dtbird dtbat.



Monitorización de Aves y Murciélagos

Reducción del Riesgo de colisión

Onshore & Offshore

ARRII 202





Desarrollamos, fabricamos e instalamos tecnologías para que la energía eólica sea compatible con la conservación de la fauna silvestre, a través de la protección automática y en tiempo real.

Liquen Consultoría
Ambiental S.L tiene el
compromiso de la
protección y cuidado de
la biodiversidad en
parques eólicos.

dtbird dtbat



Un sistema DTBird® es una combinación de los siguientes módulos:

Proyectos escalables y personalizados

O1 __ Módulo Detección

02 _ Módulo Disuasión por sonido

O3_ Módulo Control de Parada

01

Módulo Detección

Registro de colisiones



01 | Módulo Detección

Registro de colisiones



Armarios a nivel ground dentro de la torre



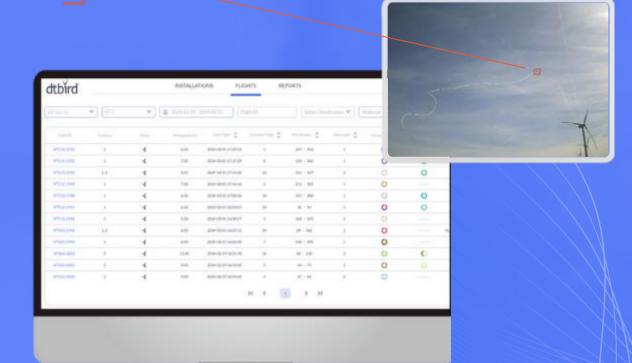
Uno o dos anillos de cámaras fijadas alrededor de la torre



Cámaras

LarusSoftware de detección

Detecta la presencia de aves de forma automática y en tiempo real mediante el software Larus. Larus está basado en tracking y redes neuronales



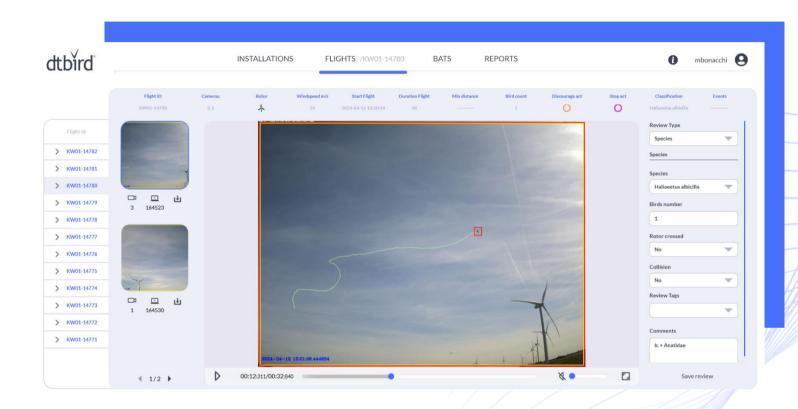
Destacados

- Proceso continuo de mejora de la detectabilidad y reducción de falsos positivos.
- Detección entre palas.
- Acceso a videos con zoom integrado, datos y gráficas mediante la Plataforma NEST.
- Marcaje automático de vuelos con mayor probabilidad de grabación de una colisión.

