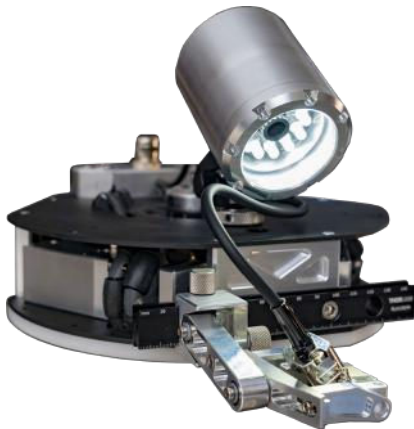


Général



Le RICG est un robot immergé télépiloté conçu pour réaliser des inspections de contrôle non destructif par ultrasons à balayage de phase (PA) sur des parois verticales ou horizontales planes immergées, y compris dans des environnements radioactifs.

Grâce à sa précision, sa polyvalence et son système d'aspiration innovant, il offre des inspections fiables et sécurisées pour la plupart des géométries de cuve.

Fonctionnalités



1 Pilotage de précision

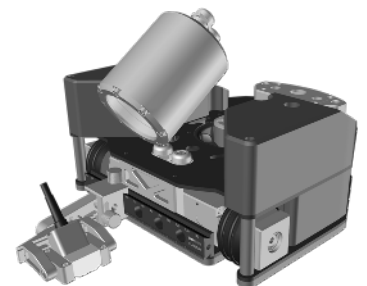
Gestion par microcontrôleur, courbes d'accélération et de décélération compensées et pilotage asservi pour une précision optimale

2 Adhérence et déplacement

Son système de galet lui garanti stabilité et liberté dans ses déplacements.

3 Camera HD avec éclairage

Caméra HD à faible latence équipée d'un éclairage pour suivre en temps réel le déplacement du robot et vérifier la zone contrôlée..



4 Porte palpeur sonde PA

Modulable et adaptable pour réaliser des contrôles sans zone morte sur la plupart des géométries de cuves. Peut être déplacé d'un côté ou de l'autre du robot sur un rail de positionnement et retourné pour effectuer des contrôles à gauche et à droite,

5 Station de contrôle

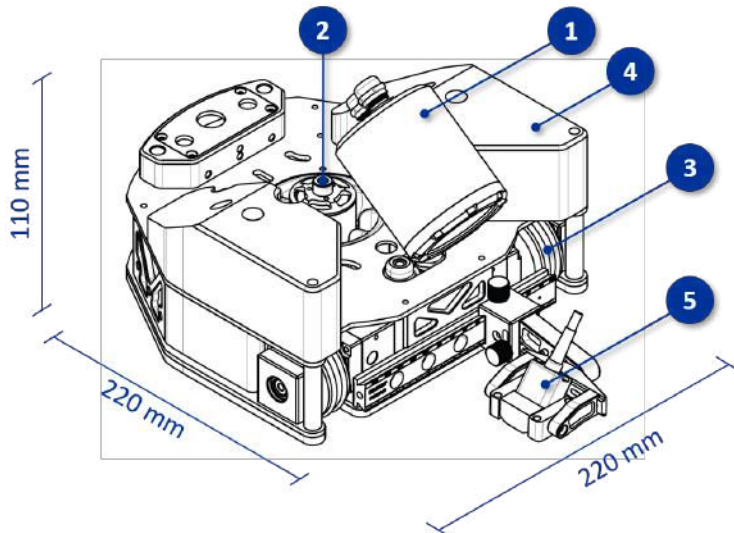
Pilotage de la mise en marche et de la puissance du système d'aspiration, allumage de l'éclairage de la caméra, mode déplacement rapide et mode contrôle et offre deux configurations de pilotage : mode déplacement rapide et mode contrôle.

6 Capacité de franchissement

Capacité à franchir des obstacles tels que cordons de soudure, déformations concaves et convexes des parois grâce à un système innovant de jupe d'aspiration souple



Nomenclature



- 1 Caméra HD
- 2 Turbine de placage
- 3 Roues motrices souples
- 4 Flotteurs
- 5 Porte palpeur sonde PA

Caractéristiques

► Général

Dimensions : 220 x 220 x 110 mm

Masse : 3 kg

Matériaux : alliage d'aluminium, acier inoxydable, POM-C

Batteries: 2 x 18 volts 4Ah

► Vision

Résolution caméra : 720P

Angle caméra : 120°

Eclairage: 200 Lumens

► Utilisation - acquisition

Vitesse de déplacement : jusqu'à 300 mm/s

Précision encodage: 0,1 mm

Profondeur maximale d'utilisation : 20 mètres

Autonomie : environ 5 heures pour 2 batteries en parallèles de 4Ah

