

УТВЕРЖДАЮ
Генеральный директор
ООО «Автопрогресс-М»
Руководитель ГЦИ СИ



А. С. Никитин

2013 г.

Устройства для измерений углов установки колес автомобилей
URS183D2ACT, URS183D2F

МЕТОДИКА ПОВЕРКИ

МП АПМ 32-13

г. Москва
2013 г.

Настоящая методика поверки распространяется на устройства для измерений углов установки колес автомобилей URS183D2ACT, URS183D2F и устанавливает методику их первичной и периодической поверки.

Интервал между периодическими поверками - 1 год.

1. Операции поверки

При проведении поверки должны выполняться операции, указанные в таблице 1.

Таблица 1

	Наименование этапа поверки	№ пункта документа по поверке
1	Внешний осмотр, проверка маркировки и комплектности	7.1
2	Опробование, проверка работоспособности функциональных режимов измерений углов установки колес автомобилей	7.2
3	Идентификация программного обеспечения	7.3
4	Определение метрологических характеристик	7.4
4.1	Определение диапазона измерений и абсолютной погрешности измерений углов развала колес	7.4.1
4.2	Определение диапазона измерений и абсолютной погрешности измерений углов индивидуального схождения колес	7.4.2
4.3	Определение диапазона измерений и абсолютной погрешности измерений углов продольного наклона оси поворота управляемых колес	7.4.3
4.4	Определение диапазона измерений и абсолютной погрешности измерений углов поперечного наклона оси поворота управляемых колес	7.4.4

2. Средства поверки

При проведении поверки должны применяться эталоны и вспомогательные средства, приведенные в таблице 2.

Таблица 2

№ пункта документа по поверке	Наименование эталонов, вспомогательных средств поверки и их основные метрологические и технические характеристики
7.4.1	Квадрант оптический типа КО-30М, $\pm 180^\circ$; ПГ $\pm 30''$, ТУ3.-3.1387-76 Стол поворотный типа СТ-9, $\pm 360^\circ$; ПГ $\pm 40''$, ГОСТ 16935-93
7.4.2	Стол поворотный типа СТ-9, $\pm 360^\circ$; ПГ $\pm 40''$, ГОСТ 16935-93
7.4.3	Квадрант оптический типа КО-30М, $\pm 180^\circ$; ПГ $\pm 30''$, ТУ3.-3.1387-76 Стол поворотный типа СТ-9, $\pm 360^\circ$; ПГ $\pm 40''$, ГОСТ 16935-93
7.4.4	Квадрант оптический типа КО-30М, $\pm 180^\circ$; ПГ $\pm 30''$, ТУ3.-3.1387-76 Стол поворотный типа СТ-9, $\pm 360^\circ$; ПГ $\pm 40''$, ГОСТ 16935-93

Допускается применять другие средства поверки, обеспечивающие определение метрологических характеристик с точностью, удовлетворяющей требованиям настоящей методики поверки.

3. Требования к квалификации поверителей

К проведению поверки допускаются лица, изучившие эксплуатационные документы на устройства для измерений углов установки колес автомобилей, имеющие достаточные знания и опыт работы с ними.

4. Требования безопасности

4.1. Перед проведением поверки следует изучить техническое описание и инструкцию по эксплуатации на поверяемое устройство и приборы, применяемые при поверке.

4.2. К поверке допускаются лица, прошедшие инструктаж по технике безопасности при работе на электроустановках.

4.3. Перед проведением поверки должны быть выполнены следующие работы:

- все детали устройства и средств поверки должны быть очищены от пыли и грязи;
- поверяемое устройство и приборы, участвующие в поверке должны быть заземлены.

5. Условия проведения поверки

При проведении поверки должны соблюдаться следующие нормальные условия измерений:

- температура окружающей среды, °C (20±5);
- относительная влажность воздуха, % не более 80;
- атмосферное давление, кПа (мм рт.ст.) 84,0..106,7
(630..800);.

6. Подготовка к поверке

Перед проведением поверки должны быть выполнены следующие подготовительные работы:

- проверить наличие действующих свидетельств о поверке на средства поверки;
- устройства для измерений углов установки колес автомобилей URS183D2ACT, URS183D2F и средства поверки привести в рабочее состояние в соответствии с их эксплуатационной документацией;
- устройства для измерений углов установки колес автомобилей URS183D2ACT, URS183D2F и средства поверки должны быть выдержаны в лабораторном помещении не менее 1ч;
- устройства для измерений углов установки колес автомобилей URS183D2ACT, URS183D2F и эталоны должны быть установлены на специальных основаниях, не подвергающихся механическим (вибрация, деформация, сдвиги) и температурным воздействиям;
- для поверяемых образцов устройств для измерений углов установки колес автомобилей URS183D2ACT, URS183D2F должна быть выполнена процедура калибровки всех датчиков измерительных блоков согласно технической документации фирмы на них.

7. Проведение поверки

7.1. Внешний осмотр

При внешнем осмотре должно быть установлено соответствие устройств для измерений углов установки колес автомобилей URS183D2ACT, URS183D2F следующим требованиям:

- наличие маркировки (наименование или товарный знак фирмы-изготовителя, тип и заводской номер устройств для измерений углов установки колес автомобилей URS183D2ACT, URS183D2F или его отдельных частей);
- комплектность устройств для измерений углов установки колес автомобилей URS183D2ACT, URS183D2F должна соответствовать разделу руководства по эксплуатации;
- отсутствие механических повреждений и коррозии корпусов блоков, входящих в комплект устройств для измерений углов установки колес автомобилей URS183D2ACT, URS183D2F соединительных проводов, сигнальных ламп и индикаторов, а также других повреждений, влияющих на работу;
- наличие четких надписей и отметок на органах управления.