Módulo Detección Registro de colisiones



Software de detección

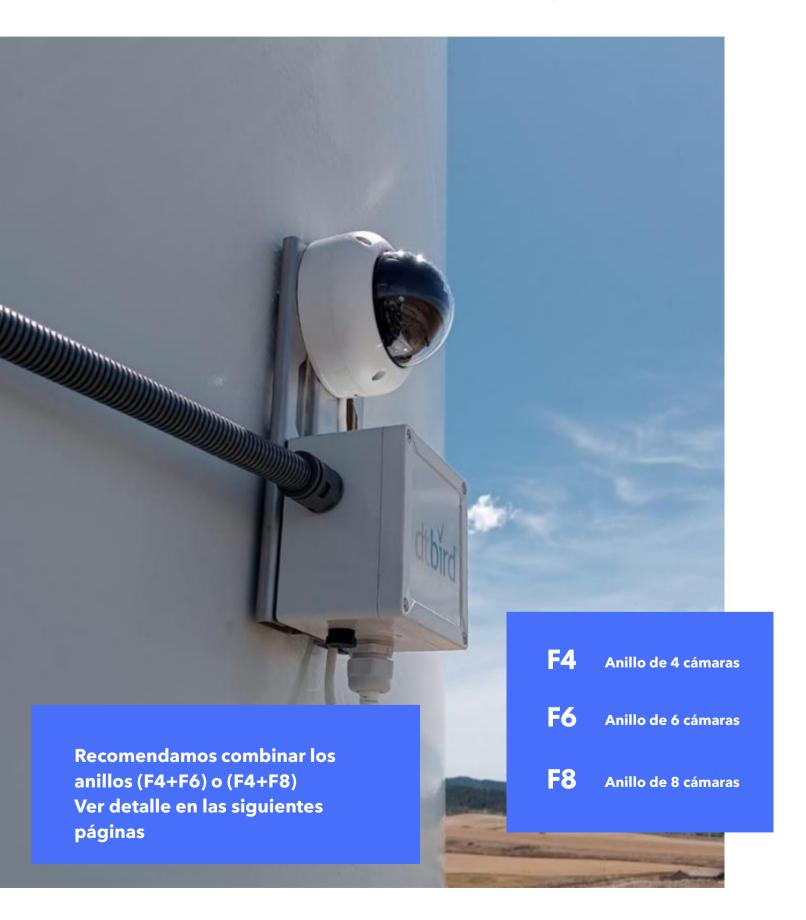


- Disponible de forma remota
- · 2 niveles de acceso
- Parámetros operacionales WTG
- Datos vuelos de aves + herramientas para informes
- Vídeos
- Indicador de colisiones potenciales



Modelo Falco

Proyectos Onshore



Modelo Falco

Proyectos Onshore

F4

Recomendado para turbina pequeña y aves objetivo medianas y grandes

- Monitorización, registro de colisiones y parada
- Anillo de 4 cámaras, con ángulos de 360° horizontal y 58° vertical
- Para turbina con diámetro de rotor < 90 m
- Para aves de envergadura > 100 cm
- Distancia de detección de aves a 400 m, 200 m*

F6

Recomendado para turbina de cualquier dimensión, incluyendo aves objetivo medianas y pequeñas

- Monitorización y parada
- Anillo de 6 cámaras, con ángulos de 360° horizontal y 33° vertical
- Para turbina de cualquier dimensión
- Para aves de envergadura > 60 cm
- Distancia de detección de aves a 700 m, 280 m*

F8

Recomendado para turbina de cualquier dimensión, incluyendo aves objetivo pequeñas

- Monitorización y parada
- Anillo de 8 cámaras, con ángulos de 360° horizontal y 26° vertical
- Para turbina de cualquier dimensión
- Para todas las aves
- Distancia de detección de aves a 800 m, 320 m*

^{*}Distancia máxima de detección para un ave de 2,2 m envergadura. Distancia de detección máxima absoluta y distancia de detección media (m).



Modelo Falco

Proyectos Onshore

F4+F6

Recomendado para turbina de cualquier dimensión, incluyendo aves objetivo medianas y pequeñas (2 anillos de cámaras)

- Monitorización, registro de colisiones y parada
- Anillo de 4 cámaras, con ángulos de 360° horizontal y 58° vertical
- Anillo de 6 cámaras, con ángulos de 360° horizontal y 33° vertical
- Para turbina de cualquier dimensión
- Para aves de envergadura > 60 cm
- Distancia de detección de aves a 700 m, 280 m*

F4+F8

Recomendado para turbina de cualquier dimensión, incluyendo aves objetivo pequeñas (2 anillos de cámaras)

- Monitorización, registro de colisiones y parada
- Anillo de 4 cámaras, con ángulos de 360° horizontal y 58° vertical (para ver la zona de las palas)
- Anillo de 8 cámaras, con ángulos de 360° horizontal y 26° vertical (para ver a mayor distancia)
- Para turbina de cualquier dimensión
- Para todas las aves
- Distancia de detección de aves a 800 m, 320 m*

