

ТЕХНИЧЕСКАЯ СПЕЦИФИКАЦИЯ

Поставка телескопической подъемной системы для манипулятора СК 187

Для обеспечения автоматизированного контроля корпуса реактора необходимо выполнить поставку телескопической подъемной системы для манипулятора СК 187. Система обеспечивает движение по высоте головки с осязателями для ультразвукового контроля и видеокамеры для визуального контроля в помещении 5ГА301. Движение системы будет осуществляться через имеющееся соединение кардана с мотор-редуктором.

1. Объем поставки

1.1. Характеристика телескопической подъемной системы:

1.1.1. Конструкция телескопа должна быть полностью выполнена из аустенитной стали;

1.1.2. Должна состоять как минимум из 5 секций;

1.1.3. Ход телескопа как минимум 4800 mm;

1.1.4. Установленные верхний и нижний выключатели движения;

1.1.5. Максимальные внешние габариты:

- диаметр 320 mm;

- высота 1900 mm.

1.1.6. Монтажные отверстия для установки телескопа на манипулятор СК187 даны на схеме 1;

1.1.7. Соединение редуктора движения манипулятора и телескопа должно быть на высоте 950÷1050 mm, измеряя с нижней части телескопа.

1.1.8. Телескопическая подъемная система должна позволять непрерывное сканирующее движение по вертикали в течении 4 суток с грузом весом 100 килограмм.

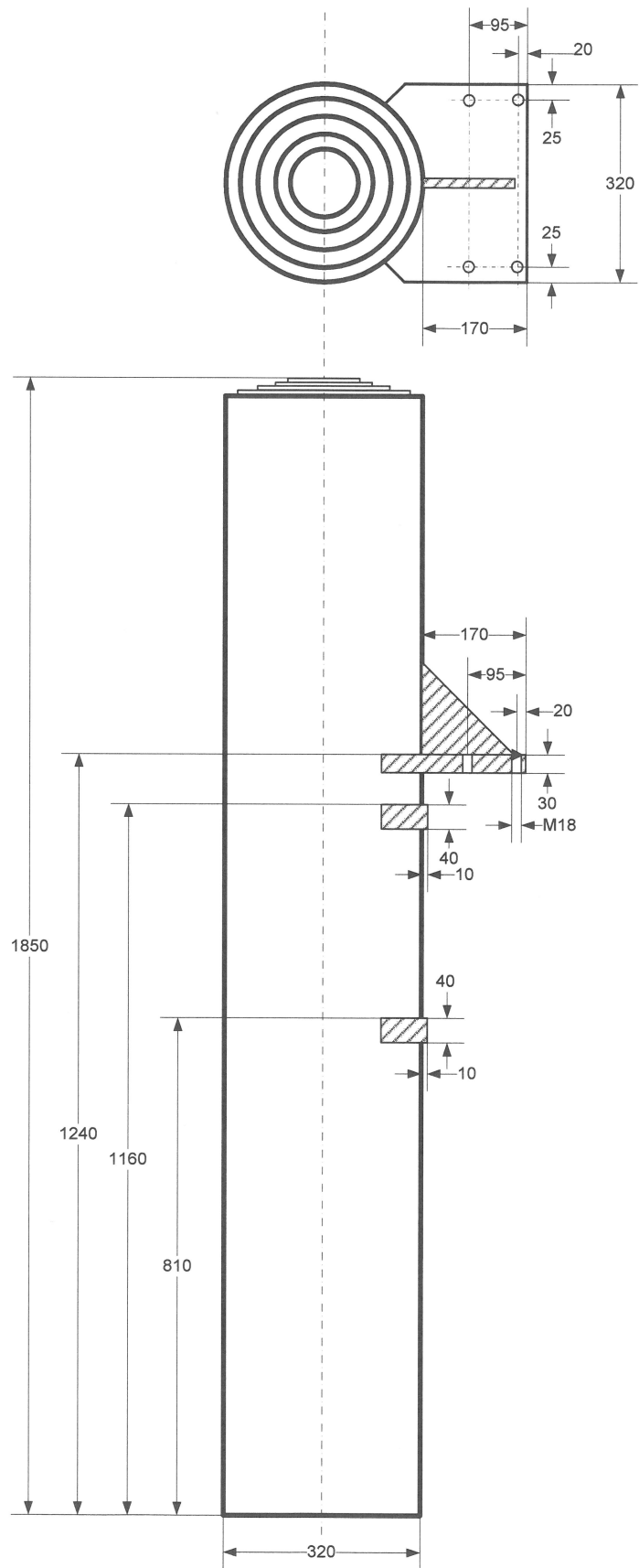


Схема 1.