.
 - 1 câmera conforme item 2.5.2.3 na parte superior da proa montada em sistema *pan & tilt*.
 - 1 mini câmera conforme item 2.5.2.4 no punho do manipulador.
- 2.5.2.6 Disposição Básica das Câmeras de Popa:

- 1 câmera conforme item 2.5.2.3 montada em sistema *pan & tilt* (opcional) ou em posição fixa em local a ser definido.

Nota: a posição da câmera de popa deve ser definida pela contratada de forma a garantir a segurança das operações.

2.5.3 Iluminação

2.5.3.1 Proa: mínimo de 40.000 lumens, distribuídos em pelo menos 8 canais independentes, distribuídos de forma a minimizar a formação de sombras e reflexos nas imagens captadas pelas câmeras do ROV.

2.5.3.2 Popa e Lateral: 7.000 lumens

Nota: deverá ser garantida a distribuição adequada da iluminação de acordo com as atividades previstas na ET de Prestação de Serviços.

2.6 SISTEMAS DE MANIPULAÇÃO

Para a manipulação de ferramentas e objetos, o ROV deverá dispor de 2 manipuladores hidráulicos de 7 DOF, com as características mínimas discriminadas abaixo.

2.6.1 Manipulador 7 DOF proa-boreste

2.6.1.1 Servo-controlado por válvulas hidráulicas proporcionais, em circuito de controle fechado (tipo master/slave).

2.6.1.2 Comprimento totalmente estendido: 1660 [mm].

2.6.1.3 Capacidade de levantamento de carga totalmente estendido: 120 [kg].

2.6.1.4 Capacidade máxima de levantamento de carga: 450 [kg].

2.6.1.5 Força mínima de compressão da garra: 400 [kgf].

2.6.1.6 Capacidade mínima de torque do punho: 170 [N.m].

2.6.1.7 Garras que deverão ser disponibilizadas:

- Garra paralela de 152mm.
- Garra de 3 dedos *intermeshing* de 152mm.
- Garra de 4 dedos *intermeshing* de 152mm.

2.6.1.8 Mini câmera de vídeo colorida, com iluminação integrada, montada no punho do manipulador.

2.6.1.9 Alcance dos graus de liberdade:

- Punho com capacidade de giro de 360° contínuos.
- 120° de alcance da função *azimuth*.
- 120° de alcance da função *shoulder pitch*.
- 120° de alcance da função *wrist pitch*.
- 120° de alcance da função *wrist yaw*.

2.6.2 Manipulador 7 DOF proa-bombordo

2.6.2.1 Operado por válvulas hidráulicas atuadas sonelóide (tipo *on/off*) ou sistema de controle proporcional.

2.6.2.2 Comprimento totalmente estendido: 1660 [mm].

2.6.2.3 Capacidade de levantamento de carga totalmente estendido: 250 [kg].

2.6.2.4 Capacidade máxima de levantamento de carga: 500 [kg].

2.6.2.5 Força mínima de compressão da garra: 450 [kgf].

2.6.2.6 Capacidade mínima de torque do punho: 205 [N.m].

2.6.2.7 Garras que deverão ser disponibilizadas:

- Garra paralela de 152mm.
- Garra de 3 dedos *intermeshing* de 152mm.
- Garra de 4 dedos *intermeshing* de 152mm.

2.6.2.8 Alcance dos graus de liberdade:

- Punho com capacidade de giro de 360° contínuos.
- 120° de alcance da função *azimuth*.
- 135° de alcance da função *shoulder pitch*.
- 120° de alcance da função *wrist pitch*.
- 120° de alcance da função *wrist yaw*.

2.7 CIRCUITO HIDRÁULICO

2.7.1 **Pressão e vazão hidráulica:** Pressão disponível de 206 bar (3000 psi) e vazão disponível de 200 l/min, com ajuste remoto (a partir da cabine de controle) de

pressão com escala de ajuste de 2 bar, e configuração local (no ROV) de vazão com escala de ajuste de 1 l/min.

- 2.7.2 **Válvulas:** 10 válvulas de 4 vias e 3 posições (desconsiderando as utilizadas pelos manipuladores), todas de centro fechado ou TANDEM, sendo 8 operadas por solenóide e 2 proporcionais servo-controladas. Um mínimo de 7 válvulas operadas por solenóide devem permitir a operação sem válvula de retenção bidirecional. Deverá apresentar ainda 2 válvulas do tipo *hi-flow*, sendo uma com vazão mínima de 150 l/min, ambas operando na pressão de 3.000 psi. Estas deverão ser de atuação independente para operação de ferramentas com grande demanda de vazão e pressão de alimentação, tais como draga, jateador, ferramentas de corte rotativo de grande porte, skids de BOP, etc.
- 2.7.3 **Medidor de vazão e manômetro:** Medidor de vazão e manômetro residentes, instalados a jusante das válvulas *hi-flow*, na linha de alimentação de pressão das ferramentas, de forma a evidenciar, durante a execução dos serviços, que a vazão e a pressão de alimentação atendem ao especificado nos subitens 2.7.1 e 2.7.2.
- 2.7.4 **Sistema de Resfriamento do óleo hidráulico:** O ROV deve ter sistema de resfriamento projetado de forma que não haja superaquecimento do óleo hidráulico durante as operações previstas neste contrato, independentemente da LDA de operação e da atuação de ferramentas previstas no contrato. Qualquer parada operacional que se faça necessária para resfriamento do óleo hidráulico será considerada inoperância.

2.8 INTERFACES PARA CONEXÃO DE FERRAMENTAS COM AQUISIÇÃO DE DADOS

O ROV deverá possuir no mínimo 3 (três) interfaces para conexão com ferramentas da PETROBRAS ou subcontratadas pela mesma. Essas interfaces devem dispor, a critério da PETROBRAS, de comunicação serial RS232, RS485 ou Ethernet, alimentação 12V, 24V ou 48V e 5A (cinco ampéres) de corrente do total.

A PETROBRAS informará com antecedência mínima de 14 (quatorze) dias, a ferramenta/sensor a ser utilizado, o tipo de conector, alimentação e a comunicação.

Serão de inteira responsabilidade da CONTRATADA as seguintes atribuições:

- 2.8.1 Fornecimento de conectores para essas interfaces.
- 2.8.2 Fixação das ferramentas/sensores no ROV, com fornecimento de suportes, quando necessário.
- 2.8.3 Fornecimento de cabos, resina, bem como a emenda ao rabicho das ferramentas/sensores.

2.9 TOOLING SKID

O ROV deverá possuir *tooling skid* para montagem de ferramentas e acessórios que atenda aos requisitos abaixo:

2.9.1 Área para montagem de FLOTs.

2.9.2 Receptáculo de *hot stab* retrátil, para acoplamento de *hot stabs* para injeção de fluidos (conectado ao sistema de *hot stab* do ROV) ou potência hidráulica para acionamento de ferramentas (conectado ao bloco de válvulas auxiliares).

2.9.3 Gaveta retrátil para armazenamento de ferramentas, com abertura/fechamento remoto da parte frontal. O volume e as dimensões da gaveta devem ser tais que os conjuntos de ferramentas abaixo possam ser posicionados em seu interior com a mesma fechada. Também deve ser garantido acesso do manipulador do ROV para manuseio das ferramentas posicionadas no interior da gaveta.

- 1° Conjunto: Torque Tool + Hot Stab + Medidor de Potencial eletroquímico + grinder com escova de limpeza.
- 2° Conjunto: Torquímetro + Parafusadeira + Cisalhador de Porcas + hot stab..

Nota: As ferramentas listadas acima não excluem a possibilidade de colocar qualquer outro item que tenha dimensão adequada dentro da gaveta. A altura da gaveta não deverá ultrapassar 350 [mm].

2.9.4 A gaveta deverá possuir diversos pontos para montagem e travamento das ferramentas via abraçadeiras plásticas.

2.9.5 Deve ser prevista a instalação de flutuadores para compensar o peso extra da *tooling skid*, sem impactar o *payload* e estabilidade do ROV.

2.10 REQUISITOS MÍNIMOS DE INTEGRIDADE

2.10.1 A CONTRATADA deve possuir planos de manutenção preventiva e/ou preditiva do ROV de forma a garantir a disponibilidade e continuidade da prestação dos serviços contratados.

2.10.2 Sem prejuízo da responsabilidade objetiva da CONTRATADA pela integridade do ROV e definição do plano de manutenção, os requisitos mínimos de manutenção descritos a seguir devem ser cumpridos:

2.10.2.1 Periodicidade de Reterminação do cabo armado: Anual ou inferior.


2.10.2.2 Periodicidade de Reterminação do tether: Semestral ou inferior.

2.10.2.3 Periodicidade de troca das mangueiras hidráulicas: Trienal ou inferior.

2.10.2.4 Operar com mangueiras hidráulicas que possuam certificado de teste hidrostático emitido com até um ano antes do início de sua utilização.

- 2.10.2.5 Possuir sistemática de reaperto periódico das conexões, abraçadeiras e parafusos.
- 2.10.2.6 Possuir sistemática de substituição periódica dos selos de vedação e rolamentos dos thrusters.
- 2.10.2.7 Possuir rotinas inspeção e manutenção que garantam a qualidade do óleo hidráulico do ROV.
- 2.10.2.8 Possuir rotinas de inspeção da integridade do groove da polia do TMS de maneira a garantir que o tether não seja danificado pela mesma.
- 2.10.3 A CONTRATADA deve possuir procedimentos executivos para cada tarefa de manutenção e deve garantir que as frentes operacionais estejam devidamente treinadas nestes procedimentos.

[Fim do documento]

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA		No. ET-3000.00-1521-690-PLL-006						
	CLIENTE	DESENVOLVIMENTO DA PRODUÇÃO					FOLHA	1 de 15	
	PROGRAMA	SISTEMA DE PRODUÇÃO SUBMARINO					PROTEÇÃO	NP -1	
	ÁREA	INSPEÇÃO, MANUTENÇÃO, OPERAÇÃO E IMPLANTAÇÃO DE SISTEMAS SUBMÁRINOS							
DP/SUB/ OPSUB/MIS	TÍTULO ROV CLASSE III – TIPO E								
<i>ÍNDICE DE REVISÕES</i>									
<i>REV.</i>	<i>DESCRIÇÃO E/OU FOLHAS ATINGIDAS</i>								
0	<p>Grupo de Trabalho DIP – SUB/OPSUB/DGRS 21/2019</p> <p>Participantes: Hudson Viegas Alves Fernandes de Souza (BF9H), Luis Carlos Eduardo Oliveira de Souza Rezende de Castro (BF8U); Ernani Vargas (BF7E); Joao Kruly Frediani (UPP4); Gabriel Maia Tavares (BF6G); Diego Sales de Oliveira (T5E8); Rafael Baungartner (BF6Z)</p>								
	ORIGINAL	REV. A	REV. B	REV. C	REV. D	REV. E	REV. F	REV. G	
DATA	29/05/2020								
PROJETO	PETROBRAS								
EXECUÇÃO	GT 2019								
VERIFICAÇÃO	GT 2019								
APROVAÇÃO	UPCM								

Esta é uma Especificação Técnica Padrão e poderá sofrer alterações.

SUMÁRIO

1.	INTRODUÇÃO	3
1.1	OBJETIVO	3
1.2	DOCUMENTOS DE REFERÊNCIA	3
1.3	ABREVIATURAS E DEFINIÇÕES	3
2.	CARACTERÍSTICAS DO ROV	4
2.1	CARACTERÍSTICAS OPERACIONAIS BÁSICAS	4
2.2	SISTEMAS DE SUPERFÍCIE	ERRO! INDICADOR NÃO DEFINIDO.
2.3	SENSORES DE NAVEGAÇÃO E SISTEMAS DE TELEMETRIA	7
2.4	ESTRUTURA	10
2.5	SISTEMAS DE TELE-PRESENÇA	10
2.6	SISTEMAS DE MANIPULAÇÃO	11
2.7	CIRCUITO HIDRÁULICO	13
2.8	INTERFACES PARA CONEXÃO DE FERRAMENTAS COM AQUISIÇÃO DE DADOS	13
2.9	TOOLING SKID	13
2.10	REQUISITOS MÍNIMOS DE INTEGRIDADE	13

1. INTRODUÇÃO

1.1 OBJETIVO

Definir as características mínimas dos veículos de operação Remota (ROV) e seus sistemas, para atuar na área de operações submarinas, conforme escopo de trabalho definido pela respectiva especificação técnica de Serviços.

1.2 DOCUMENTOS DE REFERÊNCIA

Os seguintes documentos devem ser utilizados como referência para determinação de características específicas não mencionadas nesta Especificação Técnica.

ET-3000.00-1521-600-PEK-001 – Projeto de Interfaces para Operações com ROV

IMCA R 004 – *Code of Practice for The Safe & Efficient Operation of Remotely Operated Vehicles*

1.3 ABREVIATURAS E DEFINIÇÕES

Para esta Especificação Técnica, os termos “deve” e “deverá” estão associados a uma obrigatoriedade no atendimento ao requisito.

ANM Árvore de Natal Molhada

CG Centro de Gravidade

DMA Desmontagem, Movimentação e Ancoragem

DOF *Degrees of Freedom* – Graus de Liberdade

DP *Dynamic Positioning System*

DSV *Diver Support Vessel*

DVL *Doppler Velocity Log*

FE Fundo de Escala

Fornecedor Empresa qualificada para fornecimento dos sistemas

HP *Horse Power*

HPU *Hydraulic Power Unit*

INS *Inertial Navigation System*

LDA Lâmina d'água (relativo à profundidade da superfície até o ponto de referência).

LAOT *Linear Actuator Override Tool*

LOT *Lock Open Tool*

MBES	<i>Multi Beam Echo Sounder</i>
MCV	Módulo de Conexão Vertical
PA	Plataforma Auto-elevatória
PLSV	<i>Pipe Laying Support Vessel</i>
RDO	Relatório Diário de Operações
ROV	<i>Remotely Operated Vehicle</i> – Veículo Operado Remotamente
RSV	<i>ROV Support Vessel</i>
SS	Plataforma Semi-submersível
SSS	<i>Side Scan Sonar</i>
SKID	Cesta de equipamentos ou estrutura auxiliar para transporte e manuseio de equipamentos
TDP	<i>Touch Down Point</i>
TMS	<i>Tether Management System</i>

2. CARACTERÍSTICAS DO ROV

Veículo submarino de operação remota do tipo *Workclass*, com propulsão hidráulica, elétrica ou híbrida, atendendo minimamente as características básicas listadas no item 2.1.

2.1 CARACTERÍSTICAS OPERACIONAIS BÁSICAS

2.1.1 **Operação:** 24 horas por dia e 7 dias por semana, sem interrupção.

2.1.2 **Profundidade de Trabalho:** de 0 a 3.000m de LDA.

2.1.3 **Potência mínima:** Suficiente para atender a demanda de propulsão, acionamento de ferramentas e demais itens especificados nesta ET.

2.1.4 **Propulsão mínima:** 725 [Kgf] de empuxo no plano horizontal e 450 [Kgf] de empuxo no plano vertical.

Nota: o atendimento deste item não exige a CONTRATADA de operar até os limites de condições ambientais estabelecidos na ET de Serviços.

2.1.5 **Controle de Lançamento e Recolhimento:** TMS (*Top Hat* ou Gaiola).

2.1.6 **Condições ambientais para Lançamento, recolhimento e operação:** Conforme descrito na ET de Serviços.

2.2 SISTEMAS DE SUPERFÍCIE

2.2.1 Guincho do ROV e convés:

- 2.2.1.1 O guincho deve possuir sistema de compensação ativa de *heave* que seja efetivo nas condições ambientais de lançamento e recolhimento estabelecidas na ET de Serviços.
- 2.2.1.2 O guincho deve ser controlado remotamente a partir da sala de controle do ROV. Adicionalmente deve ser possível controlar o guincho localmente, seja por meio da utilização de dispositivos portáteis sem fio ou pela utilização de dispositivos fixos.
- 2.2.1.3 O guincho deve ter velocidade mínima de liberação e recolhimento de cabo de 40m/min;
- 2.2.1.4 O guincho deve possuir freio de emergência com falha do tipo segura, ou seja, o freio deve ser acionado automaticamente após uma falha no sistema elétrico ou hidráulico do guincho.
- 2.2.1.5 O guincho deve possuir batente para evitar o escape do cabo armado para fora do tambor, além de sinais sonoros e luminosos de indicação de operação;
- 2.2.1.6 Deve ser garantido um comprimento adequado de cabo armado para operar na profundidade máxima de trabalho e manter o registro deste item sempre atualizado no RDO;
- 2.2.1.7 O convés de trabalho dos ROV deverá ser protegido contra vazamentos de óleo ou outros contaminantes para o meio ambiente, possibilitando a retirada controlada destes materiais para posterior descarte;
- 2.2.1.8 Deve haver recursos para manuseio de cargas de até 1 ton (uma tonelada) para transferência de itens entre o convés e a plataforma de lançamento do veículo, como por exemplo a tooling skid.
- 2.2.1.9 A plataforma de lançamento do veículo deve possuir espaço adequado para a execução segura das tarefas de preparação e manutenção do ROV.

2.2.2 Frame de Lançamento e Recolhimento

- 2.2.2.1 Deve possuir sistema de travamento do ROV com falha tipo segura, ou seja, o travamento do veículo deve ser mantido mesmo após a ocorrência de uma falha elétrica ou hidráulica.
- 2.2.2.2 Deve possuir sistema de lubrificação projetado de maneira a eliminar a necessidade de trabalho em altura para a execução da lubrificação.

2.2.3 Unidade Hidráulica Auxiliar (*charge cart*)

2.2.3.1 Deve ser disponibilizada HPU externa para a operação do circuito hidráulico do ROV, visando testes de superfície, sem a necessidade de ligar sua própria HPU, evitando problemas de superaquecimento do ROV.

Nota: As especificações de pressão e vazão da HPU devem ser tais que permitam testar as ferramentas contratuais no convés. Em caso de embarcações com 2 ROVs, será aceito sistema com apenas 1 unidade *charge cart* para os 2 veículos, desde que atendida a funcionalidade requerida.

2.2.4 Sistemas com TMS – *Top Hat* ou gaiola

2.2.4.1 Comprimento mínimo de tether: 600m no início do contrato e 400m ao longo do contrato devido à perda de comprimento gerada pelas reterminações. Deve ser mantido registro no RDO do comprimento de tether e das reterminações executadas.

2.2.4.2 Durante as operações devem ser monitoradas as imagens do tambor do guincho do TMS de maneira a confirmar se o sistema de spooling está operando corretamente.

2.2.4.3 Durante as operações deve ser possível monitorar a quantidade de tether liberado.

2.2.5 Gravação e Reprodução de Imagens

2.2.5.1 O sistema de superfície deverá possuir 2 transmissores UHF (tipo vídeo link) e sistema CFTV, para transmissão / recepção de qualquer sinal de vídeo gerado pelo sistema do ROV e da embarcação com clareza e definição que permita total entendimento e leitura de caracteres disponibilizados na imagem, com alcance mínimo de 6.000 m.

2.2.5.2 Deverá ser disponibilizado, no mínimo, um computador com placa de captura de imagens para digitalização e gravação das imagens e vídeos do ROV, sendo os vídeos legendados, nos formatos *.avi e *.mpeg4.

2.2.5.3 Deverão ser disponibilizados 3 sistemas de gravação de imagens do ROV em qualidade HD (com mínimo de 1.080 linhas), permitindo inserção de legendas e edição. O sistema de edição deverá prever a inserção de até 8 vídeos independentes para gravação, de qualquer vídeo gerado pelas câmeras do ROV.

2.2.5.4 Deverá ser disponibilizado, armazenado e controlado 1 sistema *Black Box* por sistema de ROV, para gravação das últimas 2.160 (duas mil,

cento e sessenta) horas de operação do ROV. As imagens gravadas por todas as câmeras devem ser disponibilizadas a fiscalização.

- 2.2.5.5 As seguintes informações deverão estar presentes em todas as imagens geradas pelo ROV: data (no formato dd/mm/aaaa), hora (no formato hh:mm:ss – 24h), aproamento, LDA, coordenadas do ROV, número e título da OS.
- 2.2.5.6 Todas as imagens obtidas das câmeras devem ser de varredura progressiva (não entrelaçado).
- 2.2.5.7 Os sistemas de gravação, edição, compressão, inclusão de vídeo *overlay*, distribuição, comutação, etc, não devem provocar alteração perceptível na qualidade de imagens.
- 2.2.5.8 Os vídeos deverão ser gravados em qualidade HD, com formato mpeg4 e padrão de compressão H.265 ou superior.
- 2.2.5.9 Os vídeos e imagens das operações devem ser disponibilizados pela CONTRATADA por meio de upload dos arquivos em sistema de armazenamento de dados em nuvem disponibilizado pela PETROBRAS. No processo de upload, os vídeos e imagens não devem ter sua qualidade degradada.

2.3 SENSORES DE NAVEGAÇÃO E SISTEMAS DE TELEMETRIA

O ROV deverá possuir os sensores e sistemas listados abaixo para operação a 3.000m de LDA. Itens que não apresentarem detalhamento da precisão ou características limítrofes poderão ser determinados pelo Fornecedor, para avaliação e aprovação da PETROBRAS.

2.3.1 Profundímetro

- 2.3.1.1 Do tipo Cristal de Quartzo compensado termicamente com range de operação de 3.000m.
- 2.3.1.2 Acurácia de 0,01% FE.
- 2.3.1.3 Deve permitir a inserção dos parâmetros de densidade da água, gravidade local e pressão atmosférica.

- 2.3.2 **Perfilador de velocidade do som (CTD/SVP integrados):** Deverá ser fornecido um instrumento capaz de medir a velocidade do som na água do mar, tanto pelo método direto assim como pelo método matemático indireto. Os dados devem estar

integrados ao ROV e serem recebidos em tempo real na superfície para serem utilizados como input para o sistema hidroacústico. Este instrumento de ser capaz de mensurar:

2.3.2.1 Temperatura com acurácia de $\pm 0,01^{\circ}\text{C}$.

2.3.2.2 Condutividade com acurácia de $\pm 0,01\text{mS/cm}$.

2.3.2.3 Velocidade do som com acurácia de $\pm 0,02\text{ m/s}$.

2.3.2.4 Profundidade com acurácia de 0,01% FE.

2.3.3 **Correntômetro:** Deverá ser fornecido um sistema de guincho e correntômetro com as seguintes características mínimas:

2.3.3.1 Operar até 3.000 metros de profundidade.

2.3.3.2 Capacidade de transmissão em tempo real do dado coletado.

2.3.3.3 Capacidade de medição de direção e intensidade de corrente de até 4 (quatro) nós.

2.3.3.4 Precisão de 0,05m/s (cinco centésimos de metro por segundo) na intensidade e 5° (cinco graus) na direção da corrente.

2.3.3.5 Capacidade de configuração da aquisição de dados (por tempo e por variação de pressão);

2.3.3.6 Permitir cálculo de valores médios.

2.3.3.7 Possuir capacidade de transmissão em tempo real do dado coletado.

2.3.3.8 Capacidade de gravação e descarga de dados em arquivo texto.

Nota: Para embarcações com dois ROVs será aceito apenas um correntômetro, desde que atenda aos requisitos definidos acima.

2.3.4 **Alarmes**

2.3.4.1 Presença de água nas garrafas de eletrônica e caixas de junção.

2.3.4.2 Nível de Óleo de todos os compensadores.

2.3.4.3 Baixa isolamento.

2.3.5 **DVL**

2.3.5.1 Altitude mínima/máxima: 0,5m / 25m.

2.3.5.2 Acurácia mínima @ 1m/s ou “*Long Term Accuracy*”: $\pm 0,2\% \pm 0,1$ cm/s.

2.3.5.3 Gerar informação de altimetria.

2.3.6 **Sonar:** Imagem colorida de alta resolução com alcance mínimo de varredura de 200m, que permita a precisa identificação de um alvo cilíndrico de 180 milímetros de diâmetro e 1800 milímetros de altura

2.3.7 **Mini Transponders:** Deverão ser fornecidos 6 (seis) mini *transponders* de acordo com as especificações técnicas do sistema hidroacústico da embarcação, para operação em LDA contratual. A quantidade total de mini *transponders* será de 6 (seis) unidades mesmo quando houver mais de um ROV.

2.3.8 **Subsea Transceiver / Responder:** ROV deverá ser equipado com interrogação via cabo para o sistema de posicionamento SSBL/USBL.

2.3.9 **INS:** O ROV deverá possuir sistema de navegação inercial (INS) integrado ao sistema de controle do veículo, sensores auxiliares (profundímetro, DVL, CTD/SVP, etc) e ao Programa de Integração dos Sensores de Navegação, possibilitando a funcionalidade de *station-keeping* (ou *subsea DP*), com os seguintes parâmetros:

2.3.9.1 Acurácia de medição do *Heading*: $0,5^\circ$.

2.3.9.2 Máxima deriva de posição em condição estacionária: 3 m/min.

2.3.9.3 Máxima deriva de posição em movimento: 10m/h em velocidades de até 2 nós (com correção por DVL e sensor de profundidade).

2.3.9.4 Tempo máximo de calibração do INS no fundo antes do início de cada operação: 10 minutos.

2.3.10 Precisão dos Demais Sistemas de Posicionamento

2.3.10.1 Auto-altitude: ± 30 cm.

2.3.10.2 Auto-heading: $\pm 2^\circ$.

2.3.10.3 Auto-depth: ± 30 cm.

2.3.10.4 Auto-position: ± 30 cm.

2.3.11 **Integração com o sistema de posicionamento da embarcação:** O sistema de posicionamento do ROV deverá estar integrado ao sistema de posicionamento dinâmico da embarcação, de tal forma que permita a operação no modo *follow sub*, isto é, a embarcação movendo em DP utilizando a posição do ROV no fundo como referência

2.3.12 **Sistemas de Emergência:** ROV deverá possuir luz estroboscópica para localização em caso de emergência.

2.4 ESTRUTURA

2.4.1 O sistema de flutuação do ROV deverá ser capaz de suportar até 250 kg (submerso) adicionais, sem a incidência de inclinações devido à alteração do CG. Os pesos dos sistemas próprios do ROV (incluindo seus manipuladores) não deverão reduzir este *payload*.

Nota: Poderão ser adicionados flutuadores adicionais ou lastros, visando controlar a inclinação do ROV, em casos específicos a serem definidos.

2.5 SISTEMAS DE TELE-PRESENÇA

O ROV deverá possuir um sistema de câmeras de vídeo e luminárias para operação em 3.000m de LDA, conforme as seguintes especificações:

2.5.1 **Canais de Vídeo:** Disponibilizar 8 (dez) canais de vídeo com transmissão simultânea. Todos os canais podem ser analógicos, digitais ou IP desde que não causem degradação ou alteração significativa de qualidade da imagem adquirida pelas câmeras.

2.5.2 **Câmeras de Vídeo:** Deverão ser disponibilizadas câmeras de vídeo minimamente conforme as seguintes configurações.

2.5.2.1 Sistema *pan & tilt*: mínimo de 2 sistemas na proa, sendo também considerado um na popa (opcional).

2.5.2.2 Câmera colorida HD com:

- Resolução mínima: 1080 linhas horizontais progressiva.
- Zoom óptico: 10:1.
- Controle de íris: automático.
- Sensibilidade luminosa: 0,1 lux.
- Ajustes por controle manual: zoom e foco.

2.5.2.3 03 (três) câmeras de baixa luminosidade (SIT ou similar) padrão CCD com:

- Resolução mínima: 560 linhas horizontais.
- Sensibilidade luminosa: $2,0 \times 10^{-4}$ lux.

2.5.2.4 Mini câmera colorida para inspeção em espaços restritos com:

- Resolução mínima: 480 linhas horizontais.
- Iluminação: própria, por *array* de *leds*.
- Controle de íris: automático ou fixo.
- Sensibilidade luminosa: 0,3 lux ou menor.
- Diâmetro máximo da câmera mais o seu suporte deve ser igual ou inferior a 50 mm.
- Haste que permita a inserção da mini câmera no interior de dutos, manifolds, painéis, etc, com alcance de até 2m.
- Sistema de espelhamento em 90°.

2.5.2.5 Disposição Básica das Câmeras de Proa e Parte Superior:

- 1 câmera conforme item 2.5.2.2 montada em sistema *pan & tilt*.
- 1 câmera conforme item 2.5.2.2 em posição a ser definida.
- 1 câmera conforme item 2.5.2.3 na parte superior da proa montada em sistema *pan & tilt*.
- 1 mini câmera conforme item 2.5.2.4 no punho do manipulador.

2.5.2.6 Disposição Básica das Câmeras de Popa:

- 1 câmera conforme item 2.5.2.3 montada em sistema *pan & tilt* (opcional) ou em posição fixa em local a ser definido.

Nota: a posição da câmera de popa deve ser definida pela contratada de forma a garantir a segurança das operações.

2.5.3 Iluminação

2.5.3.1 Proa: mínimo de 40.000 lumens, distribuídos em pelo menos 8 canais independentes, distribuídos de forma a minimizar a formação de sombras e reflexos nas imagens captadas pelas câmeras do ROV.

2.5.3.2 Popa e Lateral: 7.000 lumens

Nota: deverá ser garantida a distribuição adequada da iluminação de acordo com as atividades previstas na ET de Prestação de Serviços.

2.6 SISTEMAS DE MANIPULAÇÃO

Para a manipulação de ferramentas e objetos, o ROV deverá dispor de 2 manipuladores hidráulicos de 7 DOF, com as características mínimas discriminadas abaixo.

2.6.1 Manipulador 7 DOF proa-boreste

2.6.1.1 Servo-controlado por válvulas hidráulicas proporcionais, em circuito de controle fechado (tipo master/slave).

2.6.1.2 Comprimento totalmente estendido: 1660 [mm].

2.6.1.3 Capacidade de levantamento de carga totalmente estendido: 120 [kg].

2.6.1.4 Capacidade máxima de levantamento de carga: 450 [kg].

2.6.1.5 Força mínima de compressão da garra: 400 [kgf].

2.6.1.6 Capacidade mínima de torque do punho: 170 [N.m].

2.6.1.7 Garras que deverão ser disponibilizadas:

- Garra paralela de 152mm.
- Garra de 3 dedos *intermeshing* de 152mm.
- Garra de 4 dedos *intermeshing* de 152mm.

2.6.1.8 Mini câmera de vídeo colorida, com iluminação integrada, montada no punho do manipulador.

2.6.1.9 Alcance dos graus de liberdade:

- Punho com capacidade de giro de 360° contínuos.
- 120° de alcance da função *azimuth*.
- 120° de alcance da função *shoulder pitch*.
- 120° de alcance da função *wrist pitch*.
- 120° de alcance da função *wrist yaw*.

