

**ГОСУДАРСТВЕННЫЙ КОМИТЕТ СТАНДАРТОВ  
СОВЕТА МИНИСТРОВ СССР**

**ВСЕСОЮЗНЫЙ ОРДЕНА ТРУДОВОГО КРАСНОГО ЗНАМЕНИ  
НАУЧНО-ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ ИНСТИТУТ им. Д. И. МЕНДЕЛЕЕВА  
[ВНИИМ]**

**МЕТОДИКА  
ОПРЕДЕЛЕНИЯ МЕТРОЛОГИЧЕСКИХ  
ХАРАКТЕРИСТИК  
КОНТРОЛЬНО-СОРТИРОВОЧНЫХ  
АВТОМАТОВ  
МИ 126—77**

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ КОМИТЕТ СТАНДАРТОВ СОВЕТА МИНИСТРОВ СССР

Всесоюзный ордена Трудового Красного Знамени научно-исследовательский институт метрологии им. Д.И. Менделеева

(В Н И И М)

М Е Т О Д И К А

ОПРЕДЕЛЕНИИ МЕТРОЛОГИЧЕСКИХ ХАРАКТЕРИСТИК  
КОНТРОЛЬНО-СОРТИРОВОЧНЫХ АВТОМАТОВ

МИ 126-77

Издательство стандартов

Москва - 1978

**РАЗРАБОТАНА** Всесоюзным ордена Трудового Красного Знамени  
научно-исследовательским институтом метрологии  
им.Д.И.Менделеева (ВНИИМ)

Директор	Ю.В.Тарбеев
Руководитель темы	В.М.Израилов
Исполнители	В.М.Израилов А.С.Торопова В.Н.Горелик

**ПОДГОТОВЛЕНА К УТВЕРЖДЕНИЮ**

Лабораторией законодательной метрологии ВНИИМ  
Руководитель лаборатории М.Н.Селиванов  
Исполнитель А.И.Орлова

**УТВЕРЖДЕНА** Президиумом научно-технического совета ВНИИМ  
18 декабря 1976 г. (протокол № 8)

УДК 531.7:621.9.08(083.74)

МЕТОДИКА ОПРЕДЕЛЕНИЯ МЕТРОЛОГИЧЕСКИХ  
ХАРАКТЕРИСТИК КОНТРОЛЬНО-СОРТИРОВОЧНЫХ  
АВТОМАТОВ  
МИ 126-77

Настоящая методика распространяется на контрольно-сортировочные автоматы (КСА), сортирующие детали по линейным размерам, и устанавливает методы и средства определения метрологических характеристик раздельно по видам контролируемых размеров.

1. МЕТРОЛОГИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

1.1. К метрологическим характеристикам относятся:

интервал сортировки  $A$  ;

погрешность границ интервалов сортировки  $\Delta M_i$  ;

среднее квадратическое отклонение погрешности срабатывания на границах интервалов сортировки  $\sigma_i$  ;

разноразмерность деталей в сортировочной группе  $R_i$  ;

смещение границ интервалов сортировки  $\Delta t_i$  .

2. ВЫБОР И АТТЕСТАЦИЯ СРЕДСТВ, ПРИМЕНЯЕМЫХ ДЛЯ  
ОПРЕДЕЛЕНИЯ МЕТРОЛОГИЧЕСКИХ ХАРАКТЕРИСТИК

2.1. Для определения метрологических характеристик КСА применяют аттестованную партию деталей (АПД). Детали выбирают из числа тех, которые рассортировываются на КСА. Количество деталей в АПД выбирают таким, чтобы после сортировки на КСА количество деталей  $N_0$  в каждой группе определялось условием

$$N_i \geq 25 \frac{A_n}{\sigma_n} , \quad (1)$$

где  $A_n$  - номинальное значение интервала сортировки ;

$\sigma_n$  - нормированное значение среднего квадратического отклонения погрешности срабатывания. Значение  $\sigma_n$  определяют из пас-

портных данных КСА. Если задан предел случайной погрешности, то  $\sigma_n$  определяют как часть его при заданной всроятности. Например, при вероятности 0,95  $\sigma_n$  равно половине предела случайной погрешности.

2.2. Для АПД типа I выбирают детали, изготовленные при устойчивом технологическом процессе, т.е. на одном оборудовании и с неизменными точностными характеристиками оборудования при изготовлении АПД.

2.3. Для АПД типа II выбирают детали, изготовленные при любом технологическом процессе.

2.4. Аттестацию и выбор типа АПД проводят следующим образом.

2.4.1. Осуществляют случайную выборку из АПД объемом 20 деталей.

2.4.2.1. Измеряют на образцовом универсальном приборе по схеме измерения, реализованной в КСА, размеры деталей выборки. Предел случайной погрешности образцового прибора не более  $1/2 \sigma_n$ .

2.4.2.2. По результатам измерения проверяют нормальность распределения размеров деталей  $d_{on}$  в АПД с помощью составного критерия для малых выборок (приложение I). Если распределение размеров в АПД принадлежит нормальному, то относят АПД к типу I, добирают выборку до 100 деталей, измеряют размеры этих деталей и определяют математическое ожидание  $M_o$  и дисперсию размеров  $\sigma_o^2$  по формулам

$$M_o = \frac{\sum_{n=1}^{100} d_{on}}{100} ; \quad (2)$$

$$\sigma_o^2 = \frac{\sum_{n=1}^{100} (d_{on} - M_o)^2}{100} . \quad (3)$$

Если распределение не принадлежит нормальному, то относят АПД к типу II и добирают выборку до 400 деталей.

2.4.3.1. Если на КСА сортируют детали, при изменении положения которых в базирующем устройстве (например, при их повороте)

измеряемый размер может меняться вследствие погрешности формы измеряемых поверхностей (например, измеряемый диаметр меняется вследствие некруглости детали в контролируемом сечении), то измерение размеров каждой детали из выборки объемом 20 деталей на образцовом универсальном приборе по схеме измерения, реализованной в КСА, осуществляют в 10 случайных положениях. Предел случайной погрешности образцового прибора, определенный с вероятностью не ниже 0,95, не более  $1/2 \sigma_n$ .

2.4.3.2. Для каждой детали определяют средний размер по формуле

$$d_{on} = \frac{\sum_{j=1}^{10} d_{jn}}{10}, \quad (4)$$

где  $d_{jn}$  - размер  $n$ -й детали в  $j$ -м направлении, и отклонение формы в случайном направлении  $d_{fn}$  как разность между размером в первом направлении и средним размером по формуле

$$d_{fn} = d_{1n} - d_{on}. \quad (5)$$

Допускается любое соотношение между отклонением формы детали и интервалом сортировки.

2.4.3.3. Нормальность распределения  $d_{on}$  и  $d_{fn}$  в АПД проверяют так же, как и в п.2.4.2.2. Если распределение  $d_{on}$  и  $d_{fn}$  принадлежит нормальному, то относят АПД к типу I, добирают выборку до 100 деталей, измеряют средние размеры этих деталей и определяют математическое ожидание и дисперсию  $d_{on}$  по формулам (2) и (3), а дисперсию  $d_{fn}$  по формуле

$$\sigma_f^2 = \frac{\sum_{n=1}^{20} d_{fn}^2}{19}. \quad (6)$$

Если распределение  $d_{on}$  и  $d_{fn}$  в АПД не принадлежит нормальному, то относят АПД к типу II и добирают выборку до 400 деталей.