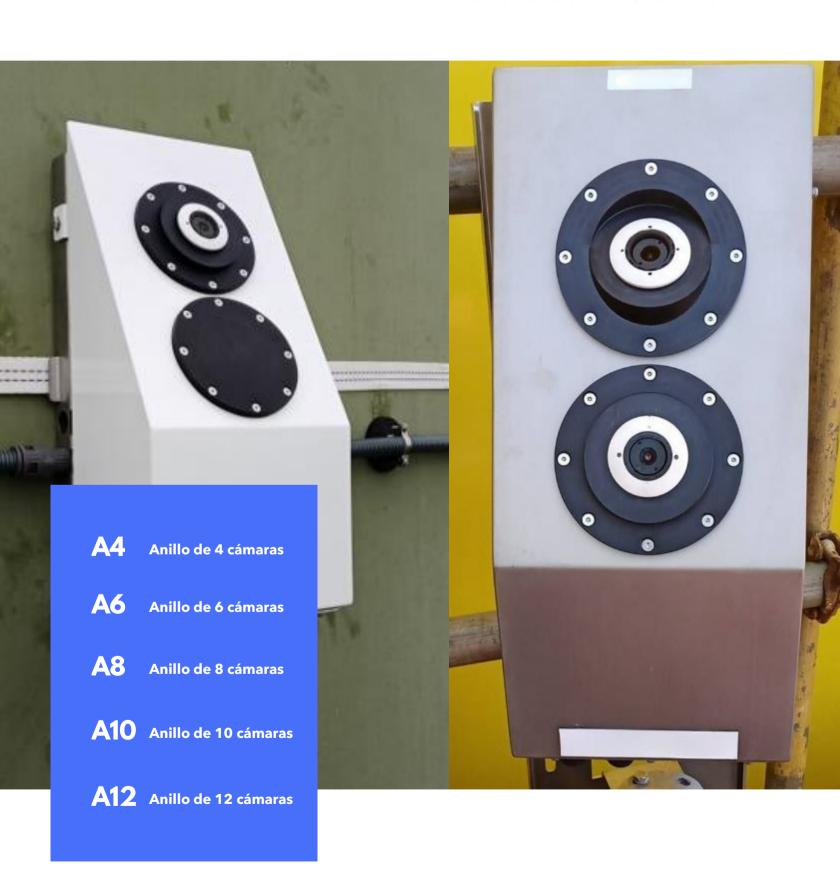
^{*}Distancia máxima de detección para un ave de 2,2 m envergadura. Distancia de detección máxima absoluta y distancia de detección media (m).



Módulo Detección
Registro de colisiones

Modelo Albatross

Proyectos Offshore Onshore clima extremo



Modelo Albatross

Proyectos Offshore Onshore clima extremo

Δ4

Recomendado para turbina pequeña y aves objetivo medias y grandes

- Monitorización, registro de colisiones y parada
- Anillo de 4 cámaras con ángulos de 360° horizontal y 50° vertical. Cámaras (95°x50°)
- Para turbina con diámetro de rotor < 90 m
- Para aves de envergadura > 100 cm
- Distancia de detección de aves a 400 m, 200m*

A6

Recomendado para turbina de cualquier dimensión, incluyendo aves objetivo medianas y pequeñas

- Monitorización, registro de colisiones y parada
- Anillo de 6 cámaras con ángulos de 360° horizontal y 33° vertical.
 Cámaras (60°x33°)
- Para turbinas de cualquier dimensión
- Para aves de envergadura > 60 cm
- Distancia de detección de aves a 550 m, 300 m*

Δ8

Recomendado para cualquier tamaño de turbina y aves objetivo medianas y grandes

- Monitorización, registro de colisiones y parada
- Anillo de 8 cámaras con ángulos de 360° horizontal y 90° vertical. Cámaras (95°x50°)
- Para turbinas de cualquier dimensión
- Para todas las aves
- Distancia de detección de aves a 400 m, 200 m*

^{*}Distancia máxima de detección para un ave de 2,2 m envergadura. Distancia de detección máxima absoluta y distancia de detección media (m).



