

УТВЕРЖДАЮ
Генеральный директор
ООО «Автопрогресс-М»



А.С. Никитин

«17» января 2019 г.

Модули инклинометрические
забойного навигационного комплекса «ЗНК»

МЕТОДИКА ПОВЕРКИ

МП АПМ 03-19

г. Москва
2019 г.

Настоящая методика распространяется на модули инклинометрические забойного навигационного комплекса «ЗНК», производства ООО «Навигация-сервис», Россия (далее – модули) и устанавливает методику их первичной и периодической поверки.

Интервал между поверками - 1 год.

1 Операции поверки

При проведении поверки выполняются операции, указанные в таблице 1.

Таблица 1 – Операции поверки

№ п/п	Наименование операции	№ пункта документа по поверке	Проведение операций при	
			первичной поверке	периодической поверке
1	Внешний осмотр	7.1	Да	Да
2	Опробование	7.2	Да	Да
3	Определение метрологических характеристик	7.3	-	-
3.1	Проверка диапазона и абсолютной погрешности измерений зенитного угла, азимута и визирного угла (угла установки отклонителя)	7.3.1 – 7.3.3	Да	Да

2 Операции поверки

При проведении поверки применяются эталоны и вспомогательные средства поверки, приведенные в таблице 2

Таблица 2 – Операции поверки

№ пункта документа по поверке	Наименование эталонов, вспомогательных средств поверки и их основные метрологические и технические характеристики
7.3.1 – 7.3.3	Квадрант оптический КО-60М, $\pm 120^\circ$, ПГ $\pm 30''$ (рег. № 26905-04) Теодолит 4Т30П (рег. № 5305-95) Вспомогательные средства поверки: Установка УПИ-4 (азимут 0 – 360°; зенитный угол 0 – 180°; визирный угол – 0 – 360°)
Примечание – Допускается применять другие средства поверки, обеспечивающие определение метрологических характеристик с точностью, удовлетворяющей требованиям настоящей методики.	

3 Требования к квалификации поверителей

К проведению поверки допускаются лица, изучившие эксплуатационные документы, имеющие достаточные знания и опыт работы с модулями.

4 Требования безопасности

При проведении поверки выполняются требования, обеспечивающие безопасность труда, производственную, санитарную и охрану окружающей среды в соответствии с нормами, принятыми на предприятии, а также указания руководства по эксплуатации на модули.

5 Условия проведения поверки

5.1 При проведении поверки соблюдаются следующие нормальные условия измерений:

- температура окружающей среды, °С 20 ± 5 ;

5.2 Внешние электрические и магнитные поля отсутствуют, либо находятся в пределах, не влияющих на работу модулей.

5.3 Не допускаются удары, тряска, вибрация.

5.4 Питание производится от бытовой сети переменного тока согласно руководству по эксплуатации.

6 Подготовка к поверке

Перед проведением поверки выполнить следующие подготовительные работы:

- проверить наличие действующих свидетельств о поверке на средства поверки;
- подключить модуль к персональному компьютеру в соответствии с РЭ;
- модуль и средства поверки выдержать в испытательном помещении не менее 2ч.

7 Проведение поверки

7.1 Внешний осмотр

При внешнем осмотре установить соответствие модулей следующим требованиям:

- наличие маркировки (тип и заводской номер);
- комплектность должна соответствовать эксплуатационной документации.

В случае обнаружения несоответствия модулей вышеперечисленным требованиям они к поверке не допускаются.

Если перечисленные требования не выполняются, модуль признают непригодным к применению, дальнейшие операции поверки не производят.

7.2 Опробование

7.2.1 Выполнить все операции по подготовке модуля к работе согласно руководству по эксплуатации. Опробование проводить в следующей последовательности:

- установить модуль в посадочное место установки УПИ-4 (далее - установка), затянуть фиксирующие гайки и установить зенитный угол 90° ;
- с помощью квадранта отюстировать стол установки в горизонтальной плоскости;
- подключить модуль к интерфейсному блоку (далее - ИБ) в соответствии с эксплуатационной документацией;
- подключить ИБ к компьютеру с установленным сервисным программным обеспечением «Пользовательская настройка инклинометрического датчика МИ-3»;
- включить ИБ;
- запустить на компьютере метрологически незначимое сервисное программное обеспечение «Пользовательская настройка инклинометрического датчика МИ-3», предназначенное для отображения результатов измерений, убедиться, что данные по углам изменяются при изменении углов на установке.

- версия встроенного ПО отображается в левом верхнем углу активного окна в поле «Данные по датчику».

Данные, полученные по результатам идентификации ПО, должны соответствовать таблице 3.

