

Edição Especial Nº 21 / 31 de março de 201

ETIM ELETRÔNICO DA USINA HIDRELÉTRICA JIRAU

ESBR testa robô na manutenção das turbinas na UHE Jirau





Através do Programa de Pesquisa & De-senvolvimento (P&D) da Energia Sustentável do Brasil (ESBR), o projeto "Robô para Opera-ção de Stoplogs Alagados - ANEEL PD-6631-0002/2013", está sendo desenvolvido na Usina Hidrelétrica Jirau. E tem como executora, a Fundação Coordenação de Projetos, Pesqui-sas e Estudos Tecnológicos - COPPETEC, da Universidade Federal do Rio de Janeiro (UFRI). Iniciado em outubro de 2013, teve sua última fase de testes no dia 26 de fevereiro. A Usina Jirau tem hoje 28 turbinas em operação. Mas serão 50, que juntas somarão 200 comportas

para manutenção. Visando sempre a seguran-ca e a redução do tempo de indisponibilidade das máquinas, a Energia Sustentável formentou o investimento no projeto de pesquisa. Para o diretor de Operação, Isar Citeilera, quanto menor for o tempo de parada dessas máquinas para inspeção ou manutenção, maior a geração de energia elétrica segura e eficiente. "A Viga Pes-cadora Inteligente vai nos permitir, por exemplo, até trabalhar à noite, se necessário, o que hoje não conseguimos por necessitar dos mergulha-dores. Evitando essa prática, asnhamos tempo e dores. Evitando essa prática, ganhamos tempo e um trabalho com mais segurança a todos".





Sobre a aplicação do Projeto

O stoplog é utilizado para isolar a máquina em hi-drelétricas, permitindo assim a drenagem d'água e acesso para inspeção/manutenção interna do circuito hidráulico. O operador remove e instala o stoplog, utilizando um equio stopiog, utilizando um equi-pamento denominado viga pescadora em conjunto com uma espécie de guindaste sobre trilhos, denominado pórtico rolante. A otimização deste processo de vedação da unidade geradora, represen-ta uma redução do tempo de parada da máquina, logo um aumento na disponibilidade da mesma para geração de energia elétrica. O projeto ANEEL PD-6631-0002/2013 se traduz em um sistema robótico, desenvolvido utilizando o estado da arte em robótica subaquática, que otimize a operação de inserção e remoção destes stoplogs, stoplogs, maior sealém de proporcionar i gurança na atividade.







O Robô

O robô é constituído por um conjunto de sensores e atua-dores à prova d'água, instalados na viga pescadora e conectados a um sistema eletrônico, que irá processar e transmitir as in-formações para a superfície. A nomiações para a superincie. partir daí, os dados e controles do sistema poderão ser visualizados em uma interface gráfica no console de comando, pelo operador. Os atuadores possibilitam intervir na operação resolvendo problemas encontrados, sem a necessidade de enviar sem a necessidade de enviar de contrados, sem a necessidade de enviar sem a necessidade de envia а necessidade mergulhadores ao local.







antes do Projeto ROSA

Endereço: Rodovia BR 364 - KM 824 S/Nº, distrito Jaci Paraná, Po Telefones: (69) 3218.2000 / (69) 2182.8600