

# 2018

## Rappel du cadre d'évaluation :

L'évaluation est réalisée lors de l'évaluation opérationnelle.

## Référentiel :

La mission est décrite dans le Cahier de Charges.

**PROTEC'SYS** évolue à l'intérieur d'un centre de retraitement de déchets nucléaires non accessible aux opérateurs, excepté l'aire de maintenance d'**I'ROBOT** accessible à l'opérateur de maintenance, depuis la Salle blanche.

La mission consiste à déplacer un conteneur de déchets d'une zone de transfert à une zone d'enfouissement située à l'intérieur d'une zone de confinement.

La mission doit être réalisée dans un temps ne dépassant pas 480 s.

La mission se décompose en six séquences successives.

La séquence 1 est lancée par l'opérateur de conduite avec l'**IHM PILOT** après autorisation du responsable de la sécurité du centre. Elle consiste à assurer le déplacement d'**I'ROBOT** de son aire de maintenance jusqu'à la zone de transfert. Cette séquence est réalisée en mode automatique, en suivant la ligne noire de 40 mm de large marquée au sol. La vitesse maximale de déplacement d '**I'ROBOT** ne doit pas dépasser 80 mm/s.

La séquence 2 est réalisée par l'opérateur de manutention avec l'**IHM MANU**. Elle permet d'assurer la prise en charge du conteneur de déchets. Cette séquence est réalisée en mode manuel.

La séquence 3 est lancée par l'opérateur de conduite avec l'**IHM PILOT**. Elle consiste à déplacer **I'ROBOT** de la zone de transfert jusqu'à l'intérieur de la zone de confinement en s'arrêtant à l'extrémité de la ligne noire. Cette séquence est réalisée en mode automatique, en suivant la ligne noire de 40 mm de large marquée au sol. La vitesse maximale de déplacement d '**I'ROBOT** ne doit pas dépasser 80 mm/s.

La séquence 4 est réalisée par l'opérateur de manutention avec l'**IHM MANU**. Elle consiste à déplacer **I'ROBOT** et à déposer le conteneur de déchets, en position verticale, à l'intérieur de la zone d'enfouissement. Cette séquence est réalisée en mode manuel. La vitesse maximale de déplacement d'**I'ROBOT** ne doit pas dépasser 15 mm/s.

La séquence 5 est réalisée par l'opérateur de conduite avec l'**IHM PILOT**. Elle consiste à décontaminer **I'ROBOT** en traversant un bac de pré-filtration et un bac de filtration et à sortir de la zone de confinement. Cette séquence est réalisée en mode manuel. La vitesse maximale de déplacement d'**I'ROBOT** ne doit pas dépasser 15 mm/s.

La séquence 6 est lancée par l'opérateur de conduite avec l'**IHM PILOT**. Elle permet d'assurer le retour d'**I'ROBOT** depuis le sas de sortie de la zone de confinement jusqu'à son aire de stockage et sa mise en veille. Cette séquence est réalisée en mode automatique, en suivant la ligne noire de 40 mm de large marquée au sol. En cas d'impossibilité de réalisation en mode automatique, cette séquence peut être réalisée manuellement par l'opérateur de conduite (avec pénalité). La vitesse maximale de déplacement d'**I'ROBOT** ne doit pas dépasser 80 mm/s.

Lors des déplacements d'**I'ROBOT** (séquences 3 et 4), le conteneur de déchets ne doit pas être en contact avec le sol et doit rester en position verticale.

Les éventuelles interventions de l'opérateur de maintenance ne peuvent se faire qu'avec l'autorisation du responsable de la sécurité du centre pendant la mission, à l'intérieur de l'aire de maintenance d'**I'ROBOT**, ou entre 2 missions.

## Mode opératoire :

La qualification opérationnelle consiste à réaliser 3 transferts successifs (missions) d'un conteneur sur une période de 4h.

Chaque épreuve consiste à évaluer :

- La capacité de transfert d'un conteneur.
- La qualité de réalisation technique de la mission : absence d'incident technique, d'intervention manuelle et absence d'accident pouvant affecter l'intégrité d'**I'ROBOT** et de la charge transportée.
- L'efficacité de la coopération entre l'opérateur de conduite et l'opérateur de manutention et éventuellement avec l'opérateur de maintenance si celui-ci doit intervenir.