

制御棒駆動機構と制御棒の結合作業について（対策前後）

	CRを中空ピストンに着座	CRを回転させ、中空ピストンと結合			結合確認	FS据付
対策前	<p>荷重の変化（青塗り部分は操作目安範囲）</p>	<p>CR回転開始</p> <p>45度付近まで回転</p>	<p>ホイスにより降下</p> <p>はめ合いが一致している箇所までCRを降下させる。</p>	<p>90度付近まで回転して完了</p>	<p>結合確認</p>	<p>ホイスにより降下</p> <p>結合不良の状態</p>
	<p>CRを中空ピストンに着座させる。（シリンダを下端部で固定し、中空ピストンにCRの荷重の一部をかける）</p>	<p>CRを回転させ45度付近ではめ合いが一致する所まで回転させる。</p>	<p>はめ合いが一致している箇所までCRを降下させる。</p>	<p>90度付近までさらに回転させ、結合作業を完了させる。</p>	<p>シリンダを引き上げて、CRつかみ具に付属する荷重計を確認する。</p>	<p>ホイスにより下降させてFSを据付ける。結合不良の状態でもFSを据付できる。</p>
	<p>荷重の変化を目視で確認</p>	<p>荷重の変化を目視で確認</p>	<p>荷重の変化を目視で確認</p>	<p>90度付近で回転を停止</p>	<p>荷重を目視で確認</p>	
対策後	<p>CR着座ランプ</p>	<p>CR回転開始</p> <p>45度付近ではめ合いが一致するところで、CRが自然に下降</p>	<p>90度まで回転して完了</p>	<p>90度</p>	<p>☆ホールドポイント</p> <p>良 否</p> <p>● ○</p>	<p>ホイスにより降下</p> <p>ストップ</p> <p>結合不良の状態</p>
	<p>CRを中空ピストンに着座させる。（シリンダを上端部でフリーにさせて中空ピストンにCRの全荷重をかける）</p>	<p>CRを90度まで回転させる途中の45度付近で、はめ合いが一致し、<u>CRがシリンダとともに自然に下降する</u>。その後、90度まで回転させ、結合作業を完了させる。</p> <p>一連の動作を全て自動化（機械による判定）</p>			<p>①シリンダを引き上げる。 ②CR、中空ピストンの荷重を検知し、結合の良否を判定する。（異常が発生した場合は、作業を停止させるインターロックが作動）</p> <p>一連の動作を全て自動化（機械による判定）</p>	<p>ホイスにより下降させてFSを据付ける。</p> <p>結合不良の状態ではストップによりFSを下降できず、FSを据付できない。</p>
	<p>CR着座ランプの点灯を確認</p>	<p>90度までの回転が完了したことを表示で確認</p>			<p>良否の判定を表示で確認</p>	