Modelo Albatross

Proyectos Offshore Onshore clima extremo

A10

Recomendado para cualquier tamaño de turbina, incluyendo aves objetivo medianas y pequeñas

- Monitorización, registro de colisiones y parada
- Anillo de 10 cámaras con ángulos de 360° horizontal y 83° vertical. 6 cámaras (60°x33°) y 4 cámaras (95°x50°)
- Para turbinas de cualquier dimensión
- Para aves de envergadura > 60 cm
- Distancia de detección de aves a 700 m, 300 m*

A12

Recomendado para cualquier tamaño de turbina, incluyendo aves objetivo pequeñas

- Monitorización, registro de colisiones y parada
- Anillo de 12 cámaras con ángulos de 360° horizontal y 76° vertical (4 cámaras 95°x50° y 8 cámaras 45°x26°)
- Para turbinas de cualquier dimensión
- Para todas las aves
- Distancia de detección de aves a 800 m, 320 m*

^{*}Distancia máxima de detección para un ave de 2,2 m envergadura. Distancia de detección máxima absoluta y distancia de detección media (m).



O1 __ Módulo Detección

Cámaras Térmicas

Anillos de cámaras térmicas para la detección nocturna



02

Módulo Disuasión por sonido



02 | Módulo Disuasión por sonido

Opcional

Altavoces Nacelle





Altavoces en torre





El sistema emite sonidos artificiales de advertencia y desalentadores ante la presencia de aves en potencial riesgo de colisión.

Se emiten unos 120 dBA por altavoz. Presiones acústicas superiores pueden dañar a las aves o personas, e inferiores no llegar a producir el efecto de disuasión.

Reducción de vuelos de riesgo de colisión y reducción del tiempo del vuelo en zonas de riesgo de colisión.

Anillos de altavoces

Opcional

D4

- Anillo de 4 altavoces en la torre del aerogenerador a <
 30m de la altura más baja de la pala
- Para turbina con diámetro de rotor < 60 m

D4 Nacelle

- Anillo de 4 altavoces en la Nacelle del aerogenerador
- Usado en combinación con D4 o D6

D6

- Anillo de 6 altavoces en la torre del aerogenerador a <
 20m de la altura más baja de la pala
- Para turbina con diámetro de rotor entre 60 90 m

D4 + D4 Nacelle

- Anillo de 4 altavoces en la torre del aerogenerador a
 30m de la altura más baja de la pala
- Anillo de 4 altavoces en la Nacelle
- Para turbina con diámetro de rotor entre 90 130 m

D6 + D4 Nacelle

- Anillo de 6 altavoces en la torre del aerogenerador a
 20m de la altura más baja de la pala
- Anillo de 4 altavoces en la Nacelle
- Para turbina con diámetro de rotor > 130 m

Recomendamos combinar los anillos D4+D4Nacelle o D6+D4Nacelle.

Parámetros

Parámetros de Detección

Modelos F4 -A4 - A8

Modelos F6 - F8 - A6 - A10 - A12

Estimación de distancia máxima de detección: 400 - 280 m (Águila Real - Milano Real) Estimación de distancia máxima de detección: 800 - 550 m (Águila Real - Milano Real)

Red neuronal

Tracking

Parámetros de Emisión Sonora

Modelo F4 - A4 - A8

Modelos F6 - F8 - A6 - A10 - A12

Aerogenerador em movimiento

Mínimo 3 detecciones consecutivas a distancia inferior a 200 – 150 m (Águila Real – Milano Real)



03

Módulo Control de Parada

El módulo de control de parada es un software que está instalado en todos los modelos de DTBird que ofrecemos.

El cliente decide si quiere activar el software o no y la configuración deseada: mínima, básica, estándar o alta protección.

Los parámetros de configuración se presentan en la siguiente tabla

Parámetros

Parámetros de Detección

Modelos F4 -A4 - A8

Modelos F6 - F8 - A6 - A10 - A12

Estimación de distancia máxima de detección: 400 - 280 m (Águila Real - Milano Real) Estimación de distancia máxima de detección: 800 - 550 m (Águila Real - Milano Real)

Red neuronal

Tracking

Parámetros de Parada

Modelos F4 -A4 - A8

Aerogenerador en movimiento

El ave se acerca al aerogenerador

Configuración mínima

Distancia de activación inferior a 125 – 100 m (Águila Real – Milano Real)

% medio de vuelos que lanzan la parada: 15%

Configuración baja

Distancia de activación inferior a 200 - 175 m (Águila Real - Milano Real)