7.2. Опробование

При опробовании должно быть установлено соответствие устройств для измерений углов установки колес автомобилей URS183D2ACT, URS183D2F следующим требованиям:

- отсутствие люфтов и смещений в местах соединений блоков и элементов устройств для измерений углов установки колес автомобилей URS183D2ACT, URS183D2F;
- плавность и равномерность движения подвижных частей устройств для измерений углов установки колес автомобилей URS183D2ACT, URS183D2F;
- работоспособность всех функциональных режимов;
- диапазоны измерений углов устройств для измерений углов установки колес автомобилей URS183D2ACT, URS183D2F должны соответствовать эксплуатационной документации.

7.3. Идентификация программного обеспечения

Идентификация ПО «Advanced Visual Alignment System» производится через интерфейс при запуске.

На стартовом экране отображается наименование и версия ПО, которые должны соответствовать данным, указанным в таблице 3.

Таблица 3

Наименование программного обеспечения	Номер версии (идентификационный номер) программного обеспечения, не ниже
Advanced Visual Alignment System	1.24

7.4. Определение метрологических характеристик

7.4.1. Определение диапазона измерений и абсолютной погрешности измерений углов развала колес

7.4.1.1. Проверку диапазона измерений углов развала колес проводят с помощью квадранта оптического, путем последовательной попарной установки передних и задних светоотражающих мишеней устройства на поворотные столы, используя стойки и элементы крепления из набора установочных приспособлений. Схема измерений приведена на рисунках 1, 2, 3. Столы поворотные устанавливаются на твердом плоском основании как показано на Рис. 1. Максимальное значение неплоскостности основания не должно превышать величины 2 мм на 1 м.

Столы должны имитировать переднюю ось автомобиля. Расстояние, на котором размещаются столы, должно выбирать согласно РЭ на устройство.

Диапазон устройства проверяется путем задания с помощью измерительной шкалы квадранта оптического значений величин углов развала колес автомобиля $+15^\circ$ и -15° (Рис. 3).

Показания на экране дисплея приборной стойки при заданном угле:

- $+15^\circ$ должны находиться в диапазоне: $(+14^\circ58' \div +15^\circ02')$;
- -15° должны находиться в диапазоне: $(-14^\circ58' \div -15^\circ02')$.

7.4.1.2. Определение абсолютной погрешности измерений углов развала колес

При определении абсолютной погрешности измерений углов развала колес необходимо использовать квадрант оптический, столы поворотные круглые и набор установочных приспособлений. Испытания проводить в следующей последовательности:

- установить столы поворотные на твердом плоском основании как показано на Рис. 1. Максимальное значение неплоскостности основания не должно превышать величины 2 мм на 1 м.

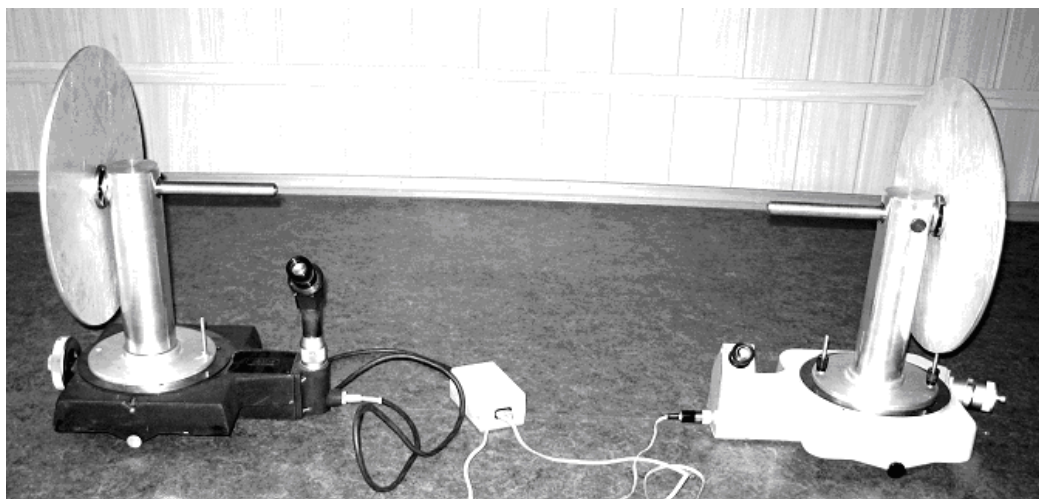


Рис. 1.

Столы должны имитировать переднюю ось автомобиля. Расстояние, на котором размещаются столы, должно выбирать согласно РЭ на устройство;

- установить на поворотных столах с помощью установочных приспособлений две светоотражающие мишени устройства. Светоотражающие мишени должны устанавливаться в соответствии с РЭ на устройство;
- включить и перевести устройство в режим измерений углов развала;
- установить оптический квадрант на оси установочного приспособления, размещенного на поворотном столе, имитирующем левое переднее колесо автомобиля, как показано на рисунке (Рис. 2).

