Los sistemas de observación directa son una herramienta muy adecuada para el muestreo en áreas marinas protegidas, hábitats sensibles y esenciales, donde respetar los criterios de conservación es imprescindible.

La ventaja del **ROV 300** que posee el Instituto Español de Oceanografía, frente a otro tipo de vehículos de observación submarina, es la gran versatilidad que presenta, debido a su poco peso y a su dimensión reducida, características que le confieren gran facilidad de manejo. El propio personal científico del IEO puede hacerse cargo de las operaciones, desde prácticamente cualquier tipo de embarcación, tanto de investigación oceanográfica como de pesca comercial o de recreo, de pequeño y mediano porte. Ello posibilita su uso durante un elevado número de días al año, ya que no se depende de la disponibilidad de barcos de gran envergadura. Con este equipamiento se puede acceder a cualquier tipo de hábitat de plataforma, entre 0 y 300 m de profundidad.

{rokbox title=|ROV| size=|561 372| thumb=|images/imagenes equipos/rov3_thumb.jpg|}images/imagenes equipos/rov3_pq.jpg{/rokbox} {rokbox title=|ROV| size=|561 372| thumb=|images/imagenes equipos/rov4_thumb.jpg|}images/imagenes equipos/rov4_pq.jpg{/rokbox}

El ROV 300 está compuesto por:

- ROV y accesorios: 6 propulsores (cuatro propulsores vectoriales horizontales y dos propulsores verticales), brújula, sensor de presión, sistema de posicionamiento GPS para georeferenciación de las observaciones, sistema de seguimiento acústico, 2 cámaras de vídeo (principal de navegación y secundaria), con la posibilidad de proporcionar simultáneamente hasta 3 canales de video, sistema de grabación de las imágenes, luces frontales de 75 W de potencia lumínica, sistema de punteros láser para control dimensional.
- Unidad de control de superficie que consta de: sistema de control con monitor retráctil y teclado en una caja de transporte, controlador de mano (palanca de mando de 3 ejes para el control horizontal del vehículo, controlador del ajuste rotatorio para empujes verticales, subidas y bajadas, selección de cámara de navegación o secundaria, control de la intensidad de los focos de iluminación, función de auto-pilotaje para las acciones, emersión y sumersión); sistema de información al piloto (compás y profundidad, posición del ROV, posición de inclinación de la cámara, estado de la función de auto-pilotaje, recogida del umbilical, lanzamiento y recogida del vehículo, fecha y hora); Programa de control de las funciones básicas de las cámaras (intensidad lumínica, autofocus, enfoque, etc.)

{rokbox title=|ROV| size=|561 372| thumb=|images/imagenes equipos/play1_thumb.jpg|}images/imagenes equipos/play1_pq.jpg{/rokbox} {rokbox title=|ROV| size=|561 372| thumb=|images/imagenes equipos/play2_thumb.jpg|}images/imagenes equipos/play2_pq.jpg{/rokbox}