2.5. Аттестацию АПД типа II проводят следующим образом.

2.5.1. Применяют случайную выборку из АПД объемом не менее

400 деталей. Если число деталей в АПД, выбранное в соответствии с условием (I), меньше 400, то объем выборки равен числу деталей в АПД.

2.5.2. Измеряют на образцовом универсальном приборе по схеме измерения, реализованной в КСА, размеры деталей выборки. В ситуации, рассмотренной в п.2.4.3.1, измерение производят в одном случайном положении (детали). Предел случайной погрешности образцового прибора не более  $1/2 \sigma_n$ , минимальная дискретность отсчета по прибору - не более  $\sigma_n$ .

2.5.3. По результатам измерений строят табличную функцию плотности измеренных размеров (приложение 2). Для этого весь диапазон измеренных размеров от  $d_{\text{min}}$  до  $d_{\text{max}}$  ( $d_{\text{min}}$  и  $d_{\text{max}}$  - наименьший и наибольший результат измерения деталей выборки) разбивают на интервалы, приблизительно равные  $\sigma_n$ . Середины интервалов  $d_j$  являются значениями аргумента. Разность между соседними значениями аргумента определяется формулой

$$\Delta d = d_j - d_{j-1} \approx \sigma_n, \quad (7)$$

где  $j = 1, 2, 3, \dots, k$ .

Значения функции плотности для  $d_j$  подсчитывают по формуле

$$f_j(d_j) = \frac{n_j}{N_j}, \quad (8)$$

где  $n_j$  - количество наблюдений, попавших в интервал

$$\frac{d_j + d_{j-1}}{2} \div \frac{d_j + d_{j+1}}{2};$$

$N_j$  - количество деталей в выборке.

### 3. ОПРЕДЕЛЕНИЕ МЕТРОЛОГИЧЕСКИХ ХАРАКТЕРИСТИК

3.1. Первый способ определения метрологических характеристик КСА с помощью АПД типа I рекомендуется для исследовательских метрологических работ и представляет собой следующее.

3.1.1. АПД сортируют на КСА на группы.

3.1.2. По тем пересчета или взвешивания определяют количество

деталей в каждой группе.

3.1.3. Подсчитывают для каждой границы  $M_i$  количество деталей  $P_{i1}$ , размеры которых признаны автоматом в результате первой сортировки больше  $M_i$ , по формуле

$$P_{i1} = \sum_{j=i}^{j=n} N_j \quad j=i, \dots, n, \quad (9)$$

где  $N_j$  - количество деталей в  $j$ -й сортировочной группе.

Соответствие нумерации границ и групп приведено в приложении 3.

3.1.4. Все сортировочные бункеры очищают.

3.1.5. Детали каждой сортировочной группы вновь сортируют раздельно на КСА.

3.1.6. Путем пересчета или взвешивания определяют количество деталей, оставшихся в сортировочной группе и перешедших в результате сортировки в другие сортировочные группы.

3.1.7. Подсчитывают для каждой границы  $M_i$  количество деталей  $P_{2i}$ , размеры которых признаны автоматом в результате первой и второй сортировок больше  $M_i$  по формуле

$$P_{2i} = \sum_{j=i}^{j=n} (N_{j2} + q_j), \quad (10)$$

где  $N_{j2}$  - количество деталей, оставшихся в  $j$ -й сортировочной группе после второй сортировки;

$q_j$  - количество деталей, перешедших в результате повторной сортировки из  $i$ -й и с большими номерами (большими размерами) групп в  $j$ -ю группу.

Пример подсчета  $P_{i1}$  и  $P_{2i}$  приведен в приложении 4.

3.1.8. Для определения  $\Delta t_i$  повторяют через заданный интервал времени операции 3.1.1 - 3.1.3.

3.2. Второй способ определения характеристик КСА с помощью АЦД типа I рекомендуется для испытаний в производственных условиях (здесь требуется одна сортировка АЦД на группы).



3.2.1. Проводят операции, приведенные в пп.3.1.1; 3.1.2; 3.1.3.

3.2.2. Осуществляют случайную выборку из каждой сортировочной группы. Объем каждой выборки  $n_{gi}$  определяется формулой

$$n_{gi} \geq 8 \frac{A_n}{\sigma_n}. \quad (11)$$

3.2.3. Измеряют размеры каждой детали в выборках по п.2.4.3.1 и определяют средний размер по формуле (4).

3.2.4. Подсчитывают для каждой границы  $M_i$  количество деталей  $P_{2i}$ , средние размеры которых меньше  $\frac{M_{iH} + M_{(i+1)H}}{2}$

в  $i$ -й и группах с большими номерами, по формуле

$$P_{2i} = \sum_{j=i}^{j=n} \frac{N_{ij}}{n_{gj}} N_{jo}. \quad (12)$$

Пример подсчета  $P_{2i}$  приведен в приложении 5.

3.2.5. Для определения  $\Delta t_i$  повторяют через заданный интервал времени операции 3.1.1. - 3.1.3.

3.3. Способ определения характеристик КСА с помощью АПД типа П рекомендуется для испытаний в производственных условиях (здесь требуется одна сортировка АПД на группы).

3.3.1. Проводят операции, приведенные в пп.3.1.1., 3.1.2, 3.1.3.

3.3.2. Осуществляют случайную выборку из каждой сортировочной группы. Объем каждой выборки  $n_{gi}$  определяется формулой

$$n_{gi} \geq 12 \frac{A_n}{\sigma_n}. \quad (13)$$

3.3.3. Измеряют размеры каждой детали в выборках по п.2.5.2.

3.3.4. По результатам измерений для каждой границы строят табличные функции плотности распределения измеренных размеров (приложение 6).

Разность между соседними значениями аргумента определяется

формулой (7). Значения плотности для  $d_j$  подсчитывают по формуле

$$f_{ji}(d_j) = \frac{1}{N_0} \sum_{p=i}^{p=n} n_{jp} \frac{N_p}{n_{jp}}, \quad (14)$$

где  $n_{jp}$  - количество размеров, попавших в интервал  $\frac{d_j + d_{j+1}}{2} + \frac{d_j + d_{j-1}}{2}$  в  $i$ -й и с большими номерами сортировочных группах.

Пример подсчета  $f_{ji}(d_j)$  приведен в приложении 7.

3.3.5. Для определения  $\Delta t_i$  повторяют через заданный интервал времени операции 3.1.1 - 3.1.3.

#### 4. ОБРАБОТКА РЕЗУЛЬТАТОВ

4.1. Данные, полученные в разделах 2 и 3, вводят в ЭВМ для обработки по программам, приведенным в приложении 8.

4.1.1. Данные, полученные при испытании КСА первым способом с помощью АПЦ типа I, вводят в ЭВМ для обработки по программе № I в следующем порядке:

$n$  - количество сортировочных групп;

$k\ell p = \begin{cases} 1 - \text{для пересчета } M_{ti} \ (i = 1, \dots, n) - \text{значений границ интервалов сортировки через определенный интервал времени;} \\ 0 - \text{без пересчета } M_{ti}; \end{cases}$

$M_0$  - см. формулу (2);  $N_0$ ;  $b_n$ ;  $b_\phi$  - см. формулу (6);

$b_0$  - см. формулу (3);  $P_I [I : n]$  - см. формулу (9);  $P_2 [I : n]$  - см. формулу (10);

$S_1 [I : 800]$  - таблица значений функции плотности для нормального закона (см. Вентцель Е.С. "Теория вероятностей", М., "Наука", 1969 - приложение 3);

$S_2 [I : 800]$  - таблица значений функции интеграла вероятности для нормального закона;

$P_t [I : n]$  - значения  $P_I [I : n]$ , определенные через интервал времени  $t$  (вводится при  $k\ell p = 1$ ) по пп. 3.1.8;

2 \*

3.2.5; 3.3.6.