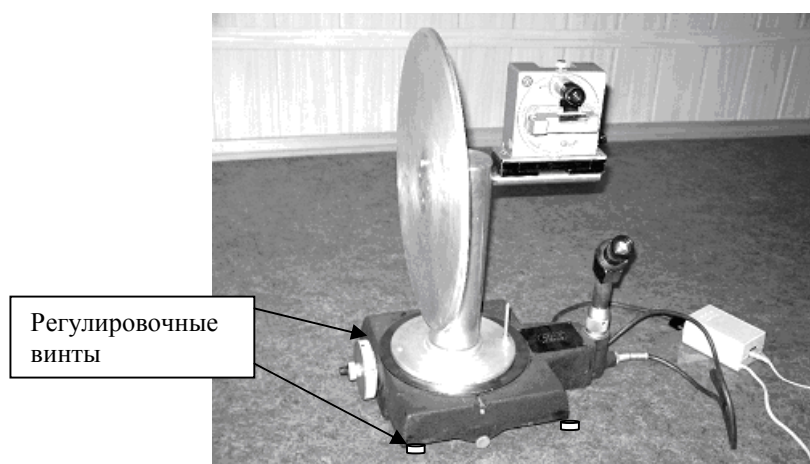


Рис. 2.

- провести градуировку датчиков измерений углов развала передней левой светоотражающей мишени устройства.

Для получения градуировочных характеристик датчиков для измерений углов развала передних колес автомобиля произвести последовательное наклонение светоотражающей мишени в рабочем диапазоне измерений углов развала передних колес. Углы наклона диска задавать путем поворота диска, имитирующего колесо автомобиля вокруг оси А-А см. рисунок (Рис. 3) с помощью нижних регулировочных винтов. Конкретные значения углов должны выбираться таким образом, чтобы одинаковое количество точек находились как в положительной области диапазона измерений, так и в отрицательной области диапазона измерений углов развала. В ходе получения прямой

ветви градуировочной характеристики датчиков для измерений углов развала передних колес должна проверяться и нулевая точка диапазона. Абсолютные значения углов при этих измерениях должны выбираться таким образом, чтобы они равномерно перекрывали весь диапазон измерений. При получении прямой ветви градуировочной характеристики датчиков для измерений углов развала произвести, используя оптический квадрант, последовательное наклонение левой передней светоотражающей мишени устройства четырьмя ступенями через $0,4 \times (|x_{\max}|)$ от $-0,8 \times (|x_{\max}|)$ через точку $0 \times (|x_{\max}|)$ до $+0,8 \times (|x_{\max}|)$. Занести в протокол поверки соответствующие показания с экрана поверяемого устройства $y_{i,k}$, где: i – номер градуировки, а k – номер ступени. Совокупность значений $y_{i,k} = F(x)$ при фиксированном значении i представляет собой прямую ветвь градуировочной кривой.

Для получения обратной ветви градуировочной характеристики датчиков для измерений углов развала произвести, используя оптический квадрант, последовательное наклонение левой передней светоотражающей мишени устройства четырьмя ступенями через $0,4 \times (|x_{\max}|)$ от $+0,8 \times (|x_{\max}|)$ через точку $0 \times (|x_{\max}|)$ до $-0,8 \times (|x_{\max}|)$. Занести в протокол поверки соответствующие показания с экрана поверяемого устройства $y_{i,k}$, где: i – номер градуировки, а k – номер ступени. Совокупность значений $y_{i,k} = F(x)$ при фиксированном значении i представляет собой обратную ветвь градуировочной кривой.

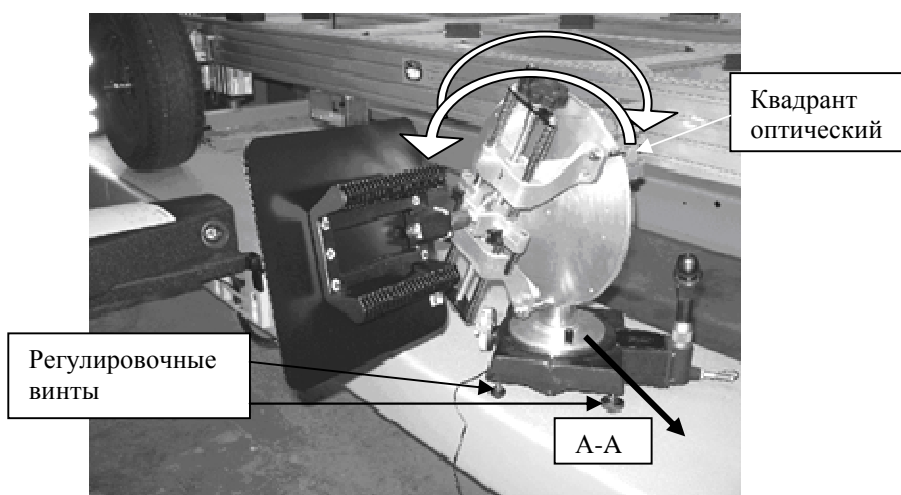


Рис. 3.

Запись полученных в каждой точке измерений в протоколе производится после успокоения системы «светоотражающая мишень – поворотный стол», т. е. примерно через 30 – 40 сек после достижения измеряемого значения.

Прямая ветвь градуировочной кривой снимается в результате прямого хода градуировки датчиков, обратная - в результате обратного хода градуировки датчиков. Один прямой ход и один следующий за ним обратный ход градуировки составляют одну градуировку датчиков. В ходе эксперимента необходимо произвести не менее десяти градуировок датчиков развала левой передней светоотражающей мишени.

- провести градуировку датчиков измерений углов развала передней правой светоотражающей мишени устройства.

- выполнить процедуры получения градуировочных характеристик, приведенные выше для правой светоотражающей мишени устройства. Результаты измерений занести в протокол поверки.

7.4.1.3. Выключить устройство и снять с поворотных столов две передние светоотражающие мишени устройства.

