



ТЕХНИЧЕСКА СПЕЦИФИКАЦИЯ

Доставка на един брой модул за вихровотоков контрол с твърда ротационна сонда на ПГВ 1000М

1. Описание на доставката - Модулът осигурява движение на сонда тип ПНВ по дължина на развалцованата част на топлообменната тръба в колектора на парогенератор ПГВ 1000М.
2. Технически характеристики на модул за вихровотоков контрол:
 - 2.1. Обхватът на доставката е 1 (един) брой модул за вихровотоков контрол съвместим с каретата за движение (вертикално и хоризонтално) на манипулатори SGIS (приложение 1, страница 109, фигура 62, позиция 1).
 - 2.1.1. Позициониращ модул осигуряващ движението на твърдата ротационна сонда тип ПНВ (приложение 1, страница 109, фигура 62, позиция 2).
 - 2.1.2. Конструкцията и окабеляването да гарантира съвместимост при монтиране на модула към каретата за движение (вертикално и хоризонтално) (приложение 1, страница 109, фигура 62, позиция 1 към позиция 8 от схема 6.7.1.1 възел на карета за UT-HRS, страница 93) на манипулатори SGIS.
 - 2.1.3. Модулът трябва да позволява монтирането на твърда ротационни сонди тип ПНВ и Sorotec M1(приложение 2, страница 112, позиция 6) за вихровотоков контрол.
 - 2.1.4. Модулът трябва да осигурява достигането на ПНВ-Sorotec M1 сондата до желаната дълбочина (развалцована част на тръбата с дължина $L=171\pm 2\text{mm}$).
 - 2.1.5. Модулът трябва да осигурява равномерна скорост при изтегляне на сондата.
 - 2.1.6. Модулът трябва да осигурява точно позициониране при автоматизиран контрол.
 - 2.1.7. Софтуера управляващ модула трябва да осигурява синхронизация със софтуера управляващ манипулатори SGIS.
3. **Описание на изработваното и доставяното оборудване - модул за вихровотоков контрол с твърда ротационна сонда състоящ се от:**
 - 3.1. Механична конструкция /захваща се към каретата за движение по вертикала и хоризонтала на манипулатори SGIS/.

- 3.2. Окабеляване /кабел за данни, пневматични маркучи, ел. кабели за управление на движението на модула/сондата/.
- 3.3. Пневматичен цилиндър за позициониране на модула за движение на сондата в режим работен/сервизен.
- 3.4. Електрически двигател за движение на сондата.
- 3.5. Енкодер за отчитане на движението/позицията на сондата.
- 3.6. Сензор за отчитане на позицията на сондата спрямо тръбната дъска.