2.6.2 Manipulador 7 DOF proa-bombordo

2.6.2.1 Operado por válvulas hidráulicas atuadas sonelóide (tipo *on/off*) ou sistema de controle proporcional.

2.6.2.2 Comprimento totalmente estendido: 1660 [mm].

2.6.2.3 Capacidade de levantamento de carga totalmente estendido: 250 [kg].

2.6.2.4 Capacidade máxima de levantamento de carga: 500 [kg].

2.6.2.5 Força mínima de compressão da garra: 450 [kgf].

2.6.2.6 Capacidade mínima de torque do punho: 205 [N.m].

2.6.2.7 Garras que deverão ser disponibilizadas:

- Garra paralela de 152mm.
- Garra de 3 dedos *intermeshing* de 152mm.
- Garra de 4 dedos *intermeshing* de 152mm.

2.6.2.8 Alcance dos graus de liberdade:

- Punho com capacidade de giro de 360° contínuos.
- 120° de alcance da função *azimuth*.
- 135° de alcance da função *shoulder pitch*.
- 120° de alcance da função *wrist pitch*.
- 120° de alcance da função *wrist yaw*.

2.7 CIRCUITO HIDRÁULICO

2.7.1 **Pressão e vazão hidráulica:** Pressão disponível de 206 bar (3000 psi) e vazão disponível de 200 l/min, com ajuste remoto (a partir da cabine de controle) de pressão com escala de ajuste de 2 bar, e configuração local (no ROV) de vazão com escala de ajuste de 1 l/min.

2.7.2 **Válvulas:** 10 válvulas de 4 vias e 3 posições (desconsiderando as utilizadas pelos manipuladores), todas de centro fechado ou TANDEM, sendo 8 operadas por solenóide e 2 proporcionais servo-controladas. Um mínimo de 7 válvulas operadas por solenóide devem permitir a operação sem válvula de retenção bidirecional. Deverá apresentar ainda 2 válvulas do tipo *hi-flow*, sendo uma com vazão mínima de 150 l/min, ambas operando na pressão de 3.000 psi. Estas deverão ser de atuação independente para operação de ferramentas com grande demanda de vazão e pressão de alimentação, tais como draga, jateador, ferramentas de corte rotativo de grande porte, skids de BOP, etc.

2.7.3 **Medidor de vazão e manômetro:** Medidor de vazão e manômetro residentes, instalados a jusante das válvulas *hi-flow*, na linha de alimentação de pressão das ferramentas, de forma a evidenciar, durante a execução dos serviços, que a vazão e a pressão de alimentação atendem ao especificado nos subitens 2.7.1 e 2.7.2.

2.7.4 **Sistema de Resfriamento do óleo hidráulico:** O ROV deve ter sistema de resfriamento projetado de forma que não haja superaquecimento do óleo hidráulico durante as operações previstas neste contrato, independentemente da LDA de operação e da atuação de ferramentas previstas no contrato. Qualquer parada operacional que se faça necessária para resfriamento do óleo hidráulico será considerada inoperância.

2.8 INTERFACES PARA CONEXÃO DE FERRAMENTAS COM AQUISIÇÃO DE DADOS

O ROV deverá possuir no mínimo 3 (três) interfaces para conexão com ferramentas da PETROBRAS ou subcontratadas pela mesma. Essas interfaces devem dispor, a critério da PETROBRAS, de comunicação serial RS232, RS485 ou Ethernet, alimentação 12V, 24V ou 48V e 5A (cinco ampéres) de corrente do total.

A PETROBRAS informará com antecedência mínima de 14 (quatorze) dias, a ferramenta/sensor a ser utilizado, o tipo de conector, alimentação e a comunicação.

Serão de inteira responsabilidade da CONTRATADA as seguintes atribuições:

- 2.8.1 Fornecimento de conectores para essas interfaces.
- 2.8.2 Fixação das ferramentas/sensores no ROV, com fornecimento de suportes, quando necessário.
- 2.8.3 Fornecimento de cabos, resina, bem como a emenda ao rabicho das ferramentas/sensores.

2.9 TOOLING SKID

O ROV deverá possuir *tooling skid* para montagem de ferramentas e acessórios que atenda aos requisitos abaixo:

- 2.9.1 Área para montagem de FLOTs.
- 2.9.2 Receptáculo de *hot stab* retrátil, para acoplamento de *hot stabs* para injeção de fluidos (conectado ao sistema de *hot stab* do ROV) ou potência hidráulica para acionamento de ferramentas (conectado ao bloco de válvulas auxiliares).
- 2.9.3 Gaveta retrátil para armazenamento de ferramentas, com abertura/fechamento remoto da parte frontal. O volume e as dimensões da gaveta devem ser tais que os conjuntos de ferramentas abaixo possam ser posicionados em seu interior com a mesma fechada. Também deve ser garantido acesso do manipulador do ROV para manuseio das ferramentas posicionadas no interior da gaveta.

- 1° Conjunto: Torque Tool + Hot Stab + Medidor de Potencial eletroquímico + grinder com escova de limpeza.

- 2° Conjunto: Torquímetro + Parafusadeira + Cisalhador de Porcas + hot stab..

Nota: As ferramentas listadas acima não excluem a possibilidade de colocar qualquer outro item que tenha dimensão adequada dentro da gaveta. A altura da gaveta não deverá ultrapassar 350 [mm].

- 2.9.4 A gaveta deverá possuir diversos pontos para montagem e travamento das ferramentas via abraçadeiras plásticas.
- 2.9.5 Deve ser prevista a instalação de flutuadores para compensar o peso extra da tooling skid, sem impactar o *payload* e estabilidade do ROV.

2.10 REQUISITOS MÍNIMOS DE INTEGRIDADE

- 2.10.1 A CONTRATADA deve possuir planos de manutenção preventiva e/ou preditiva do ROV de forma a garantir a disponibilidade e continuidade da prestação dos serviços contratados.

- 2.10.2 Sem prejuízo da responsabilidade objetiva da CONTRATADA pela integridade do ROV e definição do plano de manutenção, os requisitos mínimos de manutenção descritos a seguir devem ser cumpridos:

2.10.2.1 Periodicidade de Reterminação do cabo armado: Anual ou inferior.

2.10.2.2 Periodicidade de Reterminação do tether: Semestral ou inferior.

2.10.2.3 Periodicidade de troca das mangueiras hidráulicas: Trienal ou inferior.

2.10.2.4 Operar com mangueiras hidráulicas que possuam certificado de teste hidrostático emitido com até um ano antes do início de sua utilização.

2.10.2.5 Possuir sistemática de reaperto periódico das conexões, abraçadeiras e parafusos.


2.10.2.6 Possuir sistemática de substituição periódica dos selos de vedação e rolamentos dos thrusters.

2.10.2.7 Possuir rotinas inspeção e manutenção que garantam a qualidade do óleo hidráulico do ROV.

2.10.2.8 Possuir rotinas de inspeção da integridade do groove da polia do TMS de maneira a garantir que o tether não seja danificado pela mesma.

- 2.10.3 A CONTRATADA deve possuir procedimentos executivos para cada tarefa de manutenção e deve garantir que as frentes operacionais estejam devidamente treinadas nestes procedimentos.

[Fim do documento]

 PETROBRAS	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA		No. ET-3000.00-1500-91C-PLL-006	REV. 0
	CLIENTE	DESENVOLVIMENTO DA PRODUÇÃO		FOLHA 1 de 34
	PROGRAMA	SISTEMA DE PRODUÇÃO SUBMARINO		PROTEÇÃO NP-1
	ÁREA	INSPEÇÃO, MANUTENÇÃO, OPERAÇÃO E IMPLANTAÇÃO DE SISTEMAS SUBMARINOS		
DP/SUB/ OPSUB/MIS	TÍTULO SERVIÇOS EM RSV – TIPO IV			

ÍNDICE DE REVISÕES							
REV	DESCRIÇÃO E /OU FOLHAS ATINGIDAS						
0	<p>Grupo de Trabalho DIP – SUB/OPSUB/DGRS 21/2019</p> <p>Participantes: Hudson Viegas Alves Fernandes de Souza (BF9H), Luis Carlos Eduardo Oliveira de Souza Rezende de Castro (BF8U); Ernani Vargas (BF7E); Joao Kruly Frediani (UPP4); Gabriel Maia Tavares (BF6G); Diego Sales de Oliveira (T5E8); Rafael Baungartner (BF6Z)</p>						
	Rev 0	Rev A	Rev B	Rev C	Rev D	Rev E	Rev F
DATA	04/06/2020						
EXECUÇÃO	GT 2019						
VERIFICAÇÃO	GT 2019						
APROVAÇÃO	UPCM						

Esta é uma Especificação Técnica Padrão e poderá sofrer alterações.

ÍNDICE

1. OBJETIVO.....	3
2. DOCUMENTOS DE REFERÊNCIA.....	3
3. TERMINOLOGIA.....	3
4. REQUISITOS GERAIS PARA A PRESTAÇÃO DOS SERVIÇOS.....	4
4.1. COM RELAÇÃO AO PLANEJAMENTO E À EXECUÇÃO DOS SERVIÇOS.....	4
4.2. COM RELAÇÃO AOS REGISTROS DOS SERVIÇOS.....	8
4.3. COM RELAÇÃO ÀS EQUIPES.....	9
4.4. COM RELAÇÃO À QUALIDADE E CONFORMIDADE NA EXECUÇÃO DOS SERVIÇOS.....	10
4.5. COM RELAÇÃO À PREPARAÇÃO DOS ROVS PARA EXECUÇÃO DOS SERVIÇOS.....	10
5. DESCRIÇÕES.....	11
5.1. DOS PRINCIPAIS SERVIÇOS SUBMARINOS A SEREM EXECUTADOS.....	11
5.2. DAS ATIVIDADES E TAREFAS ENVOLVIDAS NAS OPERAÇÕES.....	20
6. COMPROVAÇÃO DE ATENDIMENTO AOS REQUISITOS TÉCNICOS.....	33
7. ANEXOS.....	28

1. OBJETIVO

Definir os requisitos mínimos para a prestação de serviços técnicos de manutenção, inspeção, operação e implantação de sistemas submarinos, com a utilização de ROV e sistemas de movimentação de cargas.

2. DOCUMENTOS DE REFERÊNCIA

Os seguintes documentos devem ser utilizados como referência para determinação de características específicas não mencionadas nesta Especificação Técnica.

- a. **ET-0600.00-5510-760-PPT-542** – SISTEMAS DE TELECOMUNICAÇÕES PARA EMBARCAÇÕES DA SUB/OPSUB;
- b. **ET-3000.00-1521-600-PEK-001** – PROJETO DE INTERFACES PARA OPERAÇÕES COM ROV;
- c. **ET-3000.00-1521-690-PLL-001** – ROV CLASSE III – TIPO A;
- d. **ET-3000.00-1521-690-PLL-006** – ROV CLASSE III – TIPO E;

Nota: o documento citado na alínea “c” não é aplicável ao modelo de contratação por entregáveis.

3. TERMINOLOGIA

ABENDI	Associação Brasileira de Ensaio Não-Destrutivos e Inspeção;
ABNT	Associação Brasileira de Normas Técnicas;
ANM	Árvore de Natal Molhada;
AST	Análise de Segurança da Tarefa;
ANP	Agência Nacional de Petróleo;
BAJA	Base de Jateamento;
BAP	Base Adaptadora de Produção;
BSR	Boia de Sustentação de <i>Risers</i> ;
BOP	Blowout Preventer
DDS	Diálogo Diário de Segurança;
DP	<i>Dynamic Positioning</i> ;
EPI	Equipamento de Proteção Individual;
ET	Especificação Técnica;
FAD	Fator de Amplificação Dinâmica;
FCHDL	Ferramenta de Conexão Horizontal de Dutos e Linhas;
HFL	<i>Hydraulic Flying Lead</i>
IMUX	<i>Inverse Multiplexer</i> ;
LRTA	<i>Lower Riser Top Assembly</i> ;
MCV	Módulo de Conexão Vertical;
MOBO	Módulo de Bombeio;
NR	Norma Regulamentadora;
OSRL	<i>Oil Spill Response Ltda</i> ;
PIDF	Plano de Inspeção de Dutos Flexíveis;
PE	Procedimento Executivo
PIDR	Plano de Inspeção de Dutos Rígidos;
PLEM	<i>Pipeline Ending Manifold</i> ;
PLET	<i>Pipeline Ending Terminal</i> ;
RAO	<i>Response Amplitude Operator</i> ;
RHAS	Riser Híbrido Auto Sustentado;
ROV	<i>Remote Operated Vehicle</i> ;
RS	Relatório de Serviço;

RSV	<i>ROV Support Vessel;</i>
RTI	Recomendação Técnica de Inspeção;
SAS	Sistema de Aquisição de Sinais;
SAS MIC	Sistema de Aquisição de Sinais de Monitoramento Independente Compacto;
SCM	<i>Subsea Control Module;</i>
SGO	Sistema de Gerenciamento de Obstáculos;
SGSS	Sistema de Gerenciamento de Segurança Operacional de Sistemas Submarinos conforme Resolução nº 41 de 09.10.2015 da ANP;
SMS	Segurança, Meio ambiente e Saúde;
TDP	<i>Touch Down Point;</i>
TRA	<i>Top Riser Assembly;</i>
UCR	Unidade de Conexão Remota;
UEP	Unidade Estacionária de Produção;
UM	Umbilical de Monitoramento;
URTA	<i>Upper Riser Top Assembly;</i>
VCP	Verificação de Conformidade com Procedimento;

4. REQUISITOS GERAIS PARA A PRESTAÇÃO DOS SERVIÇOS

4.1 COM RELAÇÃO AO PLANEJAMENTO E À EXECUÇÃO DOS SERVIÇOS

- a. Prestar os serviços em águas jurisdicionais brasileiras, delimitadas pelas coordenadas geográficas de acordo com Contratos de Concessão, Cessão Onerosa ou Contratos de Partilha de Produção assinados pela PETROBRAS com a Agência Nacional de Petróleo, Gás e Biocombustíveis (ANP) ou, a depender do caso, com a União, para suporte às operações objeto do contrato.
- b. Prestar os serviços de forma ininterrupta, 24 horas por dia e 7 dias por semana, em LDAs entre 0 e 3.000 metros, utilizando dois sistemas de ROV tipo *workclass*, com o primeiro sistema atendendo os requisitos da **ET-3000.00-1521-690-PLL-001** (ROV CLASSE III – TIPO A) e o segundo ROV atendendo os requisitos da **ET-3000.00-1521-690-PLL-006** (ROV CLASSE III – TIPO E);

Nota: a CONTRATADA deve ser capaz de operar, a qualquer momento, os 2(dois) ROVs de forma simultânea, sem que para isto seja necessário aviso prévio da PETROBRAS.

- c. Executar as atividades descritas a seguir, com segurança, dentro do envelope de condições ambientais de altura significativa de onda (H_s) e período de pico (T_p) definidos na tabela 1:
 - Lançar o ROV do convés para a água (overboarding).
 - Descer o veículo através da ZVM até LDA de operação.
 - Desacoplar / acoplar o ROV junto ao TMS (para TMS Top Hat)
 - Sair / entrar com o ROV da Gaiola (para TMS tipo gaiola).
 - Subir o veículo desde a profundidade de operação até a superfície.
 - Recolher o ROV da água para o convés (inboarding).

H_s [m]	T_p [s]
$4,1 \leq H_s \leq 4,5$	$14 \leq T_p \leq 20$
$3,6 \leq H_s \leq 4,0$	$10 \leq T_p \leq 20$
$3,1 \leq H_s \leq 3,5$	$7 \leq T_p \leq 20$
$2,5 \leq H_s \leq 3,0$	$5 \leq T_p \leq 20$
$H_s \leq 2,5$	Qualquer T_p

Tabela 1 – Condições ambientais para lançamento e recolhimento do ROV.

Nota 1: as informações relativas às condições ambientais de altura significativa de onda (Hs) e período de pico (Tp) serão fornecidas pela PETROBRAS, através do seu sistema de coleta e monitoração de dados oceanográficos;

Nota 2 : os envelopes de condições ambientais para execução de inboarding e overboarding consideram a faixa de aproamentos ótimos, geralmente entre 10° e 30°. Porém as análises de risco de operações que ocorrem nas proximidades de UEPs, Sondas ou outras embarcações, podem impedir a utilização desta faixa de aproamentos por questões de segurança. Nestes casos a CONTRATADA deve avaliar a possibilidade de executar o inboarding e overboarding nos aproamentos disponíveis, sem a necessidade de reposicionar a embarcação. Havendo insucesso nesta avaliação, a embarcação deve ser movimentada até o limite de 500 metros e posicionada em locação segura e livre de restrições para o seu aproamento.

Nota 3 : cabe a CONTRATADA especificar, dimensionar e implementar facilidades que permitam ao sistema de ROV ser lançado e recolhido nas condições especificadas. Para tal, a CONTRATADA poderá utilizar, caso entenda como necessário, técnicas reconhecidas na indústria, tais como, mas não limitadas à: utilização de embarcações mais estáveis, rebaixamento do ponto de lançamento do ROV; implementação de dispositivos de redução de roll; lançamento por moon pool; utilização de compensadores de heave mais robustos e cursor retrátil para condução do ROV através da região splash zone.

Nota 4: deve ser entregue no ato da proposta técnica, análise hidrodinâmica comprovando que o ROV instalado é capaz de executar com segurança as operações supramencionadas, nas condições ambientais definidas na tabela 1. A análise deve ser constituída por análise no domínio do tempo. A CONTRATADA poderá utilizar-se de análise no domínio da frequência com o intuito de corroborar com a análise feita no domínio do tempo.

Nota 5: a análise hidrodinâmica deve minimamente considerar os seguintes fatores: relação peso/área do ROV, RAO da embarcação (pitch; heave e roll), braço de alavanca do ponto de lançamento do veículo em relação ao centro de gravidade da embarcação, altura significativa de onda e período de pico do espectro de onda. As direções de incidência de onda contempladas na análise devem ser, pelo menos, de -45° (inclusive) até 45° (inclusive), com incremento máximo de 15°, resultando em no mínimo 7 aproamentos distintos. Os períodos de onda regular contemplados na análise devem ser de 4 segundos (inclusive) até 20 segundos (inclusive), com incremento máximo de ½ segundo. A faixa de períodos de 15 a 20 segundos poderá ter incremento de 1 segundo. Deverá ser apresentada tabela (referente ao melhor aproamento) indicando em quais estados de mar (representado pelo par Hs e Tp) o lançamento e recolhimento do ROV ocorre de maneira segura. Deverá ser considerado e modelado o efeito de *shielding* desempenhado pelo casco, pois tal efeito atenua as ondas no bordo a jusante (também conhecido como bordo favorável).

- d. Operar o ROV na execução dos serviços, atividades e tarefas previstas nos itens 5.1 e 5.2 desta especificação técnica, até os limites de condições ambientais descritas na tabela abaixo:

$0m \leq LDA < 20m$	Hs $\leq 1,5$ m e Corrente $\leq 1,5$ nó
$20m \leq LDA \leq 3.000m$	Corrente $\leq 2,0$ nós

Tabela 2 – Condições ambientais para Operação do ROV.

Nota 1: a tabela 2 mostra que em LDA'S < 20m, tanto a altura significativa de onda, como o valor da corrente são parâmetros limitantes. Em LDA'S \geq 20m, o limite ambiental de operação é determinado somente pelo valor de corrente.

Nota 2: os valores de corrente são valores médios, para um intervalo de 10 minutos, medidos na LDA de operação do ROV. Não podem ser considerados os picos observados no período;

Nota 3: em nenhuma circunstância a velocidade da corrente indicada no sistema de DP da embarcação poderá ser usada para definir limites operacionais. Para este fim, deve ser utilizado correntômetro com certificado de calibração e aferição válido.

Nota 4 : deve ser entregue no ato da proposta técnica, análise hidrodinâmica comprovando que o ROV instalado é capaz de executar as operações até o limite de condições ambientais definidas na tabela 2. Esta análise deve considerar minimamente os seguintes aspectos: a geometria e características hidrodinâmicas do ROV, o efeito do teher ou cabo armado sobre o ROV; as propriedades de inércia do ROV e o escoamento hidrodinâmico sobre o veículo.

e. Executar as tarefas abaixo relacionadas à movimentação de cargas, com segurança e dentro do envelope de condições ambientais de altura significativa de onda (Hs) e período de pico (Tp) definidos na tabela 3.

- Preparar e instalar as lingadas de içamento dos equipamentos.
- Instalar / remover os dispositivos de peação dos equipamento no convés.
- Movimentar os equipamentos entre pontos distintos no convés.
- Lançar os equipamentos do convés para a água (overboarding).
- Descer os equipamentos através da ZVM até LDA de operação.
- Compensar os efeitos dos movimentos da embarcação sobre o equipamento no fundo.
- Içar os equipamentos desde a LDA de operação até a superfície.
- Recolher os equipamentos da superfície da água até o convés (inboarding).

Hs [m]	Tp [s]
$3,6 \leq Hs \leq 4,0$	$14 \leq Tp \leq 20$
$3,1 \leq Hs \leq 3,5$	$10 \leq Tp \leq 20$
$2,6 \leq Hs \leq 3,0$	$7 \leq Tp \leq 20$
$2,1 \leq Hs \leq 2,5$	$5 \leq Tp \leq 20$
$Hs \leq 2,0$	Qualquer Tp

Tabela 3 – Condições ambientais para operações de movimentação de cargas.

Nota 1: as tarefas descritas acima devem ser executadas conforme os requisitos técnicos estabelecidos no item 5.2.9, cabendo a CONTRATADA dimensionar suas equipes e especificar os sistemas de movimentação de carga adequadamente.

Nota 2: os serviços de movimentação de cargas devem estar disponíveis 24 horas por dia e 7 dias por semana, de forma ininterrupta.

f. Elaborar PE próprio para cada operação, com base nas informações recebidas da PETROBRAS, bem como emitir a respectiva AST. O prazo para entrega do PE será de até 24 horas para operações convencionais e até 15 dias para operações não convencionais, contados a partir da data de entrega de todos os insumos necessários por parte da PETROBRAS.

Nota 1: entende-se como operação convencional, aquela que possui protocolo estabelecido para planejamento e execução, e que não necessita de análises computacionais complexas

ou simulações visuais tridimensionais dos cenários de operação para a conclusão do seu detalhamento técnico.

Nota 2: entende-se como operação não convencional, aquela que não possui protocolo estabelecido de planejamento e execução, ou que necessita de análises computacionais complexas ou simulações visuais tridimensionais dos cenários de operação para a conclusão do seu detalhamento técnico.

Nota 3: a contagem do prazo para a disponibilidade do procedimento executivo de que trata este item deve ser paralisada quando for identificada a necessidade de informações ou documentos complementares que impedem a conclusão do PE. A contagem do prazo deve ser retomada no momento em que os insumos necessários forem disponibilizados à CONTRATADA.

Nota 4: A CONTRATADA deverá manter suporte onshore dedicado ao planejamento das operações da embarcação para elaboração de procedimentos operacionais, análise de Risco e demais documentações pertinentes a operação. Conforme necessidade operacional, este suporte onshore poderá ser mobilizado em uma das instalações da PETROBRAS nas cidades de Macaé, Rio de Janeiro e Vitória.

Nota 5: a CONTRATADA deve seguir os seus padrões para a elaboração dos PE's das operações, porém respeitando as diretrizes estabelecidas nos padrões da PETROBRAS. Em casos de conflito entre os padrões existentes, devem ser consideradas as premissas estabelecidas no padrão PETROBRAS.

- g. Comparecer, sempre que convocado pela PETROBRAS em um local indicado por esta, a fim de participar de reuniões com objetivo de realizar planejamento de serviços de alta complexidade, planejamento de testes de novas ferramentas providas pela PETROBRAS ou por empresas a seu serviço, análise preliminar dos riscos de operações com grande potencial para causar acidentes pessoais, materiais, danos ao meio ambiente ou à imagem da PETROBRAS e por demais motivos em que se faça necessária à presença da CONTRATADA. As convocações para essas reuniões se farão com antecedência mínima de 72 horas corridas.

Nota : As reuniões poderão ocorrer nas cidades do Rio de Janeiro, Macaé e Vitória.

- h. Comparecer à base da PETROBRAS em terra, sempre que solicitado, com antecedência mínima de 24 horas à troca de turma da embarcação no porto, a fim de receber documentação e/ou materiais a serem entregues à Fiscalização a bordo durante as trocas de turma;
- i. Assim que receber da PETROBRAS a confirmação de programação da ordem de serviço, realizar contato com as unidades operacionais envolvidas (UEP, Sonda ou Embarcação), e iniciar o diligenciamento de forma a obter todas as autorizações e informações necessárias para garantir o início da execução dos serviços sem atrasos;

Nota : caso ocorram atrasos que não sejam imputáveis a omissão da CONTRATADA no cumprimento deste item, a mesma não deverá ser responsabilizada.

- j. Minimizar os tempos dispendidos com subidas e descidas do ROV para equipagem. Para isso, a CONTRATADA deverá fazer uso do *tooling skid* montado sob o ROV e descer com todas as ferramentas necessárias para execução do serviço que couberem na gaveta;

Nota: o *tooling skid* será considerada parte integrante do ROV e só será desconectado da estrutura do ROV caso seja necessária a instalação de outro *skid*, em operações que possuam restrição de espaço, que requeiram melhoria de desempenho hidrodinâmico, ou em outro caso que a PETROBRAS julgue necessário. Deve ser dada preferência para a execução da instalação e desinstalação da *tooling skid* em áreas abrigadas (fundeio ou Porto). Porém, havendo a necessidade de desinstalação offshore e para estados de mar com altura significativa de onda $H_s < 2m$, esta deverá ser executada. O tempo previsto para conclusão das atividades de instalação assim como a atividade de desinstalação, é de até 6 horas.

- k. Iniciar a navegação ou movimentação em DP para o local do serviço subsequente em, no máximo, 20 minutos após a saída do ROV da água;
- l. Executar a peação do ROV no convés ao término da ordem de serviço, assim que a tarefa de inboarding do veículo for finalizada;

Nota 1: A CONTRATADA deve possuir procedimento que oriente as equipes de ROV na execução da tarefa de peação, indicando claramente os elementos e pontos de fixação que devem ser utilizados e a forma de amarração no veículo. Além disto, o procedimento deve orientar as equipes sobre a sistemática de inspeção periódica para avaliação da integridade do sistema de amarração;

Nota 2: Deve ser apresentado e mantido a bordo o estudo de peação do ROV utilizado pela CONTRATADA para dimensionar os elementos de peação (cintas com catraca entre outros). Este estudo deve ser aprovado por sociedade classificadora, considerando as normas existentes para cálculos de acelerações e esforços devidos aos movimentos da embarcação.

Nota 3: Em hipótese alguma a embarcação deve começar a navegar antes do veículo estar completamente fixado ao convés conforme diretrizes do procedimento mencionado na nota 1;

- m. Mergulhar o ROV na água num prazo máximo de 20 minutos contados a partir do posicionamento da embarcação em DP nas coordenadas de início do serviço e após a execução do checklist de DP.

4.2 COM RELAÇÃO AOS REGISTROS DOS SERVIÇOS

- a. Elaborar os Relatórios de Serviço em conformidade com as orientações recebidas e os padrões emitidos pela PETROBRAS e em formulários aprovados por esta;
- b. Gravar os vídeos das operações em qualidade HD (resolução mínima de 1080p), com formato MPEG4 e padrão de compressão H.264 e H.265;
- c. Executar *upload* via internet dos arquivos de vídeos, imagens e relatórios das operações, em sistema de armazenamento de arquivos em nuvem disponibilizado pela PETROBRAS.

Nota 1: as seguintes informações deverão estar presentes em todas as imagens geradas pelo ROV: data (no formato dd/mm/aaaa), hora (no formato hh:mm:ss – 24h), aproamento, LDA, coordenadas do ROV, número e título da ordem de serviço.

Nota 2: os sistemas de gravação, edição, compressão, inclusão de vídeo *overlay*, distribuição, comutação, etc, não devem provocar alteração perceptível na qualidade de imagens. Não deve haver degradação dos vídeos e imagens durante o processo de *upload* dos arquivos em nuvem.

Nota 3: a CONTRATADA dispõe de 48 horas corridas após a conclusão da Ordem de Serviço para concluir o *upload* na nuvem da PETROBRAS dos arquivos de vídeos, imagens, dados e relatórios gerados. A estrutura das pastas de armazenamento será informada pela PETROBRAS.

Nota 4: é responsabilidade da CONTRATADA implementar toda a estrutura e serviços de internet necessários para atender os requisitos estabelecidos neste item, considerando que o volume médio de dados gerados é de 50 *Gigabyte* por ordem de serviço;

- d. Anexar ao Relatório de Serviço o formulário de aferição do medidor de potencial para todos os serviços onde for realizada medição de potencial eletroquímico, conforme formulário padrão fornecido pela PETROBRAS;
- e. Anexar ao Relatório de Serviço o gráfico de A-SCAN, mostrando a amplitude dos pulsos de ultrassom no tempo e a técnica empregada (*single-echoe*, *multi-echoe*, etc) e, caso solicitado,

os dados brutos da medição. Essa solicitação se aplica a todos os serviços onde forem realizadas medições de espessura;

- f. Anexar aos Relatórios de Serviço que envolvam manuseios de válvulas com o uso de ferramentas de torque (*torque tool*) um gráfico pressão x torque, evidenciando a aferição de torques na ferramenta com o uso do analisador de torques (*torque analyser*);
- g. Para os serviços que envolvam a instalação de cabeça de tração e flanges cegos deverão ser anexados aos relatórios de serviço, os certificados dos acessórios utilizados (manilhas, *masterlink*, etc) e as informações técnicas sobre a cabeça de tração ou flange cego instalados;
- h. Comparecer à base da PETROBRAS em terra, no máximo 72 horas após a troca de turma da embarcação no porto, para entregar documentos, e outros materiais enviados de bordo;
- i. Preencher, em tempo real, a descrição cronológica das operações de cada dia na ferramenta “Cronológico Online”, nos seguintes endereços de internet: “<http://ciem2.petrobras.com.br>”, “<http://ciem2.petrobras.biz>”, ou em qualquer outro indicado pela PETROBRAS;
- j. Apresentar à Fiscalização, num prazo máximo de até 24 horas após a conclusão de cada serviço, o Relatório de Serviço para análise e aprovação;

Nota: exceção a esse prazo são os relatórios das operações realizadas no último dia da quinzena, antes da embarcação seguir para a troca de turma no porto. Estes devem ser entregues em até 6 horas ou em prazo maior a ser definido em conjunto com a fiscalização PETROBRAS depois de concluídos os serviços para que sejam analisados e aprovados pela Fiscalização antes de seu desembarque;

- k. Corrigir os relatórios que venham a ser devolvidos pela Fiscalização, em razão de erros cometidos em sua elaboração, reemitindo-os em no máximo 24 horas a partir de sua devolução pela Fiscalização;

4.3 COM RELAÇÃO ÀS EQUIPES

- a. Compor equipes técnicas multidisciplinares, especializadas, devidamente capacitadas a operar a embarcação, seus equipamentos, os sistemas de ROV além de suas ferramentas e instrumentos, e em quantidade adequada à demanda de serviços observando todas as exigências feitas nesta ET;
- b. Fornecer todos os treinamentos e certificações necessários às suas equipes, de tal forma a capacitá-las e qualificá-las para a execução de todos os serviços a serem prestados conforme descritos na seção 5 desta ET, tais como os listados a seguir, mas não limitados a estes: **ABENDI NA-003** (Qualificação e Certificação de Pessoal em Ensaio Não Destrutivos para o Setor Subaquático), **ABNT NBR 16244** (Ensaio não destrutivo - Ensaio visual - Inspeção subaquática), **ABNT NBR 16482** (Ensaio não destrutivo - Medição de potencial eletroquímico - Inspeção subaquática), **ABNT NBR 16794 (Ensaio não destrutivo - Ultrassom - Medição de espessura por ultrassom para procedimento subaquático)**, **ABNT NBR 15549** (Ensaio não destrutivo - Ultrassom - Verificação da aparelhagem de medição de espessura de parede para inspeção subaquática);

Nota 1: cabe a CONTRATADA definir o número de colaboradores qualificados nas normas supramencionadas de forma a garantir que as avaliações e tarefas que envolvem o escopo de inspeções submarinas sejam acompanhadas, orientadas e validadas por pessoal qualificado.