7.4.1.4. Установить на поворотных столах две задние светоотражающие мишени устройства.

7.4.1.5. Выполнить процедуры пункта 7.4.1.2 для задних светоотражающих мишеней устройства.

7.4.1.6. Обработка результатов и определение погрешностей измерений углов развала колес автомобиля.

Определение погрешностей измерений датчиков производится в процессе обработки результатов проведенных измерений и полученных градуировочных таблиц в следующем порядке:

- вычисляется среднеарифметическое значение результатов измерений углов на каждой ступени A_{cp_i}

$$A_{cp_i} = \frac{\sum A_i}{n} \quad (1)$$

где: A_i - угла на i -той ступени;
 n - количество измерений = 10

- вычисляется оценка среднеквадратического отклонения результатов измерений S_i :

$$S_i = \sqrt{\frac{\sum (A_i - A_{cp_i})^2}{(n-1)}} \quad (2)$$

- по таблице справочного приложения 2 ГОСТ 8.207-76 при $\alpha = 0,95$ и $n = 10$ коэффициент Стьюдента $t_{\alpha}(n) = 2,26$;
- находятся доверительные границы погрешности ε_i :

$$\varepsilon_i = t_{\alpha}(n) \times \tilde{S}_i \quad (3)$$

- определяется суммарная погрешность измерений угла:

$$d_{\Sigma} = d_{cu} + e_i \quad (4)$$

где: δ_{cu} – погрешность эталонного средства измерений.

7.4.1.7. Пределы погрешности измерений углов развала колес автомобиля не должны превышать величин $\pm 2'$.

Если требование п. 7.4.1.7. не выполняется, устройства для измерений углов установки колес автомобилей URS183D2ACT, URS183D2F признают непригодными к применению, дальнейшие операции поверки не производят.

7.4.2. Определение диапазона измерений и абсолютной погрешности измерений углов индивидуального схождения колес

7.4.2.1. Проверку диапазона измерений углов индивидуального схождения колес проводить с использованием стола поворотного круглого и набора установочных приспособлений. Светоотражающие мишени устройства устанавливаются на поворотные столы последовательно попарно, вначале передние, а затем задние. Диапазон устройства

проверяется путем задания с помощью измерительной шкалы стола поворотного значений величин углов схождения колес автомобиля $+6^\circ$ и -6° .

Схема измерений приведена на Рис. 1. и Рис. 4.

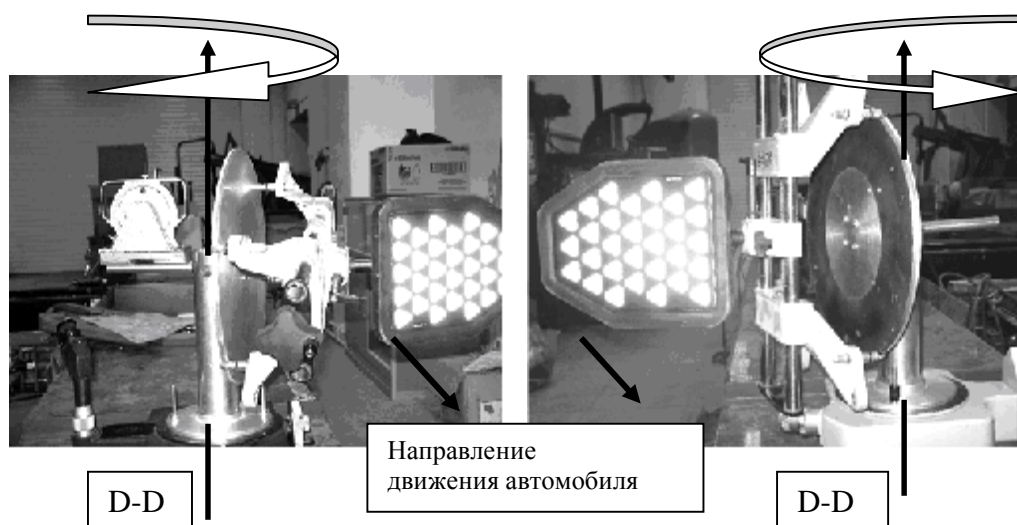


Рис. 4.

Показания на экране дисплея приборной стойки при заданном угле:

- $+6^\circ$ должны находиться в диапазоне: $(+5^\circ58' \div +6^\circ02')$;
- -6° должны находиться в диапазоне: $(-5^\circ58' \div -6^\circ02')$.

7.4.2.2. Определение абсолютной погрешности измерений углов индивидуального схождения колес

При определении абсолютной погрешности измерений углов индивидуального схождения колес необходимо использовать стол поворотный круглый и набор установочных приспособлений. Испытания проводить в следующей последовательности:

- установить столы поворотные на твердом плоском основании как показано на Рис. 1. Максимальное значение неплоскостности основания не должно превышать величины 2 мм на 1 м. Столы должны имитировать переднюю ось автомобиля. Расстояние, на котором размещаются столы, должно выбирать согласно РЭ на устройство.
- установить на поворотных столах с помощью установочных приспособлений две передние светоотражающие мишени устройства. Светоотражающие мишени должны устанавливаться в соответствии с РЭ на устройство.
- включить и перевести устройство в режим измерений углов индивидуального схождения колес.
- провести градуировку датчиков измерений углов индивидуального схождения передней оси автомобиля.