4.1.2. Данные, полученные при испытании КСА вторым способом с помощью АПД типа I, вводят в ЭВМ для обработки по программе № 2 в следующем порядке:  $n, k\ell p, M_0, N_0, \bar{b}_n, \bar{b}_{\varphi}, \bar{b}_0$  (см. первый способ - п.4.1.1);

$T[I:n]$  - середина  $i$ -го номинального интервала сортировки  $\frac{M_{iH} + M_{(i+1)H}}{2}$ ;

$P_1[I:n]$  - см. первый способ - п.4.1.1;

$P_2[I:n]$  - см. формулу (12);

$S_1[I:800]$  - см. первый способ - п.4.1.1;

$S_2[I:800]$  - то же;

$P_t[I:n]$  - то же.

4.1.3. Данные, полученные при испытании КСА третьим способом с помощью АПД типа II, вводят в ЭВМ для обработки по программе № 3 в следующем порядке:

$n, k\ell p$  - см. первый способ - п.4.1.1;

$d\ell$  - количество аргументов и значений табличной функции плотности измеренных размеров;

$N_0, \bar{b}_n$  - см. первый способ - п.4.1.1;

$F[1:d\ell]$  - таблица аргументов и соответствующих им значений функции плотности измеренных размеров (приложение 2);

$P_1[1:n]$  - см. первый способ - п.4.1.1;

$nS[1:n]$  - количество аргументов для таблицы функции плотности для  $i$ -й границы ( $i = 1, \dots, n$ );

$S_2[1:800]$  - см. первый способ - п.4.1.1;

$P_t[1:n]$  - то же;

$f_i[1:nS]$  -  $i$ -я таблица аргументов ( $i = 1, \dots, n$ ) и соответствующих значений функции (приложение 6).

4.2. Данные, полученные после обработки на ЭВМ:  $M_i, \bar{b}_i, M_{\bar{b}_i}$ .

4.3. Метрологические характеристики КСА определяют по формулам:

$$\Delta M_i = M_i - M_{iH}, \quad (I5)$$

$$R_i = (M_{i+1} - M_i) + 2\sigma_i + 2\sigma_{i+1}, \quad (I6)$$

$$\Delta t_i = M_i - M_{ti}. \quad (I7)$$

# Приложение I

## ПРОВЕРКА НОРМАЛЬНОСТИ РАСПРЕДЕЛЕНИЯ РАЗМЕРОВ В АПД С ПОМОЩЬЮ СОСТАВНОГО КРИТЕРИЯ ДЛЯ МАЛЫХ ВЫБОРОК

Методика проверки нормальности распределения результатов наблюдений приведена в справочном приложении I ГОСТ 8.207-76.

При проверке по критерию I вычисляют отношения  $\tilde{d}$  :

$$\tilde{d} = \frac{\sum_{i=1}^{20} |x_i - \tilde{M}|}{20 \cdot S^*},$$

где  $x_i$  - размер  $i$ -й детали ;  
 $\tilde{M}$  - среднее арифметическое значение размеров 20 деталей ;  
 $S^*$  - смещенная оценка среднего квадратического отклонения, вычисляемая по формуле

$$S^* = \sqrt{\frac{1}{20} \sum_{i=1}^{20} (x_i - \tilde{M})^2}.$$

Если  $\tilde{d}$  не попадает в область допустимых значений 0,7290-0,8791 то гипотезу о нормальности распределения отвергают. Если попадает, то продолжают проверку по критерию II.

Для этого вычисляют оценку среднего квадратического отклонения по формуле

$$S = \sqrt{\frac{1}{19} \sum_{i=1}^{20} (x_i - \tilde{M})^2}.$$

Если не более одной разности  $(x_i - \tilde{M})$  превышает значение 2,33 S то гипотезу о нормальности распределения размеров принимают с уровнем значимости 0,1. В противном случае гипотезу отвергают.

Программа и контрольный просчет

```

1 'BEGIN' 'INTEGER' I, J;
2 'REAL' M, D, S, SS;
3 'ARRAY' X[1:20];
4 P0042(X); P1041(X);
5 M:=SS:=0;
6 'FOR' I:=1 'STEP' 1 'UNTIL' 20 'DO'
7 M:=M+X[I];
8 M:=M/20;
9 'FOR' I:=1 'STEP' 1 'UNTIL' 20 'DO'
10 SS:=SS+(X[I]-M)2;
11 D:=SS/20;
12 S:=SQRT(D);
13 D:=0;
14 'FOR' I:=1 'STEP' 1 'UNTIL' 20 'DO'
15 D:=D+ABS(X[I]-M);
16 D:=D/20/S;
17 'IF' D<0.729∨D>0.8791 'THEN'
18 'BEGIN' P016(1, '/////ГИПОТЕЗА О НОРМАЛЬНОСТИ
19 РАСПРЕДЕЛЕНИЯ ОТВЕРГАЕТСЯ//x');
20 'GO TO' 'K' 'END';
21 SS:=SQRT(SS/18);
22 J:=0; D:=2.33×SS;
23 'FOR' I:=1 'STEP' 1 'UNTIL' 20 'DO'
24 'BEGIN' 'IF' (X[I]-M)≤D 'THEN' J:=J+1 'END';
25 'IF' J'НЕ МЕНЬШЕ' 10 'THEN' P0165(1, '/////ГИПОТЕЗА О НОРМАЛЬНОСТИ
26 РАСПРЕДЕЛЕНИЯ ПРИНИМАЕТСЯ//x');
27 'ELSE' P0165(1, '/////ГИПОТЕЗА О НОРМАЛЬНОСТИ
28 ОТВЕРГАЕТСЯ//x');
29 'K: 'END';

```

21,8	9,4	31,2	26,9	26,2
15,0	14,0	23,1	14,0	11,9
28,5	30,9	3,1	9,1	20,3
0,6	12,8	14,4	220,6	14,7

Приложение 2

$j$	1	2	3	4				
$d_j$	$d_1$	$d_2$	$d_3$	$d_4$				
$f_j(d_j)$	$f_1(d_1)$	$f_2(d_2)$	$f_3(d_3)$	$f_4(d_4)$				

Приложение 3

Номер груп- пы	Брак "-"	1	2	3	4	$n-1$	(брак "+") $n$
Номер границы		1	2	3	4	$n-1$	$n$

Приложение 4

ПРИМЕР ПОДСЧЕТА  $P_{1i}$  и  $P_{2i}$  ДЛЯ ПЕРВОГО СПОСОБА С АПД  
ТИПА I

Автомат сортирует АПД, состоящую из 950 деталей, на пять групп. Результаты первой и второй сортировок приведены в таблице

Сортируемые детали	Результат сортировки по группам				
	Брак "-"	1 для $M_i = 1$	2 для $M_i = 2$	3 для $M_i = 3$	4 (брак "+") для $M_i = 4$
А П Д	150	200	250	200	150
1-я группа	16	170	10	3	1
2-я группа	2	17	200	25	6
3-я группа	1	4	20	167	8
4-я группа	-	-	1	5	144

Расчет  $P_{1i}$  и  $P_{2i}$  по формулам (9) и (10):

$$P_{11} = 200+250+200+150 = 800; \quad P_{12} = 250+200+150 = 600;$$

$$P_{13} = 200+150 = 350; \quad P_{14} = 150;$$

$$P_{21} = (170+10+3+1)+(17+200+25+6)+(4+20+167+8)+(1+5+144) = 781;$$

$$P_{22} = (200+25+6)+(20+167+8)+(1+5+144) = 576;$$

$$P_{23} = (176+8)+(5+144) = 324; \quad P_{24} = 144.$$



Приложение 5

ПРИМЕР ПОДСЧЕТА  $P_{2i}$  ДЛЯ ВТОРОГО СПОСОБА С АПД ТИПА I

Автомат сортирует АПД, состоящую из 950 деталей, на пять групп.