Таблица 3

Идентификационное наименование ПО	ВПО
Номер версии (идентификационный номер ПО), не ниже	3

Если перечисленные требования не выполняются, модуль признают непригодным к применению, дальнейшие операции поверки не производят.

7.3 Определение метрологических характеристик

Проверка диапазона и абсолютной погрешности измерений зенитного угла, азимута и визирного угла (угла установки отклонителя).

7.3.1 Проверка абсолютной погрешности измерения зенитного угла

Абсолютная погрешность измерений зенитного угла определяется при произвольном значении установленного азимута в следующей последовательности:

- установить по шкале установки не менее шести контрольных значений (точек) зенитного угла, включая точки контроля 0° , 30° , 60° , 90° , 135° и 170° . Задавая в каждой

контрольной точке не менее четырёх значений угла установки отклонителя (визирного угла), включая 0°, 90°, 180° и 270°, выполнить измерения зенитного угла модулем и оптическим квадрантом.

- определить значение абсолютной погрешности измерений зенитного угла (ΔZ) для каждого заданного значения зенита по формуле:

$$\Delta Z = Z_M - Z_D$$

где Z_D - действительное значение зенитного угла по установке, °;

Z_M - измеренное значение зенитного угла по показаниям модуля, °.

Максимальное значение абсолютной погрешности измерений зенитного угла не должно превышать $\pm 0,2^\circ$.

Если требование п.7.3.1 не выполняется, модуль признают непригодным к применению, дальнейшие операции поверки не производят.

7.3.2 Проверка абсолютной погрешности измерений азимута

Абсолютная погрешность измерения азимута определяется в следующей последовательности:

- установить по шкале установки зенитный угол 3°;

- установить по шкале установки не менее четырёх контрольных значений (точек) азимутального угла, включая точки контроля 0°, 90°, 180° и 270°. Задавая в каждой контрольной точке не менее четырёх значений угла установки отклонителя (визирного угла), включая 0°, 90°, 180° и 270°, выполнить измерения азимутального угла модулем;

- определить значение абсолютной погрешности измерений азимута (ΔA) для каждого заданного значения азимута по формуле:

$$\Delta A = A_M - A_D$$

где A_D - действительное значение азимута, установленное по установке, °;

A_M - измеренное значение азимута, по модулю, °.

Далее провести все вышеописанные операции при значении зенитного угла, 45°, 90°, 135°, 177°.

Максимальное значение абсолютной погрешности измерений азимута при значении зенитного угла от 3 до 177° включ. не должно превышать $\pm 2^\circ$.

Если требование п.7.3.2 не выполняется, модуль признают непригодным к применению, дальнейшие операции поверки не производят.

7.3.3 Проверка абсолютной погрешности измерений визирного угла (угла установки отклонителя).

Абсолютная погрешность измерения угла установки отклонителя (визирного угла) определяется при произвольном значении установленного азимута в следующей последовательности:

- установить по шкале установки зенитный угол 3°;

- по показаниям канала визирных углов установить 0°;

- закрепить цилиндрический угольник на корпусе модуля таким образом, чтобы показания установленного на нем оптического квадранта также соответствовали 0°;

- вращая модуль вокруг собственной оси, поочерёдно установить показания оптического квадранта 45°, 90°, 135°, 180°, 225°, 270° и 315°, фиксируя при этом показания модуля по каналу визирных углов;

- определить значение абсолютной погрешности измерений установки отклонителя (визирного угла) (ΔO) для каждого заданного значения визирного угла по формуле:

$$\Delta O = O_M - O_D,$$

где O_D - действительное значение угла установки отклонителя, установленное по установке, °;

O_M - измеренное значение угла установки отклонителя, по показаниям модуля, °.

Далее провести все вышеописанные операции при значении зенитного угла 10°, 45°, 90°, 135°, 177°.

Максимальное значение абсолютной погрешности измерений визирного угла (угла установки отклонителя) при значении зенитного угла от 3 до 177° включ не должно превышать ±2°

Если требование п.7.3.3 не выполняется, модуль признают непригодным к применению, дальнейшие операции поверки не производят.

8 Оформление результатов поверки

8.1 Результаты поверки оформляются протоколом, составленным в виде сводной таблицы результатов поверки по каждому пункту раздела 7 настоящей методики поверки с указанием предельных числовых значений результатов измерений и их оценки по сравнению с предъявленными требованиями.

8.2 При положительных результатах поверки модуль признается годными к применению и на них выдаются свидетельства о поверке установленной формы с указанием фактических результатов определения метрологических характеристик.

8.3 При отрицательных результатах поверки модуль признается непригодными к применению и на них выдается извещение о непригодности установленной формы с указанием основных причин.

Руководитель отдела
ООО «Автопрогресс-М»



М.А. Скрипка