Для получения градуировочных характеристик датчиков для измерений углов схождения передних колес автомобиля произвести последовательный поворот дисков (входит в комплект вспомогательного оборудования) восемью степенями в рабочем диапазоне измерений углов индивидуального схождения передних колес. Углы установки дисков задавать путем поворота дисков, имитирующих колеса автомобиля (входит в состав вспомогательного оборудования) вокруг оси D-D см. рисунок (Рис. 4). Конкретные значения углов должны выбираться таким образом, чтобы одинаковое количество точек находилось как в положительной области диапазона измерений, так и в отрицательной области диапазона измерений углов индивидуального схождения. Абсолютные значения углов при этих измерениях должны выбираться таким образом, чтобы они равномерно перекрывали весь диапазон измерений.

Для получения прямой ветви градуировочной характеристики датчиков для измерений углов схождения передних колес произвести последовательный поворот светоотражающих мишеней устройства восемью степенями через $0,2 \times (|x_{\max}|)$ от $-0,8 \times (|x_{\max}|)$ через точку $0 \times (|x_{\max}|)$ до $+0,8 \times (|x_{\max}|)$. Занести в (Приложение 3) соответствующие показания с экрана поверяемого устройства $y_{i,k}$, где: i – номер градуировки, а k – номер ступени. Совокупность значений $y_{i,k} = F(x)$ при фиксированном значении i представляет собой прямую ветвь градуировочной кривой.

Для получения обратной ветви градуировочной характеристики датчиков для измерений углов схождения передних колес произвести последовательный поворот светоотражающих мишеней устройства восемью степенями через $0,2 \times (|x_{\max}|)$ от $+0,8 \times (|x_{\max}|)$ через точку $0 \times (|x_{\max}|)$ до $-0,8 \times (|x_{\max}|)$. Занести в соответствующие показания с экрана поверяемого устройства $y_{i''k}$, где: i – номер градуировки, а k – номер ступени. Совокупность значений $y_{i''k} = F(x)$ при фиксированном значении i представляет собой обратную ветвь градуировочной кривой. Запись наблюдений в протоколе производится после успокоения системы «датчики – поверочное приспособление», т. е. примерно через 30 – 40 сек после достижения измеряемого значения.

Прямая ветвь градуировочной кривой снимается в результате прямого хода градуировки датчиков, обратная - в результате обратного хода градуировки датчиков. Один прямой ход и один следующий за ним обратный ход градуировки составляют одну градуировку датчика. В ходе эксперимента необходимо произвести не менее десяти градуировок датчиков. Результаты измерений занести в протокол испытаний.

- снять с поворотных столов (с размещенного на них вспомогательного оборудования) две передние светоотражающие мишени.

7.4.2.3. Выключить устройство и снять с поворотных столов две передние светоотражающие мишени устройства.

7.4.2.4. Установить на поворотные столы две задние светоотражающие мишени устройства.

7.4.2.5. Выполнить процедуры пункта 7.4.2.2. для задних светоотражающих мишеней устройства.

7.4.2.6. Обработка результатов и определение погрешности измерений углов индивидуального схождения колес автомобиля.

Определение погрешностей измерений датчиков производится в процессе обработки результатов проведенных измерений и полученных градуировочных таблиц в порядке, определенном пунктом 7.4.1.6. настоящей методики поверки.

7.4.2.7. Пределы погрешности измерений:

- углов индивидуального схождения колес автомобиля не должны превышать величин $\pm 2'$.

Если требование п. 7.4.2.7. не выполняется, устройства для измерений углов установки колес автомобилей URS183D2ACT, URS183D2F признают непригодными к применению, дальнейшие операции поверки не производят.

7.4.3. Определение диапазона измерений и абсолютной погрешности измерений углов продольного наклона оси поворота управляемых колес.

При определении диапазона и погрешности датчиков для измерений углов продольного (поперечного) наклона оси поворота передних колес необходимо выполнять специальные процедуры, предусмотренные для данных видов измерений. То есть предварительно, перед получением результатов измерений в каждой точке наклонов оси поворота управляемых колес, необходимо повести процедуру поворота диска установочного приспособления сначала на угол $+20^\circ$, а затем на угол -20° (Рис. 5.). За нулевое положение принимается точка отсчета «колеса установлены прямо» по

указателям шкалы схождения поверяемого устройства. При этой процедуре угол поворота диска отсчитывается по измерительной шкале поворотного стола СТ-9, а на экране монитора устройства наблюдается погрешность установки этих углов, которые задаются в поверяемом устройстве программно и отражаются на экране монитора устройства. После выполнения этих процедур в каждой точке калибровочной кривой с экрана монитора устройства можно будет считывать получаемые значения углов наклона оси поворота передних колес автомобиля.

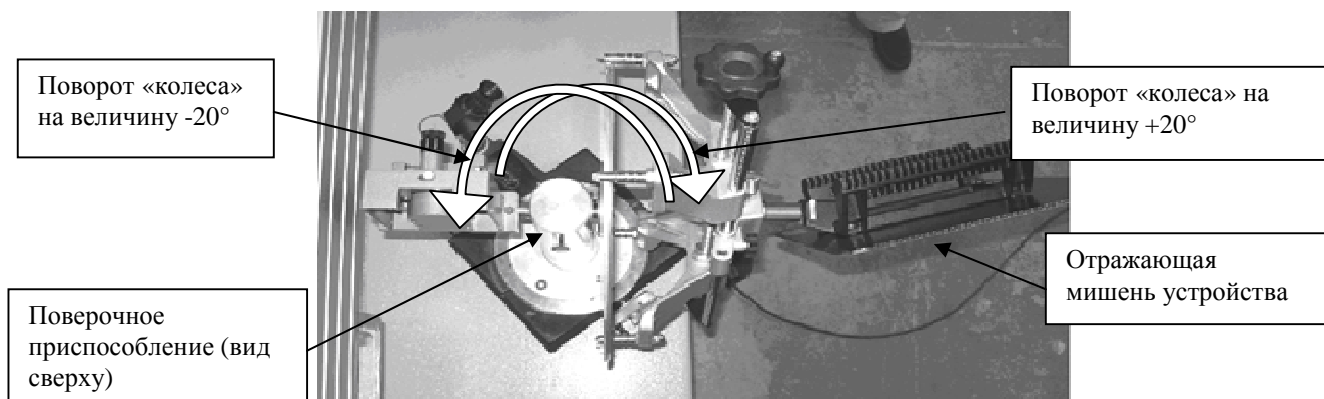


Рис. 5.