% medio de vuelos que lanzan la parada: 20%

Configuración estándar

Distancia de activación inferior a 250 - 150 m (Águila Real - Milano Real)

% medio de vuelos que lanzan la parada: 30%



Parámetros

12	arai	metro	35 C	eг	ara	da

Modelos F6 - F8 - A6 - A10 - A12

Aerogenerador en movimiento

El ave se acerca al aerogenerador

Configuración mínima

Distancia de activación inferior a 325 - 250 m (Águila Real - Milano Real)

% medio de vuelos que lanzan la parada: 15%

Configuración básica

Distancia de activación inferior a 500 – 350 m (Águila Real – Milano Real)

% medio de vuelos que lanzan la parada: 20%

Configuración estándar

Distancia de activación inferior a 600 - 450 m (Águila Real - Milano Real) % medio de vuelos que lanzan la parada: 30%

Configuración alta protección

Distancia de activación inferior a 700 - 550 m (Águila Real - Milano Real)

% medio de vuelos que lanzan la parada: 45%

Para parques eólicos Offshore, recomendamos el uso de la parada por umbral de actividad de las aves.



DTBird® PTZ Autónoma

(Para monitoreo en Líneas de Alta Tensión, Torres meteorológicas, etc.)



DTBird® PTZ Autónoma



Panel solar con batería de litio integrada

Distancia de detección máxima más frecuente

Para milano real (1,5 m de envergadura) dependiendo del ángulo del objetivo

55° - 500 m

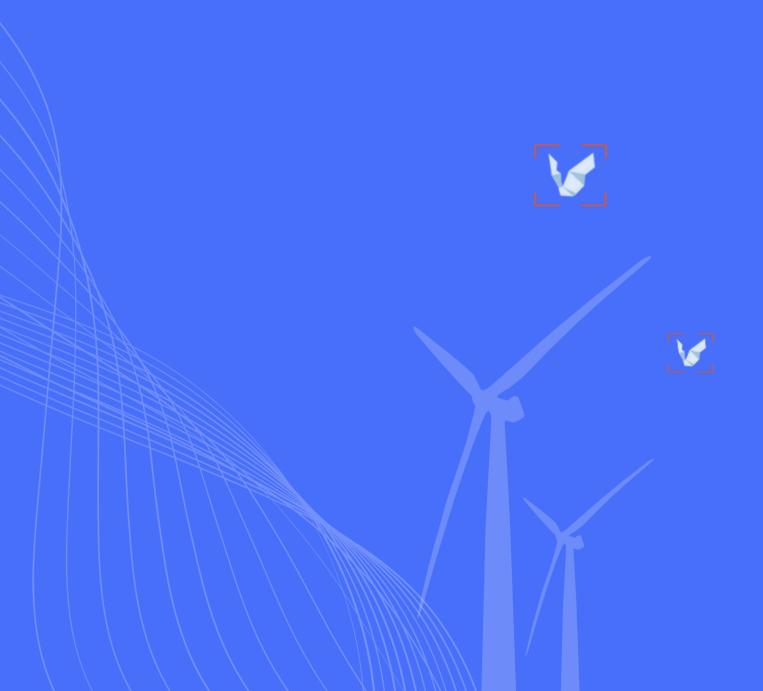
45° - 545 m

30° - 600 m

15° - 660 m



Sistema DTBat® Murciélagos



El sistema DTBat® detecta los quirópteros con micrófonos

Sirve para:

- Monitorización murciélagos
- Mitigación mortalidad

Módulos disponibles

Módulo Detección

O2 Módulo Control de Parada















Sistema DTBat®

Los modelos DTBat[®] se eligen y se instalan según:

- Las especies objetivo
- Dimensiones WTG

DTBatQ2

- Monitorización y parada
- Sistema con dos micrófonos instalados en la torre
- Modelo estándar

DTBatQ3

- Monitorización y parada
- Sistema con dos micrófonos instalados en la torre y un micrófono en la Nacelle
- Se recomienda en proyectos que incluyen especies residentes o migratorias de vuelo alto







Identificación automática de especies disponible







Tu solución escalable para la protección de aves y murciélagos

Gracias por vuestra atención

Visítanos

www.dtbird.com

Para consultas y presupuestos:

info@dtbird.com

Únete a nuestra comunidad