Количество деталей в группах после сортировки АПД:

$$N_1 = 200; \quad N_2 = 250; \quad N_3 = 200; \quad N_4 = 150.$$

Объем выборок из групп:

$n_1 = 50$ ;  $n_2 = 70$ ;  $n_3 = 50$ ;  $n_4 = 40$ . Выборки могут быть одинакового или различного объема, но необходимо соблюдение условия (II).

Результаты измерения средних размеров деталей в выборках приведены в таблице.

Выборка из группы	Количество деталей, средние размеры которых попадают в интервал			
	менее $\frac{M_{1H} + M_{2H}}{2}$	от $\frac{M_{1H} + M_{2H}}{2}$ до $\frac{M_{2H} + M_{3H}}{2}$	от $\frac{M_{2H} + M_{3H}}{2}$ до $\frac{M_{3H} + M_{4H}}{2}$	от $\frac{M_{3H} + M_{4H}}{2}$ до $\frac{M_{4H} + A_H}{2}$
I-й	25	18	6	I
2-й	12	23	20	II
3-й	2	8	19	17
4-й	-	3	7	12

Расчет  $P_{2i}$  по формуле (12):

$$P_{21} = \frac{200}{50} \cdot 25 + \frac{250}{70} \cdot 12 + \frac{200}{50} \cdot 2 = 101;$$

$$P_{22} = \frac{250}{70} \cdot (12+23) + \frac{200}{50} \cdot (2+8) + \frac{150}{40} \cdot 3 = 176;$$

$$P_{23} = \frac{200}{50} \cdot (2+8+19) + \frac{150}{40} \cdot (3+7) = 153;$$

$$P_{24} = \frac{150}{40} \cdot (3+7+12) = 82$$

Приложение 6

ФУНКЦИИ ПЛОТНОСТИ ДЛЯ  $i$ -Й ГРАНИЦЫ

$j$	1	2	3	4			
$d_j$	$d_1$	$d_2$	$d_3$	$d_4$			
$f_{ij}(d_j)$	$f_{i1}(d_1)$	$f_{i2}(d_2)$	$f_{i3}(d_3)$	$f_{i4}(d_4)$			

ПРИМЕР ПОДСЧЕТА  $f_j(d_j)$ 

Автомат сортирует АЦД, состоящую из 1000 деталей, на пять групп.

Количество деталей в группах после сортировки АЦД:  $N_1 = 240$ ;  $N_2 = 300$ ;  $N_3 = 240$ ;  $N_4 = 120$ .

Объем выборок из групп:  $n_1 = 80$ ;  $n_2 = 100$ ;  $n_3 = 80$ ;  $n_4 = 60$ . Выборки могут быть одинакового или различного объема, но необходимо соблюдение условия (13).

Результаты измерения размеров деталей в выборках приведены в таблице.

Выборка из группы	Количество деталей выборки, размеры которых попали в заданный интервал размеров при $d_j$ , мкм																								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25
1-й	1	3	3	8	12	19	12	11	7	2	2														
2-й							2	2	4	14	16	11	19	21	12	6	1	2							
3-й										2	1	3	7	9	9	12	12	7	8	4	3	3			
4-й																		1	6	5	9	13	10	12	4

5-6785 Расчет  $f_{ij}(d_j)$  по формуле (14).

$$f_{1,4} = \frac{1}{1000} \cdot 8 \cdot \frac{240}{80} = 0,024; \quad f_{1,10} = \frac{1}{1000} \cdot (2 \cdot \frac{240}{80} + 14 \cdot \frac{300}{100} + 2 \cdot \frac{240}{80}) = 0,054;$$

$$f_{2,10} = \frac{1}{1000} \cdot (14 \cdot \frac{300}{100} + 2 \cdot \frac{240}{80}) = 0,048; \quad f_{3,10} = \frac{1}{1000} \cdot 2 \cdot \frac{240}{80} = 0,006;$$

$$f_{2,15} = \frac{1}{1000} \cdot (12 \cdot \frac{300}{100} + 9 \cdot \frac{240}{80}) = 0,063; \quad f_{3,15} = \frac{1}{1000} \cdot 9 \cdot \frac{240}{80} = 0,027;$$

$$f_{2,18} = \frac{1}{1000} \cdot (2 \cdot \frac{300}{100} + 7 \cdot \frac{240}{80} + 1 \cdot \frac{120}{60}) = 0,029; \quad f_{3,18} = \frac{1}{1000} \cdot (7 \cdot \frac{240}{80} + 1 \cdot \frac{120}{60}) = 0,02$$

$$f_{4,18} = \frac{1}{1000} \cdot (1 \cdot \frac{120}{60}) = 0,002; \quad f_{4,24} = \frac{1}{1000} \cdot 12 \cdot \frac{120}{60} = 0,024.$$

# Приложение 8

## АЛГОРИТМ, ПРОГРАММА И КОНТРОЛЬНЫЙ ПРОСЧЕТ ПО ПЕРВОМУ СПОСОБУ С АЛД типа I

Определение значений  $M_i$  и  $b_i$  сводится к решению систем нелинейных уравнений вида

$$\begin{cases} \frac{P_{1i}}{N_0} = \bar{f}_0 \left[ \frac{M_0 - M_i}{\sqrt{b_i^2 + b_0^2 + b_{\varphi}^2}} \right] \\ \frac{P_{2i}}{N_0} = \frac{1}{b_0} \int_{M_0 - 3b_0}^{M_0 + 3b_0} f_0 \left[ \frac{d_0 - M_i}{b_0} \right] \cdot \left\{ \bar{f}_0 \left[ \frac{d_0 - M_i}{\sqrt{b_i^2 + b_0^2 + b_{\varphi}^2}} \right] \right\}^2 \cdot d(d_0), \end{cases}$$

где  $\bar{f}_0$  и  $f_0$  - функции и плотность нормального распределения.

1. Ввод количества сортировочных групп  $n$  и признака  $Kp$ .
2. Данные, полученные при испытании КСА первым способом, вводят в следующем порядке:  $M_0, N_0, b_n, b_{\varphi}, b_0, P1[1:n], P2[1:n], S1[1:800], S2[1:800], P4[1:n]$  - см. п. 4.1.1.
3. Печать заголовка.
4. Формирование граничных условий.

4.1. Для вычисления интеграла по СП р 0655:

- $in[1]$  - нижний предел интегрирования;
- $in[2]$  - верхний предел интегрирования;
- $in[3]$  - начальный шаг;
- $in[4]$  - абсолютная погрешность вычисления интеграла.