Nota 2: Seguem orientações relativas a evidência de atendimento deste item: A norma **ABENDI NA-003** tem caráter de referência e não requer a apresentação de certificado. As normas **ABNT NBR 16482**, **ABNT NBR 16794** e **ABNT NBR 15549** requerem a apresentação de certificado de qualificação emitido pela **ABENDI** ou por outra empresa qualificada e reconhecida pela PETROBRAS. Para a norma **ABNT NBR 16244 (Ensaio não destrutivo - Ensaio visual - Inspeção subaquática)**, será aceito temporariamente o certificado de

treinamento emitido pela própria CONTRATADA, sendo que após a liberação do processo de certificação ABENDI, a CONTRATADA terá o prazo de 180 dias para se adequar na referida qualificação.

- c. Fornecer equipe suficiente para executar com qualidade e segurança todos os serviços, cobrindo todo o prazo contratual e considerando a sazonalidade de utilização das equipes, folgas, férias, licenças médicas e qualquer outro motivo que impeça o embarque de algum colaborador necessário para as atividades;

4.4 COM RELAÇÃO À QUALIDADE E CONFORMIDADE NA EXECUÇÃO DOS SERVIÇOS

- a. Atender aos requisitos das normas da série ABNT NBR ISO 9001 – Sistema de Gestão da Qualidade, ISO 14001 – Sistema de Gestão Ambiental e OHSAS 18001 – Sistema de Gestão de Saúde e Segurança;
- b. Executar todos os serviços de acordo com os padrões e procedimentos fornecidos pela PETROBRAS, bem como normas de referência aplicáveis e requisitos de órgãos reguladores, tais como o RT-SGSS da ANP;
- c. Aplicar práticas de AST e VCP ao receber os procedimentos das operações e de Gestão de Mudança quando for identificado que a situação real da operação pode ser diferente da prevista no procedimento;
- d. Realizar DDS com as suas equipes, cuidando para que todas tenham conhecimento dos procedimentos, dos riscos envolvidos e das ações mitigadoras aplicáveis nas operações. A realização do DDS não deve impactar ou atrasar as operações.

4.5 COM RELAÇÃO À PREPARAÇÃO DOS ROVS PARA EXECUÇÃO DOS SERVIÇOS

- a. Manter em dia os certificados de aferição e calibração de todas as ferramentas e instrumentos necessários à execução dos serviços, tais como, mas não limitados a: *torque analyser*, medidor ultrassônico de espessura, medidor de potencial eletroquímico, multímetros, eletrodos de referência, blocos padrão, etc;
- b. Evidenciar para a FISCALIZAÇÃO da PETROBRAS que possui e cumpre a bordo uma rotina de manutenções e testes periódicos em todas as ferramentas e instrumentos, de tal forma a garantir as disponibilidades destas para os serviços;
- c. Mobilizar em seus ROVs ferramentas e/ou instrumentos da PETROBRAS e/ou de terceiros a seu serviço;

Nota 1: concluída a mobilização, deverão ser realizados testes funcionais nas ferramentas e/ou instrumentos no convés para comprovação da integridade e operacionalidade destas. A contratada não será responsabilizada por falhas imputáveis apenas a ferramenta;

Nota 2: os testes das ferramentas poderão ser acompanhados pela FISCALIZAÇÃO e/ou técnicos PETROBRAS.

- d. Disponibilizar a bordo, no mínimo, dois conjuntos idênticos de ferramentas e instrumentos necessários à execução dos serviços abaixo, de tal forma que seja possível equipar simultaneamente seus dois ROV de forma idêntica, quando necessário;

Serviços: Item 5.1: Inspeção de Jaquetas (ferramenta de limpeza); Inspeção de classe (ferramenta de limpeza); Remoção de sucata; Corte de linha; Abertura de conexão; Inspeção programada da ANM; Inspeção programada de válvula submarina; Manuseio de válvulas (torque tool com faixas de torques distintas); Limpezas de HUB; Instalação/desinstalação/substituição de jumper hidráulico; Instalação/substituição/modificação de capa lógica; Partida, pré-partida e repartida de poço manifoldado; Partida, pré-partida e repartida de equipamento submarino; Partida, pré-partida e repartida de poço satélite.

- e. Instalar e desinstalar ferramentas e equipamentos no ROV observando os tempos máximos estabelecidos na tabela a seguir. A instalação / desinstalação de equipamentos no ROV, observando esses tempos, deverá começar tão logo a CONTRATADA tenha conhecimento dessa necessidade e quando pelo menos um dos ROV estiver disponível para tal;

EQUIPAMENTO / INSTRUMENTO	TEMPO EM MINUTOS PARA			
	INSTALAÇÃO	DESINSTALAÇÃO	SUBSTITUIÇÃO	CALIBRAÇÃO
Torque tool (API ou BR)	40	20	-	-
Mudança de interface API / BR usando o adaptador crossover	20	10	-	-
Calibração de torques (por torque calibrado)	-	-	-	5
Hot Stab com tanque residente no ROV	60	20	-	-
Hot Stab sem tanque residente no ROV	90	20	-	-
Calibração de pressão e teste no Hot Stab (por pressão calibrada)	-	-	-	5
Grinder / Super Grinder	30	15	-	-
Disco de corte	-	-	15	-
Escova de limpeza	-	-	15	-
Cortador hidráulico para cabos de aço	30	15	-	-
Draga com bomba residente no ROV	30	20	-	-
Draga sem bomba residente no ROV	60	20	-	-
Jateador de alta pressão (equipamento residente)	0	0	-	-
FLOT residente no ROV e torque tool	40	20	-	-
FLOT não residente e torque tool	120	60	-	-
Medidor de potencial eletroquímico	40	15	-	-
Medidor de espessura	40	15	-	-
Parafusadeira hidráulica vazada	20	15	-	-
Torqueadeira hidráulica	20	15	10	-
Inversão / substituição do soquete na Torqueadeira	-	-	5	-
Ferramenta para cisalhamento de porcas	20	15	-	-
Ferramenta para corte de dutos com fita diamantada	180	90	-	-
Ferramenta de limpeza de área de vedação do anel VX	40	20	-	-
Mini câmera no manipulador do ROV	30	15	-	-
Dissipador de partículas em suspensão	20	15	-	-
Indicador de contato para disco de corte	20	15	-	-
Coletadores de amostras de fluidos e sólidos	20	15	-	-
Dispositivo para limpeza de pontos de potencial eletroquímico	20	15	-	-

Tabela 4 – Tempos Operacionais para Instalação / Desinstalação e troca de ferramentas.

Nota 1: os tempos economizados nas instalações, desinstalações e trocas de ferramentas em relação aos tempos máximos permitidos na tabela poderão ser acumulados e utilizados pela CONTRATADA, para dar manutenção preventiva nos seus sistemas de ROV em momento oportuno acordado com a Fiscalização.

Nota 2: Para ferramentas não listadas nesta tabela, o tempo máximo para instalação ou desinstalação será acordado junto ao suporte técnico operacional onshore da PETROBRAS, considerando a complexidade da execução do serviço.

- f. As especificações que constam nas alíneas de “c” até “e” não se aplicam ao modelo de contratação por entregáveis.

5. DESCRIÇÕES

5.1 DOS PRINCIPAIS SERVIÇOS SUBMARINOS A SEREM EXECUTADOS

A CONTRATADA deverá executar todos os serviços submarinos listados a seguir, mas não limitados a estes:

- a. **Inspeção programada PIDF-1:** inspeção de dutos flexíveis, umbilicais e cabos elétricos no trecho estático (*flowline*). Envolve inspeção visual, dragagem, limpeza dos pontos de medição e medição de potencial eletroquímico;
- b. **Inspeção programada PIDF-2:** inspeção de dutos flexíveis, umbilicais e cabos elétricos no trecho dinâmico (*riser*). Envolve inspeção visual, dragagem, limpeza dos pontos de medição e medição de potencial eletroquímico, inclusive a meia água;
- c. **Inspeção programada PIDF-3:** inspeção de dutos flexíveis, umbilicais e cabos elétricos da LDA de 20m até a superfície. Envolve a inspeção visual do duto e de seus acessórios. Inclui a limpeza dos pontos de interesse (duto e acessórios) e medição do potencial eletroquímico nos acessórios;
- Nota 1:** A contratada deverá viabilizar a operação de limpeza do duto e acessórios com ferramenta adequada para cada situação (acessório e duto) mantendo a produtividade devida. Para limpeza do duto sugere-se a utilização de ferramenta por jato de cavitação ou alta pressão capaz de limpar no mínimo metade do perímetro da seção circular, com o seu devido acoplamento ao duto.
- Nota 2:** as ferramentas de limpeza e medição de potencial eletroquímico utilizadas neste serviço devem ser adaptadas para que possam ser operadas a distância pelo ROV, reduzindo significativamente a necessidade de docagem do veículo no duto. Considerar comprimento mínimo de 10 metros para os umbilicais de acionamento e comunicação das ferramentas. Em anexo é disponibilizado um desenho de referência para dispositivo de acoplamento das ferramentas nos dutos, podendo a CONTRATADA adotar outra solução.
- d. **Inspeção diferenciada PIDF-8:** inspeção detalhada em ponto ou trecho de duto flexível, umbilical ou cabo elétrico. Envolve inspeção visual, podendo ser em mais de uma geratriz do duto, dragagem, limpeza, medição de potencial eletroquímico e medição de espessura, inclusive à meia água;
- e. **Inspeção diferenciada PIDR-8:** inspeção detalhada em ponto ou trecho de duto rígido. Envolve inspeção visual, dragagem, limpeza, medição de potencial eletroquímico e medição de espessura;
- f. **Inspeção programada PIDR-2:** inspeção de dutos rígidos no trecho dinâmico (*riser*). Envolve inspeção visual, dragagem e medição de potencial eletroquímico, inclusive a meia água;
- g. **Inspeção diferenciada anual:** inspeção visual em dutos com foco na detecção de anormalidades críticas ainda não reportadas e/ou na evolução de anormalidades críticas já reportadas, com ou sem a ocorrência de vazamentos para o meio externo;
- h. **Inspeção programada de estojos:** inspeção programada em estojos de uniões flangeadas de dutos. Envolve inspeção visual, dragagem, medição de potencial eletroquímico e teste de toque com bastão flexível nos estojos;
- i. **Inspeção programada de Flexjoints:** inspeção visual e medição do potencial eletroquímico, caso necessário, de junta flexível da união entre Riser rígido e sua estrutura de sustentação;
- j. **Inspeção em busca de danos ou vazamentos em dutos:** inspeção extemporânea, realizada fora da periodicidade de inspeção do duto, com o objetivo de investigar possível existência de dano com ou sem vazamento. Envolve inspeção visual, dragagem, limpeza, medição de potencial eletroquímico, medição de espessura e inspeção para detecção de alagamento no espaço anular de dutos flexíveis. A Ferramenta de detecção de alagamento do espaço anular será fornecida pela PETROBRAS;
- k. **Monitoramento de dutos:** monitoramento de vazamento ou outra condição crítica em dutos. Envolve inspeção visual e coleta de fluidos;
- l. **Inspeção de jaquetas:** inspeção de jaquetas de plataformas fixas. Envolve inspeção visual, limpeza, medição de potencial eletroquímico;

- m. **Inspeção de classe:** inspeção de classe das UEPs, incluindo semissubmersíveis e FPSOs. Envolve inspeção visual, limpeza, medição de potencial eletroquímico e de espessura
- n. **Inspeção de fundo para identificação de anomalias:** inspeção para identificação de anomalias de fundo em UEPs. Envolve apenas inspeção visual;
- o. **Intervenção em estojos:** intervenção em estojos de conexões flangeadas ou grayloc para fins de manutenção do duto. Envolve inspeção visual, dragagem, limpeza, medição de potencial eletroquímico, destorqueamento, corte e retirada de estojo, instalação e torqueamento de novo estojo;
- Nota :** os estojos e porcas necessários a operação serão fornecidos pela PETROBRAS. Demais recursos devem ser fornecidos pela CONTRATADA.
- p. **Localização e saneamento de vazamento em dutos:** operação para localizar e tentar sanar origem de vazamento em dutos. Envolve inspeção visual, aperto de flanges e conexões, e teste de estanqueidade;
- q. **Realização de reparo em duto rígido:** reparo em dutos rígidos com materiais fornecidos pela PETROBRAS. Envolve corte do duto, instalação de luva ou outro dispositivo de reparo *diverless*, e teste de estanqueidade;
- r. **Remoção de sucata:** remoção de sucatas que estejam próximas ou em contato com dutos e equipamentos. Envolve inspeção visual, dragagem, corte e recolhimento;
- s. **Limpeza para PIDF-3:** limpeza de *risers*, com ferramentas de ROV, para permitir inspeção PIDF-3; Ver nota 1, constante no item 5.1, alínea c;
- t. **Calçamento de dutos rígidos:** calçamento de dutos rígidos com *groutbag*, poita com apoio anti-atrito, suporte mecânico, calço cunha ou outro recurso tecnicamente viável para quitação desse tipo de RTI. Envolve inspeção visual, dimensionamento do vão, demarcação dos pontos de calçamento, dragagem, lançamento e instalação do calço. Materiais e ferramentas fornecidos pela CONTRATADA, a serem mobilizados com prazo de 90 dias a partir da data de solicitação da PETROBRAS;
- Nota 1:** O tipo de calço a ser utilizado será definido pela PETROBRAS;
- Nota 2:** O quantitativo anual limita-se a 20 calços. Como referência para dimensionamento deverá ser considerado gaps (distância entre duto e solo) variando entre 0,10 m e 3 m com distribuição proporcional por tipo;
- Nota 3:** Será solicitado, anualmente, até 20% do quantitativo de suportes mecânicos, sendo o restante distribuído nos demais tipos (poitas, grout bag, etc.). Cabe ressaltar que tal quantidade anual é acumulativa, podendo ser utilizada até o final do contrato.
- u. **Eliminação de contato entre dutos:** operação de eliminar contato entre dois dutos para quitação de RTI. Envolve inspeção visual, instalação de laçada, instalação de proteção, movimentação de linhas;
- v. **Inspeção de geratriz inferior:** inspeção de geratriz inferior de dutos flexíveis e umbilicais com gancho de içamento e ferramenta de inspeção fornecidos pela CONTRATADA para quitação de RTI. Envolve içamento da linha e inspeção visual. A PETROBRAS disponibilizará desenhos de referência da ferramenta utilizada nas operações, não sendo obrigatória a sua utilização, desde que a ferramenta proposta pela CONTRATADA atenda as necessidades do serviço;
- w. **Instalação/desinstalação de abraçadeira:** instalação ou desinstalação de abraçadeira em dutos para quitação de RTI com materiais fornecidos pela PETROBRAS. Envolve inspeção visual, dragagem, limpeza, preparação da superfície, instalação da abraçadeira;
- x. **Instalação/desinstalação de proteção anti-abrasiva:** instalação de proteção anti-abrasiva para quitação de RTI com ferramenta e materiais fornecidos pela PETROBRAS. Envolve

inspeção visual, dragagem, limpeza, içamento da linha, instalação de ferramenta própria para instalação de proteção anti-abrasiva.;

- y. **Recomposição de proteção catódica:** instalação de skids anodos em dutos para quitação de RTI. Envolve inspeção visual, dragagem, lançamento e instalação de skid de anodos, medição de potencial eletroquímico. Materiais e ferramentas fornecidos pela CONTRATADA, a serem mobilizados com prazo de 90 dias a partir da data de solicitação da PETROBRAS; A PETROBRAS disponibilizará desenhos de referência do skid utilizado nas operações, não sendo obrigatória a sua utilização, desde que o skid proposto pela CONTRATADA atenda as necessidades do serviço.

Observação: A quantidade anual de operações está limitada a 3 operações com massa anódica de até 500 kg. Cabe ressaltar que tal quantidade anual é acumulativa, podendo ser utilizada até o final do contrato.

- z. **Reparo de capa externa:** reparo de capa externa em dutos flexíveis. Envolve inspeção visual, dragagem e reparo da capa externa. Ferramentas e materiais fornecidos pela PETROBRAS;
- aa. **Reposicionamento de TDP:** operação que consiste em reposicionar o TDP de dutos flexíveis para adequação do ângulo de catenária às condições de projeto. Envolve inspeção visual, instalação de laçada e movimentação de linhas no fundo;
- bb. **Instalação/desinstalação de supressores de vórtice:** operação de instalação ou desinstalação de dispositivos supressores de vórtices para quitação de RTI em trechos de duto rígido em balanço, isto é, em vão livre. Envolve inspeção visual, dragagem, lançamento e instalação de dispositivo supressor de vórtice, sendo o último de fornecimento da PETROBRAS;
- cc. **Medição de potencial eletroquímico:** operação que consiste em medir o potencial eletroquímico, inclusive à meia água, para quitação de uma RTI;
- dd. **Inspeção de proteção anti-abrasiva da BSR:** envolve apenas inspeção visual de proteção anti-abrasiva da BSR;
- ee. **Monitoramento de posição da BSR:** operação que envolve a aquisição, com ROV, de dados de posição da BSR;
- ff. **Inspeção de casco da BSR:** operação de inspeção de casco da BSR. Envolve inspeção visual e medição de potencial eletroquímico;
- gg. **Inspeção do sistema de ancoragem da BSR:** operação que envolve inspeção visual do sistema de ancoragem da BSR;
- hh. **Inspeção do sistema de monitoração da BSR:** operação que envolve inspeção visual do sistema de monitoração do empuxo da BSR;
- ii. **Inspeção RHAS – Amarra de sustentação de riser:** operação que envolve inspeção visual dos elos de amarra do RHAS;
- jj. **Inspeção RHAS – Jumper flexível:** operação que envolve inspeção visual do jumper flexível do RHAS;
- kk. **Inspeção RHAS – Tanque de lastro:** operação que envolve inspeção visual e medição de potencial eletroquímico do tanque de lastro do RHAS;
- ll. **Inspeção RHAS – Duto rígido:** operação que envolve inspeção visual e medição de potencial eletroquímico do duto rígido do RHAS;
- mm. **Inspeção RHAS – Fundação:** operação que envolve inspeção visual da fundação do RHAS;
- nn. **Inspeção RHAS – DRS (spool da base):** inspeção visual do spool rígido da base do RHAS;
- oo. **Inspeção RHAS – UM:** inspeção visual do umbilical de monitoramento do RHAS;

- pp. **Inspeção RHAS – Sistema de Monitoramento:** operação que envolve inspeção visual do sistema de monitoramento do empuxo do tanque de lastro do RHAS;
- qq. **Inspeção RHAS – Aquisição de dados via UCR:** operação de aquisição de dados de empuxo do tanque de lastro do RHAS via UCR;
- rr. **Instalação de cabeça de tração:** instalação de cabeça de tração em dutos flexíveis. Envolve preparação e manuseio da cabeça de tração no convés, lançamento da cabeça de tração, instalação de estojos, torqueamento e teste de estanqueidade;
- Nota :** Os estojos, porcas, anéis de vedação e cabeça de tração serão fornecidos pela PETROBRAS. Demais recursos necessários a execução do serviço deverão ser fornecidos pela CONTRATADA.
- ss. **Instalação de flange cego:** instalação de flange cego em conexões de dutos rígidos e flexíveis. Envolve preparação e manuseio do flange cego no convés, lançamento do flange cego, instalação de estojos, torqueamento e teste de estanqueidade;
- Nota :** Os estojos, porcas, anéis de vedação e flange cego serão fornecidos pela PETROBRAS. Demais recursos necessários a execução do serviço deverão ser fornecidos pela CONTRATADA.
- tt. **Instalação de cubo cego *grayloc*:** operação de instalação de cubo cego *grayloc* para tamponamento linhas com ROV, com materiais fornecidos pela PETROBRAS. Envolve a preparação e manuseio do conjunto *grayloc* no convés, lançamento do conjunto, instalação de estojos, torqueamento;
- Nota 1:** A PETROBRAS disponibilizará desenhos de referência da ferramenta utilizada neste tipo de operação, não sendo obrigatória a sua utilização, desde que a ferramenta proposta pela CONTRATADA atenda as necessidades do serviço.
- Nota 2:** Os estojos, porcas, anéis de vedação, cubo cego e conector *graylock* serão fornecidos pela PETROBRAS. Demais recursos necessários a execução do serviço deverão ser fornecidos pela CONTRATADA.
- uu. **Descruzamento de linhas:** operação de descruzamento de linhas. Envolve inspeção visual, corte, instalação de laçada, movimentação de linhas no fundo;
- vv. **Dragagem:** operação de dragagem de solo marinho utilizando ferramenta de sucção, seja para desassorear dutos e equipamentos ou para abrir valas em apoio a novas interligações;
- ww. **Corte de linha:** corte no corpo tubular de dutos para permitir descruzamento e/ou recolhimento;
- xx. **Abertura de conexão:** abertura de conexão flangeada ou *grayloc* através de destorqueamento ou corte dos estojos;
- yy. **Instalação de peso morto:** instalação de peso morto para ancorar linhas. Operação envolve instalar laçada na linha e conectar ao peso morto previamente lançado no leito marinho;
- zz. **Medição da altura de HUB:** operação que consiste em medir a altura de hubs de MCV;
- aaa. **Apoio para limpeza de linha:** operação que consiste em dar apoio à plataforma enquanto ela promove a lavagem de uma linha;
- bbb. **Passagem de cabo guia em equipamento GL:** operação de passagem de cabo guia em equipamentos *guidelined* para permitir intervenção com sonda. Materiais fornecidos pela PETROBRAS;
- ccc. **Instalação/desinstalação de acessórios:** operação de instalação ou desinstalação de acessórios submarinos;

- ddd. **Inspeção programada MOBO:** inspeção periódica realizada em MOBOs. Compreende a inspeção visual, verificação dos status nos painéis de interface, verificação de vazamentos externos, corrosão, pintura, sucata, danos mecânicos, incrustações, erosão, assoreamento, inclinação e ancoragem;
- eee. **Investigação de anomalias em equipamentos:** inspeção visual para investigação de anomalias em equipamentos;
- fff. **Inspeção diferenciada BAP:** inspeção não-periódica em BAPs para verificar presença ou evolução de vazamentos, integridade de componentes, teste de toque nos estojos, ou outro detalhe específico;
- ggg. **Inspeção programada das ANM:** inspeção periódica realizada na ANM. Contempla inspeção visual da ANM, verificação dos status das válvulas do conjunto, verificação da presença de corrosão, inspeção de pintura, medição de potencial eletroquímico e teste funcional de válvulas;
- hhh. **Inspeção programada de manifolds:** inspeção periódica de manifolds submarinos contemplando inspeção visual, medição de potencial eletroquímico e medição de espessura de parede, inclusive em superfícies curvas e potencialmente corroídas internamente;
- iii. **Inspeção diferenciada de monitoramento visual:** inspeção realizada para verificar se houve evolução no estado de degradação do equipamento como, por exemplo: aumento de região corroída, surgimento de pontos de escape, destravamento de conectores, etc;
- jjj. **Inspeção programada PLEM/PLAEM:** inspeção periódica dos PLEMs contemplando inspeção visual, medição de potencial eletroquímico e medição de espessura de parede, inclusive em superfícies curvas e potencialmente corroídas internamente;
- kkk. **Inspeção programada PLET:** inspeção periódica dos PLET contemplando inspeção visual, medição de potencial eletroquímico e medição de espessura de parede, inclusive em superfícies curvas e potencialmente corroídas internamente;
- lll. **Inspeção programada válvula submarina:** inspeção realizada em válvulas instaladas em tubulação de interligação submarina (válvulas de segurança, chokes e válvulas de retenção). Consiste em verificar a indicação visual de posição da válvula, verificar a presença de corrosão, inspecionar pintura, realizar medida de potencial eletroquímico e teste funcional de válvulas;
- mmm. **Inspeção diferenciada de escape de gás:** inspeção visual realizada para acompanhar a possível evolução de escapes de gás já conhecidos e surgimento de novos escapes;
- nnn. **Inspeção programada – outros equipamentos:** realização de inspeção visual, verificando os status das válvulas existentes, verificação da presença de corrosão, inspeção da pintura do conjunto, realização medida de potencial eletroquímico e teste funcional de válvulas existentes;
- ooo. **Inspeção RHAS – BAJA:** inspeção na qual são examinados o estado e presença de vazamentos para o meio ambiente pela conexão flangeada entre a Taper Joint e o Offtake Spool do RHAS; travamento do conector hidráulico; hot stab no painel de ROV; presença de danos mecânicos; presença de marcações ilegíveis; presença de descontinuidade na pintura; presença de incrustação e presença de corrosão externa. Também contempla a inspeção dos anodos de sacrifício e medição de potencial eletroquímico do conjunto;
- ppp. **Inspeção RHAS – TRA:** inspeção da estrutura tubular que suporta os mandris do MCV e do Thether Chain Connector do RHAS, além de comportar equipamentos do sistema de monitoramento de empuxo, passeio e posicionamento da torre. São inspecionados presença de vazamentos para o meio ambiente através do flange inferior do Top Riser Assembly com a Taper Joint; presença de danos mecânicos, incluindo moissas e trincas nos tubos; presença de descontinuidade na pintura; presença de corrosão externa; presença de incrustação e

- presença de danos nos sensores de monitoramento. Além disso, ocorre a inspeção dos anodos do Conjunto TRA;
- qqq. **Inspeção RHAS – MCV:** inspecionados os status de travamento do MCV, flange (estado da conexão e presença de vazamentos), presença de danos mecânicos, presença de vazamentos para o meio ambiente, presença de marcações ilegíveis, presença de descontinuidade na pintura; presença de incrustação, presença de corrosão externa. Além disso, são inspecionados e registrados os status do travamento, do soft landing e dos hot stabs do MCV;
- rrr. **Inspeção RHAS – URTA:** inspeção da estrutura de conexão superior do RHAS. Envolve inspeção visual para verificação de danos mecânicos, presença de marcações ilegíveis, de descontinuidade na pintura, incrustação, corrosão externa e medição de potencial eletroquímico do conjunto;
- sss. **Inspeção RHAS – LRTA:** inspeção da estrutura de conexão inferior do RHAS. Envolve inspeção visual para verificação de danos mecânicos, presença de marcações ilegíveis, de descontinuidade na pintura, incrustação, corrosão externa e medição de potencial eletroquímico do conjunto;
- ttt. **Manuseio de válvula (MDV):** acionamento mecânico de válvulas submarinas com o ROV equipado com ferramentas de torque;
- uuu. **Teste funcional e manuseio de válvulas:** acompanhamento do teste das válvulas da ANM via comando hidráulico da UEP. O acompanhamento é feito via ROV com monitoramento dos tempos de abertura e fechamento das válvulas;
- vvv. **Monitoramento de nível de bola:** verificação da inclinação dos equipamentos, garantindo o correto posicionamento do mesmo após sua instalação ou durante a sua operacionalidade;
- www. **Limpeza de HUB:** operação de limpeza dos HUB dos equipamentos (BAP, PLEM, MANIFOLD, PLET, etc.) para remoção de incrustações e/ou vidas marinhas com utilização de ferramentas de limpeza operadas por ROV para permitir a instalação de subequipamentos. Por vezes a limpeza de hub está associada à necessidade de retirada de capas de proteção ou capas de teste;
- xxx. **Limpeza de interfaces:** operação de limpeza de áreas de vedação ou de contato elétrico antes que os equipamentos as quais pertencem sejam interligados. O objetivo é eliminar impurezas, incrustações e camadas calco-magnesianas que comprometeriam o correto funcionamento destas superfícies;
- yyy. **Recolhimento e/ou posicionamento de transponder:** instalação e/ou recolhimento do *transponder* para que se tenha o posicionamento da embarcação e ROV em relação aos equipamentos a serem instalados/retirados no solo marinho;
- zzz. **Conexão/desconexão de jumper hidráulico:** operação de interligação/desconexão hidráulica entre equipamentos e/ou subequipamentos submarinos com o objetivo de permitir comando hidráulico a partir da superfície;
- aaaa. **Conexão/desconexão de jumper elétrico:** operação de interligação/desconexão elétrica e/ou eletrônica entre equipamentos e/ou subequipamentos submarinos com o objetivo de permitir comando e/ou monitoramento elétrico e/ou eletrônico a partir da superfície;
- bbbb. **Instalação/desinstalação/substituição de jumper hidráulico:** operação de lançamento / recolhimento de jumper hidráulico para instalação entre equipamentos e/ou subequipamentos submarinos com o objetivo de permitir comando hidráulico a partir da superfície. Pode utilizar estrutura auxiliar de lançamento / ferramenta de instalação (skid), devido ao tamanho, peso ou características específicas do *jumper*;
- cccc. **Instalação/desinstalação/substituição de jumper elétrico:** operação de lançamento / recolhimento de jumper elétrico para instalação entre equipamentos e/ou subequipamentos