7.4.3.1. Проверку диапазона измерений углов продольного наклона оси поворота управляемых колес проводить с помощью квадранта оптического, путем установки передних и задних светоотражающих мишеней устройства на поворотные столы, используя стойки и элементы крепления из набора установочных приспособлений. Схема измерений приведена на рисунках 1, 6. Столы поворотные устанавливаются на твердом плоском основании как показано на Рис. 1. Максимальное значение неплоскостности основания не должно превышать величины 2 мм на 1 м.

Столы должны имитировать переднюю ось автомобиля. Расстояние, на котором размещаются столы, должно выбирать согласно РЭ на устройство.

Диапазон устройства проверяется путем задания с помощью измерительной шкалы квадранта оптического значений величин углов продольного наклона оси поворота управляемых колес автомобиля $+28^\circ$ и -28° (Рис. 6).

Показания на экране дисплея приборной стойки при заданном угле:

- $+15^\circ$ должны находиться в диапазоне: $(+27^\circ55' \div +28^\circ05')$;
- -15° должны находиться в диапазоне: $(-27^\circ55' \div -28^\circ05')$.

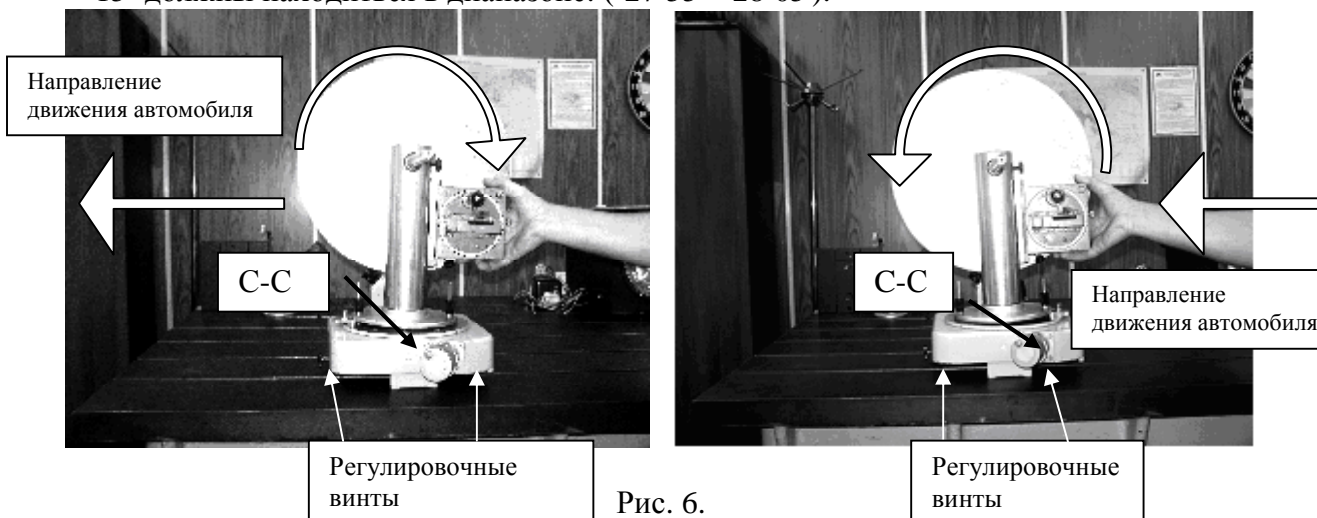


Рис. 6.

7.4.3.2. Определение абсолютной погрешности измерений углов продольного наклона оси поворота управляемых колес.

При определении абсолютной погрешности измерений углов продольного наклона оси поворота управляемых колес необходимо использовать квадрант оптический, столы поворотные круглые и набор установочных приспособлений. Испытания проводить в следующей последовательности:

- установить столы поворотные на твердом плоском основании как показано на Рис. 1. Максимальное значение неплоскостности основания не должно превышать величины 2 мм на 1 м.

Стол должен имитировать переднюю ось автомобиля. Расстояние, на котором размещаются столы, должно выбирать согласно РЭ на устройство;

- установить на поворотных столах с помощью установочных приспособлений две передние светоотражающие мишени устройства. Светоотражающие мишени должны устанавливаться в соответствии с РЭ на устройство;
- включить и перевести устройство в режим измерений углов продольного наклона оси поворота управляемых колес;
- установить оптический квадрант на основной вертикальной оси установочного приспособления, размещенного на поворотном столе, имитирующем левое колесо автомобиля как показано на рисунке (Рис. 6).
- с помощью нижних регулировочных винтов поворотного стола задавать углы наклона диска установочного приспособления, соответствующие углам продольного наклона оси поворота управляемых колес.

