

**SISTEMA DE AJUSTE DE MOTORES PARA VEHÍCULOS  
SUBMARINOS DE OPERACIÓN REMOTA PARA  
APROVECHAMIENTO DE EMPUJE DE MOTORES**

Juan Pablo Pestana Nobles  
CC 1.019.116.846  
Código estudiantil: 201511266233  
Correo institucional: [juanpestana96@gmail.com](mailto:juanpestana96@gmail.com)

Trabajo de Investigación como requisito para optar el título de Magister en Gestión  
y Emprendimiento Tecnológico

Tutores  
Carlos Andres Ochoa Pertuz  
Reynaldo Farid Villareal Gonzalez

**RESUMEN**

La presente invención pertenece al campo de buques u otras embarcaciones flotantes, sus equipos y medios de localización o recuperación de objetos sumergidos; específicamente relacionado con un equipo para permanecer bajo el agua, los medios para buscar objetos sumergidos con cámaras de buceo unidas mecánicamente a una base de tipo cerrado con control independiente de propulsión y de dirección que consiste en un submarino tipo Vehículo Operado Remotamente (ROV - Remóte Operated Vehicle) con seis motores: cuatro motores con empuje en el eje horizontal y dos motores con empuje el eje vertical; donde los motores de empuje horizontal cuentan giran sobre un eje en un ángulo de 0 a 45 grados y donde los motores están ubicados en una estructura adicional que permite el giro y bloqueo de los motores según el ecosistema o las condiciones ambientales a las cuales el Vehículo Operado Remotamente va a ser expuesto).

Palabras clave: ROV - Remóte Operated Vehicle, motores, Vehículo Operado Remotamente, mar.