- submarinos com o objetivo de permitir comando elétrico e/ou eletrônico a partir da superfície. Pode utilizar estrutura auxiliar de lançamento / ferramenta de instalação (skid), devido ao tamanho, peso ou características específicas do *jumper*;
- dddd. **Instalação/desinstalação de módulo *choke*:** operação de instalação/desinstalação de Módulo de *choke* recuperável para controle de fluxo de fluido em equipamentos submarinos;
- eeee. **Instalação/desinstalação de IMUX:** realização de descida/subida do IMUX com ROV, através de gaveta, gancho ou braço do mesmo, instalação/desinstalação do IMUX no local de assentamento com seu travamento;
- ffff. **Instalação de Skid de anodos:** lançamento e instalação de skid de anodos em equipamentos submarinos;
- gggg. **Instalação/desinstalação de SCM:** realização de descida e instalação do SCM no local de assentamento com seu travamento, realizando também a conexão dos *jumpers* elétricos e hidráulicos do SCM;
- hhhh. **Instalação/substituição/modificação de capa lógica:** operação de instalação, substituição ou modificação de capa lógica da ANM para alterar a correlação hidráulica das funções da ANM a partir da superfície;
- iiii. **Instalação/desinstalação/substituição de Tree Cap:** lançamento / recolhimento e instalação / desinstalação de Tree Cap em ANM;
- jjjj. **Instalação de outros equipamentos submarinos:** preparação, testes, lançamento e instalação de equipamentos submarinos considerados leves;
- kkkk. **Partida, pré-partida e repartida de oleoduto:** operações de comissionamento de oleoduto. As etapas dessa operação visam preparar o oleoduto para início de exportação de óleo. São feitas manobras e testes de integridade dos equipamentos, válvulas e conexões, de maneira a garantir sua plena integridade para a partida;
- llll. **Partida, pré-partida e repartida de poço manifoldado:** operações de comissionamento de poço manifoldado. As etapas dessa operação visam preparar o poço para início de produção/injeção. São feitas manobras e testes de integridade dos equipamentos, válvulas e conexões, de maneira a garantir sua plena integridade para a partida;
- mmmm. **Partida, pré-partida e repartida de equipamento submarino:** operações de comissionamento de equipamento submarino. As etapas dessa operação visam preparar o equipamento para entrada em operação. São feitas manobras e testes de integridade dos equipamentos;
- nnnn. **Partida, pré-partida e repartida de gasoduto:** operações de comissionamento de gasoduto. As etapas dessa operação visam preparar o gasoduto para início de exportação de gás. São feitas manobras e testes de integridade dos equipamentos, válvulas e conexões, de maneira a garantir sua plena integridade para a partida;
- oooo. **Partida, pré-partida e repartida de poço satélite:** operações de comissionamento de poço satélite. As etapas dessa operação visam preparar o poço para início de produção/injeção. São feitas manobras e testes de integridade dos equipamentos, válvulas e conexões, de maneira a garantir sua plena integridade para a partida;
- pppp. **Apoio na instalação/desinstalação de equipamento submarino:** apoio à embarcação principal nas operações de instalação/desinstalação de equipamento submarino;
- qqqq. **Corte de equipamento:** realização de corte / perfuração na estrutura do equipamento para permitir sua desmobilização, devido à interferência mecânica, vácuo, calço hidráulico, purga ou preenchimento / equalização e/ou alívio de pressão;
- rrrr. **Operações com SAS marinizado:** o SAS marinizado tem aplicação em aquisição em tempo real dos sinais dos sensores em poços que não possuem comunicação com a UEP. O SAS

marinizado é fixado na estrutura do ROV e conectado na porta serial do mesmo, por onde ele também recebe a alimentação. A operação consiste em realizar a descida do ROV com o SAS Marinizado, desconectar o jumper definitivo da ANM e realizar a conexão do jumper elétrico do SAS Marinizado na ANM com o auxílio do ROV. Os sinais de pressão e temperatura dos sensores do poço são transmitidos em tempo real através do link de comunicação que passa pelo umbilical do ROV;

ssss. **Instalação/desinstalação de SASMIC:** operação consiste em realizar descida do ROV com o SAS MIC, desconectar o jumper elétrico definitivo da ANM, efetuar a conexão do SAS MIC no conector elétrico da ANM, com auxílio do ROV;

Nota : o SASMIC será fornecido pela PETROBRAS.

tttt. **Injeção de químicos por bombeio ou compressão (MEG, nitrogênio, ar comprimido etc):** operação que envolve a mobilização a bordo de equipamentos de bombeio e compressão, de propriedade da PETROBRAS ou de empresas a seu serviço, objetivando fazer a injeção de fluidos em equipamentos submarinos com propósitos específicos. Para tanto a Contratada deverá prover os recursos necessários à operação dos equipamentos de bombeio e compressão, tais como: óleo diesel, pelo menos 200m² de área livre de convés, pontos para peçação dos equipamentos, serviços de soldagem, tomadas de ar comprimido e de energia elétrica;

uuuu. **Coleta e descarte de fluidos:** operação que consiste no lançamento, instalação e recolhimento de dispositivos tipo campânula e *shuttle tank*, utilizados na contenção e transporte de fluidos (hidrocarbonetos, fluidos de perfuração, etc) que vazem do leito marinho, de dutos ou de equipamentos submarinos. Materiais e ferramentas fornecidos pela CONTRATADA;

Observação: A quantidade anual de operações está limitada a 20 operações. Cabe ressaltar que tal quantidade anual é acumulativa, podendo ser utilizada até o final do contrato.

vvvv. **Resposta ao *blowout* submarino:** envolve contenção de vazamentos, remoção de sucatas, injeção de dispersantes para aumento da visibilidade, acumuladores hidráulicos para acionamento de BOP, etc. Para essas operações, serão embarcados equipamentos da OSRL, sendo de responsabilidade da PETROBRAS.

wwww. **Interligação submarina de conexões flangeadas:** operação de conexão de flanges flow/flow ou riser/flow utilizando ferramenta específica e demais acessórios necessários para a interligação submarina. Envolve o posicionamento das extremidades sobre cavaletes, pórtico de içamento ou conjunto de flutuadores, aproximação dos flanges por meio da puxada horizontal, instalação de anel de vedação por meio de pinças magnéticas, estojos de sacrifício, uso de espichas cônicas para alinhamento dos flanges, instalação de estojos definitivos, torqueamento da conexão e teste de estanqueidade, quando aplicável, ou teste hidrostático via plataforma;

Nota 1: Como referência, a PETROBRAS irá fornecer o desenho de projeto dos skids manifolds com sistema de puller utilizado atualmente nas suas operações de interligações. Ressalta-se que a CONTRATADA poderá utilizar ou aprimorar os desenhos de referência, sendo de sua inteira responsabilidade a qualidade e segurança destes serviços de interligação submarina.

Nota 2: Em caso de CLL vencido, será necessária abertura controlada da linha com sistema de contenção a ser fornecido pela CONTRATADA.

Nota 3: Os estojos, porcas e anéis de vedação serão fornecidos pela PETROBRAS. Demais recursos deverão ser fornecidos pela CONTRATADA para a execução do serviço.

Nota 4: A CONTRATADA deve ser notificada da operação com antecedência mínima de 7 dias.

xxxx. **Remoção de Concreto:** consiste na operação de remover concreto com ROV, por exemplo, ao redor da SCPS para montagem de BAP, utilizando um jateador de água do mar de ultrapressão com ponteira específica para esta finalidade. O jateador de ultrapressão e seus acessórios deverão ser fornecidos pela CONTRATADA.

yyyy. **Abertura de janelas em revestimentos para boroscopia:** consiste na operação de abrir janela em revestimentos por meio de ferramenta do tipo super grinder ou furadeira com serra copo, para fins de inspeção visual por meio de minicâmera com iluminação própria entre os revestimentos, numa profundidade de até 30 metros abaixo do leito marinho. A CONTRATADA deverá disponibilizar recursos para esse tipo de operação.

zzzz. **Serviços de apoio em plataformas – remoção de vida marinha:** Consiste em serviços de apoio em plataformas para execução de limpeza com ferramenta de jateamento por cavitação, para a limpeza de cascos, mancais de turrets, dentre outros equipamentos/estruturas da unidade.

aaaaa. **Metrologia:** Levantamento das medidas necessárias para a construção/fabricação de peças para a interligação de dutos e equipamentos submarinos. A CONTRATADA deve ser notificada da demanda de metrologia com no mínimo 14 dias de antecedência.

Nota 1 : A atuação da CONTRATADA envolve a operação do ROV, ferramentas e sensores, além do sistema de movimentação de cargas. A CONTRATADA deverá disponibilizar os arquivos das medições executadas, sendo responsabilidade da PETROBRAS eventuais manipulações e pós-processamento dos dados.

Nota 2: A PETROBRAS é responsável pelo planejamento operacional e emissão do Memorial descritivo, devendo disponibilizar os equipamentos e sistemas não previstos em instrumento contratual, mas necessários a execução da metrologia.

bbbbb. **Prevenção e quebra de hidratos:** Executar operação submarina para quebra e/ou prevenção de hidratos em equipamento submarinos. A CONTRATADA deve ser notificada da demanda com no mínimo 14 dias de antecedência para que possa providenciar o embarque de equipe especializada e demais recursos necessários para a execução do serviço.

5.2 DAS ATIVIDADES E TAREFAS ENVOLVIDAS NAS OPERAÇÕES

5.2.1 INSPEÇÃO VISUAL EXTERNA

Realizar inspeção visual externa conforme norma **ABNT NBR 16244** (Ensaio não destrutivo - Ensaio visual - Inspeção subaquática), inclusive em locais de difícil acesso. Para algumas operações, será exigida a inspeção de toda a geratriz dos dutos.

5.2.2 MEDIÇÃO DO POTENCIAL ELETROQUÍMICO

Realizar medição do potencial eletroquímico por contato em estruturas submarinas com duas células de referência de Ag/AgCl conforme a norma **ABNT NBR 16482** (Ensaio não destrutivo – Medição de potencial eletroquímico - Inspeção subaquática). As medições deverão ser realizadas inclusive em conexões *riser x riser*. Os dados obtidos através da medição deverão ser transmitidos à superfície, sendo visualizados no *overlay* e armazenados digitalmente. O medidor de potencial deverá estar devidamente certificado e aferido. A CONTRATADA deverá anexar ao Relatório de Serviço o formulário de aferição do medidor.

Nota: a CONTRATADA deverá realizar limpeza e remover a pintura dos equipamentos nos pontos de medição do potencial eletroquímico. O desenho de um dispositivo acionado pelo manipulador do ROV, capaz de remover de forma localizada a pintura do equipamento nos pontos de medição, é apresentado em anexo.

5.2.3 MEDIÇÃO DE ESPESSURA

- a. Realizar medição de espessura por ultrassom em estruturas submarinas com superfícies planas e curvas (com diâmetro interno mínimo de 2”), pintadas ou não, estejam as superfícies internas íntegras ou corroídas;

Nota 1: as medições deverão ser realizadas nas citadas superfícies, mesmo quando aquecidas até a temperatura máxima admissível de 150°C. Em caso de questionamento quanto à temperatura, caberá à CONTRATADA disponibilizar tecnologia capaz de aferir a temperatura da superfície no ponto de medição;

Nota 2: o fornecimento da ferramenta será de responsabilidade da CONTRATADA e, caso haja indisponibilidade da ferramenta não caberá penalidades, somente nos casos onde forem comprovadas falhas decorrentes de projeto e/ou fabricação da ferramenta;

- b. As medições devem obedecer às normas **ABNT NBR 16794 (Ensaio não destrutivo – Ultrassom – Medição de espessura por ultrassom para procedimento subaquático)** e **NA-003 da ABENDI** (Qualificação e certificação de pessoas em ensaios não destrutivos para o setor subaquático);
- c. Deverá ser possível utilizar a técnica que considera somente o primeiro eco ultrassônico de retorno (*single-echo*), a técnica que considera o primeiro e o segundo ecos ultrassônicos de retorno (*echo-echo*) e a técnica que considera múltiplos ecos (*multiple-echoes*);
- d. Deverão ser disponibilizados transdutores (*probes*) de todos os diâmetros e frequências disponíveis comercialmente para o medidor escolhido, de modo a ser possível selecionar o mais adequado às características de cada ponto de medição;
- e. O movimento do ROV não deve interferir no posicionamento estável do transdutor em contato com o ponto de medição, a saber, na direção perpendicular à superfície a ser medida;
- Nota:** sugere-se prover um suporte magnético para o cabeçote do medidor de espessura. Esse suporte deve ser capaz de, ao aderir às superfícies metálicas nos pontos de medição, autoposicionar na perpendicular o transdutor em contato direto com elas. Desta forma, elimina-se a necessidade desse ajuste de posição ser feito com o manipulador do ROV;
- f. Os dados obtidos através da medição deverão ser transmitidos à superfície para visualização em tempo real no vídeo *overlay* e armazenamento digital. Estes dados devem conter, além dos valores de espessuras medidos, os dados brutos de amplitude dos ecos ultrassônicos medidos em função do tempo, exibidos em forma de gráfico (*A-Scan*);
- g. Os momentos de aferição do medidor de espessura deverão ser conforme definido pela norma ABNT NBR 15824 ou pela Petrobras, o que for mais rigoroso. Para as aferições, deverão ser disponibilizados blocos padrões certificados de uso emerso e submerso, sendo este adaptado para ROV;
- h. Cada aferição deverá gerar um relatório que precisará ser anexado ao relatório final do serviço;
- i. As leituras de espessura, apresentadas no relatório de serviços, devem ser acompanhadas dos respectivos gráficos *A-Scan*. Caso solicitados, deverão ser fornecidos os dados brutos das medições.

5.2.4 MANUSEIO DE VÁLVULAS

- 5.2.4.1 Manusear válvulas tanto de interface padrão API classes de torque 1 a 4, com *latch*, quanto de interface padrão PETROBRAS, com capacidade de torque de 25 lbf.ft a 2.000 lbf.ft. As interfaces, com suas respectivas dimensões, são apresentadas na **ET-3000.00-1521-600-PEK-001** (PROJETO DE INTERFACES PARA OPERAÇÕES COM ROV). Os seguintes requisitos deverão ser atendidos:



PETROBRAS

ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA

Nº: **ET-3000.00-1500-91C-PLL-006**

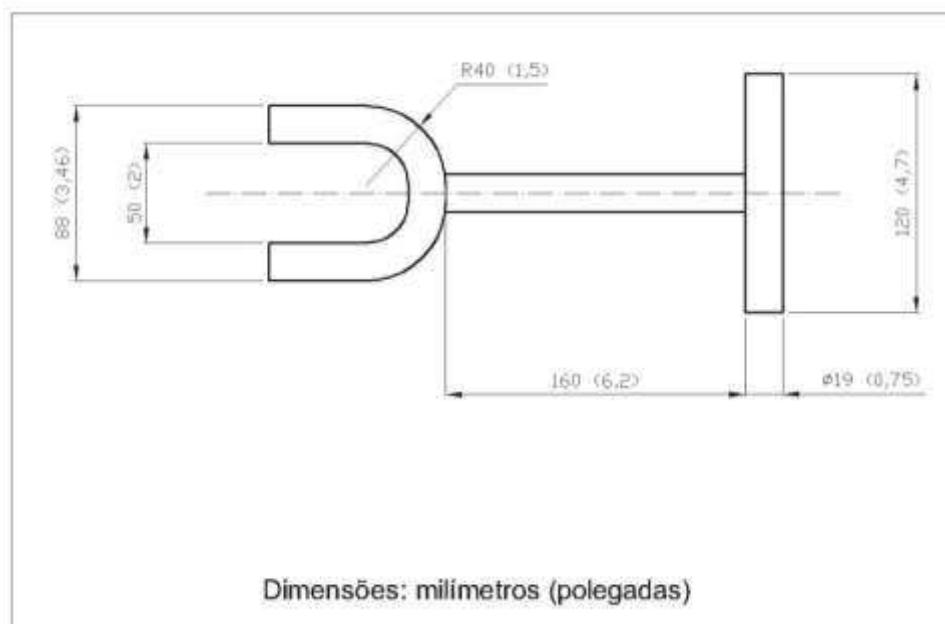
REV. **0**

ÁREA: INSPEÇÃO, MANUTENÇÃO, OPERAÇÃO E IMPLANTAÇÃO DE SISTEMAS SUBMARINOS

FOLHA: **22 de 34**

TÍTULO: **SERVIÇOS EM RSV – TIPO IV**

- a. Aplicar torques nos sentidos horário e anti-horário;
 - b. Possuir um sistema de controle de torque aplicado, controlado a partir da superfície, com acurácia de 1% do FE (fundo de escala);
Nota: Alternativamente, poderá ser fornecida uma ferramenta com dois motores, um de alto torque e outro de baixo torque, com acurácia no controle do torque de 1% dos respectivos FE, desde que não seja necessário retorno do ROV ao convés para substituição dos motores;
 - c. Realizar a aferição de torques na superfície utilizando equipamento devidamente certificado e integrado ao ROV;
Nota: a aferição deve permanecer válida enquanto não houver troca de motor ou do circuito de controle do torque;
 - d. Ajustar o torque a ser aplicado de forma remota, a partir da superfície, sem a necessidade do recolhimento do ROV para isso;
 - e. Apresentar contagem de voltas com resolução mínima de 1/8 de volta, com leitura digital na superfície;
 - f. Realizar a mudança de interface entre ISO e PETROBRAS sem a necessidade de recolhimento do ROV para ajuste de novos torques;
 - g. Os soquetes da ferramenta de torque utilizados para atuação de interfaces do painel ROV devem respeitar os limites operacionais das interfaces de válvulas descritas na ET-3000.00-1521-600-PEK-001.
- 5.2.4.2 Manusear válvulas com a aplicação de baixo torque, de 25 (vinte e cinco) a 130 (cento e trinta) lbf.ft, em interfaces conforme desenho anexo à **ET-3000.00-1521-600-PEK-001** (PROJETO DE INTERFACES PARA OPERAÇÕES COM ROV), atendendo aos seguintes requisitos:
- a. Aplicar até seis torques diferentes, sem a necessidade de recolhimento do ROV para ajuste de novos torques;
 - b. Variar o torque de 10 (dez) em 10 (dez) lbf.ft;
 - c. Possuir imprecisão máxima de 10% para torque igual ou superior a 50 (cinquenta) lbf.ft e de 15% para torques inferiores;
 - d. Além do especificado acima, deve ser fornecida uma chave do tipo garfo para atuação direta pelo manipulador de sete funções do ROV, com dispositivo limitador de torque, conforme desenho apresentado a seguir:



5.2.4.3 Manusear válvulas de interface padrão API classes 5 e 7, nas faixas de torque estabelecidas pela ISO-13628-8. A CONTRATADA deve ser notificada da demanda com no mínimo 14 dias de antecedência para que possa providenciar o serviço supracitado a bordo;

5.2.4.4 Manusear válvulas de *override* linear com interface padrão ISO-13628-8 tipo A, respeitando a força máxima de atuação e curso dos atuadores dos equipamentos conforme tabela abaixo:

Projetos	Diâmetro nominal da Válvula	Curso de Atuação da Válvula [mm]	Força Máxima de Atuação [KN]
AKER GLOBAL 60	5	150	550
	2	66,3	200
AKER GLOBAL 40	5	150	550
	2	66,3	200
AKER (TUPI PILOTO)	5	151	557
	2	66,3	209
TFMC ANM PRÉ-SAL	5	165,61	631
	2	165,61	517
OSS GLOBAL ANM MUX	5	151,3	725
	2	81,75	169
TUPI	5	151,3	725
	2	81,75	169
PLANGÁS	5	151,3	725
	2	81,75	169
LEEDS	5	151,3	725
	2	81,75	169

Tabela 5 – Características dos Atuadores de Override Linear.

Nota: A CONTRATADA deve ser notificada da demanda com no mínimo 14 dias de antecedência para que possa providenciar o serviço supracitado a bordo;



PETROBRAS

ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA

Nº: ET-3000.00-1500-91C-PLL-006

REV.

0

ÁREA: INSPEÇÃO, MANUTENÇÃO, OPERAÇÃO E IMPLANTAÇÃO DE SISTEMAS SUBMARINOS

FOLHA:

24 de 34

TÍTULO:

SERVIÇOS EM RSV – TIPO IV

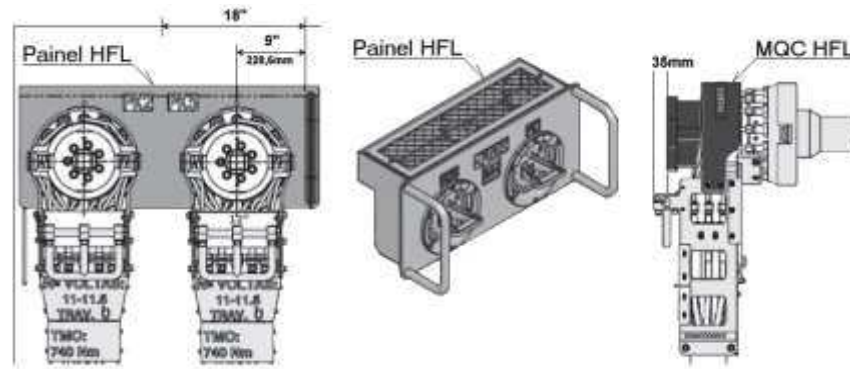
5.2.5 MANUSEIO DE *FLYING LEADS*

Manusear *flying leads* hidráulicos (HFL) com interface API, usando uma base hidráulicamente acionada que permita os seguintes ajustes de posição de forma remota, comandada a partir da superfície:

- Roll mínimo: +/- 15°;
- Pitch mínimo: +60° /- 90°;
- Avanço e retração na horizontal, por um range de 0 a 300 mm contados a partir do ponto mais avançado da face frontal do ROV.

Nota: em situações especiais, poderá ser requerido um alcance horizontal de até 1200 mm. Porém, neste caso, não será exigido que o ajuste da posição da ferramenta seja comandado de forma hidráulica e remota, podendo esse ser realizado no convés antes da operação.

- Para ter acesso à alguns modelos de equipamentos submarinos já instalados, o conjunto FLOT + Torque tool (TT) deverá respeitar o seguinte envelope: a largura máxima do conjunto (FLOT+TT) não poderá exceder 18" (dezoito polegadas); a distância entre a face do HFL e a face do conjunto (FLOT+TT) deve ser no mínimo 35mm. Conforme a figura de referência abaixo.



5.2.6 ATUAÇÃO EM CIRCUITOS HIDRÁULICOS COM INTERFACE PARA *HOT STAB*

- Injetar fluidos hidráulicos base água e inibidores de hidrato tais como mono-etileno-glicol (MEG), etanol ou outro similar indicado pela PETROBRAS, desde que compatível com o sistema de ROV, em interfaces para *hot stab*, conforme ET-3000.00-1521-600-PEK-001 (PROJETO DE INTERFACES PARA OPERAÇÕES COM ROV);
- Tamponar receptáculos com *stab* cego, conforme projeto apresentado na ET-3000.00-1521-600-PEK-001 (PROJETO DE INTERFACES PARA OPERAÇÕES COM ROV);
- Deverá ser previsto sistema de pressurização para a injeção do fluido independente de qualquer outro presente no ROV. Este sistema deve possuir o volume mínimo de 80 l. O sistema deverá prever recurso para pressurização, retenção e retorno de fluido, de forma independente, para as duas portas do *hot stab* (A e B). Deverá ser previsto recurso para seleção do destino de retorno do fluido (para o mar ou para o tanque reservatório). O sistema deverá, também, ser capaz pressurizar uma porta (A ou B) e o retorno de fluido pela outra porta (ex: atuação de cilindro de duplo efeito);
- O sistema de pressurização deverá possuir manômetros instalados, para permitir o monitoramento das pressões reguladas pelo sistema, bem como um medidor de volume deslocado e de retorno, com precisão de 0,5% do FE. O sistema deve ser capaz de medir volumes mínimos de 50 ml para observar o fechamento e/ou abertura de sistemas submarinos ou *downhole*;

- e. A pressão do sistema deverá ser controlada e monitorada remotamente. A pressão mínima de operação é de 34,5 bar (500 psi) e a máxima de 690 bar (10.000 psi);
- f. Para pressão de 10.000 psi, deverá ter vazão mínima de 4 gpm;
- g. Deverá ser previsto um receptáculo de teste para aferir a estanqueidade do sistema de injeção no fundo e da pressão final. Este receptáculo poderá ser instalado em uma cesta específica ou no próprio ROV;
- h. Deverá ser possível realizar atuações, testes e operações (pressurização e retorno) com alcance em toda a área de carga no convés.

5.2.7 LIMPEZA

5.2.7.1 Realizar limpeza utilizando escovas rotativas a uma frequência de, no mínimo, 2700 RPM, com corpo sem a capacidade de gerar danos às áreas de vedação das interfaces e com cerdas de nylon, de latão, de aço inox e de aço carbono, atendendo no mínimo às características apresentadas abaixo:

- a. A altura, rigidez e quantidade das cerdas nas escovas deverão permitir limpeza eficiente das superfícies. As escovas deverão ser adequadas para as seguintes necessidades, mas não limitadas a estas:
 - Bores de produção e anular, com capacidade para limpar simultaneamente a área de vedação do bore e o topo para o seal-test;
 - Bores de produção e anular em outras interfaces (*Tree manifold, MLF*);
 - Couplers hidráulicos;
 - Região abaixo da área de vedação em TCAPs;
- b. Possuir dimensões e formatos conforme tabela abaixo.

Formato da escova	Diâmetro(s) externo(s)	Comprimento
Circular com cerdas axiais	1", 2", 4" e 5"	N/A
Cônicas com cerdas radiais	1", 2", 4" e 5"	N/A
Copo com cerdas trançadas	1", 2", 4" e 5"	N/A
Circular com cerdas radiais	4"	1"
Circular com cerdas radiais	6"	2"
Circular com cerdas radiais	8"	2"
Circular com cerdas radiais	12"	2"
Cilíndrica com cerdas radiais	2"	4"
Cilíndrica com cerdas radiais	4"	8"

Nota: alternativamente, a CONTRATADA poderá utilizar outros modelos de escovas que julgar mais eficientes para limpar as interfaces especificadas na alínea "a". Neste caso, ela deverá submeter sua proposta para aprovação da PETROBRAS.

- c. Simultaneamente à limpeza com as escovas, deverá ser possível realizar a injeção de produtos químicos na área que está sendo limpa. Para isso, deve ser previsto um tanque de, no mínimo, 30ℓ;

5.2.7.2 Realizar limpeza com escova rotativa hidráulica para Sistema de Cabeça de Poço Submarino (SCPS), permitindo a limpeza simultânea da área de vedação da luva da BAP e a área de vedação dos anéis VX e VT, com *tubing hanger* instalado ou não. Deverá ser possível desacoplar a parte relativa à limpeza da luva, da parte relativa da limpeza do anel VX. Deverão ser fornecidas ferramentas para os diâmetros de 16 ¾" e 18 ¾". As cerdas da escova deverão ser de nylon;

5.2.7.3 Realizar limpeza de estruturas submarinas tais como dutos, acessórios, estruturas de plataformas com ferramenta adequada para cada situação mantendo a produtividade devida. Sugere-se a utilização de ferramenta por jato de cavitação ou alta pressão.

5.2.8 MANUSEIO DE ESTOJOS, PORCAS E FLANGES

Manusear parafusos estojos com diâmetros de 1", 1 1/8", 1 1/4", 1 3/8", 1 1/2", 1 5/8", 1 3/4", 1 7/8" e 2" e suas respectivas porcas com diâmetros de 1 5/8", 1 13/16", 2", 2 3/16", 2 3/8", 2 9/16", 2 3/4", 2 15/16" e 3 1/8". Em situações especiais, a PETROBRAS poderá solicitar atuação em porcas de diâmetros inferiores a 1 5/8" e superiores a 3 1/8", sendo concedido um prazo de 14 dias corridos para atendimento por parte da CONTRATADA;

- a. Posicionar, instalar e retirar parafusos estojos nos furos de conexões flangeadas;
- b. Posicionar, instalar e retirar as porcas nos estojos utilizando dispositivos com interface vazada e estriada, inclusive em locais de acesso limitado como flanges de MCVs. A fixação da porca no dispositivo deverá ser magnética, para evitar sua queda no leito marinho;

Nota 1: em anexo são apresentados desenhos técnicos de projeto de uma ferramenta para ROV que atende ao disposto neste item;

Nota 2: a ferramenta deverá possuir *handles* em múltiplas posições a fim de facilitar seu manuseio pelo manipulador do ROV, conforme ilustrado em anexo;

- c. Travar as porcas nos parafusos estojos para aplicação de torque através de chaves de impacto estriadas e magnéticas, a fim de evitar que caiam no leito marinho;
- d. Realizar o torqueamento das porcas nos estojos utilizando dispositivos com mecanismo de aperto contínuo (tipo sem-fim) ou intermitente (por meio de pistão hidráulico), com interfaces vazadas e estriadas, inclusive em locais de acesso limitado com flanges de MCVs. As ferramentas para torqueamento devem estar divididas por faixa de torque máximo e bitolas de porcas possíveis de serem trabalhadas, conforme tabela abaixo, sendo que o torque máximo especificado pelo fabricante para cada ferramenta deve estar dentro do limite mínimo e máximo de torque para cada faixa;

Faixa de torques máximos (N.m)	Bitolas das porcas
De 1.900 até 2.450	1 5/8", 1 13/16", 2", 2 3/16", 2 3/8".
De 4.000 até 7.000	1 5/8", 1 13/16", 2", 2 13/16", 2 3/8", 2 9/16", 2 15/16".
De 7.500 até 12.500	2 3/16", 2 3/8".
De 13.000 até 15.500	2 9/16", 2 15/16", 3 1/8"

Nota 1: considerar a aplicação dos torques para aperto das porcas nos estojos em estágios correspondentes a 30%, 60% e 100% do torque máximo especificado em norma;

Nota 2: alternativamente, poderão ser fornecidos dispositivos com interfaces vazadas e sextavadas equipados com adaptadores vazados para transformar as interfaces sextavadas vazadas em interfaces estriadas vazadas. Em anexo é apresentado um desenho técnico exemplificando esse tipo de adaptador;

Nota 3: a ferramenta para aplicação de torques deverá possuir *handles* em múltiplas posições a fim de facilitar os seu manuseio pelo manipulador do ROV, conforme ilustrado pelo desenho apresentado em anexo;

- e. Cisalhar porcas dos estojos informados na alínea "a" deste subitem, sem provocar quaisquer danos aos flanges;

Nota 1: o tempo total para cisalhamento de cada porca e retorno da lâmina não deve ser superior a 5 minutos (não aplicável ao modelo de contratação por entregáveis);

Nota 2: deverá permitir que o cisalhamento ocorra simultaneamente em pelo menos duas faces opostas da porca, facilitando sua remoção;

Nota 3: a cabeça de cisalhamento, onde estão instaladas as lâminas de corte, deverá ser suficientemente compacta para permitir seu posicionamento pelo ROV, nas porcas dos flanges padrão API e ASME que possuam porcas nas dimensões listadas na alínea “a”;

- f. Deverão ser fornecidos suportes para elevação de dutos (poitas ou cavaletes construídos em estrutura metálica tubular), de forma a elevar os pontos de conexão / desconexão, retirando-os do contato direto com o leito marinho. Um exemplo de supote metálico que atende à essa especificação é ilustrado pelos desenhos apresentados em anexo.
- g. Após cada período de 24 horas de operação com manuseio de estojos flanges ou conectores tipo gray lock, a CONTRATADA terá direito a interrupção das operações e recolhimento do veículo para o convés, com o objetivo de executar manutenções para reduzir os riscos de quebras e vazamentos. A partir da saída do ROV da água, será disponibilizado período de 2 horas para conclusão das manutenções no convés e retorno do ROV para a água. As manobras associadas ao recolhimento e lançamento do veículo, assim como o reposicionamento no ponto exato para retomar as operações deverão atender os tempos contratuais.

