

**FORNITURA DEI SISTEMI DI MANIPOLAZIONE REMOTA DELLA DIVERTOR TOKAMAK TEST FACILITY
(DTT-RH) - CODICE GARA: G01573,
CIG LOTTO 1: A01F9C93EC - CIG LOTTO 2: A01F9F583A**

Chiarimenti (Clarifications)

Per alcuni quesiti è fornita una traduzione di cortesia in inglese. Si precisa che in caso di discordanza prevarrà il testo in italiano.

For some questions a courtesy English translation is provided. Please be informed that, in case any conflict or interpretation issue arises, Italian text will prevail.

No. 1 (05/12/2023)

Domanda:

Come riportato a pag. 43 del PDF (2.2.2 IP2 Cassette grasping locations and lock/unlock positions) sono definite solo le location dei punti di presa sulla cassetta e dei meccanismi di blocco e sblocco ma non ci sono sufficienti informazioni per dedurre un concept di tali meccanismi. Per tale motivo dovrebbe essere prevista una fase di sviluppo e testing che manca nel doc. 20 RHS-SPT-76453_1.0 CMM TECHSPEC_DTT2023_06410 pag.12/29 e quindi non è possibile arrivare alla milestone 2 in 6,5 mesi come previsto. È possibile ri-schedulare le attività terminando il tutto in più di 30 mesi?

Risposta:

il meccanismo di blocco/sblocco della cassetta divertore (fuori dello scopo della fornitura di questa gara), pur non essendo ancora definito, sarà azionato da torque tools (nello scopo della gara), montati sull'EE del CMM. Dettagli e interfacce specifiche dei torque tool e dei meccanismi di blocco/sblocco saranno forniti in tempo utile, non appena la progettazione del meccanismo stesso sarà completata.

Question:

As reported on page 43 of the PDF (2. 2. 2 IP2 Cassette grasping locations and lock/unlock positions), only the locations of the grasping points on the cassette and the locking and unlocking mechanisms are defined, but there is not enough information to deduce a concept of these mechanisms. For this reason, a development and testing phase should be foreseen, which is missing in doc. 20 RHS-SPT-76453_1. 0 CMM TECHSPEC_DTT2023_06410 p. 12/29 and therefore it is not possible to reach milestone 2 in 6. 5 months as planned. is it possible to re-schedule activities and finish everything in more than 30 months?

Answer:

The locking/unlocking mechanism of the Divertor cassette (outside the scope of supply of this tender), although not yet defined, will be operated by torque tools (in the scope of the tender), mounted on the CMM EE. Specific details and interfaces of torque tools and locking/unlocking mechanisms will be provided in due course as soon as the design of the mechanism is completed.

No. 2 (05/12/2023)

Domanda:

A pag. 14/25 fig.9 per il translational J1 non si evidenzia nessun sistema di traslazione. In tabella 5 a pag.15/25 al Joint ID 1 non è presente il valore di Joint range e quindi sembrerebbe un elemento statico non di traslazione. A nostro parere questa traslazione è necessaria. Ci confermate che l'unico spazio disponibile per un sistema di traslazione, di cui al punto precedente, è di 45 mm sec. lo schema delle dimensioni riportate in fig.12 a pag. 17/25?

Question:

On page 14/25 fig. 9 for the translational J1 no translation system is highlighted. In Table 5 on page 15/25, Joint ID 1 does not have the value of Joint range and thus it would appear to be a static element not shifting. In our view, this translation is necessary. Can you confirm that the only available space for a translation system, as mentioned in the previous point, is 45 mm sec. the size diagram shown in fig. 12 on page 17/25?

Risposta:

il Joint 1 è un giunto di traslazione che agisce sul sistema robotico tramite pignoni (visibili in fig.9) che impegnano una cremagliera (non indicata in fig.9). Motori e azionamenti dei pignoni sono ipotizzati integrati nella "translational unit". In tabella 5 non è riportato il range di J1, in quanto non è limitato dal design, bensì dalla lunghezza delle cremagliere e delle guide su cui scorre il braccio robotico. Non si applica quindi l'ultima parte della richiesta di chiarimenti e i 45mm riportati in fig.12 costituiscono uno spazio di rispetto (una clearance) tra il braccio stesso e i dispositivi interni al duct (l'immagine indica i tubi di raffreddamento).

Answer:

Joint 1 is a transfer joint that acts on the robotic system by means of sprockets (visible in fig. 9) that engage a rack (not shown in fig. 9). Motors and gear drives are assumed to be integrated into the translational unit. Table 5 does not show the range of J1, as it is not limited by design, but by the length of the racks and rails on which the robotic arm slides. Therefore, the last part of the request for clarification does not apply and the 45mm shown in Fig. 12 is a clearance between the arm itself and the devices inside the duct (the picture shows the cooling pipes).

No. 3 (05/12/2023)

Domanda:

A pag.5/29 si chiedono 2 sistemi CMM mentre a pag.10/29 punto 3 "scope of works" si chiedono 3 CMM.
Quale è l'esatta quantità?

Question:

On page 5/29, two CMM systems are requested while on page 10/29, point 3 "scope of works" is requested for three CMMs.

What's the exact amount?

Risposta:

la quantità corretta è 3 CMM, come riportato in Scope of Supply. La quantità 2, riportata in Introduzione, è un errore.

Answer:

the correct quantity is 3 CMM, as reported in Scope of Supply. The quantity 2, given in the Introduction, is a mistake.

La Stazione Appaltante, come riportato nel Disciplinare di gara, non procederà a rispondere alle richieste di chiarimento pervenute oltre le ore 12.00 del giorno 01/09/2023.

As stated in the Tender Rule, the Contracting Authority will not respond to requests for clarification received after 12 noon on September 1st, 2023.