Для получения градуировочных характеристик датчиков для измерений углов продольного наклона оси поворота управляемых колес автомобиля следует произвести поворот диска вокруг оси С-С (Рис. 6). Конкретные значения углов должны выбираться таким образом, чтобы одинаковое количество точек находилось как в положительной области диапазона измерений, так и в отрицательной области диапазона измерений углов продольного наклона оси поворота. В ходе получения прямой ветви градуировочной характеристики датчиков для измерений углов продольного наклона оси поворота управляемых колес должна проверяться и нулевая точка диапазона. Абсолютные значения углов при этих измерениях должны выбираться таким образом, чтобы они равномерно перекрывали весь диапазон измерений.

Для получения прямой ветви градуировочной характеристики датчиков для измерений углов продольного наклона оси поворота передних колес произвести, используя оптический квадрант, последовательное наклонение левой светоотражающей мишени устройства восемью степенями через $0,2^\circ$ от $-0,8^\circ$ через точку 0° до $+0,8^\circ$. Занести в протокол соответствующие показания с экрана поверяемого устройства i, k , где: i – номер градуировки, а k – номер ступени. Совокупность значений $i, k = F(x)$ при фиксированном значении i представляет собой прямую ветвь градуировочной кривой.

Для получения обратной ветви градуировочной характеристики датчиков для измерений углов продольного наклона оси поворота передних колес произвести, используя оптический квадрант, последовательное наклонение левой светоотражающей мишени устройства восемью степенями через $0,2^\circ$ от $+0,8^\circ$ через точку 0° до $-0,8^\circ$. Занести в протокол соответствующие показания с экрана поверяемого устройства i, k , где: i – номер градуировки, а k – номер ступени. Совокупность значений $i, k = F(x)$ при фиксированном значении i представляет собой обратную ветвь градуировочной кривой.

Запись наблюдений в протоколе производится после успокоения системы «датчики – поверочное приспособление», т. е. примерно через 30 – 40 сек после достижения измеряемого значения.

Прямая ветвь градуировочной кривой снимается в результате прямого хода градуировки датчиков, обратная - в результате обратного хода градуировки датчиков. Один прямой ход и один следующий за ним обратный ход градуировки составляют одну градуировку датчика. В ходе эксперимента необходимо произвести не менее десяти градуировок датчиков.

Выполнить процедуры получения градуировочных характеристик, приведенные выше для правой светоотражающей мишени устройства. Результаты измерений занести в протокол.

7.4.3.3. Обработка результатов и определение погрешности измерений углов продольного наклона оси поворота управляемых колес автомобиля.

Определение погрешностей измерений датчиков производится в процессе обработки результатов проведенных измерений и полученных градуировочных таблиц в порядке, определенном пунктом 7.4.1.6. настоящей методики проведения поверки.

7.4.3.4. Пределы погрешности измерений углов продольного наклона оси поворота управляемых колес автомобиля не должны превышать величин $\pm 5'$.

Если требование п. 7.4.3.4. не выполняется, устройства для измерений углов установки колес автомобилей URS183D2ACT, URS183D2F признают непригодными к применению, дальнейшие операции поверки не производят.

7.4.4. Определение диапазона измерений и абсолютной погрешности измерений углов поперечного наклона оси поворота управляемых колес.

7.4.4.1. Проверку диапазона измерений углов поперечного наклона оси поворота управляемых колес проводить с помощью квадранта оптического, путем установки передних и задних светоотражающих мишеней устройства на поворотные столы, используя стойки и элементы крепления из набора установочных приспособлений. Схема измерений приведена на рисунках 1, 7. Столы поворотные устанавливаются на твердом плоском основании как показано на Рис. 1. Максимальное значение неплоскостности основания не должно превышать величины 2 мм на 1 м.

Столы должны имитировать переднюю ось автомобиля. Расстояние, на котором размещаются столы, должно выбирать согласно РЭ на устройство.

Диапазон устройства проверяется путем задания с помощью измерительной шкалы квадранта оптического значений величин углов поперечного наклона оси поворота управляемых колес автомобиля $+25^\circ$ и -25° (Рис. 7).

Показания на экране дисплея приборной стойки при заданном угле:

- $+30^\circ$ должны находиться в диапазоне: $(+24^\circ 55' \div +25^\circ 05')$;
- -30° должны находиться в диапазоне: $(-24^\circ 55' \div -25^\circ 05')$.

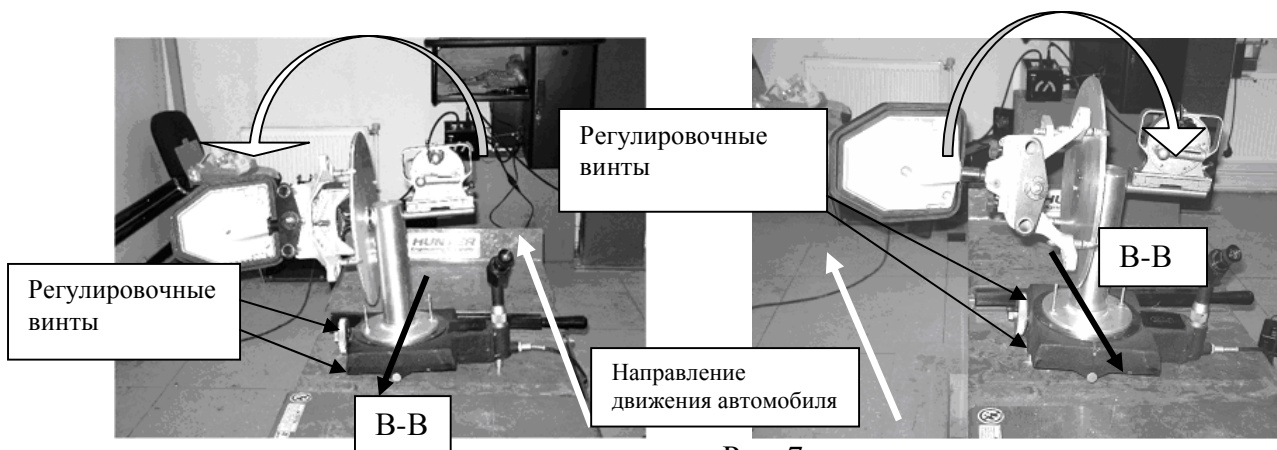


Рис. 7.

