

# NozzleInspect

Savaeigis robotas įvirintų į sienelę vamzdžių suvirinimo siūlėms automatiškai tikrinti / NOZZLEINSPECT

Projekto kodas: SME-2008-1-232523

ES programa: Framework Programe 7 (FP7)

Projekto trukmė: 2009-2011

## Projekto tikslas

Sukurti savaeigį robotą įvirintų į sienelę vamzdžių suvirinimo siūlių greitam automatiniam tikrinimui atlikti.

## Ultragarso institutas

Taikant skaitmeninio modeliavimo metodus sukūrė įvirintų į sienelę vamzdžių tyrimo technologiją, kurioje įdiegtas impulso atspindžio metodo akustinio spindulio šoninis derinimas zondavimo ašies atžvilgiu, siekiant aptikti defektus kurių plokštuma nėra statmena zondavimo ašiai.

## Projekto partneriai

TWI (Jungtinė Karalystė), Nexus (Bulgarija), Vermon (Prancūzija), Peak NDT (Jungtinė Karalystė), Iberdola (Ispanija), HES (Bulgarija), Kauno Technologijos Universitetas (Lietuva), Zenon (Graikija).

Projekto puslapis: <http://www.nozzleinspect.eu/>

Projekto aprašymas anglų kalba: <http://ktu.edu/umi/en/content/nozzleinspect>

[Į puslapio viršų](#)

## SUSIJUSI INFORMACIJA

1. E. Jasiūnienė, L. Mažeika, O. Tumšys. Investigations of the inspection possibilities of the inner surface of the nozzle using ultrasonic phased array. Ultragarsas. 2010. Vol. 65. No. 3. P. 28-34. [/pdf/](#)