4.2. Для решения системы нелинейных уравнений по СП р 0651:

- $ek[1]$  - значения допускаемых погрешностей
- $ek[2]$  -  $\varepsilon_1, \varepsilon_2$  для уравнений системы;
- $ek[3]$  - начальные приращения для аргументов
- $ek[4]$  -  $\Delta X_1, \Delta X_2$ .

4.3. Для отыскания корня функции на конечном отрезке по СП р 1053:

- $cl[1]$  - начало отрезка;

- $d[2]$  - конец отрезка ;  
 $d[3]$  - шаг (наименьшее расстояние между корнями) ;  
 $d[4]$  - точность вычисления корней.
5. Формирование левой части для расчета системы нелинейных уравнений.
  6. Отыскание первого приближения для  $M_i$  из первого уравнения системы, которое засылается в ячейку  $x[1]$  при  $b_i = b_n$ .
  7. Отыскание первого приближения для  $b_i$  из второго уравнения системы, которое засылается в ячейку  $x[2]$ .
  8. Решение системы нелинейных уравнений.
  9. Пересчет  $M_i$  из первого уравнения системы при использовании значений  $Pt[i]$  через определенный интервал времени при  $k\phi = I$ .
  10. Если решение системы не найдено с заданной точностью, то печатаются результаты, наиболее близкие к корням системы, при этом отмечается, что решения системы не найдено.
  - II. Если  $i \leq n$ , то переходят к п.5 на расчет следующей системы нелинейных уравнений.

Программа № I

```

1  'BEGIN' 'INTEGER' N, I, J, K, KLP;
2  'REAL' СИГМАФ, СИГМА0, СИГМАУ, СИГМАН, СИГМА, NO, П, ARG, MO, INT, DO, У1, RF, C;
3  'ARRAY' ТАУ[1:1], X, Y, S[1:2], IN, АЛЬФА, ЕН[1:4], В[1:8], А[1:24],
4  S1, S2[1:800];
5  P0042(N, KLP);
6  P1041(N, KLP);
7  'BEGIN' 'ARRAY' P1, P2, PT[1:N];
8  P0042(MO, NO, СИГМАН, СИГМАФ, СИГМА0);
9  P1041(MO, NO, СИГМАН, СИГМАФ, СИГМА0);
10 P0042(P1, P2);
11 P1041(P1, P2);
12 P0042(S1, S2);
13 'IF' KLP=1 'THEN' 'BEGIN' P0042(PT); P1041(PT) 'END';
14 ЕН[1]:= .005; ЕН[2]:= .001; ЕН[3]:= .5×СИГМАН; ЕН[4]:= .05×СИГМАН;
15 P0165(1, '/////ОБРАБОТКА ДАННЫХ, ПОЛУЧЕННЫХ ПРИ ИСПЫТАНИИ КСА
16 ПЕРВЫМ СПОСОБОМ С ПОМОЩЬЮ АПД ТИПА I/////');
17 P0501(9, 11);
18 P0501(6, 5, 5, 'СИСТЕМА', 6, 5, 24, 'М', 6, 5, 35, 'СИГМА', 11);
19 'IF' KLP=1 'THEN' P0501(6, 5, 46, 'МТ', 11);
20 СИГМАУ:=3×СИГМА0;
21 IN[1]:=MO-СИГМАУ;
22 IN[2]:=MO+СИГМАУ;
23 IN[3]:=СИГМАН; IN[4]:=П-3;
24 СИГМАУ:=SQRT(СИГМАФ×СИГМАФ+СИГМА0×СИГМА0);
25 АЛЬФА[1]:=0; АЛЬФА[2]:=50×СИГМАН;
26 АЛЬФА[3]:=0.01;
27 АЛЬФА[4]:=П-5;
28 'FOR' I:=1 'STEP' 1 'UNTIL' N 'DO'
29 'BEGIN'
30 P1[I]:=P1[I]/NO; P2[I]:=P2[I]/NO;
31 P:=P1[I];
32 'FOR' J:=2 'STEP' 1 'UNTIL' 799 'DO'
33 'BEGIN' 'IF' P НЕ МЕНЬШЕ S1[J-1] 'AND' P<S1[J]
34 'THEN' 'BEGIN' 'IF' P-S1[J-1]<S1[J]-P
35 'THEN' 'BEGIN' P:=S1[J-1]; K:=J-1 'END'
36 'ELSE' 'BEGIN' P:=S1[J]; K:=J 'END';
37 'GO TO' NS 'END';
38 'END';
39 NS: 'IF' K НЕ МЕНЬШЕ 400 'THEN' ARG:=(K-400)/100
40 'ELSE' ARG:=(K-400)/100;
41 X[1]:=MO-ARG×SQRT(СИГМАН²+СИГМАУ²);

```

```

42 P1053(АЛФА, S, TAY, M1, M2, 'TRUE');
43 'GO TO' KM;
44 M1: INT:=P0655(D0, YI, IN[1], N1, N2);
45 'GO TO' MK;
46 N1: ARG:=(D0-M0)/СИГМА0;
47 'IF' ARG<-3.99 'THEN' C:=0
48 'ELSE' 'BEGIN' C:=ENTIER(ARG*n2)/n2;
49 K:=(C+3.99)/0.01+1; C:=S2[K] 'END';
50 ARG:=(D0-X[1])/SQRT(S[1]^2+СИГМАФ*СИГМАФ);
51 'IF' ARG<-3.99 'THEN' ARG:=0
52 'ELSE' 'IF' ARG>3.99 'THEN' ARG:=1
53 'ELSE' 'BEGIN' ARG:=ENTIER(ARG*n2)/n2; K:=(ARG+3.99)/0.01+1;
54 ARG:=S1[K] 'END';
55 YI:=C*ARG*ARG;
56 N2;
57 MK: S[2]:=P2[I]-INT/СИГМА0/0.9972;
58 M2;
59 KM: X[2]:=TAY[1];
60 P0651(2, EH[1], A[1], X[1], Y[1], B[1], P, Q);
61 'GO TO' LAB; 'GO TO' LABEL;
62 P: ARG:=(M0-X[1])/SQRT(СИГМАУ*СИГМАУ+X[2]^2);
63 'IF' ARG<-3.99 'THEN' RF:=0
64 'ELSE' 'IF' ARG>3.99 'THEN' RF:=1
65 'ELSE' 'BEGIN' RF:=ENTIER(ARG*n2)/n2;
66 K:=(RF+3.99)/0.01+1; RF:=S1[K] 'END';
67 INT:=P0655(D0, YI, IN[1], S3, Q1);
68 'GO TO' M;
69 S3: ARG:=(D0-M0)/СИГМА0;
70 'IF' ARG<-3.99 'THEN' C:=0
71 'ELSE' 'BEGIN' C:=ENTIER(ARG*n2)/n2;
72 K:=(C+3.99)/0.01+1; C:=S2[K] 'END';
73 ARG:=(D0-X[1])/SQRT(X[2]^2+СИГМАФ*СИГМАФ);
74 'IF' ARG<-3.99 'THEN' ARG:=0
75 'ELSE' 'IF' ARG>3.99 'THEN' ARG:=1
76 'ELSE' 'BEGIN' ARG:=ENTIER(ARG*n2)/n2; K:=(ARG+3.99)/0.01+1;
77 ARG:=S1[K] 'END';
78 YI:=C*ARG*ARG;
79 Q1;
80 M: Y[1]:=P1[I]-RF;
81 INT:=INT/СИГМА0;
82 INT:=INT/0.9972;
83 Y[2]:=P2[I]-INT;