5.2.9 MANUSEIO DE CARGAS

5.2.9.1 Realizar lançamento, recolhimento e movimentação de cargas no convés, na massa d’água e no leito marinho, atendendo no mínimo aos seguintes requisitos:

- a. Capacidade de carga líquida de no mínimo 30 ton (peso no ar) a 3.000 m de LDA. Carga líquida = (Capacidade de carga total no convés) – (Peso total do cabo do submerso a 3000m de LDA) – (Efeito da amplificação dinâmica do conjunto cabo + objeto içado).

Nota 1: em profundidades inferiores a 3.000 m, a carga líquida máxima de içamento será a definida nas curvas do equipamento de lançamento/recolhimento;

Nota 2: caso o sistema de movimentação de cargas possua capacidade para cargas superiores à carga líquida mínima especificada a 3.000m de LDA, e em comum acordo entre PETROBRAS e CONTRATADA, a capacidade adicional poderá ser disponibilizada para uso da PETROBRAS;

Nota 3: a CONTRATADA não poderá fazer substituições em elementos que alterem as características do sistema de movimentação de cargas sem autorização prévia da PETROBRAS;

Nota 4: todos os componentes do sistema de movimentação de cargas devem ter capacidades compatíveis com: o peso dos equipamentos movimentados, o fator de amplificação dinâmica e LDA de operação.

- b. LDA de operação: até 3.000m (três mil metros);
- c. O envelope de carga a ser movimentado, lançado ou recolhido pela embarcação: 6m x 6m x 15m (comprimento x largura x altura, não necessariamente nessa ordem);

Nota 1: no envelope acima, não estão sendo consideradas a lingada e a margem de segurança para a movimentação. Estes deverão ser definidos pela CONTRATADA;

Nota 2: caso o sistema de movimentação de cargas possua capacidade para um envelope de carga com dimensões superiores à especificada, e em comum acordo entre PETROBRAS e CONTRATADA, a capacidade adicional poderá ser disponibilizada para uso da PETROBRAS;

Nota 3: as cargas citadas nas alíneas “a” e “c” poderão ser manuseadas a partir de qualquer ponto da área livre de convés, especificada no subitem 5.2.9.6;

- d. Velocidade média de descida e subida superior a 30m/min (trinta metros por minuto);
- e. Compensação ativa de arfagem (*AHC - active heave compensation*);

Nota 1: o sistema de compensação ativa de *heave* deverá compensar 90% (noventa por cento) das amplitudes dos movimentos verticais da embarcação, de forma contínua, por pelo menos 2 horas, sendo efetivo a partir de 2 toneladas, incluído neste valor o peso do cabo na profundidade de trabalho;

Nota 2: o período de até 2 horas de funcionamento ininterrupto do sistema de compensação ativa de *heave* se aplica à maior parte dos serviços. Contudo, existem algumas exceções, tais como, mas não limitadas a estas: operações de coleta de fluidos no leito marinho (óleo, gás, fluido de perfuração etc) com o uso de *shuttle tank* e campânula, inspeções em geratrizes inferiores de risers na região do TDP, etc. Nessas operações, o período de funcionamento ininterrupto poderá chegar a 12 horas de duração;

Nota 3: as condições ambientais limites para operação do sistema de compensação ativa de *heave* (altura significativa de onda e período de onda) devem ser idênticas às estabelecidas para a operação do ROV;

- f. Possuir controle de tensão (constant tension) no içamento, para retirada de equipamentos submarinos;
 - g. Fornecer flutuadores para LDA de 3000m para uso nas operações submarinas, nas seguintes quantidades e capacidades de empuxo na água do mar: 3 de 20kgf, 3 de 50kg, 3 de 100kgf; 1 de 300kgf e 3 de 500kgf;
 - h. Fornecer pesos mortos para uso nas operações submarinas, nas seguintes quantidades e pesos na água: 1 de 1.500kgf e 1 de 3.000kgf;
- 5.2.9.2 Realizar transbordo de cargas em áreas portuárias ou entre embarcações (operações *ship-to-ship*), atendendo no mínimo aos seguintes requisitos:
- a. Cargas de, no mínimo, 10 ton (dez toneladas) SWL, a um raio mínimo de alcance da lança de 10m (dez metros) contados a partir da borda da embarcação;
 - b. Operar com contêineres de materiais ou rancho e outros equipamentos com dimensões de 6,0m x 3,0m x 3,0m (largura x comprimento x altura);
 - c. Capacidade de elevar a carga para estiva no navio de *supply* até uma altura mínima de 6m (seis metros), a partir da linha d'água até face inferior da carga a ser transportada, e manuseá-la até a área de convés requerida nesta ET;
 - d. Executar as movimentações de carga *ship-to-ship* em águas não abrigadas até o limite de vento de 30 nós e altura significativa de onda de 2m (Hs = 2m).
- 5.2.9.3 Fica a critério da CONTRATADA a escolha entre disponibilizar um único sistema para atender aos itens 5.2.9.1 e 5.2.9.2 ou disponibilizar sistemas separados;
- 5.2.9.4 Neutralizar qualquer possível rotação da carga induzida pela torção do cabo;
- 5.2.9.5 Gerar e armazenar a curva Peso aparente x Profundidade para todas as cargas movimentadas. A CONTRATADA deverá fornecer essas curvas sempre que solicitado pela PETROBRAS;

Nota: o valor instantâneo da carga manuseada deve ser reproduzido no sistema de CFTV;

- 5.2.9.6 Disponibilizar área livre, contínua e no mesmo plano horizontal do convés, com no mínimo 350 m², exclusiva para armazenamento, operação e movimentação de equipamentos da PETROBRAS e/ou de terceiros a seu serviço;

Nota 1: a resistência mínima do piso nessa área não deverá ser inferior a 5 ton/m² (cinco toneladas por metro quadrado);

Nota 2: Caso a embarcação possua área livre de convés superior à mínima especificada neste subitem, e em comum acordo entre PETROBRAS e CONTRATADA, a área adicional poderá ser disponibilizada para uso da PETROBRAS;

- 5.2.9.7 Disponibilizar uma segunda área, fechada e restrita, para estocagem de materiais e equipamentos da PETROBRAS ou de terceiros a seu serviço, nas dimensões mínimas de 2,5m x 2,5m x 2,0m (comprimento x largura x altura);
- 5.2.9.8 Projetar e executar a peçação de quaisquer equipamentos da PETROBRAS ou de terceiros a seu serviço, seja por meio de amarração com cabos e cintas ou por meio de soldagem no convés. A PETROBRAS fornecerá os dados (peso e dimensões) dos equipamentos com antecedência mínima de 14 dias;
- 5.2.9.9 Elaborar plano de *rigging* para operações que envolvam movimentações de cargas. A PETROBRAS fornecerá as informações necessárias para a elaboração do plano com antecedência mínima de 14 dias.
- 5.2.9.10 Fornecer todos os acessórios de marinharia necessários à movimentação de cargas, com dimensões e capacidades adequadas às cargas envolvidas descritas na alínea “a” (incluindo as respectivas notas);
- Nota:** deverão ser fornecidas também manilhas e ganchos com travamentos automáticos próprios para operação (incluindo abertura e fechamento) pelo ROV;
- 5.2.9.11 Fornecer um dispositivo magnético para içamento de cargas submarinas com apoio do sistema de movimentação de cargas da embarcação. Estes dispositivos devem ser manipulados pelo ROV, e ter dimensões apropriadas às necessidades operacionais e com capacidade de 750 kg, aptos a atuar em superfícies ferromagnéticas planas e curvas, como sucatas e detritos;
- Nota:** este dispositivo deve ser adaptado para ser manuseado pelo ROV, inclusive para servir como meio de docagem em superfícies metálicas como o casco de navio e plataformas durante a execução de serviços diversos;
- 5.2.9.12 Fornecer cesta, sem tampa na face superior, para armazenamento e transporte (incluindo içamento e recolhimento até a LDA de operação) de materiais, equipamentos, acessórios e sucatas, entre outros, com dimensões mínimas de 2,0m x 2,0m x 1,0m (comprimento x largura x altura);
- Nota 1:** deverá ser possível ao ROV remover qualquer das paredes frontais dessa cesta para ter acesso ao seu conteúdo na profundidade de trabalho;
- Nota 2:** o fundo da cesta deverá possuir aberturas para permitir a entrada e saída da água a fim de diminuir o arraste hidrodinâmico;
- Nota 3:** a cesta deverá ter capacidade para transporte de cargas de até três toneladas (peso no ar).
- Nota 4:** o prazo de mobilização da cesta a bordo, pronta para utilização, é de 14 dias corridos após a solicitação da fiscalização de bordo.
- 5.2.10 CORTES**
- Efetuar cortes submarinos, com acionamento hidráulico pelo ROV, de:
- Cabos de aço com diâmetro de até 3”, por guilhotinamento (lâmina deslisante);
 - Estruturas submarinas, dutos, estojos, manilhas, cintas de poliéster, cabos de fibra sintética e acessórios em geral, com o uso de discos rotativos (abrasivos e diamantados), no mínimo com as seguintes características: diâmetros de 7”, 9”, 12”, 14”, 15” e 20”, rotação ajustável de 1.800 rpm a 3.000 rpm, pressão de alimentação de 2.000 psi a 3.000 psi e vazão hidráulica de 15 gpm a 20 gpm;
- Nota:** a CONTRATADA deverá implementar mecanismo que promova o avanço do disco de corte sobre objeto a ser cortado. Uma sugestão seria o uso de dispositivo com uma mola capaz de imprimir uma força de contato garantindo assim a progressão contínua do corte. Um

exemplo de dispositivo que atende à essa solicitação é apresentado em anexo. Esse instrumento também deverá possuir uma indicação visual informativa da penetração do disco no objeto; (Esta nota não é aplicável ao modelo de contratação por entregáveis);

- c. Dutos flexíveis e rígidos, com diâmetro externo de até 26”, por fita diamantada, com possibilidade de corte desses dutos tanto na posição horizontal quanto na posição vertical;
- d. Tubings de instrumentação de aço inoxidável AISI 316, inclusive em locais restritos, com diâmetro mínimo de 3/8”.

5.2.11 HIDROJATEAMENTO E SUCÇÃO

- 5.2.11.1 Realizar hidrojateamento de alta pressão, permitindo a regulagem e direcionamento do jato, com pressão de 210 bar à vazão de 15 l/min.
- 5.2.11.2 Realizar sucção de sólidos (dragagem), com os seguintes requisitos mínimos:
 - a. Capacidade de sucção em volume de areia: 100 m³/hora, na condição de máxima eficiência;
 - b. Capacidade de sucção em volume de pedras: 57 m³/hora, na condição de máxima eficiência;
 - c. Ser capaz de promover a desagregação de particulados e a descompactação do solo para melhorar a sucção. O sistema hidrojateamento de alta pressão poderá ser operado simultaneamente à dragagem para produzir este efeito;
 - d. Todas as linhas hidráulicas e válvulas de acionamento, bem como a pressão e vazão de alimentação fornecidas pelo ROV, dentre outros, devem permitir a operação na condição de máxima potência especificada pelo fabricante.
 - e. Os serviços descritos neste item não devem demandar o lançamento de skids na água e nem potência elétrica ou hidráulica além da potência já disponibilizada pelo ROV.

Nota: após cada período de 24 horas de operação com dragagem, a CONTRATADA terá direito a interrupção das operações e recolhimento do veículo para o convés, com o objetivo de executar manutenções para reduzir os riscos de quebras e vazamentos. A partir da saída do ROV da água, será disponibilizado período de 2 horas para conclusão das manutenções no convés e retorno do ROV para a água. As manobras associadas ao recolhimento e lançamento do veículo, assim como o reposicionamento no ponto exato para retomar as operações deverão atender os tempos contratuais.

5.2.12 DETECÇÃO E COLETA DE HIDROCARBONETOS

- 5.2.12.1 Detectar presença de hidrocarbonetos na água do mar;
- 5.2.12.2 Detectar a presença de gás na superfície;
- 5.2.12.3 Coletar e entregar à PETROBRAS, em recipiente fechado e estanque de responsabilidade da CONTRATADA, com um volume mínimo de 1 litro, amostras de materiais sólidos (solo marinho, hidratos, etc) e fluidos líquidos e gasosos, a serem coletados pelo ROV na profundidade de trabalho;

Nota 1: as amostras poderão conter o gás sulfídrico (H₂S), devendo a CONTRATADA possuir EPI adequado e detector desse gás para manusear essa amostra a bordo com segurança;

Nota 2: as amostras deverão ser armazenadas para transporte, em recipientes hermeticamente fechados, capazes de garantir que não haverá escape para o meio externo;

Nota 3: A quantidade anual de operações está limitada a 5 operações. Cabe ressaltar que tal quantidade anual é acumulativa, podendo ser utilizada até o final do contrato.

- 5.2.12.4 Coletar e realizar descarte adequado de fluidos provenientes de escapes no leito marinho, em dutos e/ou em equipamentos submarinos. Essa operação inclui:

- a. Fornecer e operar com o ROV um sistema composto por bomba, campânula (volume interno de 0,6 m³), shuttle tank (volume interno de 2 m³), mangueiras e *hot stabs*;
- Nota 1:** em anexo são apresentados desenhos de campânula e um *shuttle tanks* que atendem ao especificado nesta alínea;
- Nota 2:** o fluido coletado pela campânula deverá ser transferido, na profundidade de trabalho, para o *shuttle tank* a fim de ser trazido ao convés da embarcação onde seu conteúdo será transferido para um tanque de armazenamento de resíduos oleosos;
- Nota 3:** caso seja necessária campânula e/ou *shuttle tank* com volumes internos superiores aos especificados acima e/ou com formatos diferentes dos exemplificados pelos desenhos apresentados em anexo, estes serão fornecidos pela PETROBRAS;
- Nota 4:** as interfaces para acoplamento do *hot stab* na campânula e no *shuttle tank* fornecidos pela CONTRATADA deverão ser idênticas às da campânula e do *shuttle tank* da PETROBRAS, conforme desenho fornecido em anexo;
- b. Fazer uso do sistema de *hot stab* do ROV para injetar o inibidor de hidratos (etanol, MEG, ou similar) na campânula e no *shuttle tank* quando necessário;
- c. Fornecer e operar um sistema de bombeio para fazer a transferência do inibidor de hidratos, do tanque de armazenamento da PETROBRAS para o reservatório do sistema de *hot stab* do ROV, e também para transferir o volume não utilizado desse produto, do sistema de *hot stab* do ROV para o tanque de descarte da embarcação;
- d. Fornecer um tanque, com um volume mínimo de 5m³, para armazenamento e transporte do fluido coletado no *shuttle tank*;
- e. Fornecer e operar um sistema para bombeio capaz de transferir, no convés, o fluido coletado no *shuttle tank* para o tanque de armazenamento;
- f. Dispor de todos os EPIs (sistema autônomo de respiração, etc), instrumentos (medidores para H₂S, CO₂, etc) e equipe capacitada, necessários para: o manuseio seguro, no convés, do fluido coletado no *shuttle tank* durante sua transferência para o tanque armazenamento e também para fazer a transferência do inibidor de hidratos, do tanque de armazenamento da PETROBRAS para o reservatório do sistema de *hot stab* do ROV;
- g. Obter todas as licenças e permissões necessárias ao manuseio e transporte desses fluidos pela embarcação;
- h. Substituir, durante estadia nos portos, o tanque de armazenamento e transporte utilizado na operação, por outro vazio, bem como responsabilizar-se pelo descarte adequado do fluido coletado.

5.2.13 INTERLIGAÇÃO SUBMARINA EM CONEXÕES FLANGEADAS

- a. Fornecer e operar sistema de interligação submarina com, pelo menos, 01 (uma) puller completa e demais acessórios necessários para a execução da interligação submarina entre conexões flangeadas, dentre eles: jumpers hidráulicos com 10 metros de comprimento com hot stabs machos em ambos os lados para atuação dos pullers via receptáculo no ROV ou na poita manifold, espichas, estojos de sacrifício, espaçadores de flanges hidráulicos, destorcedores mecânicos de flanges, batentes magnéticos, pinças magnéticas, pórtico de içamento, flutuadores, cabos de aço especiais de 1" e/ou ¾" de diâmetro e 7 e 15 metros de comprimento, castanhas para cabos de aços especiais de 1" e/ou ¾" de diâmetro, etc;
- b. Nos serviços de interligação submarina, a PETROBRAS fornecerá somente os estojos definitivos e os anéis de vedação. Demais recursos necessários a interligação deverão ser fornecidos pela CONTRATADA;
- c. Os sistemas de pullers deverão trabalhar, preferencialmente, com óleo biodegradável ou HW, a ser fornecido pela CONTRATADA para uso na operação;

- d. A ferramenta utilizada deverá ter capacidade de carga de, pelo menos, 10ton, bem como peso inferior a 70 quilogramas, para que possam ser manuseados no fundo por meio dos manipuladores do ROV.
- e. Um modelo de skid manifold com sistema de interligação que atende a solicitação da PETROBRAS é detalhado em anexo a esta ET;
- f. Como referência, mas não limitadas a essas, poderão ser solicitadas interligações em flanges com estojos com os seguintes diâmetros nominais de 1", 1 1/8", 1 1/4", 1 3/8", 1 1/2", 1 5/8", 1 3/4", 1 7/8" e 2" e suas respectivas porcas com sextavados de 1 5/8", 1 13/16", 2", 2 3/16", 2 3/8", 2 9/16", 2 3/4", 2 15/16" e 3 1/8". Em situações especiais, a PETROBRAS poderá solicitar interligações entre flanges com porcas de sextavados inferiores a 1 5/8" e superiores a 3 1/8", sendo negociado um prazo entre a PETROBRAS e a CONTRATADA para atendimento da prontificação de espichas, pinças, estojos de sacrifício e demais acessórios necessários para a manobra de interligação;
Nota 1: Caso a CONTRATADA julgue necessário, deverão ser soldadas espichas nas extremidades dos cabos de aços da interligação, de forma a tirar a folga entre a furação e o cabo a ser utilizado.
- g. Será concedido a CONTRATADA prazo de 7 dias corridos, após a solicitação da FISCALIZAÇÃO, para que seja disponibilizado a bordo o serviço de interligação submarina em conexões flangeadas.

5.2.14 JATEAMENTO DE ULTRAPRESSÃO

Fornecer e operar sistema de captação e jateamento de ultrapressão de água do mar para utilização no jateamento de equipamentos submarinos, desagregação de solo compactado no leito marinho ou desagregação de concreto ao redor de sistemas de cabeça de poço submarino. A pressão de jateamento deve ser ajustável a partir da superfície de 500psi a 14.500 psi a uma vazão mínima de 30 l /minuto.

Nota: após cada período de 24 horas de operação com jateamento de ultrapressão, a CONTRATADA terá direito a interrupção das operações e recolhimento do veículo para o convés, com o objetivo de executar manutenções para reduzir os riscos de quebras e vazamentos. A partir da saída do ROV da água, será disponibilizado período de 2 horas para conclusão das manutenções no convés e retorno do ROV para a água. As manobras associadas ao recolhimento e lançamento do veículo, assim como o reposicionamento no ponto exato para retomar as operações deverão atender os tempos contratuais.

5.2.15 PREVINIR / QUEBRAR HIDRATOS EM EQUIPAMENTOS SUBMARINOS

- 5.2.15.1 Operar bomba duplex para operações de prevenção e quebra de hidrato em equipamentos submarinos, com os seguintes requisitos mínimos:
 - a. Pressão de trabalho mínima: 10.000psi (descarga);
 - b. Vazão máxima/mínima de admissão: 3 gpm / 8 gpm;
 - c. Vazão máxima de descarga: 2,5 gpm.
 - d. operar com mangueira de HCR de diâmetro externo de 3/8" e classe de pressão compatível com sistema;
 - e. Operar de forma invertida com descarga direcionada para o ROV e a admissão (sucção) direcionada para o Hot Stab;
 - f. Possuir manômetro de pressão (compensado) instalado na admissão da bomba com precisão de 0,5% do FE;
 - g. Deve permitir injeção e sucção pelo mesmo pórtico de HS , evitando a necessidade de troca de pórtico;
 - h. Deve ser previsto interligação com o sistema de injeção do ROV;

Nota: Será concedido a CONTRATADA prazo de 14 dias corridos, após a solicitação da FISCALIZAÇÃO, para que seja disponibilizado a bordo o serviço de prevenção e quebra de hidratos.

5.2.16 OUTRAS TAREFAS

5.2.16.1 Docar o ROV no casco de unidades marítimas, em trechos *riser* de dutos e em equipamentos submarinos sem alça própria para docagem, através do uso de dispositivos de fixação magnética, a fim de permitir a realização de operações de limpeza, medição do potencial eletroquímico, medição de espessura por ultrassom, inspeção visual, entre outras aplicações;

Nota 1: a CONTRATADA deverá realizar a limpeza prévia da superfície, nos pontos de contato magnético, removendo cracas e incrustações marinhas, a fim de garantir a aderência magnética do equipamento e seu uso como ponto de docagem para o ROV;

Nota 2: após cada período de 24 horas de operações com docagem do ROV em zona de swell, com movimento relativo entre o veículo e a estrutura de ancoragem, a CONTRATADA terá direito a interrupção das operações e recolhimento do veículo para o convés, com o objetivo de executar manutenções para reduzir os riscos de quebras e vazamentos. A partir da saída do ROV da água, será disponibilizado período de 2 horas para para conclusão das manutenções no convés e retorno do ROV para a água. As manobras associadas ao recolhimento e lançamento do veículo, assim como o reposicionamento no ponto exato para retomar as operações deverão atender os tempos contratuais.

5.2.16.2 Fornecer equipamento hidráulico para dissipação de partículas em suspensão, tipo *thruster* de ROV com hélice e *handle* para manuseio pelo manipulador de 7F do ROV. Um dispositivo que atende a essa solicitação é apresentado em anexo;

5.2.16.3 Remover flanges cegos e cabeças de tração dos conectores de extremidade dos dutos flexíveis. Devido à deformação do anel de vedação nos *grooves* dos flanges, do conector e da cabeça de tração ou flange cego, o ROV poderá encontrar dificuldade para remover esse acessório. Neste caso, recomenda-se o uso de um sistema de puxamento horizontal como o ilustrado em anexo a esta ET.

6 COMPROVAÇÃO DE ATENDIMENTO AOS REQUISITOS TÉCNICOS

6.1 O escopo de auditorias de aceitação para comprovação de atendimento aos requisitos desta especificação técnica está descrito no MD-3000.00-0000-973-P1J-001 - Auditorias de Aceitação de Embarcações Especiais na SUB/OPSUB.

7 ANEXOS

7.1 **DE-3000.00-1521-600-PEH-001:** sugestão de solução técnica para preparação de pontos para medição do potencial eletroquímico;

7.2 **DE-3000.00-1521-600-PEH-002, 003, 004, 005, 006 e 007:** sugestão de solução técnica para instalação de porcas em parafusos de 1", 1 1/8", 1 1/4", 1 1/2", 1 5/8" e de *handle* para múltiplas pegadas;

7.3 **DE-3000.00-1521-600-PEH-008:** sugestão de solução técnica para adaptação da interface sexatavada vazada para estriada vazada em torqueadeiras;

7.4 **DE-3000.00-1521-600-PEH-009:** sugestão de solução técnica para elevação de dutos submarinos;

7.5 **DE-3000.00-1521-600-PEH-010:** sugestão de solução técnica para garantia do contato do disco de corte;



PETROBRAS

ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA

Nº: **ET-3000.00-1500-91C-PLL-006**



REV. **0**

ÁREA: INSPEÇÃO, MANUTENÇÃO, OPERAÇÃO E IMPLANTAÇÃO DE SISTEMAS SUBMARINOS

FOLHA: **34 de 34**

TÍTULO: **SERVIÇOS EM RSV – TIPO IV**

- 7.6 **DE-3000.00-1521-600-PEH-012, DE-3000.00-1521-600-PEH-013 e DE-3000.00-1521-600-PEH-018:** sugestões de soluções técnicas para coleta, armazenamento e transporte submarino de resíduos coletados;
- 7.7 **DE-3000.00-1521-600-PEH-014:** sugestão de solução técnica para conexão de *hot stab* em campânula e *shuttle tank*;
- 7.8 **DE-3000.00-1521-600-PEH-015:** sugestão de solução técnica para dissipação de partículas em suspensão;
- 7.9 **DE-3000.00-1521-600-PEH-016:** sugestão de solução técnica para tracionamento de flanges na direção horizontal.

 PETROBRAS DP&T	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA		Nº: -		
				FOLHA: 1 de 16	
	TÍTULO: SISTEMAS DE POSICIONAMENTO E MONITORAMENTO PARA RSV DE INSPEÇÃO			 GESTOR: SUB/OPSUB/GDSO/GDS	

ÍNDICE DE REVISÕES



REV.	DESCRIÇÃO E/OU FOLHAS ATINGIDAS
0	ORIGINAL

	REV. 0	REV. A	REV. B	REV. C	REV. D	REV. E	REV. F	REV. G	REV. H
DATA	17/12/2018								
PROJETO	M3XY								
EXECUÇÃO	MJFX								
VERIFICAÇÃO	UPP4/BGU3								
APROVAÇÃO	JG57								

AS INFORMAÇÕES DESTES DOCUMENTOS SÃO PROPRIEDADE DA PETROBRAS, SENDO PROIBIDA A UTILIZAÇÃO FORA DA SUA FINALIDADE.



FORMULÁRIO PERTENCENTE A PETROBRAS N-381 REV. L

Esta é uma Especificação Técnica Padrão e poderá sofrer alterações.

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	-	REV.	0
				FOLHA	2 de 16
	TÍTULO: SISTEMAS DE POSICIONAMENTO E MONITORAMENTO PARA RSV DE INSPEÇÃO			 GESTOR: E&P-SERV/US-OPSUB/GDSO/GDS	

ÍNDICE

1. OBJETIVO	3
2. SISTEMA DE REFERÊNCIA DA POSIÇÃO – SUPERFÍCIE	3
3. SISTEMA DE REFERÊNCIA DA POSIÇÃO – SUBMARINO.....	6
4. SISTEMAS DE MONITORAMENTO	8
5. SISTEMAS DE INFORMÁTICA	12
6. INSTALAÇÃO E INTEGRAÇÃO.....	13
7. CONSIDERAÇÕES GERAIS	14

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	-	REV.	0
				FOLHA	3 de 16
	TÍTULO: SISTEMAS DE POSICIONAMENTO E MONITORAMENTO PARA RSV DE INSPEÇÃO			 GESTOR: E&P-SERV/US-OPSUB/GDSO/GDS	

1. OBJETIVO

1.1. Determinar os requisitos mínimos referentes aos sistemas de posicionamento e monitoramento para embarcações do tipo *ROV Support Vessel - RSV* de Inspeção, que estão estruturados da seguinte maneira:

- Sistema de referência de posição – Superfície;
- Sistema de referência de posição – Submarino;
- Sistemas de monitoramento;
- Sistemas de informática.

1.2. O ANEXO 01 do padrão SINPEP PE-2SUB-00117 apresenta um quadro resumo com os requisitos mínimos para este tipo de embarcação.

2. SISTEMA DE REFERÊNCIA DA POSIÇÃO – SUPERFÍCIE

2.1. GLOBAL NAVIGATION SATELLITE SYSTEM – GNSS

2.1.1 RECEPTORES GNSS



2.1.1.1 02 (dois) receptores GNSS que atendam, no mínimo, as seguintes especificações:

2.1.1.1.1 Operar empregando pelo menos as constelações *GPS* e *GLONASS*, com solução integrada;

2.1.1.1.2 Caso o *hardware* do receptor esteja preparado para o recebimento da constelação *GALILEO*, esta solução deverá estar habilitada para o uso integrado com as constelações *GPS* e *GLONASS*;

2.1.1.1.3 Operar nas frequências *GPS* L1 e L2, minimizando o erro ionosférico;

2.1.1.1.4 Corrigir a posição através de *DGNSS* (item 2.1.2 deste ANEXO e *IALA*), permitindo a solução com a possibilidade de aplicação de uma priorização do uso entre elas, além da utilização isolada de cada uma das correções disponíveis a qualquer momento;

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	-	REV.	0
				FOLHA	4 de 16
	TÍTULO:			 SISTEMAS DE POSICIONAMENTO E MONITORAMENTO PARA RSV DE INSPEÇÃO	
GESTOR: E&P-SERV/US-OPSUB/GDSO/GDS					

2.1.1.1.5 Atender as normas: IEC 61108-1:2003, IEC 61108-2:1998 E IEC 61108-4:2004.

2.1.2 SERVIÇOS DE CORREÇÕES DIFERENCIAIS *DGNSS*

2.1.2.1 02 (dois) serviços de correções *DGNSS* via satélite que atendam, no mínimo, as seguintes especificações:

2.1.2.1.1 O serviço deve ser em tempo real, com acurácia horizontal de 15 cm (95% das observações);

2.1.2.1.2 Receber ambas as correções, GPS e GLONASS, através de pelo menos 02 (dois) satélites de comunicação diferentes;

2.1.2.1.3 Possuir disponibilidade de 99,8% para períodos de 30 dias em toda a área offshore. Esta disponibilidade deverá ser comprovada pela CONTRATADA em até 5 (cinco) dias corridos após o término de cada período acima mencionado, através de relatórios específicos.

2.1.2.2 02 (dois) rádios *UHF* para recebimento de correções *DGNSS* que atendam, no mínimo, as seguintes especificações:



2.1.2.2.1 Permitir o recebimento das correções da rede *DGNSS* PETROBRAS via *UHF*;

2.1.2.2.2 Ser configurável a qualquer momento;

2.1.2.2.3 Ser capaz de receber sinal a uma distância mínima de 40 (quarenta) quilômetros.

OBSERVAÇÃO: A rede de correção *DGNSS* PETROBRAS opera com rádios transceptores *UHF*, da marca *Pacific Crest* ou similares, na faixa de frequência de 450 a 470 MHz, com *bandwidth* de 12.5 kHz por canal, transmitindo correções *DGNSS RTCM SC104 2.3*.

2.1.2.3 Cada um dos sistemas de correções deverá prover a correção diferencial para todos os receptores *GNSS* descritos no item 2.1.1 deste ANEXO, permitindo a redundância de cada um dos sistemas de correção, seja ele via satélite ou via *UHF*.