7.4.4.2. Определение абсолютной погрешности измерений углов поперечного наклона оси поворота управляемых колес.

При определении абсолютной погрешности измерений углов поперечного наклона оси поворота управляемых колес необходимо использовать квадрант оптический, столы поворотные круглые и набор установочных приспособлений. Испытания проводить в следующей последовательности:

установить столы поворотные на твердом плоском основании как показано на Рис. 1. Максимальное значение неплоскостности основания не должно превышать величины 2 мм на 1 м. Столы должны имитировать переднюю ось автомобиля. Расстояние, на котором размещаются столы, должно выбирать согласно РЭ на устройство;

установить на поворотных столах с помощью установочных приспособлений два передних светоотражающих мишеней устройства. Светоотражающие мишени должны устанавливаться в соответствии с РЭ на устройство;

- включить и перевести устройство в режим измерений углов поперечного наклона оси поворота управляемых колес;
- установить оптический квадрант на установочном приспособлении как показано на рисунке (Рис. 7).
- с помощью нижних регулировочных винтов поворотного стола задавать углы наклона диска установочного приспособления, соответствующие углам поперечного наклона оси поворота управляемых колес.

Для получения градуировочных характеристик датчиков для измерений углов поперечного наклона оси поворота управляемых колес автомобиля следует произвести поворот диска вокруг оси В-В (Рис. 7). Конкретные значения углов должны выбираться таким образом, чтобы одинаковое количество точек находилось как в положительной области диапазона измерений, так и в отрицательной области диапазона измерений углов продольного наклона оси поворота. В ходе получения прямой ветви градуировочной характеристики датчиков для измерений углов поперечного наклона оси поворота управляемых колес должна проверяться и нулевая точка диапазона. Абсолютные значения углов при этих измерениях должны выбираться таким образом, чтобы они равномерно перекрывали весь диапазон измерений.

Для получения прямой ветви градуировочной характеристики датчиков для измерений углов поперечного наклона оси поворота управляемых колес произвести, используя оптический квадрант, последовательное наклонение левой светоотражающей мишени устройства восемью степенями через $0,2^\circ$ от $-0,8^\circ$ через точку 0° до $+0,8^\circ$. Занести в протокол соответствующие показания с экрана поверяемого устройства i, k , где: i – номер градуировки, а k – номер ступени. Совокупность значений $i, k = F(x)$ при фиксированном значении i представляет собой прямую ветвь градуировочной кривой.

Для получения обратной ветви градуировочной характеристики датчиков для измерений углов продольного наклона оси поворота управляемых колес произвести, используя оптический квадрант, последовательное наклонение левой светоотражающей мишени устройства восемью степенями через $0,2^\circ$ от $+0,8^\circ$ через точку 0° до $-0,8^\circ$. Занести в протокол соответствующие показания с экрана поверяемого устройства i, k , где: i – номер градуировки, а k – номер ступени. Совокупность значений $i, k = F(x)$ при фиксированном значении i представляет собой обратную ветвь градуировочной кривой.

Запись наблюдений в протоколе производится после успокоения системы «датчики – поверочное приспособление», т.е. примерно через 30 – 40 сек после достижения измеряемого значения.

Прямая ветвь градуировочной кривой снимается в результате прямого хода градуировки датчиков, обратная - в результате обратного хода градуировки датчиков. Один прямой ход и один следующий за ним обратный ход градуировки составляют одну градуировку датчика. В ходе эксперимента необходимо произвести не менее десяти градуировок датчиков.

Выполнить процедуры получения градуировочных характеристик, приведенные выше для правой светоотражающей мишени устройства. Результаты измерений занести в протокол.

7.4.4.3. Обработка результатов и определение погрешности измерений углов поперечного наклона оси поворота управляемых колес автомобиля.

Определение погрешностей измерений датчиков производится в процессе обработки результатов проведенных измерений и полученных градуировочных таблиц в порядке, определенном пунктом 7.4.1.6. настоящей методики проведения поверки.

7.4.4.4. Пределы погрешности измерений углов поперечного наклона оси поворота управляемых колес автомобиля не должны превышать величин $\pm 5'$.

Если требование п. 7.4.4.4. не выполняется, устройства для измерений углов установки колес автомобилей URS183D2ACT, URS183D2F признают непригодными 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 устройство для измерений углов установки колес автомобилей URS183D2ACT, URS183D2F признается годным к применению и на него выдается свидетельство о поверке установленной формы с указанием фактических результатов определения метрологических характеристик.

8.3. При отрицательных результатах поверки, устройство для измерений углов установки колес автомобилей URS183D2ACT, URS183D2F признается непригодным к применению и на него выдается извещение о непригодности установленной формы с указанием основных причин.

Инженер ГЦИ СИ
ООО «Автопрогресс-М»

И.Г.Вайсман