```



```

84 'IF'Y[1]<0'THEN'Y[1]:=-Y[1];'IF'Y[2]<0'THEN'Y[2]:=-Y[2];
85 'IF'Y[1]<СИГМА'AND'Y[2]<ТАУ[1]'THEN'BEGIN'
86 S[1]:=X[1];S[2]:=X[2];
87 СИГМА:=Y[1];ТАУ[1]:=Y[2]'END'
88 'ELSE'BEGIN'IF'Y[1]<СИГМА'AND'Y[2]>ТАУ[1]'OR'Y[1]>СИГМА
89 'AND'Y[2]<ТАУ[1]
90 'THEN'BEGIN'IF'(СИГМА-Y[1])>(ТАУ[1]-Y[2])'OR'
91 (СИГМА-Y[1])<(Y[2]-ТАУ[1])
92 'THEN'BEGIN'S[1]:=X[1];S[2]:=X[2];
93 СИГМА:=Y[1];ТАУ[1]:=Y[2];
94 'END'
95 'END'END';
96 Q;;
97 LAB:P0165(1,'/////РЕШЕНИЕ СИСТЕМЫ НЕ НАЙДЕНО//');
98 P1041(I,X,Y,EH);
99 X[1]:=S[1];X[2]:=S[2];
100 LABEL:
101 P0501(2,6+I,10,I,0,3,2,6+I,24,X[1],3,7,2,6+I,38,X[2],3,4,11);
102 'IF'KLP=1'THEN'BEGIN'СИГМА:=X[2];
103 R:=PT[I];
104 'FOR'J:=2'STEP'1'UNTIL'799'DO'
105 'BEGIN'IF'R'НЕ МЕНЬШЕ'S1[J-1]'AND'R<S1[J]
106 'THEN'BEGIN'IF'R=S1[J-1]<S1[J]-R
107 'THEN'BEGIN'R:=S1[J-1];K:=J-1'END'
108 'ELSE'BEGIN'R:=S1[J];K:=J'END';
109 'GO TO'NS1'END';
110 'END';
111 NS1:'IF'K'НЕ МЕНЬШЕ'400'THEN'ARG:=(K-400)/100
112 'ELSE'ARG:=(K-400)/100;
113 X[1]:=M0-ARG*SQRT(СИГМА*2+СИГМАU*2);
114 P0501(2,6+I,52,X[1],3,7,11);
115 'END';
116 'END';
117 P0501(10,7+N,11);
118 'END'END';

```

2,0	10,722	2299,0	588,0	0,103	1,838
0,0		2331,0	0,1	2294,00	527,0

ОБРАБОТКА ДАННЫХ, ПОЛУЧЕННЫХ ПРИ ИСПЫТАНИИ КСА ПЕРВЫМ СПОСОБОМ  
С ПОМОЩЬЮ АПД ТИПА I

СИСТЕМА	М	СИГМА
1	6,666	0,246
2	11,957	0,266

# АЛГОРИТМ, ПРОГРАММА И КОНТРОЛЬНЫЙ ПРОСЧЕТ ПО ВТОРОМУ СПОСОБУ с АЦД типа I

Определение значений  $M_i$  и  $b_i$  сводится к решению  $n$  систем нелинейных уравнений вида:

$$\begin{cases} \frac{P_{ii}}{N_0} = T_0 \left[ \frac{M_0 - M_i}{\sqrt{b_i^2 + b_0^2 + b_{\varphi}^2}} \right]; \\ \frac{P_{2i}}{N_0} = \frac{1}{b_0} \int_{M_0 - 3b_0}^{T_i} \left[ \frac{d_0 - M_0}{b_0} \right] \cdot T_0 \left[ \frac{d_0 - M_i}{\sqrt{b_i^2 + b_0^2 + b_{\varphi}^2}} \right] \cdot d(d_0). \end{cases}$$

1. Ввод количества сортировочных групп  $n$  и признака  $k \ell p$ .
2. Данные, полученные при испытании КСА вторым способом, вводятся в следующем порядке:  $M_0, N_0, b_n, b_{\varphi}, b_0, T[1:n], P1[1:n], P2[1:n], S1[1:800], S2[1:800], P4[1:n]$  - см. п. 4.1.2.
3. Печать заголовка.
4. Формирование граничных условий.
  - 4.1. Для вычисления интеграла по СП р 0655:  $in[1], in[3], in[4]$ .
  - 4.2. Для решения систем нелинейных уравнений по СП р 0651:  $eh[1], eh[2], eh[3], eh[4]$ .
  - 4.3. Для отыскания корня функции на конечном отрезке по СП р 1053:  $d[1], d[2], d[3], d[4]$ .
5. Формирование левой части для расчета системы нелинейных уравнений.
6. Отыскание первого приближения для  $M_i$  из первого уравнения системы, которое засылается в ячейку  $x[i]$  при  $b_i = b_n$ .
7.  $in[2] = T[i]$  - верхний предел интегрирования.
8. Признак  $j = 1$  для расчета корня из второго уравнения.
9. Отыскание первого приближения для  $b_i$  из второго уравнения системы, если  $j = 1$ .

- Если  $j = 2$ , то - отыскание первого приближения для  $M_i$  из второго уравнения системы при  $b_i = b_n$ .
10. Если при  $j = 1$  корень  $b_i$  не найден, то  $x[1] = b_i = b_n$  ;  
 $j := 2$  и возвращаемся к п.9, иначе идем к п.11.
11.  $x[2]$  присваивается корень, найденный в п.9. Если корень меньше  $10^{-4}$ , то  $x[2] := b_n$ .
12. Решение системы нелинейных уравнений.
13. Пересчет  $M_i$  из первого уравнения системы при использовании значений  $Pt[l]$  через определенный интервал времени при  $k/p = 1$ .
14. Если решение системы не найдено с заданной точностью, то печатаются результаты, наиболее близкие к корням системы, при этом отмечается, что решение системы не найдено.
15. Если  $i < n$ , то переходят к п.5 на расчет следующей системы нелинейных уравнений.

```

1 'BEGIN' 'INTEGER' N, I, J, K, KLP;
2 'REAL' СИГМАФ, СИГМАН, СИГМА0, СИГМАУ, СИГМА, N0, R, RR, ARG, D0, YI, M0, C, INT, RF;
3 'ARRAY' ТАУ[1:1], S, X, Y[1:2], IN, АЛЬФА, ЕН[1:4], В[1:8],
4 А[1:24], S1, S2[1:800];
5 P0042(N, KLP);
6 P1041(N, KLP);
7 'BEGIN' 'ARRAY' P1, P2, T, PT[1:N];
8 P0042(M0, N0, СИГМАН, СИГМАФ, СИГМА0);
9 P1041(M0, N0, СИГМАН, СИГМАФ, СИГМА0);
10 P0042(T);
11 P1041(T);
12 P0042(P1, P2);
13 P1041(P1, P2);
14 P0042(S1, S2);
15 'IF' KLP=1 'THEN' P0042(PT);
16 P0165(1, '/////ОБРАБОТКА ДАННЫХ, ПОЛУЧЕННЫХ ПРИ ИСПЫТАНИИ КСА ВТОРЫМ
17 СПОСОБОМ С ПОМОЩЬЮ АЛД ТИПА I /////');
18 P0501(9, 11);
19 P0501(6, 5, 5, 'СИСТЕМА', 6, 5, 24, 'М', 6, 5, 35, 'СИГМА', 11);
20 'IF' KLP=1 'THEN' P0501(6, 5, 46, 'МТ', 11);
21 СИГМАУ:=3*СИГМА0;
22 IN[1]:=M0-СИГМАУ;
23 IN[3]:=СИГМАН; IN[4]:=-3;
24 СИГМАУ:=SQRT(СИГМАФ*СИГМАФ+СИГМА0*СИГМА0);
25 АЛЬФА[3]:=0.01;
26 АЛЬФА[4]:=-5;
27 ЕН[1]:=.0005; ЕН[2]:=.001; ЕН[3]:=.5*СИГМАН; ЕН[4]:=.05*СИГМАН;
28 'FOR' I:=1 'STEP' 1 'UNTIL' N 'DO'
29 'BEGIN'
30 АЛЬФА[1]:=0; АЛЬФА[2]:=50*СИГМАН;
31 P1[I]:=P1[I]/N0; P2[I]:=P2[I]/N0;
32 R:=P1[I];
33 'FOR' J:=2 'STEP' 1 'UNTIL' 799 'DO'
34 'BEGIN' 'IF' R НЕ МЕНЬШЕ S1[J-1] 'AND' R<S1[J]
35 'THEN' 'BEGIN' 'IF' R-S1[J-1]<S1[J]-R
36 'THEN' 'BEGIN' R:=S1[J-1]; K:=J-1 'END'
37 'ELSE' 'BEGIN' R:=S1[J]; K:=J 'END';
38 'GO TO' NS 'END';
39 'END';
40 NS: 'IF' K НЕ МЕНЬШЕ 400 'THEN' ARG:=(K-400)/100
41 'ELSE' ARG:=(K-400)/100
42 X[1]:=M0-ARG*SQRT(СИГМАН*2+СИГМАУ*2);