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	-	REV.	0
				FOLHA	5 de 16
	TÍTULO: SISTEMAS DE POSICIONAMENTO E MONITORAMENTO PARA RSV DE INSPEÇÃO			 GESTOR: E&P-SERV/US-OPSUB/GDSO/GDS	

2.2. SENSOR DE APROAMENTO

2.2.1 01 (um) sensor de aproamento que atenda, no mínimo, as seguintes especificações:

2.2.1.1 Fornecer aproamento verdadeiro;

2.2.1.2 Acurácia dinâmica do aproamento deve ser de $0,1^\circ$ secLat (1 sigma);

2.2.1.3 Disponibilizar dados HDT conforme IEC 61162-1:2010 (NMEA 0183).

2.3. SENSOR DE ATITUDE E *HEAVE*

2.3.1 01 (um) sensor de atitude e *heave* (sensor de movimento e referência vertical) que atenda as seguintes especificações mínimas:

2.3.1.1 Gerar valores de caturro (*pitch*) e rolagem (*roll*) conforme protocolo TSS1 (*Teledyne*) com acurácia de $0,02^\circ$ (1 sigma) em tempo real em uma faixa de domínio de $\pm 30^\circ$;

2.3.1.2 Gerar valores de movimento vertical (*heave*) conforme protocolo TSS1 (*Teledyne*) com acurácia de 5 centímetros (1 sigma) em tempo real em uma faixa de domínio de ± 10 metros;

2.3.1.3 Gerar valores de aceleração vertical (TSS1) com acurácia de $0,01$ m/s²;

2.3.1.4 O sensor de atitude pode formar com o sensor de aproamento (item **Erro! Fonte de referência não encontrada.**) um único hardware ou não.



2.4. SENSOR INTEGRADO DE APROAMENTO, ATITUDE E *HEAVE*

2.4.1 01 (um) sensor do tipo *AHRS* ou *IMU* ou *INS* que atenda, no mínimo, as seguintes especificações:

2.4.1.1 Ser integrado ao sistema de navegação, operando em conjunto com os sistemas de posicionamento hidroacústico, posicionamento dinâmico e satelital, sendo utilizado como fonte primária;

2.4.1.2 Ser integrado ao sistema de posicionamento dinâmico da embarcação, recebendo dados apenas do sistema de posicionamento satelital;

2.4.1.3 Não possuir partes móveis em seu princípio básico;

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	-	REV.	0
				FOLHA	6 de 16
	TÍTULO:				
			SISTEMAS DE POSICIONAMENTO E MONITORAMENTO PARA RSV DE INSPEÇÃO		
			GESTOR: E&P-SERV/US-OPSUB/GDSO/GDS		

2.4.1.4 Fornecer aproamento verdadeiro, atitude, velocidade, profundidade e elevação;

2.4.1.5 Acurácia sistema deve ser de $0,1^\circ$ secLat (1 sigma);

2.4.1.6 Gerar valores de caturro (*pitch*) e rolagem (*roll*) com acurácia de $0,01^\circ$ (1 sigma);

2.4.1.7 A taxa mínima de atualização deverá ser de 10 Hz (dez vezes por segundo);

2.4.1.8 Deve ser instalado no mesmo local (compartimento da embarcação) que o transdutor do sistema acústico, sendo o mais próximo possível do mesmo.

2.5. Todos os sensores exigidos nos itens 2.1, 2.2, 2.3 e 2.4 deste ANEXO devem ser integrados e compartilhados entre os sistemas de navegação e de posicionamento dinâmico da embarcação.

2.5.1 Deverão existir saídas físicas (portas) suficientes para realizar o compartilhamento dos sinais entre os sistemas de navegação e posicionamento dinâmico em cada um destes sensores, ou seja, não serão aceitos cabos de divisão do sinal (*splitters*) ou outros métodos de divisão do sinal nestes sistemas.

2.5.2 Alimentar o sistema de controle do DP conforme publicação *IMCA M 103*. O Sistema de Controle DP deve ser equivalente à classe DP-2 em suas redundâncias, mesmo que o Sistema como um todo seja classificado como DP-1;



2.5.3 Atender a Norma *IEC 60945:2002* (requisitos gerais de equipamentos marítimos);

2.5.4 Os sinais dos receptores *GNSS*, dos sensores de aproamento e de atitude deverão ser compartilhados entre o sistema DP e o sistema de mapeamento, conforme publicações *IMCA S 009* e *IMCA S 010*.

3. SISTEMA DE REFERÊNCIA DA POSIÇÃO – SUBMARINO

3.1. SISTEMA DE POSICIONAMENTO HIDROACÚSTICO

3.1.1 01 (um) sistema de posicionamento hidroacústico com tecnologia de comunicação digital de banda larga capaz de operar, no mínimo, no modo *SSBL/USBL*, para determinação de coordenadas planialtimétricas de pontos situados na massa d'água e no piso marinho.

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	-	REV.	0
				FOLHA	7 de 16
	TÍTULO:				
			SISTEMAS DE POSICIONAMENTO E MONITORAMENTO PARA RSV DE INSPEÇÃO		
GESTOR: E&P-SERV/US-OPSUB/GDSO/GDS					

3.1.1.1 01 (um) conjunto *transceiver*/transdutor, instalados no casco da embarcação abaixo da linha d'água, em locais que minimizem a influência do movimento dinâmico, ruído e aeração.

3.1.1.1.1 A incerteza na determinação das coordenadas submarinas deve ser de até 0,6% da profundidade (95% das observações). Para este valor deve ser considerado a propagação de erros do sistema de posicionamento de superfície, posicionamento hidroacústico, posicionamento inercial.

3.1.2 02 (dois) *transponders* hidroacústicos inteligentes, da mesma tecnologia, modos de operação e geração do transdutor, com as seguintes características;

3.1.2.1 Capacidade para operar até a profundidade máxima de trabalho do *ROV* da embarcação;

3.1.2.2 Possuir sensor de profundidade *DIGIQUARTZ* com capacidade de operar em profundidades de 3000 m (três mil metros) com acurácia de 0,01% do fundo de escala;



3.1.2.3 Dispositivo de auto-liberação de poita (*release mechanism*) com capacidade mínima de carga de 250 kg (duzentos e cinquenta quilogramas);

3.1.2.4 Possuir colares de flutuação capazes de operar até a profundidade máxima de trabalho do *ROV* de intervenção, mantendo uma flutuação positiva com empuxo mínimo de 30 kg;

3.1.2.5 Prover as conexões e interfaces com instrumentos da PETROBRAS ou de suas designadas (por exemplo: bússolas giroscópicas, sensores oceanográficos, etc.).

3.1.2.6 A CONTRATADA deverá estar preparada para recuperar os *transponders* na superfície, massa d'água e no piso marinho;

3.1.3 Todo o material de consumo para operações de *SSBL/USBL* como poitas, boias, cabos, etc. deverão ser fornecidos pela CONTRATADA respeitando os padrões e normas da PETROBRAS, além da legislação vigente.

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	-	REV.	0
				FOLHA	8 de 16
	TÍTULO:			 SISTEMAS DE POSICIONAMENTO E MONITORAMENTO PARA RSV DE INSPEÇÃO	
GESTOR: E&P-SERV/US-OPSUB/GDSO/GDS					

3.1.4 Esta especificação técnica não aborda a necessidade/quantidade de mini *transponders (mini beacons)*, devendo a ET de serviços de ROV ou outra aplicável ao CONTRATO especificar este tipo de equipamento, quando necessário.

3.2. CORRENTÔMETRO INTEGRADO AO CTD

3.2.1 01 (um) correntômetro com no mínimo as seguintes características

3.2.1.1 Capacidade para operar em profundidades de até 3.000 (três mil) metros;

3.2.1.2 Capacidade de transmissão em tempo real do dado coletado;

3.2.1.3 Capacidade de medição de direção e intensidade de corrente de até 4 (quatro) nós;

3.2.1.4 Permitir cálculo de valores médios;

3.2.1.5 Precisão de 0,05 (cinco centésimos) metros por segundo na intensidade e 5° (cinco) graus na direção da corrente;

3.2.1.6 Sistema de lançamento/recolhimento exclusivo.

4. SISTEMAS DE MONITORAMENTO

4.1. SERVIÇO DE MONITORAMENTO VIA SATÉLITE



4.1.1 01 (um) serviço de monitoramento via satélite, que atenda as seguintes especificações mínimas:

4.1.1.1 Disponibilizar em um servidor em terra as seguintes informações, inclusas em uma única mensagem, sob a forma de texto estruturado (*XML*):

4.1.1.1.1 Mensagens contendo dados de posição, velocidade, rumo e aproamento;

4.1.1.1.2 Mensagens de alerta referentes ao status do equipamento, avisando quando o terminal estiver sem alimentação elétrica, funcionando somente com a bateria;

4.1.1.2 O equipamento transmissor deverá possuir certificado de Homologação junto à Anatel ou outro órgão certificador;

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	-	REV.	0
				FOLHA	9 de 16
	TÍTULO:				
SISTEMAS DE POSICIONAMENTO E MONITORAMENTO PARA RSV DE INSPEÇÃO			GESTOR: E&P-SERV/US-OPSUB/GDSO/GDS		

4.1.1.3 A CONTRATADA deverá garantir que a porcentagem de mensagens de posição recebidas pela PETROBRAS, em relação ao número de mensagens estabelecidas de envio pelo terminal, seja superior a 95% por dia. O tráfego estimado de transmissão das mensagens do terminal móvel para a central deverá ser de 144 mensagens/dia (periodicidade de 10 em 10 minutos);

4.1.1.4 A CONTRATADA manterá um servidor de intercâmbio de mensagens, com *uptime* superior a 99,9%. Este servidor deverá disponibilizar em tempo real mensagens em formato *XML* com os dados enviados pelos terminais móveis, através de um protocolo *FTP*, *HTTP* ou similar, a ser definido pela Fiscalização PETROBRAS, com um atraso máximo de 3 (três) minutos para cada mensagem;

4.1.1.5 A CONTRATADA deverá manter um histórico com todas as mensagens dos últimos 30 dias, acessível no servidor de intercâmbio de mensagens;

4.2. MONITORAMENTO VIA AIS

4.2.1 01 (uma) estação de referência (*transponder*) AIS (*Automatic Identification System*) que atenda as seguintes especificações mínimas:

4.2.1.1 Atender as Normas *ITU-R M.1371-4* e *IEC 61993-2:2001* (AIS classe A);



4.2.1.2 Possuir porta de saída *Ethernet*, de forma direta ou através de conversor, provendo dados pela mensagem *VDM* e *VDO* conforme *IEC 61162-1:2010*.

4.3. MONITORAMENTO VIA REDE PETROBRAS (se houver rede PETROBRAS na unidade)

4.3.1 01 (um) sinal de posição da embarcação - conexão dos sensores *GNSS* (que fornecem os dados para o sistema DP/posicionamento) no conversor *ethernet/serial*, com as seguintes configurações mínimas:

4.3.1.1 Possuir taxa de atualização de posição melhor ou igual a 1 Hz;

4.3.1.2 Ter saída de dados no padrão *NMEA-0183* (protocolos *GGA*, *ZDA*, *GSV* e *GLL*);

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	-	REV.	0
				FOLHA	10 de 16
	TÍTULO:			 SISTEMAS DE POSICIONAMENTO E MONITORAMENTO PARA RSV DE INSPEÇÃO	
GESTOR: E&P-SERV/US-OPSUB/GDSO/GDS					

4.3.2 01 (um) sinal de aproamento da embarcação - conexão dos sensores de aproamento (que fornecem os dados para o sistema DP/posicionamento) no conversor ethernet/serial, com as seguintes configurações mínimas:

4.3.2.1 Atender a Norma *ISO 8728:1997 (Gyro)* ou a Resolução *IMO MSC 116 (THD)*;

4.3.2.2 Disponibilizar dados *HDT* conforme *IEC 61162-1:2010 (NMEA 0183)*;

4.3.3 01 (um) sinal de posição do *ROV* - conexão dos sensores de posição do veículo no conversor *ethernet/serial*, com as seguintes configurações mínimas:

4.3.3.1 Possuir taxa de atualização de posição melhor ou igual a 1 Hz;

4.3.3.2 Ter saída de dados no padrão *NMEA-0183* (protocolos *GGA*, *ZDA*, *GSV* e *GLL*);

4.3.4 01 (um) sinal de aproamento do *ROV* - conexão dos sensores de aproamento do veículo no conversor ethernet/serial, com as seguintes configurações mínimas:

4.3.4.1 Atender a Norma *ISO 8728:1997 (Gyro)* ou a Resolução *IMO MSC 116 (THD)*;

4.3.4.2 Atender a Norma *IEC 60945:2002* (requisitos gerais de equipamentos marítimos);

4.3.4.3 Disponibilizar dados *HDT* conforme *IEC 61162-1:2010 (NMEA 0183)*;



4.3.5 01 (um) ponto da rede PETROBRAS para conexão dos sensores descritos no item 4.3.1, 4.3.2, 4.3.3 e 4.3.4 deste ANEXO. A disponibilização deste ponto de rede deve obedecer a especificação contida no anexo de equipamentos de TIC/TECOM deste CONTRATO.

4.3.6 01 (um) conversor *ethernet/serial*, de no mínimo 8 portas, para efetuar a conexão entre os sinais dos sensores e a rede PETROBRAS.

4.4. MONITORAMENTO VIA RÁDIO *UHF*

4.4.1 01 (um) sinal de posição da embarcação - conexão dos sensores *GNSS* (que fornecem os dados para o sistema DP/posicionamento) no rádio *UHF*, com as seguintes configurações mínimas:

4.4.1.1 Possuir taxa de atualização de posição melhor ou igual a 1 Hz;

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	-	REV.	0
				FOLHA	11 de 16
	TÍTULO:			 SISTEMAS DE POSICIONAMENTO E MONITORAMENTO PARA RSV DE INSPEÇÃO	
GESTOR: E&P-SERV/US-OPSUB/GDSO/GDS					

4.4.1.2 Ter saída de dados no padrão *NMEA-0183* (protocolos *GGA*, *ZDA*, *GSV* e *GLL*);

4.4.2 01 (um) sinal de aproamento da embarcação - conexão dos sensores de aproamento (que fornecem os dados para o sistema DP/posicionamento) no rádio *UHF*, com as seguintes configurações mínimas:

4.4.2.1 Atender a Norma *ISO 8728:1997 (Gyro)* ou a Resolução *IMO MSC 116 (THD)*;

4.4.2.2 Disponibilizar dados *HDT* conforme *IEC 61162-1:2010 (NMEA 0183)*;

4.4.3 01 (um) sinal de posição do *ROV* - conexão dos sensores de posição do veículo no rádio *UHF*, com as seguintes configurações mínimas:

4.4.3.1 Possuir taxa de atualização de posição melhor ou igual a 1 Hz;

4.4.3.2 Ter saída de dados no padrão *NMEA-0183* (protocolos *GGA*, *ZDA*, *GSV* e *GLL*);

4.4.4 01 (um) sinal de aproamento do *ROV* - conexão dos sensores de aproamento do veículo no rádio *UHF*, com as seguintes configurações mínimas:

4.4.4.1 Atender a Norma *ISO 8728:1997 (Gyro)* ou a Resolução *IMO MSC 116 (THD)*;

4.4.4.2 Atender a Norma *IEC 60945:2002* (requisitos gerais de equipamentos marítimos);



4.4.4.3 Disponibilizar dados *HDT* conforme *IEC 61162-1:2010 (NMEA 0183)*;

4.4.5 01 (um) rádio transceptor *UHF* para permitir o envio da posição e aproamento da embarcação e do *ROV* para as demais embarcações envolvidas na operação, atendendo as seguintes especificações mínimas:

4.4.5.1 Operar em modo compatível com o sistema SPI PETROBRAS, que transmite dados *IEC 61162 (NMEA 0183)* através de rádios transceptores da marca *Pacific Crest*;

4.4.5.2 Operar na faixa de 450 a 470 MHz com *bandwidth* de 12.5 kHz por canal;

4.4.5.3 Possuir antena omnidirecional, com potência de 250 W / *VSWR* < 1.5:1, ganho de 7dB e impedância compatível com o receptor *UHF*;

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	-	REV.	0
				FOLHA	12 de 16
	TÍTULO:			 SISTEMAS DE POSICIONAMENTO E MONITORAMENTO PARA RSV DE INSPEÇÃO	
			GESTOR: E&P-SERV/US-OPSUB/GDSO/GDS		

4.4.5.4 Possibilitar configuração a qualquer instante (permanência de *USB key*);

4.4.5.5 As antenas devem ser instaladas em local sem obstrução e respeitando o distanciamento máximo de cabeamento para que não ocorra perda na qualidade do sinal.

5. SISTEMAS DE INFORMÁTICA

5.1. SOFTWARE DE INTEGRAÇÃO DOS SENSORES E DE NAVEGAÇÃO

5.1.1 01 (um) software de navegação (similar ao *Starfix*, *Navipac*, *PreciseNav*, etc), que deverá receber os dados de posição, profundidade e atitude da embarcação e do ROV gerados pelos sensores e softwares dos sistemas de posicionamento de superfície e submarino (*APOS*, *FUSION*, etc). O programa deverá possuir as seguintes características:



5.1.1.1 Todas as informações, em papel e em vídeo, deverão estar representadas em escalas adequadas escolhidas pelo operador;

5.1.1.2 Permitir a impressão de eventos;

5.1.1.3 Permitir a importação de arquivos de pano de fundo nos formatos *DGN*, *DXF* ou *DWG* e de imagens (cartas rasterizadas). O programa deverá prever a importação de arquivos da ordem de 500 Mb.

5.1.1.4 Permitir a apresentação (replicação) da tela de navegação em 5 (cinco) pontos da embarcação: sala de fiscalização, sala de controle do ROV, camarote da fiscalização e monitores do navegador a vante e a ré, disponibilizando as informações de velocidade e direção do vento; velocidade e direção da correnteza na superfície; posição e profundidade do ROV; velocidade, atitude e posição da embarcação em coordenadas *UTM* completa (com informação de fuso e *DATUM*);

5.1.1.5 Permitir o processamento do mapeamento em tempo real ("*bundle*", filtragem etc.) com base no SGO, sistema a ser fornecido pela PETROBRAS (baseado em *MDL Bentley Maps*);

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	-	REV.	0
				FOLHA	13 de 16
	TÍTULO:				
SISTEMAS DE POSICIONAMENTO E MONITORAMENTO PARA RSV DE INSPEÇÃO			GESTOR: E&P-SERV/US-OPSUB/GDSO/GDS		

5.1.1.6 Enviar por meio digital a posição da embarcação e *ROV* para um sistema de transmissão (*rádio/modem*) com protocolo editável, *MOXA* e um ponto de rede **PETROBRAS**;

5.1.1.7 Permitir a apresentação de um móvel na tela de navegação, cuja posição é recebida por sistema de rádio *UHF* a partir de outra embarcação;

5.2. GEOPROCESSAMENTO

5.2.1 A **EMBARCAÇÃO** deverá utilizar os arquivos do Sistema de Gerenciamento de Obstáculos (*SGO*), fornecido pela **PETROBRAS**, como pano de fundo durante a execução dos serviços.

5.2.1.1 O *SGO* é uma ferramenta desenvolvida pela **PETROBRAS**, a qual utiliza arquivos gráficos no formato *DGN*.

5.2.2 A **CONTRATADA** deverá fornecer no mínimo 01 (uma) licença do *software Bentley Maps ou Microstation* na versão compatível com o *SGO*, conforme orientação da **PETROBRAS** no momento da assinatura do **CONTRATO**.

5.2.3 A **CONTRATADA** deverá entregar para a **PETROBRAS** arquivos vetoriais e relatórios, provenientes dos serviços executados durante o **CONTRATO**, no mínimo nos formatos *DGN* e *shapefile*, conforme modelos a serem disponibilizados pela **PETROBRAS**.



6. INSTALAÇÃO E INTEGRAÇÃO

6.1. INSTALAÇÃO DOS EQUIPAMENTOS, ANTENAS E SENSORES

6.1.1 Os equipamentos, antenas, sensores e sistemas da unidade devem ser instalados conforme os seguintes critérios:

6.1.1.1 Todos os equipamentos e infraestrutura para a operação dos sistemas de mapeamento deverá ser instalada e acomodada em recinto espaçoso, climatizado e adequadamente iluminado, preferencialmente próximo ao passadiço do navio.

6.1.1.2 A unidade proverá, além da instalação, todos os cabos e conectores adequados, atentando para a série *IEC 60092* (instalação), em especial à *TR 60092-370*;

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	-	REV.	0
	TÍTULO:			FOLHA	14 de 16
	SISTEMAS DE POSICIONAMENTO E MONITORAMENTO PARA RSV DE INSPEÇÃO				
GESTOR: E&P-SERV/US-OPSUB/GDSO/GDS					

6.1.1.3 A escolha dos cabos e conectores deve garantir a integridade dos dados de posicionamento no Sistema de Controle DP, no computador de mapeamento, periféricos e, se for o caso, na rede PETROBRAS;

6.1.1.4 O sistema GNSS (item 2.1 deste ANEXO) deve ser instalado conforme a publicação IMCA S 012;

6.1.1.5 A instalação e calibração dos sensores da unidade (itens 2 e 3 deste ANEXO) deve ser feita e documentada pelos respectivos fabricantes ou seus representantes técnicos;

6.1.1.6 O dispositivo AIS deve ser instalado conforme IMO SN/Circ.227.

6.2. ALIMENTAÇÃO DE ENERGIA

6.2.1 Todos os equipamentos de monitoramento devem ser alimentados por um sistema de energia que atenda às seguintes especificações mínimas:

6.2.1.1 Os sistemas de referência de posição e sensores da embarcação (itens 2 e 3 deste ANEXO) devem ser alimentados pelo sistema de distribuição do DP;

6.2.1.2 Os sistemas de informática e monitoramento (itens 4 e 4) devem possuir UPS (bateria) com autonomia de 02 horas e potência adequada.

7. CONSIDERAÇÕES GERAIS

7.1. DOCUMENTAÇÃO



7.1.1 A embarcação deverá possuir a seguinte documentação:

7.1.1.1 Manual do usuário impresso e em mídia digital de todos os equipamentos e sistemas de monitoramento;

7.1.1.2 Manual do usuário em mídia digital de todos os equipamentos e sistemas de posicionamento disponíveis à Petrobras;

7.1.1.3 Relatório de instalação e calibração dos sensores da unidade (itens 2 e 3 deste ANEXO), contendo os devidos valores de incerteza estatística e de processo;

7.1.1.4 Relatório informando o modelo de todos os equipamentos e sensores e contendo fotos dos locais de instalação e um diagrama com os afastamentos

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	-	REV.	0
				FOLHA	15 de 16
	TÍTULO:			 SISTEMAS DE POSICIONAMENTO E MONITORAMENTO PARA RSV DE INSPEÇÃO	
			GESTOR: E&P-SERV/US-OPSUB/GDSO/GDS		

(*offsets*) verticais e horizontais entre todas as antenas e sensores, a proa, popa, os bordos, os transdutores hidroacústicos e o centro do heliponto (quando houver) e o centro de gravidade de projeto da embarcação, com tolerância decimétrica.

7.1.1.5 Relatório dos testes preliminares (deverá ocorrer antes do comissionamento a ser realizado pela PETROBRAS) realizados pela CONTRATADA de todos os recursos exigidos neste ANEXO.

7.2. COMISSIONAMENTO

7.2.1 Após a instalação dos sistemas de posicionamento e monitoramento, a embarcação deverá entrar em contato com a PETROBRAS através do e-mail suporte_pos@petrobras.com.br, com cópia à gerência responsável pela contratação, com o texto “INFO MONITORAMENTO” seguido do nome da embarcação no título da mensagem, enviando os seguintes dados da embarcação e solicitando os canais e frequências *DGNSS UHF*, da rede PETROBRAS:

7.2.1.1 IMO (código de registro na International Maritime Organization)

7.2.1.2 IRIN (indicativo de rádio chamada internacional)



7.2.1.3 MMSI (Maritime Mobile Service Identity)

7.2.1.4 Classificação (tipo da embarcação)

7.2.1.5 Gerência contratante

7.2.2 Após receber os dados dos canais e frequências *DGNSS UHF* da rede PETROBRAS, a unidade deverá configurá-los no rádio UHF (item 2.1.2.2 deste ANEXO);

7.2.3 Após a conclusão da mobilização e realização dos testes preliminares (antes do comissionamento pela PETROBRAS) de todos os recursos exigidos neste ANEXO, deverá ser enviada pela CONTRATADA toda a documentação exigida no item 7.1 deste ANEXO, comunicando também estar pronta para a realização do comissionamento dos sistemas pela PETROBRAS.

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	-	REV.	0
				FOLHA	16 de 16
	TÍTULO:				
			SISTEMAS DE POSICIONAMENTO E MONITORAMENTO PARA RSV DE INSPEÇÃO		
			GESTOR: E&P-SERV/US-OPSUB/GDSO/GDS		

7.2.3.1 Esta comunicação deverá ser realizada pela CONTRATADA para a PETROBRAS com pelo menos 2 dias úteis de antecedência, com as informações de data e local de realização deste comissionamento.

7.2.4 Após o recebimento da comunicação do “pronto” pela CONTRATADA, a PETROBRAS agendará a data para realizar o comissionamento dos sistemas.

7.2.5 Para o sistema de monitoramento exigido no item 4 deste ANEXO, as exigências só serão quitadas após a verificação pela PETROBRAS da disponibilidade de informações no servidor de intercâmbio de mensagens.

7.2.6 O comissionamento poderá ter uma aferição *RTK* com base terrestre, confrontando pontos do relatório citado no item 7.1.1.4 deste ANEXO, dentro de uma tolerância submétrica.

7.2.7 Os recursos exigidos neste ANEXO só serão considerados como “aceitos” pela PETROBRAS após a verificação e comprovação de todos os requisitos técnicos exigidos neste documento.


7.2.7.1 Durante o comissionamento dos sistemas, a PETROBRAS realizará testes de funcionamento para comprovação dos requisitos técnicos exigidos.

7.3. DISPONIBILIDADE DOS SISTEMAS


7.3.1 Os custos decorrentes de troca de equipamentos nas unidades marítimas e/ou terrestres devido a problemas técnicos nos equipamentos serão todos de responsabilidade da CONTRATADA;

7.3.2 Durante a vigência do contrato, a CONTRATADA deverá garantir a operacionalidade de todos os sistemas e recursos exigidos neste ANEXO de forma integral. O não atendimento implicará em indisponibilidade dos sistemas e acarretará em penalidades para a CONTRATADA.

FINAL DO ANEXO


	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA		Nº ET-0600.00-5510-760-PPT-542									
	CLIENTE: SUB/OPSUB		FOLHA: 1 de 26									
	PROGRAMA: SERVICOS DE EMBARCACOES											
	ÁREA: ESPECIFICAÇÃO E MANUTENÇÃO DE EMBARCACÕES											
TIC	TÍTULO: SISTEMAS DE TELECOMUNICAÇÕES PARA EMBARCAÇÕES DA SUB/OPSUB		NP-1									
TIC/TIC-US/AUTPROJ-US												
ÍNDICE DE REVISÕES												
REV.	DESCRIÇÃO E/OU FOLHAS ATINGIDAS											
0	ORIGINAL											
A	REVISADOS OS ITENS 15 e 20											
B	REVISADO O ITEM 11											
	REV. 0	REV. A	REV. B	REV. C	REV. D	REV. E	REV. F	REV. G	REV. H	REV. I	REV. J	REV. K
DATA	25/04/2018	05/02/2019	13/01/2020									
PROJETO	TIC	TIC	TIC									
EXECUÇÃO	ROBSON	ROBSON	ROBSON									
VERIFICAÇÃO	CHRISTIANO	CHRISTIANO	Francisco									
APROVAÇÃO	DIOGO	DIOGO	DIOGO									
AS INFORMAÇÕES DESTES DOCUMENTOS SÃO PROPRIEDADE DA PETROBRAS, SENDO PROIBIDA A UTILIZAÇÃO FORA DA SUA FINALIDADE.												
FORMULÁRIO PERTENCENTE A PETROBRAS N-XXXX REV. X.												

Esta é uma Especificação Técnica Padrão e poderá sofrer alterações.

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº ET-0600.00-5510-760-PPT-542	REV. B
			FOLHA 2 de 26
	TÍTULO: SISTEMAS DE TELECOMUNICAÇÕES PARA EMBARCAÇÕES DA SUB/OPSUB		NP-1

ÍNDICE

1	OBJETIVO	3
2	GLOSSÁRIO	3
3	REFERÊNCIAS.....	4
4	SISTEMA GMDSS	5
5	COMUNICAÇÃO OPERACIONAL EM VHF.....	5
6	COMUNICAÇÃO OPERACIONAL EM UHF	6
7	EPTA CLASSE M (ITEM EXCLUSIVO PARA EMBARCAÇÃO COM HELIDECK)	6
8	EPTA CLASSE C – RÁDIO-FAROL (NDB) – (ITEM EXCLUSIVO PARA EMBARCAÇÕES COM HELIDECK)	7
9	SISTEMA DE RECEPÇÃO DE TV (TVRO).....	7
10	SISTEMA DE TRANSMISSÃO E RECEPÇÃO DE TV UHF	8
11	SISTEMA DE TELEFONIA DA CONTRATADA	8
12	SISTEMA DE TELEFONIA DA PETROBRAS.....	8
13	REDE LOCAL PARA VOZ E DADOS PETROBRAS	9
14	EQUIPAMENTO DE DADOS PARA PETROBRAS	10
15	CIRCUITO SATÉLITE PARA USO DA PETROBRAS.....	11
16	SISTEMA DE MONITORAMENTO CFTV	17
17	BASTIDOR PARA EQUIPAMENTOS DA PETROBRAS	20
18	UPS.....	21
19	REDE WIRELESS.....	22
20	COMPUTADORES , NOTEBOOKS e IMPRESSORAS.....	22
21	SISTEMA DE TELECOMUNICAÇÕES DA CONTRATADA	24
22	MANUTENÇÃO DOS EQUIPAMENTOS DE TELECOMUNICAÇÕES DA PETROBRAS	24
23	CONSIDERAÇÕES Gerais	24
24	AQUISIÇÃO, INSTALAÇÃO, CONFIGURAÇÃO e OPERAÇÃO ASSISTIDA.....	25
25	DOCUMENTAÇÃO	25
26	DIAGRAMA DE REDE	26


	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	ET-0600.00-5510-760-PPT-542	REV.	B
				FOLHA	3 de 26
	TÍTULO:			NP-1	
			TIC/TIC-US/AUTPROJ-US		


1 OBJETIVO

Apresentar os requisitos mínimos dos sistemas de telecomunicações que deverão ser fornecidos e instalados pela CONTRATADA na embarcação afretada para suportar as operações da PETROBRAS.

