

水下工程有缆机器人检测规程

Code for detection of underwater projects using remote operated vehicle

地方标准信息服务平台

2021 - 07 - 09 发布

2021 - 08 - 09 实施

目 次

前言	II
1 范围	1
2 规范性引用文件	1
3 术语和定义	1
4 有缆机器人与检测设备	1
4.1 通用要求	1
4.2 有缆机器人技术要求	2
4.3 水下定位	3
4.4 水下检测设备	3
4.5 机器人及设备的检验和调试	4
5 检测内容及作业程序	4
5.1 检测内容	4
5.2 检测方法	4
5.3 检测作业程序	6
6 检测成果与分析评价	7
6.1 一般规定	8
6.2 检测成果判读	8
6.3 缺陷类型与等级	8
6.4 资料整理分析与评价	9
6.5 检测结论与评价	10
附录 A (规范性) 有缆机器人作业准备检查表	11
附录 B (规范性) 有缆机器人设备维护保养程序	12
附录 C (规范性) 有缆机器人现场作业记录	14
附录 D (规范性) 有缆机器人应急程序	15
D.1 目的	15
D.2 应急程序	15

前 言

本文件按照GB/T 1.1—2020《标准化工作导则 第1部分：标准化文件的结构和起草规则》的规定起草。

请注意本文件的某些内容可能涉及专利。本文件的发布机构不承担识别专利的责任。

本文件由山东省水利厅提出、归口并组织实施。

本文件起草单位：山东省水利科学研究院、山东省海河淮河小清河流域水利管理服务中心、南水北调东线山东干线有限责任公司、山东未来机器人有限公司。

本文件主要起草人：刘力真、顾红鹰、曹方晶、董延朋、顾霄鹭、崔庆福、陶泽文、周大光、张山、李福超、余楠、郑茂海。

地方标准信息服务平台