```

```

43 IN[2]:=T[1];
44 J:=1;
45 L1:
46 P1053(АЛЬФА,S,TAY,M1,M2,'TRUE');
47 'GO TO'KM;
48 M1:INT:=P0655(D0,YI,IN[1],N1,N2);
49 'GO TO'MK;
50 N1:ARG:=(D0-M0)/СИГМА0;
51 'IF'ARG<-3.99'THEN'C:=0
52 'ELSE'BEGIN'C:=ENTIER(ARG*102)/102;
53 K:=(C+3.99)/0.01+1;C:=S2[K]'END';
54 'IF'J=2'THEN'ARG:=(D0-S[1])/SQRT(X[2]^2+СИГМАФ*СИГМАФ)
55 'ELSE'
56 ARG:=(D0-X[1])/SQRT(S[1]^2+СИГМАФ*СИГМАФ);
57 'IF'ARG<-3.99'THEN'ARG:=0
58 'ELSE'IF'ARG>3.99'THEN'ARG:=1
59 'ELSE'BEGIN'ARG:=ENTIER(ARG*102)/102;K:=(ARG+3.99)/0.01+1;
60 ARG:=S1[K]'END';
61 YI:=C*ARG;
62 N2:=;
63 MK:S[2]:=P2[I]-INT/СИГМА0/0.9972;
64 M2:=;
65 KM:'IF'TAY[1]<10-4'THEN'BEGIN'X[2]:=СИГМАH;
66 АЛЬФА[1]:=M0-3*СИГМА0;АЛЬФА[2]:=M0+3*СИГМА0;
67 J:=2;_GO TO'L1'END';
68 'IF'J=2'THEN'X[1]:=TAY[1]'ELSE'X[2]:=TAY[1];
69 P0651(2,EH[1],A[1]X[1],Y[1],B[1],P,Q);
70 'GO TO'LAB;'GO TO'LABEL;
71 P:ARG:=(M0-X[1])/SQRT(СИГМАU*СИГМАU+X[2]^2);
72 'IF'ARG<-3.99'THEN'RF:=0
73 'ELSE'IF'ARG>3.99'THEN'RF:=1
74 'ELSE'BEGIN'RF:=ENTIER(ARG*102)/2;
75 K:=(RF+3.99)/0.01+1;RF:=S1[K]'END';
76 INT:=P0655(D0,YI,IN[1],S3,Q1);
77 'GO TO'M;
78 S3:ARG:=(D0-M0)/СИГМА0;
79 'IF'ARG<-3.99'THEN'C:=0
80 'ELSE'BEGIN'C:=ENTIER(ARG*102)/102;
81 K:=(C+3.99)/0.01+1;C:=S2[K]'END';
82 ARG:=(D0-X[1])/SQRT(X[2]^2+СИГМАФ*СИГМАФ);
83 'IF'ARG<-3.99'THEN'ARG:=0
84 'ELSE'IF'ARG>3.99'THEN'ARG:=1

```

```

85 'ELSE' 'BEGIN' ARG:=ENTIER(ARG*n2)/n2;K:=(ARG+3.99)/0.01+1;
86 ARG:=S1[K]'END';
87 YI:=C*ARG;
88 Q1;;
89 M:Y[1]:=P1[I]-RF;
90 INT:=INT/СИГМА0;
91 INT:=INT/0.9972;
92 Y[2]:=P2[I]-INT;
93 EH[1]:=0.005;EH[2]:=0.001;EH[3]:=0.5*СИГМАН;EH[4]:=0.05*СИГМАН;
94 'IF' Y[1]<0 'THEN' Y[1]:=-Y[1]; 'IF' Y[2]<0 'THEN' Y[2]:=-Y[2];
95 'IF' Y[1]<СИГМА 'AND' Y[2]<TAY[1] 'THEN' 'BEGIN'
96 S[1]:=X[1];S[2]:=X[2];
97 СИГМА:=Y[1];TAY[1]:=Y[2]'END'
98 'ELSE' 'BEGIN' 'IF' Y[1]<СИГМА 'AND' Y[2]>TAY[1] 'OR' Y[1]>СИГМА 'AND'
99 Y[2]>TAY[1]
100 'THEN' 'BEGIN' 'IF' (СИГМА-Y[1])>(TAY[1]-Y[2]) 'OR'
101 (СИГМА-Y[1])<(Y[2]-TAY[1])
102 'THEN' 'BEGIN' S[1]:=X[1];S[2]:=X[2];
103 СИГМА:=Y[1];TAY[1]:=Y[2]
104 'END'
105 'END' 'END';
106 Q;;
107 LAB:P0165(1,'////////РЕШЕНИЕ СИСТЕМЫ НЕ НАЙДЕНО//');
108 P1041(I,X,Y,EH);
109 X[1]:=S[1];X[2]:=S[2];
110 LABEL:
111 'IF' X[2]<0 'THEN' X[2]:=-X[2];
112 P0501(1,6+I,10,I,0,3,2,6+I,24,X[1],3,7,2,6+I,38,X[2],3,4,11);
113 'IF' KLP=1 'THEN' 'BEGIN'
114 СИГМА:=X[2];
115 R:=PT[I];
116 'FOR' J:=2 'STEP' 1 'UNTIL' 799 'DO'
117 'BEGIN' 'IF' R'НЕ МЕНЬШЕ' S1[J-1] 'AND' R<S1[J]
118 'THEN' 'BEGIN' 'IF' R-S1[J-1]<S1[J]-R
119 'THEN' 'BEGIN' R:=S1[J-1];K:=J-1 'END'
120 'ELSE' 'BEGIN' R:=S1[J];K:=J 'END';
121 'GO TO' NS1 'END';
122 'END';
123 NS1: 'IF' R'НЕ МЕНЬШЕ' 400 'THEN' ARG:=(K-400)/100
124 'ELSE' ARG:=(K-400)/100
125 X[1]:=M0-ARG*SQRT(СИГМА12+СИГМАU12);
126 'END';