2 GLOSSÁRIO

- 2.1 AIS - Automatic Identification System
- 2.2 AM - Modulação em Amplitude
- 2.3 ANATEL - Agencia Nacional de Telecomunicações
- 2.4 ANSI - American National Standards Institute
- 2.5 AWG - American Wire Gauge
- 2.6 CA - Corrente Alternada
- 2.7 CAT - Categoria
- 2.8 CATV - Community Antenna Television
- 2.9 CFTV - Circuito Fechado de TV
- 2.10 CODEC - Codificador/Decodificador
- 2.11 DGNSS - Global Navigation Satellite System
- 2.12 DPC - Diretoria de Portos e Costas
- 2.13 DSC - Digital Selective Calling
- 2.14 EIA - Electronic Industries Alliance
- 2.15 EPTA - Estação Permissionária de Tráfego Aéreo
- 2.16 ETH - Ethernet
- 2.17 FM - Modulação em Frequencia
- 2.18 GMDSS - Global Miritime Distress Safety System
- 2.19 GPS - Global Positioning System
- 2.20 HF - High Frequencies
- 2.21 HMS - Helideck Monitoring System
- 2.22 ICA - Instruções do Comando da Aeronáutica
- 2.23 IMO - International Maritime Organization
- 2.24 INMETRO - Instituto Nacional de Metrologia
- 2.25 IP - Internet Protocol
- 2.26 ITU - International Telecommunication Union
- 2.27 LAN - Local Area Network
- 2.28 LSA - International Life-Saving Appliance
- 2.29 MODU - Mobile Offshore Drilling Unit
- 2.30 NDB - Non Directional Beacon
- 2.31 NORMAN - Normas da marinha

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	ET-0600.00-5510-760-PPT-542	REV.	B
				FOLHA	4 de 26
	TÍTULO:			NP-1	
			TIC/TIC-US/AUTPROJ-US		
<p>2.32 NR - Normas regulamentadoras</p> <p>2.33 NVR - Gravador de Vídeo em Rede</p> <p>2.34 PoE - Power Over Ethernet</p> <p>2.35 PTT - Push to talk</p> <p>2.36 RF - Rádio Frequência</p> <p>2.37 RIC – Rede Interna Corporativa da PETROBRAS</p> <p>2.38 ROV - Remotely Operated Veicule</p> <p>2.39 Rx - Recepção</p> <p>2.40 SCPC - Single channel per carrier</p> <p>2.41 SMA - Serviço Móvel Aeronáutico</p> <p>2.42 SMM - Serviço Móvel Marítimo</p> <p>2.43 SMNP - Simple Network Management Protocol</p> <p>2.44 SOLAS - Safety Of Life At Sea</p> <p>2.45 SSAS - Ship Security Alert System</p> <p>2.46 SSB - Single Side Band</p> <p>2.47 SSID - Service Set Identifier</p> <p>2.48 TIA - Telecommunications Industry Association</p> <p>2.49 TVRO - Television Read Only</p> <p>2.50 Tx - Transmissão</p> <p>2.51 UHF - Ultra Highband Frequency</p> <p>2.52 UHF Ultra High Frequency</p> <p>2.53 UPS - Uninterruptible Power Supply</p> <p>2.54 UTP - Unshielded Twisted Pair</p> <p>2.55 VHF - Very High Frequency</p> <p>2.56 VHF- Very High Frequency</p> <p>2.57 VSAT - Very Small Aperture Terminal</p> <p>2.58 WAN - Wide Area Network</p> <p>3 REFERÊNCIAS</p> <p>3.1 Os sistemas de telecomunicações e equipamentos deverão ser compatíveis com os padrões especificados e pelos requisitos da bandeira descritos nas regras e padrões internacionais, tais como IMO-SOLAS, MODU CODE, LSA e os requisitos das Autoridades brasileiras como a NORMAN, Resoluções da ANATEL, ICA-63-10, NR-10, Portaria INMETRO 89/2012 e outros.</p> <p>3.2 A CONTRATADA deverá ser responsável por obter todas as licenças exigidas pela ANATEL para operação no Brasil.</p> <p>3.3 Escopo de manutenção para os equipamentos usados pela PETROBRAS.</p>					

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	ET-0600.00-5510-760-PPT-542	REV.	B
				FOLHA	5 de 26
	TÍTULO:			NP-1	
			TIC/TIC-US/AUTPROJ-US		

3.3.1 Todo equipamento fornecido para uso da PETROBRAS deverá ser mantido pela CONTRATADA.

3.3.2 Os equipamentos de dados e voz providos para uso na rede da PETROBRAS serão gerenciados remotamente pela PETROBRAS em seu NOC (Centro de Operações da Rede de Telecomunicações). Toda manutenção nos equipamentos deverão ser previamente informadas à PETROBRAS.

4 SISTEMA GMDSS

4.1 A embarcação deverá atender a todos os requisitos do Global Maritime Distress and Safety System (GMDSS) regulamentados pelo IMO-SOLAS e a Sociedade Classificadora para sua área de navegação, incluindo o sistema AIS e os equipamentos do SSAS.

4.2 O equipamento AIS deverá ter uma interface LAN RJ-45 para possibilitar a conexão com a rede LAN da PETROBRAS. O endereço IP a ser configurado será informado posteriormente pela PETROBRAS.

4.3 A unidade deverá estar compatível com pelo menos dois métodos de manutenção requeridos no item 1.6 do HARMONIZATION OF GMDSS REQUIREMENTS FOR RADIO INSTALLATIONS ON BOARD SOLAS SHIPS.

5 COMUNICAÇÃO OPERACIONAL EM VHF


Além do sistema GMDSS, a embarcação deverá possuir um sistema de comunicação operacional em VHF para permitir a comunicação com os barcos de apoio e as outras unidades em operação. A CONTRATADA deverá fornecer RÁDIOS portáteis VHF/SMM (Serviço Móvel Marítimo) e instalar rádios fixos VHF/FM-SMM (Serviço Móvel Marítimo) para uso exclusivo da PETROBRAS.

5.1 Os rádios **VHF/SMM portáteis** deverão atender aos seguintes requisitos técnicos:

- Operar na faixa internacional ITU de comunicação do VHF marítimo;
- Possuir microfone (PTT) externo;
- Deverá ser fornecida uma bateria sobressalente por equipamento;
- Deverá ser fornecido um carregador por equipamento;
- Deverá ser fornecida uma capa com alça para cada equipamento;
- Todos os rádios fornecidos devem ser homologados pela ANATEL;
- A CONTRATADA será responsável por legalizar o sistema de acordo com a legislação Brasileira.

5.2 Os rádios **VHF/SMM fixos** deverão atender aos seguintes requisitos técnicos:

- Operar na faixa internacional ITU de comunicação do VHF marítimo;
- Possuir microfone (PTT) de mesa;
- Deverá ser alimentado por sistema em corrente contínua com autonomia de no mínimo 30 minutos;
- Todos os rádios fornecidos devem ser homologados pela ANATEL;
- A CONTRATADA será responsável por legalizar o sistema de acordo com a legislação Brasileira.

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	ET-0600.00-5510-760-PPT-542	REV.	B
				FOLHA	6 de 26
	TÍTULO:			NP-1	
			TIC/TIC-US/AUTPROJ-US		

6 COMUNICAÇÃO OPERACIONAL EM UHF

A CONTRATADA deverá fornecer um sistema de comunicação em UHF, para suportar a comunicação das operações internas, baseado em RÁDIOS portáteis UHF e rádios fixos UHF para uso exclusivo da PETROBRAS.

6.1 Os rádios **UHF portáteis** deverão atender aos seguintes requisitos técnicos:

- a. A faixa de frequência de operação dos rádios UHF deverá ser de 450 a 470 Mhz com no mínimo 12 canais disponíveis para programação;
- b. Todos os rádios UHF deverão usar a tecnologia digital de forma a atender a resolução 558/2010 da ANATEL;
- h. Possuir microfone (PTT) externo;
- i. Deverá ser fornecida uma bateria sobressalente por equipamento;
- j. Deverá ser fornecido um carregador por equipamento;
- k. Deverá ser fornecida uma capa com alça para cada equipamento;
- l. Todos os rádios fornecidos devem ser homologados pela ANATEL;
- m. A CONTRATADA será responsável por legalizar o sistema de acordo com a legislação Brasileira.

6.2 Os rádios **UHF fixos** deverão atender aos seguintes requisitos técnicos:

- a. A faixa de frequência de operação dos rádios UHF deverá ser de 450 a 470 Mhz com no mínimo 12 canais disponíveis para programação;
- b. Todos os rádios UHF deverão usar a tecnologia digital de forma a atender a resolução 558/2010 da ANATEL;
- c. Possuir microfone (PTT) de mesa;
- d. Deverá ser alimentado por sistema em corrente contínua com autonomia de no mínimo 30 minutos;
- e. Todos os rádios fornecidos devem ser homologados pela ANATEL;
- f. A CONTRATADA será responsável por legalizar o sistema de acordo com a legislação Brasileira.


6.3 Após a assinatura do contrato a PETROBRAS irá informar durante a fase de mobilização da unidade o plano de frequência que deverá ser configurado nos rádios fixos e portáteis UHF;


7 EPTA CLASSE M (ITEM EXCLUSIVO PARA EMBARCAÇÃO COM HELIDECK)

A EPTA classe M deverá permitir a comunicação operacional entre a unidade e os helicópteros para o auxílio à navegação. Isso deverá atender os requisitos definidos na última revisão da ICA 63-10, ICA 62-25 e na NORMAM-27/DPC.

7.1 EQUIPAMENTOS RÁDIO

- 7.1.1 A CONTRATADA deverá fornecer 02 (dois) rádios fixos VHF/AM-SMA para permitir a comunicação entre a unidade e os helicópteros. Os dois rádios deverão ser instalados na sala de rádio no console rádio operacional.

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº ET-0600.00-5510-760-PPT-542	REV. B
			FOLHA 7 de 26
	TÍTULO: SISTEMAS DE TELECOMUNICAÇÕES PARA EMBARCAÇÕES DA SUB/OPSUB		NP-1 TIC/TIC-US/AUTPROJ-US
<p>7.1.2 A CONTRATADA deverá fornecer 02 (dois) rádios portáteis VHF/AM-SMA com headphones para uso no helideck.</p> <p>7.1.3 Todos os rádios deverão ser homologados pela ANATEL.</p> <p>7.1.4 A CONTRATADA deverá ser responsável pela legalização da EPTA Classe M de acordo com a Legislação Brasileira.</p> <p>7.1.5 Deverá ser fornecido e instalado um sistema para gravação dos rádios VHF/AM-SMA conforme parâmetros descritos na ICA 63-25/2010 item 4.</p> <p>7.1.6 Deverá ser fornecido e instalado uma câmera de CFTV exclusiva para monitoramento e gravação das operações de pouso e decolagem do helideck com sistema de visualização na sala rádio de acordo com a NORMAM 27/DPC.</p> <p>7.2 HMS – SISTEMA DE MONITORAMENTO DE HELIDECK</p> <p>A CONTRATADA deverá prover um sistema de monitoramento de helideck - HMS que permita monitoração em tempo real e armazenamento das informações meteorológicas e de posicionamento requeridas pela ICA 63-10 e NORMAM 27/DPC, ITEM 0904 para a EPTA (Estação Prestadora de Serviços de Telecomunicações e Tráfego Aéreo) classe M.</p> <p>7.2.1 Estas informações devem ser disponibilizadas em uma tela na Sala de Rádio.</p> <p>7.2.2 Os sensores meteorológicos e de posicionamento devem ser instalados em locais adequados, sem obstruções ou qualquer outro elemento que possa interferir nas leituras.</p> <p>8 EPTA CLASSE C – RÁDIO-FAROL (NDB) – (ITEM EXCLUSIVO PARA EMBARCAÇÕES COM HELIDECK)</p> <p>8.1 CONTRATADA deverá fornecer um rádio-farol (NDB) em configuração redundante 1+1, incluindo seu licenciamento de acordo com a Legislação Brasileira. EPTA-C devem estar de acordo com a NORMAM-27 e ICA-63-10.</p> <p>8.2 O rádio-farol deverá ser homologado pela ANATEL.</p> <p>8.3 A potência do rádio-farol deve ser suficiente para alcançar 40 milhas náuticas e 1000 pés de altura, de acordo com a ICA-63-10.</p> <p>9 SISTEMA DE RECEPÇÃO DE TV (TVRO)</p> <p>9.1 A Unidade deverá possuir seu próprio sistema de TV para recepção de sinais de satélite que serão distribuídos internamente via cabo. Este sistema de TV deverá possuir um sistema de antena estabilizada (com rastreamento automático) para compensar todos os movimentos da Unidade e garantir o nível de sinal recebido sem variações.</p> <p>9.2 Deverá ser fornecido um sistema de banda Ku, com 12 (doze) canais simultâneos de TV paga, usando uma Operadora de TV via satélite brasileiro.</p>			

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	ET-0600.00-5510-760-PPT-542	REV.	B
				FOLHA	8 de 26
	TÍTULO:			NP-1	
			TIC/TIC-US/AUTPROJ-US		

- 9.3 A antena deverá ser instalada em um local adequado para garantir 360° de visibilidade para o satélite durante a operação da Unidade.
- 9.4 Deverá ser fornecida rede de distribuição de TV a cabo em todos os camarotes e salas de recreação.
- 9.5 Deverão ser fornecidos racks fechados para o sistema de TVRO, onde devem ser instalados os equipamentos, tais como decodificadores, moduladores de TV a cabo, amplificadores e divisores.
- 9.6 Um decodificador de TV paga deverá ser instalado em cada sala de TV e nos camarotes de uso da equipe da PETROBRAS.

10 SISTEMA DE TRANSMISSÃO E RECEPÇÃO DE TV UHF

A embarcação deverá possuir um sistema para transmitir na os sinais de vídeo da câmera do ROV, bem como um sistema de recepção de sinal de vídeo de outras embarcações. Esses sistemas deverão atender as seguintes especificações:

10.1 Sistema de transmissão em UHF

A embarcação deverá possuir um sistema de transmissão de vídeo operado na faixa de canais de TV UHF do tipo mini link que deverá ser conectado ao sinal de vídeo da câmera do ROV de forma a possibilitar a sua transmissão através de antena instalada na área externa da embarcação.

10.2 Sistema de recepção em UHF

A embarcação deverá possuir um sistema de recepção de sinais de TV em UHF para recepção de sinais gerados por outras embarcações durante uma operação realizada pela PETROBRAS. O receptor deverá possibilitar a sintonia de toda a faixa UHF. Deverá ser previsto um monitor para a recepção desse sinal na sala do fiscal da PETROBRAS.


11 SISTEMA DE TELEFONIA DA CONTRATADA

- a. A embarcação deverá possuir um sistema de telefonia que poderá ser utilizado pela PETROBRAS para a realização de chamadas nacional sem custo adicional, quando o seu sistema estiver inoperante.

12 SISTEMA DE TELEFONIA DA PETROBRAS

- 12.1 A contratada deverá fornecer para uso da PETROBRAS os seguintes aparelhos telefônicos de fabricação da UNIFY.
- 12.2 Esses telefones deverão ser instalados nos pontos definidos como pontos de voz da rede de cabeamento estruturado da PETROBRAS.

Part number	Descrição	quantidade
L30250-F600-C176	OpenStage 15 SIP	12

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	ET-0600.00-5510-760-PPT-542	REV.	B
				FOLHA	9 de 26
	TÍTULO:			NP-1	
			TIC/TIC-US/AUTPROJ-US		
SISTEMAS DE TELECOMUNICAÇÕES PARA EMBARCAÇÕES DA SUB/OPSUB					

13 REDE LOCAL PARA VOZ E DADOS PETROBRAS

13.1 Esta rede local deverá atender aos pontos de rede destinados ao uso de voz (pontos de voz) e aos pontos destinados para dados (pontos de dados) de uso exclusivo da PETROBRAS.

13.2 A topologia da rede local deverá ser em estrela, cobrindo todos os locais definidos pela PETROBRAS

13.3 A descrição a seguir objetiva estabelecer os requisitos da Rede Local (LAN), de acordo com os requisitos da ANSI/EIA/TIA 568-B2-1 e ISO 11801 para cabeamento CAT6 para comunicação multimídia (voz e dados) para uso exclusivo da PETROBRAS.

13.4 Requisitos técnicos para a rede local:

13.4.1 CABEAMENTO UTP CAT- 6

13.4.1.1 Cabo de par trançado (UTP) de acordo com os requisitos da ANSI/EIA/TIA 568-B2-1 e ISO 11801 para Categoria 6 (CAT 6). Deve ser do tipo LSZH (baixa emissão de fumaça, zero halogênio).

13.4.1.2 Todo o cabeamento UTP CAT 6 horizontal deverá ser conectado a patch panels CAT6.

13.4.1.3 Todos os cabos UTP devem ser identificados em ambas as pontas.

13.4.1.4 Todas as conexões devem ser feitas de acordo com o padrão EIA/T568-A.

13.4.2 PATCH PANEL CAT6

13.4.2.1 Deverá ser metálico, padrão 19 polegadas, de acordo com ANSI/TIA/EIA-310D, com 24 portas RJ-45 fêmea e altura de 1U.

13.4.2.2 Deverá ser instalado no Rack destinado para uso exclusivo dos equipamentos PETROBRAS.


13.4.3 ORGANIZADORES

13.4.3.1 Organizadores de cabos deverão ser instalados entre os patch panels e os equipamentos ativos como roteador e switches.

13.4.4 CONECTORES RJ45 FÊMEA CAT 6

13.4.4.1 Os conectores RJ 45 fêmea deverão estar de acordo com os requisitos do padrão ANSI/EIA/TIA 568-B2 Categoria 6, e deverão ser usados nas tomadas nos usuários.

13.4.4.2 Todas as conexões deverão ser feitas de acordo com o padrão EIA/T568-A.

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	ET-0600.00-5510-760-PPT-542	REV.	B
				FOLHA	10 de 26
	TÍTULO:			NP-1	
			TIC/TIC-US/AUTPROJ-US		

13.4.5 PATCH CORDS

13.4.5.1 A CONTRATADA deverá fornecer 20 (vinte) patch cords CAT6 com 2 metros cada.

14 EQUIPAMENTO DE DADOS PARA PETROBRAS

14.1 SWITCH

14.1.1 A contratada deverá fornecer 01 (um) switch devidamente equipado com as respectivas fontes e transceivers de um dos seguintes fabricantes:

14.1.2 Deve ser de um dos seguintes fabricantes: CISCO, HP ou EXTREME.

14.1.3 Visando a atender a requisitos técnicos e a suportar funcionalidades e protocolos essenciais para o adequado funcionamento dos sistemas na rede PETROBRAS, deve ser, no mínimo, dos seguintes modelos, de acordo com o fabricante escolhido:

14.1.3.1 CISCO

Cisco Catalyst 2960X-24LPS-L (ou modelo superior)

14.1.3.2 HP

HPE 5510 48G PoE+ 4SFP+ HI Switch (JH148A) (ou modelo superior)

14.1.3.3 EXTREME

Summit X430-24p (ou modelo superior)


14.1.4 A alimentação deve ser AC, suportando tensão de entrada na faixa de 100–240 VCA a 60 Hz.

14.1.5 Deve ser incluído kit para instalação em rack 19”;

14.1.6 A CONTRATADA deverá realizar as devidas configurações no equipamento, para ativação dentro da topologia de rede da Petrobras, para permitir a comunicação de voz e dados para dentro da Rede Corporativa;

14.1.7 Requisitos específicos de SNMP, padronização de perfis de tráfego dentro da topologia de QoS, senhas de acesso, etc, serão realizadas pela PETROBRAS, cabendo apenas à CONTRATADA a configuração para permitir que a Petrobras tenha acesso de voz e dados à rede.

14.2 ROTEADOR

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	ET-0600.00-5510-760-PPT-542	REV.	B
				FOLHA	11 de 26
	TÍTULO:			NP-1	
			TIC/TIC-US/AUTPROJ-US		
<p>14.2.1 A CONTRATADA deverá fornecer e instalar 01 (um) roteador para uso exclusivo da PETROBRAS, de um dos seguintes fabricantes: CISCO ou JUNIPER</p> <p>14.2.2 Visando a atender a requisitos técnicos e a suportar funcionalidades e protocolos essenciais para o adequado funcionamento dos sistemas na RIC, deve ser, no mínimo, dos seguintes modelos, de acordo com o fabricante escolhido:</p> <p>14.2.2.1 CISCO</p> <p style="padding-left: 40px;">Cisco ISR 4331 Sec bundle com SEC license (ISR4331-SEC/K9 e UC/K9)</p> <p>14.2.2.2 JUNIPER</p> <p style="padding-left: 40px;">SRX220 Services gateway com licença para o serviço de telefonia IP.</p> <p>14.2.3 A alimentação deve ser AC, suportando tensão de entrada na faixa de 100–240 VCA a 60 Hz.</p> <p>14.2.4 Deve ser incluído kit para instalação em rack 19”.</p> <p>14.2.5 Deverá ser previsto no roteador, independente do fabricante selecionado, todas as licenças necessárias a sua operação e as seguintes funcionalidades:</p> <ul style="list-style-type: none"> a. CODECs para telefonia IP; b. Memória RAM compatível com as funcionalidades solicitadas; c. Interface para o circuito VSAT; d. Interface Ethernet para a rede LAN; e. Fonte redundante. <p>14.2.6 A CONTRATADA deverá realizar as devidas configurações no equipamento, para ativação dentro da topologia de rede da Petrobras, para permitir a comunicação de voz e dados para dentro da Rede Corporativa;</p> <p>14.2.7 Requisitos específicos de SNMP, padronização de perfis de tráfego dentro da topologia de QoS, senhas de acesso, etc, serão realizadas pela PETROBRAS, cabendo apenas à CONTRATADA a configuração para permitir que a Petrobras tenha acesso de voz e dados à rede.</p> <p>15 CIRCUITO SATÉLITE PARA USO DA PETROBRAS</p> <p>15.1 A CONTRATADA deverá fornecer um circuito via satélite com portadora para uso exclusivo pela PETROBRAS para sua comunicação de voz, vídeo e dados.</p> <p>15.2 A CONTRATADA será responsável pela contratação do provedor do circuito, bem como por todos os custos relacionados ao serviço, incluindo os circuitos entre o teleporto do provedor e a estação da PETROBRAS.</p> <p>15.3 O trecho satélite do circuito deverá possuir uma portadora dedicada para o circuito da PETROBRAS.</p> <p>15.4 A CONTRATADA poderá compartilhar a antena existente na embarcação utilizada para o circuito de seu próprio uso, com o circuito satélite da PETROBRAS.</p> <p>15.5 O trecho terrestre deverá ser composto por dois circuitos MPLS interligando a HUB SATÉLITE onshore do provedor do circuito satélite a dois sites da PETROBRAS descritos no item 15.7.3.</p>					

15.6 Caso o PROVEDOR selecionado pela CONTRATADA demonstrar interesse de realizar um dos circuitos entre a HUB SATÉLITE onshore e a base PETROBRAS, denominado como última milha, através de enlace rádio próprio até a base da PETROBRAS, esta solicitação deverá ser submetida a PETROBRAS para aprovação.

15.7 REQUISITOS MÍNIMOS PARA OS CIRCUITOS TERRESTRES DE ÚLTIMA MILHA (MPLS)

15.7.1 Os circuitos de última milha deverão utilizar obrigatoriamente o protocolo MPLS (Multiprotocol Label Switching).

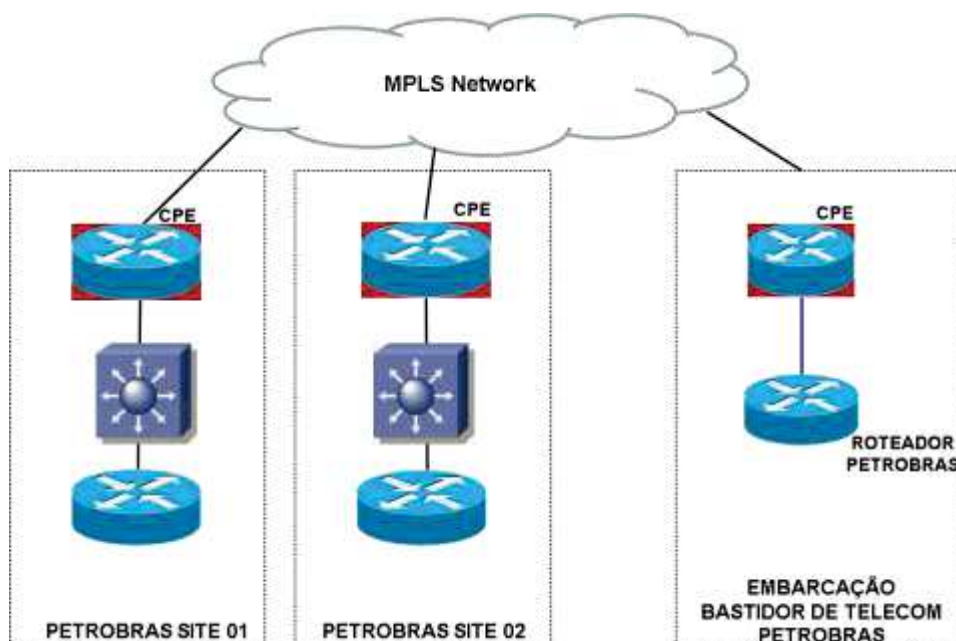
15.7.2 Os circuitos de última milha, que conectam o teleporto do provedor as estações da PETROBRAS, poderão transportar o tráfego proveniente e/ou destinado a uma ou mais embarcações. O dimensionamento desses circuitos é de responsabilidade do PROVEDOR.


15.7.3 Os circuitos de última milha deverão utilizar dois entre os quatro pontos de concentração descritos na tabela.

#	Base Onshore	Endereços
1	Macaé - Imbetiba	Avenida Elias Agostinho, 665 , Imbetiba, Macaé - RJ
2	CIPD - RJ	CENPES – Av. Horácio Macedo, 950 - Cidade Universitária Rio de Janeiro - RJ
3	EDISE	Avenida República do Chile, 65, Centro, Rio de Janeiro – RJ

15.7.4 O primeiro dispositivo de camada 3 conectado ao CE PETROBRAS deverá dispor de protocolo de roteamento dinâmico. A CONTRATADA pode optar entre os seguintes protocolos: RIPv2, OSPFv2 e BGPv4.

15.7.5 TOPOLOGIA



	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	ET-0600.00-5510-760-PPT-542	REV.	B
				FOLHA	13 de 26
	TÍTULO:			NP-1	
			TIC/TIC-US/AUTPROJ-US		

15.7.5.1 A topologia disponibilizada pela CONTRATADA deve estar aderente a RFC 4364 e RFC 3031.

15.7.5.2 A CONTRATADA deverá disponibilizar instância de roteamento exclusiva para Petrobras (VRF exclusiva).

15.7.5.3 Esta VRF deverá ser suportada por uma rede MPLS (Multiprotocol Label Switching) L3 (Layer 3).

15.7.5.4 Os circuitos deverão ser entregues com um roteador CPE em cada ponta, cujo fornecimento é de responsabilidade do provedor selecionado pela CONTRATADA.

15.7.5.5 Nas estações ONSHORE, a PETROBRAS poderá optar por conectar os roteadores CPE, fornecidos pelo PROVEDOR, a um roteador CE ou switch conectado ao roteador CE da rede PETROBRAS.

15.7.5.6 A comunicação entre os roteadores CPE fornecidos pelo PROVEDOR e o roteador da PETROBRAS será feita por meio de uma subrede IP de máscara /30, a ser informada pela PETROBRAS.

15.7.6 Características básicas dos roteadores CPE:

15.7.6.1 Ter uma interface adequada para sua conexão WAN;

15.7.6.2 Suportar a feature HSRP (Hot Standby Router Protocol);

15.7.6.3 Suportar a feature IP SLA;

15.7.6.4 Possuir protocolo de roteamento OSPFv2 e BGPv4;

15.7.6.5 Suportar endereços IPv4;

15.7.6.6 ICMP;

15.7.6.7 Possuir gerência: Telnet; SSH; SNMP v2 e v3; MIB II; RMON;

15.7.6.8 QoS (DiffServ);

15.7.6.9 Suporte a identificação, marcação e priorização de acordo com os campos CoS e DSCP;

15.7.6.10 Suporte à classificação de pacotes com base nos seguintes parâmetros: endereço IP de origem e/ou destino, subrede de origem e/ou destino, intervalo de portas de origem e/ou destino e protocolo de transporte;


15.7.6.11 Suporte aos mecanismos de desenfileiramento de SP (Prioridade Estrita) e CBWFQ, possuindo ao menos uma fila prioritária ou do tipo SP;

15.7.6.12 Alocação de banda para as filas disponíveis em termos percentuais de banda da interface;

15.7.6.13 Policiamento do tráfego em cada uma das filas, permitindo o descarte em casos de excesso de tráfego;

15.7.6.14 Os equipamentos (hardware e software) providos deverão estar na versão estável mais recente.

15.7.7 Requisitos de QoS para o circuito MPLS

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	ET-0600.00-5510-760-PPT-542	REV.	B
				FOLHA	14 de 26
	TÍTULO:			NP-1	
			TIC/TIC-US/AUTPROJ-US		

15.7.7.1 Os roteadores CPE deverão ter capacidade de configuração de mecanismos de enfileiramento e policiamento para fila de baixa latência para a Fila 1 (por exemplo: LLQ, PQ ou similar) e um algoritmo de garantia mínima de recursos para as Filas 2, 3 e 4 (por exemplo: CBWFQ, WRR ou similar). A definição de filas consta no item 15.8.10.

15.7.7.2 Os roteadores CPE deverão ser dimensionados para suportar o tráfego, assim como o processamento adicional gerado pelas marcações, caso as mesmas não correspondam perfeitamente às marcações de sua rede MPLS.

15.7.7.3 Os roteadores CPE deverão ter capacidade de configuração para identificar as marcações de pacotes encapsulados em túneis GRE, usados entre roteadores da PETROBRAS conectados à rede.

15.7.7.4 Os roteadores CPE deverão ter suporte e serem configurados com a característica de “Class-Based Shapping” para limitar a banda da interface Ethernet conectada ao equipamento da PETROBRAS de forma hierárquica às políticas de QoS.

15.8 REQUISITOS DE DESEMPENHO FIM-A-FIM (COMUNS A TODOS OS TRECHOS)

15.8.1 As características mínimas de desempenho do circuito fim-a-fim, que compreende o trecho EMBARCAÇÃO – PETROBRAS são as seguintes:

a. Taxa de transmissão: O throughput total do circuito deverá ser:


MIR (Kbps) Upload + Download	Perfil de assimetria: Upload Download (Kbps)		
	A	B	C
4096	1024 3072	2048 2048	3072 1024

b. *Round Trip Time* (RTT): menor que 750 ms;

c. *Bit Error Rate*: menor que 10E-6;

d. Perda de pacotes (1): menor que 10E-3.

e. Nota 1: Considera BERT (*Bit Error Rate Test*) com pacotes IP de 2048 bytes.

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	ET-0600.00-5510-760-PPT-542	REV.	B
				FOLHA	15 de 26
	TÍTULO:			NP-1	
			TIC/TIC-US/AUTPROJ-US		
<p>15.8.2 Para todos os tipos de circuito o CIR mínimo deverá ser metade do MIR.</p> <p>15.8.3 Para um mesmo tipo de circuito poderá haver migração de perfil (A, B ou C) ao longo do contrato sem custos, mediante solicitação da Petrobrás. O prazo máximo para alteração a partir da formalização da solicitação é de 15 dias corridos.</p> <p>15.8.4 No caso de provimento de circuito via satélite, independente da tecnologia utilizada, a CONTRATADA deverá disponibilizar portadora de RF, ou grupo de portadoras de RF, exclusivamente para a PETROBRAS no canal de retorno (INBOUND).</p> <p>15.8.5 A disponibilidade mensal do circuito deve ser igual ou superior a 98,5%.</p> <p>15.8.6 Todas as interfaces que serão conectadas à rede PETROBRAS deverão ser disponibilizadas no padrão Ethernet (10/100/1000).</p> <p>15.8.7 Os serviços devem suportar um tamanho de MTU igual ou maior a 1500 bytes.</p> <p>15.8.8 O sistema deve apresentar:</p> <p>15.8.8.1 Suporte a identificação, marcação e priorização de acordo com o campo DSCP;</p> <p>15.8.8.2 Alocação de banda para as filas disponíveis em termos percentuais de banda da interface;</p> <p>15.8.8.3 Policiamento do tráfego em cada uma das filas, permitindo o descarte em casos de excesso de tráfego;</p> <p>15.8.9 A rede deverá suportar tráfego:</p> <ul style="list-style-type: none"> • DiffServ (Differentiated Services); • Tráfego de aplicações de gerencia (incluindo NetFlow ou similar); • Tráfego de voz e vídeo (Real Time); • IPsec VPN; • GRE VPN; • OSPFv2: Open Shortest Path First Version 2; • BGP. • Gerência: Telnet; SSH; SNMP v2 e v3; MIB II; RMON; • QoS (DiffServ); Endereços: IPv4; • ICMP; <p>15.8.10 A rede deverá oferecer 4 (quatro) filas de QoS DiffServ:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Fila 1 (Aplicações de Tempo Real – Real Time) • Fila 2 (Aplicações Críticas para o Negócio) • Fila 3 (Aplicações Não Críticas para o Negócio) • Fila 4 (Melhor Esforço - Best Effort) <p>15.8.11 As marcações abaixo deverão ser preservadas por toda a rede (enlaces de acesso e rede de transporte):</p> <ul style="list-style-type: none"> • Fila 1 ✓ EF; AF41 • Fila 2 ✓ AF21; AF22; AF23; AF31; AF32; AF33 					

Esta é uma Especificação Técnica Padrão e poderá sofrer alterações.



TÍTULO:

**SISTEMAS DE TELECOMUNICAÇÕES PARA
EMBARCAÇÕES DA SUB/OPSUB**

NP-1

TIC/TIC-US/AUTPROJ-US

- Fila 3
✓ AF11
- Fila 4
✓ DSCP 00;
✓ Todas as outras marcações.

15.8.12 As filas 2, 3 e 4 podem utilizar recursos de outras filas (inclusive da fila 1), caso estas estejam sem tráfego. Todavia a fila 1 não poderá utilizar recursos de outras filas.

15.8.13 A rede disponibilizada pela CONTRATADA deverá efetuar as devidas marcações necessárias para adaptação das políticas de QoS da rede PETROBRAS nos dois sentidos.

15.8.14 A largura de banda reservada para cada fila deverá atender, de forma flexível, aos seguintes critérios:

- Circuitos com taxa de transferência de até 34Mbps:

Largura de Banda do enlace de acesso	Fila 1	Fila 2	Fila 3	Fila 4
Banda	30%	30%	10%	30%

- Circuitos com taxa de transferência maior que 34Mbps:

Largura de Banda do enlace de acesso	Fila 1	Fila 2	Fila 3	Fila 4
Banda	20%	30%	10%	40%

15.8.15 Testes de comissionamento deverão medir os seguintes parâmetros:

- MIR e CIR (conforme definido nos itens acima);
- BER, *Packet Error Rate* e Latência (conforme nos itens acima)


15.8.16 Para o comissionamento dos circuitos MPLS, a CONTRATADA deverá considerar como pontos de medida o segmento PETROBRAS – TELEPORTO da operadora provedora.


15.8.17 Para o comissionamento das embarcações, a CONTRATADA deverá considerar como pontos de medida o segmento TELEPORTO da operadora provedora – EMBARCAÇÃO.

15.8.18 Os testes precisam estar aderentes aos padrões baseados nas normas do Y.1564 (ITU-T) e RFC 2544 (IETF).

15.8.19 Todos os relatórios deverão ser encaminhados à PETROBRAS como forma de comprovação de atendimento aos requisitos estabelecidos.

15.9 CANAL DE ATENDIMENTO

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	ET-0600.00-5510-760-PPT-542	REV.	B
				FOLHA	17 de 26
	TÍTULO:			NP-1	
			SISTEMAS DE TELECOMUNICAÇÕES PARA EMBARCAÇÕES DA SUB/OPSUB		
TIC/TIC-US/AUTPROJ-US					
<p>15.9.1 A CONTRATADA deverá disponibilizar um contato telefônico no Brasil e também e-mail, em regime de operação 24 horas x 7 dias. Este contato será utilizado pela PETROBRAS para as notificações formais de indisponibilidade do circuito.</p> <p>15.10 Acompanhamento de performance</p> <p>15.10.1 A CONTRATADA deverá solicitar ao provedor do circuito que o mesmo possua um portal WEB onde seja possível o acompanhamento individual pela PETROBRAS da performance do trecho satélite do circuito que atende a embarcação. As informações mínimas requeridas para o enlace satélite são: tráfego (IN/OUT), qualidade de sinal (return / forward) e RTT.</p> <p>15.10.2 Mensalmente a CONTRATADA deverá enviar para a fiscalização PETROBRAS relatório de desempenho do circuito, comprovando o atendimento dos requisitos descritos no item 15.8.1.</p> <p>15.10.3 A CONTRATADA deverá fornecer para a PETROBRAS uma senha para o acesso remoto de leitura ao roteador CPE instalado no site onshore da PETROBRAS e na embarcação.</p> <p>16 SISTEMA DE MONITORAMENTO CFTV</p> <p>16.1 ARQUITETURA E CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS DO SISTEMA</p> <p>16.1.1 Deve ser baseado na plataforma Security Center da Genetec ou Control Center da IndigoVision, desta forma todos os equipamentos utilizados para compor a solução (câmeras, codecs, gravadores e outros) deverão ser plenamente compatíveis com a plataforma adotada e reconhecidos pelo suporte e manutenção de software do fabricante.</p> <p>16.1.2 Em caso de fornecimento de sistema baseado na plataforma de software Security Center da Genetec, deve ser fornecido sistema com todas as licenças necessárias para exercer as funções de: sistema gerenciador, integração ao AD (Active Directory) da Petrobras, Federação do sistema local da embarcação com sistema onshore da Petrobras e demais licenças que sejam necessárias para conexão dos usuários, visualização e gravação das imagens das câmeras da embarcação.</p> <p>16.1.3 Em caso o fornecimento do sistema seja baseado na plataforma Security Center da Genetec, a CONTRATADA deverá contatar a Petrobras antes da aquisição da licença de federação para obter a informação de qual o System ID da Petrobras que será inclusa a licença.</p> <p>16.1.4 Em caso de fornecimento de sistema baseado na plataforma de software Control Center da IndigoVision, deve ser fornecido sistema com licenças de visualização e gravação das imagens das câmeras da embarcação.</p> <p>16.1.5 A CONTRATADA deverá contatar a Petrobras antes da aquisição do sistema de CFTV para verificação de qual a versão que deverá ser entregue o software do sistema.</p> <p>16.1.6 Deve ser contemplado o fornecimento de atualização de versão de firmware dos equipamentos, bem como da versão do software VMS, mediante solicitação da Petrobras.</p> <p>16.1.7 Capacidade para pelo menos 5 conexões simultâneas de usuários;</p> <p>16.1.8 Para os casos em que a embarcação disponha de ROV, a CONTRATADA deverá integrar as saídas de vídeo das câmeras do ROV às entradas de Codecs. Esta integração deve ser totalmente compatível e suportada pela plataforma do CFTV IP/NVR a ser implantada.</p>					

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	ET-0600.00-5510-760-PPT-542	REV.	B
				FOLHA	18 de 26
	TÍTULO:			NP-1	
			TIC/TIC-US/AUTPROJ-US		

Em havendo mais de um ROV, suas câmeras também deverão estar conectadas à Codecs.

16.1.9 Para o caso de embarcações onde se faz necessária a captura de tela (seja proveniente de ROV ou outros sistemas) deverá ser previsto encoder adicional para efetuar esta digitalização além dos devidos adaptadores de vídeo necessárias a viabilizar as conexões. Alternativamente admite-se a utilização de softwares que executem a mesma função, desde que os mesmos sejam capazes de transformar as imagens da tela em fluxos ONVIF e estes sejam compatíveis com as plataformas de Gerenciamento de imagens especificadas neste documento.

16.1.10 Deve, sob escopo da CONTRATADA, ser totalmente implantado e configurado para o ambiente a que se destina, seguindo os padrões de configuração a serem informados pela Petrobras à época do processo de comissionamento.

16.2 CARACTERÍSTICAS DO NVR

16.2.1 NVR tipo Appliance contando com hardware e sistema operacional específicos customizados para a aplicação de gravador em rede;

16.2.2 Deve ser dimensionado para armazenar gravação do número total de câmeras/codecs empregados no sistema a ser implantado nas seguintes condições:

- a. Retenção das imagens gravadas por período mínimo de 30 dias consecutivos;
- b. Gravação em resolução 4CIF, no caso de câmeras analógicas com codec, ou HD (High Definition), no caso de câmeras IP;
- c. Gravação a uma taxa de 10 FPS (frames por segundo);
- d. Gravação em regime contínuo (24 horas por dia x 7 dias da semana);

16.2.3 Capacidade para gravação de pelo menos 20 dispositivos (câmeras ou encoders) e reprodução de 20 imagens, simultaneamente;

16.2.4 Suporte a compressão de imagem no padrão H.264;

16.2.5 Suporte a exportação de imagens em formatos não proprietários;


16.3 CARACTERÍSTICAS DE CÂMERAS E CODECS


16.3.1 Suporte a WDR, compensação de branco e operação day&night;

16.3.2 Lentes com foco e íris automáticos.

16.3.3 No caso de Câmeras IP e Codecs, deverão possuir:

16.3.3.1 Dependendo da plataforma de software que estará sendo fornecida, Security Center da Genetec ou Control Center da IndigoVision, as câmeras IP e Codecs deverão possuir

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	ET-0600.00-5510-760-PPT-542	REV.	B
				FOLHA	19 de 26
	TÍTULO:			NP-1	
			TIC/TIC-US/AUTPROJ-US		
<p>compatibilidade com o respectivo software VMS em seu protocolo nativo e através do protocolo ONVIF Profile S.</p> <p>16.3.3.2 Resolução das câmeras IP em Full HD (1920x1080p.) a 30 fps e codecs com resolução 4CIF (704x480) a 30 fps.</p> <p>16.3.3.3 Suporte a dois 2 perfis de streams independentes configuráveis e suporte a dois 2 perfis de streams ONVIF independentes configuráveis;</p> <p>16.3.3.4 Função de Filtro de endereços IP ou proteção por senha para visualização Web.</p> <p>16.3.3.5 No caso dos Codecs, deverão ser fornecidos em modelo de subrack, padrão rack 19 polegadas, com a respectiva quantidade de cartões de codec, conforme a quantidade de câmeras a serem conectadas a estes.</p> <p>16.4 DEMAIS CARACTERÍSTICAS POR TIPO DE CÂMERA</p> <p>16.4.1 As Câmeras a serem adotadas deverão atender ao projeto de monitoração a que se destinam podendo, conforme cada projeto, serem utilizados os diferentes tipos abaixo discriminados e as suas respectivas características.</p> <p>16.4.2 O tipo de material de composição das câmeras, invólucros e demais acessórios (suportes, presilhas, adaptadores, etc), bem como demais itens de infraestrutura (cabos, dutos, etc), deverão ser adequados ao ambiente em que serão instalados, a saber: áreas internas, externas em atmosfera corrosiva salina ou em atmosfera explosiva. Da mesma forma, cada item deverá levar em consideração o adequado índice de proteção (grau IP).</p> <p>16.4.3 No caso de aplicação de itens em atmosfera explosiva, possuir certificado ATEX EXD IIC e atender portaria 179/2010 do INMETRO.</p> <p>16.4.4 Suporte com Adaptadores para Câmera Móvel Tipo Dome deverão proporcionar ajuste horizontal de 360° e vertical de 90°.</p> <p>16.4.5 Quando solicitado, o invólucro deverá ser dotado de kit limpador, adequado para o ambiente de instalação a que se destina e dotado dos respectivos acessórios para conexão ao Conjunto de Bomba de água (Kit bomba).</p>					

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	ET-0600.00-5510-760-PPT-542	REV.	B
				FOLHA	20 de 26
	TÍTULO:			NP-1	
			SISTEMAS DE TELECOMUNICAÇÕES PARA EMBARCAÇÕES DA SUB/OPSUB		
TIC/TIC-US/AUTPROJ-US					

16.4.5.1 Câmera Móvel Externa

- Lente varifocal com range mínimo de zoom entre 3,8 e 90mm
- Pan 360°, Tilt 0 a -90°

16.4.5.2 . Câmera fixa Externa

- Lente varifocal com range mínimo de zoom entre 3,8 e 9mm

16.4.5.3 Câmera Móvel Interna

- Apropriada para embutir em teto.
- Lente varifocal com range mínimo de zoom entre 3 e 9mm
- Pan 360°, Tilt 0 a -90°.

16.4.5.4 Câmera Fixa Interna

- Apropriada para uso indoor
- Lente varifocal com range mínimo de zoom entre 3-9mm

16.4.5.5 Conjunto Bomba de Água / Reservatório

16.4.5.5.1 Nos casos de câmeras Externas, fixas ou móveis, exceto tipo Dome, deverão ser aplicados mecanismos / dispositivos para limpeza. No caso de uso de conjunto bomba de água os mesmos deverão atender, no mínimo, as especificações abaixo:

- Limpador Compatível com a câmera
- Pressão mínima 4 bar
- Capacidade do Reservatório 5 a 10 litros
- Conjunto com todos os acessórios necessários ao funcionamento, como mangueira (20 m) e esguichador.

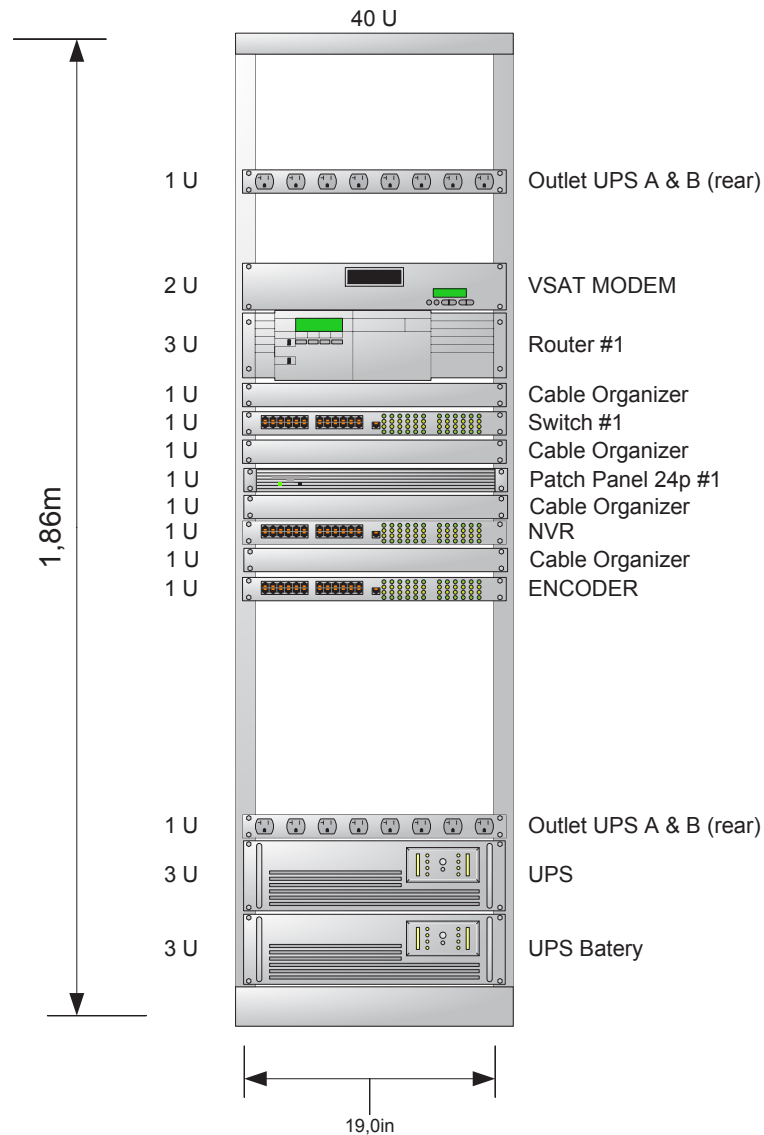
17 BASTIDOR PARA EQUIPAMENTOS DA PETROBRAS

17.1 Deverá ser fornecido um bastidor fechado para os equipamentos de telecomunicações da PETROBRAS e instalado na sala de equipamentos de telecomunicações da embarcação, ou em outro local previamente aprovado pela PETROBRAS. O bastidor deverá ter as seguintes características:


- Dimensões internas: Largura de 19 polegadas, 40 U de altura e no mínimo 770mm de profundidade útil. A largura máxima permitida de 800mm;
- Porta frontal de vidro temperado e acesso livre frontal e traseira para a manutenção;
- As portas frontais e traseiras deverão permitir a abertura completa;
- Possuir ventilação forçada;
- Deverá ser equipado com régua de tomadas com 19 polegadas e pinos no padrão Brasileiro;
- Deverá ter uma barra de cobre para o aterramento dos equipamentos;
- Os seguintes equipamentos deverão ser instalados dentro deste rack:

- I. Patch panels para voz e dados
- II. Switches da PETROBRAS
- III. Roteador da PETROBRAS
- IV. Organizadores de cabo
- V. NVR do sistema de CFTV
- VI. CODEC do sistema CFTV
- VII. UPS

17.2 Segue abaixo Bay-Face típico do bastidor para os equipamentos de telecomunicações PETROBRAS.



18 UPS

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	ET-0600.00-5510-760-PPT-542	REV.	B
				FOLHA	22 de 26
	TÍTULO:			NP-1	
			TIC/TIC-US/AUTPROJ-US		

- 18.1 A CONTRATADA deverá fornecer e instalar uma UPS com as seguintes características:
- Autonomia de no mínimo 30 minutos com a carga total;
 - A UPS deverá ser dimensionada com a capacidade 20% superior que a especificação da potência nominal dos equipamentos;
 - Padrão de instalação para bastidor de 19 polegadas;
 - A UPS deverá ser gerenciada remotamente por protocolo SNMP e também deverá ser equipada com uma interface do tipo contato seca para sinalização de alarmes;
 - O banco de baterias poderá ser interno ou modular associado a UPS e deverão ser fornecidos com todos os cabos necessários para a completa instalação do sistema;
 - A UPS deverá alimentar todos os equipamentos instalados no bastidor da PETROBRAS.


19 REDE WIRELESS

- A CONTRATADA deverá possuir em seu sistema de comunicação uma rede wireless – WiFi com cobertura nas elevações com escritórios, camarotes e nas áreas comuns de lazer.
- O sistema deve ser dimensionado para utilização no padrão 802.11g/n, com alocação de frequências no padrão Brasileiro, com uma taxa mínima aceitável de 24 Mbps.
- Será franqueado o uso deste sistema à equipe da PETROBRAS a bordo sem nenhum custo adicional.
- Não será permitido a segregação de redes (SSIDs) exclusivas para a PETROBRAS que tenha por finalidade estabelecer uma performance inferior que a rede WiFi de uso da CONTRATADA.

20 COMPUTADORES , NOTEBOOKS E IMPRESSORAS

20.1 Computadores para uso administrativo

- Processador (CPU): Intel Core i7 7ª Geração ou equivalente de outro fabricante;
- Sistema operacional: Microsoft Windows 10 professional x64;
- Memória RAM: 08GB DDR4;
- Armazenamento: 512 GB *internal Solid State Drive* (SSD);
- Placa de vídeo independente com 2GB GDDR5, suportar resolução de 1920x1080 ou superior compatível com Microsoft DirectX 12 ou superior;
- Adaptador de rede: 802.11ac 2.4/5 GHz wireless;
- Monitor: 19" LED, Wide Screen e resolução máxima de 1366 x 768 ou superior;
- I/O Ports: 01 Audio in/out and Microphone Port; 01 VGA; 01 HDMI; 04 USB 3.0; 01 porta de rede RJ-45;
- Acessórios: DVD-RW, webcam, cabos de alimentação, cabo para o monitor, mouse, teclado, headphones e caixas de som.

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	ET-0600.00-5510-760-PPT-542	REV.	B
				FOLHA	23 de 26
	TÍTULO:			NP-1	
			TIC/TIC-US/AUTPROJ-US		

20.2 Computador para o sistema SPI


- a. Processador (CPU): Intel Core i7 7ª Geração ou equivalente de outro fabricante;
- b. Sistema operacional: Microsoft Windows 10 professional x64;
- c. Memória RAM: 08GB DDR4;
- d. Armazenamento: 01 TB HDD interno;
- e. Placa de vídeo independente com 2GB GDDR5, suportar resolução de 1920x1080 ou superior compatível com Microsoft DirectX 12 ou superior;
- j. Monitor: 22" LED, Wide Screen e resolução máxima de 1366 x 768 ou superior;
- f. I/OPorts: 01 Audio in/out and Microphone Port; 01 VGA; 01 HDMI; 04 USB 3.0; 01 porta de rede;
- g. Acessórios: DVD-RW, mouse, teclado, cabos de alimentação e cabo para o monitor;
- h. Placa multiseriada com 08 portas.

20.3 Notebooks

- a. Processador (CPU): Intel Core i7 7ª Geração ou equivalente de outro fabricante;
- b. Sistema operacional: Microsoft Windows 10 professional x64;
- c. Memória RAM: 08GB DDR4;
- d. Armazenamento: 512 GB *internal Solid State Drive* (SSD);
- e. Placa de vídeo independente com 2GB GDDR5, suportar resolução de 1920x1080 ou superior compatível com Microsoft DirectX 12 ou superior;
- f. Adaptador de rede: 802.11ac 2.4/5 GHz wireless;
- g. Monitor: 14" LCD monitor;
- h. Câmera integrada com resolução: 720p, High Definition;
- i. I/OPorts: 01 Audio in/out and Microphone Port; 01 VGA; 01 HDMI; 02 USB 3.0; 01 porta de rede RJ-45;
- j. Acessórios: DVD-RW, webcam, mouse, teclado, headphones e caixas de som.

20.4 Impressoras

- a. Impressora multifuncional EcoTank Color Printer com no mínimo:
 - Impressão em velocidade de 25 ppm ou superior (modo rascunho);
 - Interface de rede local padrão Ethernet;
 - Impressão frente e verso (duplex) automático;
 - Digitalizador e copiadora;
 - Resolução mínima de 300dpi em digitalizações coloridas e 600dpi em digitalizações monocromáticas;
 - Utilizar driver PCL (versões 3,5, 6 ou XL) ou driver PostScript;
 - Deve oferecer interface segura de administração via rede que possibilite configuração do equipamento remotamente (ex: HTIPS, SSH, etc);

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	ET-0600.00-5510-760-PPT-542	REV.	B
				FOLHA	24 de 26
	TÍTULO:			NP-1	
			TIC/TIC-US/AUTPROJ-US		

- b. A CONTRATADA será responsável pelo fornecimento dos insumos para uso da impressora (papel, tinta, etc).

21 SISTEMA DE TELECOMUNICAÇÕES DA CONTRATADA

- 21.1 A CONTRATADA deverá prover o seu próprio sistema de comunicação de voz e dados para a sua tripulação a bordo, incluindo a comunicação com sua base onshore.


22 MANUTENÇÃO DOS EQUIPAMENTOS DE TELECOMUNICAÇÕES DA PETROBRAS

- 22.1 A CONTRATADA deverá apresentar e manter durante o período do contrato um plano de manutenção preventiva dos sistemas de telecomunicações que atendem a PETROBRAS inclusive a UPS e o banco de baterias. Quando necessário a PETROBRAS irá solicitar para a CONTRATADA realizar a manutenção dos equipamentos, cabeamento estruturado e todos os sistemas de telecomunicações fornecidos para uso exclusivo da PETROBRAS.

23 CONSIDERAÇÕES GERAIS

- 23.1 Durante a inspeção da embarcação, na fase de mobilização, será feita a inspeção dos equipamentos de informática e caso estejam de acordo com o especificado neste documento, os computadores e notebooks serão recolhidos para serem homologados pela gerência de TIC da PETROBRAS.
- 23.2 Os equipamentos deverão seguir com uma cópia da nota fiscal e os CD's ou DVD's com todos os drivers necessários para instalação e configuração do equipamento, caso contrário será enviado um relatório com a descrição das divergências ao fiscal responsável pela contratação da embarcação.
- 23.3 A Contratada poderá enviar os equipamentos para homologação em até 10 (dez) dias úteis antes da atracação da embarcação, aos cuidados do fiscal responsável pela contratação da embarcação.
- 23.4 A CONTRATADA deverá garantir a atualização tecnológica dos equipamentos de Tecnologia da Informação a cada 2 (dois) anos segundo critérios definidos pela PETROBRAS. Todos os equipamentos de informática fornecidos pela contratada deverão ser homologados pela gerência de TIC da PETROBRAS.
- 23.5 Os HD's defeituosos substituídos nos computadores e/ou notebooks fornecidos pela contratada e homologados pela PETROBRAS, deverão ser enviados para a gerência de TIC da PETROBRAS para serem inutilizados conforme Política de Segurança da Informação do Sistema PETROBRAS.
- 23.6 Ao término de contrato, a PETROBRAS irá a bordo para o apagamento total dos dados. Caso a PETROBRAS não tenha disponibilidade na data prevista de encerramento de contrato, os micros deverão ser encaminhados para a gerência de TIC da PETROBRAS que providenciará o apagamento total dos dados conforme Política de Segurança da Informação do Sistema PETROBRAS.

23.7 VERSÕES DE SOFTWARE E FIRMWARE

	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA	Nº	ET-0600.00-5510-760-PPT-542	REV.	B
				FOLHA	25 de 26
	TÍTULO:			NP-1	
			TIC/TIC-US/AUTPROJ-US		

23.7.1 A Contratada deverá fornecer os sistemas de telecomunicações nas suas versões mais recentes ou estáveis de software e/ou firmware.

24 AQUISIÇÃO, INSTALAÇÃO, CONFIGURAÇÃO E OPERAÇÃO ASSISTIDA

24.1 A aquisição, instalação, configuração inicial, alinhamento, comissionamento e testes de aceitação são de responsabilidade da CONTRATADA, salvo especificamente descrito ao contrário. A CONTRATADA será responsável por todo o processo de interconexão dos equipamentos descritos nesta especificação técnica;

24.2 A CONTRATADA deverá fornecer à PETROBRAS, quando aplicável os cabos consoles de todos os equipamentos de telecomunicações desta especificação técnica.

24.3 O sistema implementado passará por operação assistida por um período de 30 dias. Caso seja identificada alguma anomalia que afete a disponibilidade do sistema durante este período, o armador/integrador deverá atuar de forma imediata a fim de solucionar o problema detectado. Deverá ser apresentado relatório para a PETROBRAS, informando as ações tomadas para solução do problema. Um novo período de 30 dias será iniciado até que seja atingido o SLA.

25 DOCUMENTAÇÃO

25.1 São todas as documentações exigidas pela PETROBRAS para aceitação e regularização do sistema de telecomunicações.

25.2 A CONTRATADA deverá apresentar proposta técnica para análise prévia e aprovação da fiscalização da PETROBRAS, que deverá, obrigatoriamente, conter descrição do fabricante e modelo de todos os equipamentos e materiais exigidos na especificação técnica de Telecomunicações, bem como fotos dos locais onde se propõe a instalação dos equipamentos e croquis com o projeto de instalação física de todos os equipamentos. A fiscalização da PETROBRAS poderá solicitar alterações e/ou revisões no projeto ou na infraestrutura a ser instalada.

25.3 A CONTRATADA deverá emitir toda a documentação de Projeto Executivo para a ativação/comissionamento do Sistema de Telecomunicações descrito nesta Especificação Técnica. Esta documentação deverá ser entregue a PETROBRAS em no máximo três (03) dias úteis antes da ativação/comissionamento.

25.3.1 Deverá constar dessa documentação no mínimo, mas não se restringindo a:

- a. Diagrama de rede com o detalhamento das portas e endereços IP;
- b. Plano de endereçamento IP de toda a rede PETROBRAS;
- c. Bay-Face do bastidor de telecomunicações PETROBRAS;
- d. Plano de ocupação do switch;
- e. Tabela com a localização das câmeras;
- f. Plano de encaminhamento do circuito satélite.

25.4 A CONTRATADA deverá preencher os relatórios padrões de testes, conforme apresentado pela PETROBRAS onde deverão constar todos os testes executados durante a ativação/comissionamento dos sistemas de Telecomunicações.

25.5 Após a conclusão da ativação/comissionamento do Sistema de Telecomunicações descrito nesta Especificação Técnica a CONTRATADA deverá encaminhar para a PETROBRAS toda a documentação de As-Built.

25.6 A CONTRATADA deverá fornecer para o fiscal da PETROBRAS a bordo da unidade, os manuais de operação dos equipamentos de telecomunicações na mesma versão dos equipamentos instalados. Não será aceito manuais em versões desatualizadas da Especificação Técnica.

25.7 As providências relativas à licença de operação de equipamentos de radiocomunicação junto ao órgão governamental competente são de responsabilidade da CONTRATADA.

26 DIAGRAMA DE REDE

26.1 Segue abaixo o diagrama de rede de referência que deverá ser seguido pelo integrador da solução de telecomunicações PETROBRAS.

26.2 Os endereços de rede IP serão informados pela PETORBRAS durante o período de mobilização da unidade.