```

```

127 P0501(2,6+I,52,X[1],3,7,11)
128 'END';
129 P0501(10,7+N,11);
130 'END' 'END';

```

1,0	0,0			
10.722	2331,0	0,1	0,103	1,838
8,1				
22	2204,0	104,0		

ОБРАБОТКА ДАННЫХ, ПОЛУЧЕННЫХ ПРИ ИСПЫТАНИИ КСА ВТОРЫМ СПОСОБОМ  
С ПОМОЩЬЮ АПД ТИПА I

РЕШЕНИЕ СИСТЕМЫ НЕ НАЙДЕНО

1,00	7,362	0,020962	-0,01672
	0,105	0,006181	+0,001
			+0,05
			+0,005

СИСТЕМА	М	СИГМА	
1	7,362	0,099	7,362



# АЛГОРИТМ, ПРОГРАММА И КОНТРОЛЬНЫЙ ПРОСЧЕТ ПО СПОСОБУ с АПД типа П

Определение значений  $M_i$  и  $b_i$  сводится к решению  $n$  систем нелинейных уравнений вида

$$\begin{cases} \frac{P_{ii}}{N_0} = \frac{1}{K} \int_{d_i}^{d_u} f(d_u) \cdot f_0 \left[ \frac{d_u - M_i}{b_i} \right] \cdot d(d_u); \\ \frac{1}{K^2} \int_{d_i}^{d_u} \int_{d_i}^{d_u} f(d_j) \cdot f_0 \left[ \frac{d_j - M_i}{b_i} \right] \cdot d(d_j) - \int_{d_i}^{d_u} f_{ji}(d_j) \cdot d(d_j) \Big]^2 \cdot d(d_u) = 0, \end{cases}$$

где  $f(d_u)$  - табличная функция плотности измеряемых размеров в АПД типа П, определяемая в п.2.5.3;

$f_i(d_u)$  - табличная функция плотности измеренных размеров в  $i$ -й группе, определяемая в п.3.3.4.

1. Ввод данных, общих для всех сортировочных групп:  $n$ ,  $K$ ,  $p$  и  $d\ell$  - количество аргументов и значений табличной функции плотности измеренных размеров.
2. Данные, полученные при испытании КСА, вводят в следующем порядке:  $N_0$ ,  $b_n$ ,  $F[1:d\ell]$ ,  $P1[1:n]$ ,  $nS[1:n]$ ,  $S2[1:800]$ ,  $Pt[1:n]$  - см.п.4.1.3.
3. Печать заголовка.
4. Формирование граничных условий.

4.1. Для вычисления интеграла по СП р 0655:  $in[1]$ ,  $in[2]$ ,  $in[3]$ ,  $in[4]$ .

4.2. Для решения систем нелинейных уравнений по СП р 0651:  $ek[1]$ ,  $ek[2]$ ,  $ek[3]$ ,  $ek[4]$ .

4.3. Для отыскания корня функции на конечном отрезке по СП р 1053:  $d[2]$ ,  $d[3]$ ,  $d[4]$ .

4.4. Для отыскания экстремума функции одной переменной по СП р 0700:

- $d[5]$  - начальный шаг ;
  - $d[6]$  - характеристика точности отыскания точки экстремума ;
  - $d[7]$  - нижняя граница интервала ;
  - $d[8]$  - верхняя граница интервала.
5. Формирование граничных условий для вычисления внутреннего интеграла:
- $inv[3]$  - начальный шаг ;
  - $inv[4]$  - абсолютная погрешность вычисления интеграла.
6. Вычисление интеграла от табличной функции  $\int_{d_i}^{d_n} f(d_u) \cdot d(d_u)$ .
- Аргументы и соответствующие им значения этой функции вводят таблицей  $f[i:d\ell]$  для определения нормирующего множителя  $NM$  из условия равенства вероятностного интеграла единице.
7. Вычисление нормирующего множителя  $NM$ .
8. Формирование левой части первого уравнения системы нелинейных уравнений.
9. Ввод  $f_i$  - табличной функции плотности измеряемых размеров в  $i$ -й группе.
10. Отыскание первого приближения для  $M_i$  из первого уравнения системы, которое засылается в ячейку  $x[1]$ , при  $b_i = b_n$ .
11. Выбор  $y_i$  2 нижней границы интервала для расчета интеграла из второго уравнения системы.
12. Отыскание первого приближения для  $b_i$  из второго уравнения системы с найденным первым приближением  $M_i$  и засылка в ячейку  $x[2]$ .
13. Решение системы нелинейных уравнений.
14. Пересчет  $M_i$  из первого уравнения системы при использовании значений  $Pt[i]$  через определенный интервал времени  $t$  при  $k\ell p = I$ .
15. Если решение системы не найдено с заданной точностью, то пе-

чатаяются результаты, наиболее близкие к корням системы, при этом отмечается, что решение системы не найдено.

16. Если  $i \leq n$ , то переходят к п.8 на расчет следующей системы нелинейных уравнений.

```
1 'BEGIN' 'INTEGER' I, J, N, L, K, K1, DL, KLP;
2 'REAL' СИГМАН, СИГМА, NO, RO, XP, KO, KAO, VI, VI1, VI2, INT, INT1, INT2,
3 XX, FF, DU, ARG;
4 'ARRAY' FA, TAY[ 1:1 ], X, S, Y[ 1:2 ], IN[ 1:4 ], INV, EH[ 1:4 ], B[ 1:8 ],
5 АЛЬФА[ 1:17 ], A[ 1:24 ], S2[ 1:800 ];
6 P0042(N, KLP, DL);
7 P1041(N, KLP, DL);
8 'BEGIN' 'ARRAY' MH, P1, PT[ 1:N ], F[ 1:DL ];
9 'INTEGER' 'ARRAY' NS[ 1:N ];
10 P0042(NO, СИГМАН);
11 P1041(NO, СИГМАН);
12 P0042(F, P1, MH, NS, S2);
13 P1041(F, P1, MH, NS);
14 'IF' KLP=1 'THEN' 'BEGIN' P0042(PT); P1041(PT) 'END';
15 P0165(1, '/////ОБРАБОТКА ДАННЫХ, ПОЛУЧЕННЫХ ПРИ ИСПЫТАНИИ КСА
16 СПОСОБОМ С ПОМОЩЬЮ АПД ТИПА II/////');
17 P0501 59, 11);
18 P0501 (6, 5, 5, 'СИСТЕМА', 6, 5, 24, 'М', 6, 5, 35, 'СИГМА', 11);
19 'IF' KLP=1 'THEN' P0501(6, 5, 46, 'МТ', 11);
20 IN[ 1 ]:=F[ 1 ];
21 IN[ 2 ]:=F[ DL/2 ];
22 IN[ 3 ]:=СИГМАН; IN[ 4 ]:=0-3;
23 EH[ 1 ]:=.005; EH[ 2 ]:=.001; EH[ 3 ]:=.5*СИГМАН; EH[ 4 ]:=.05*СИГМАН;
24 АЛЬФА[ 2 ]:=F[ DL/2 ]+5*СИГМАН; АЛЬФА[ 3 ]:=.1*СИГМАН; АЛЬФА[ 4 ]:=0-5;
25 АЛЬФА[ 5 ]:=.1*СИГМАН; АЛЬФА[ 6 ]:=0-2; АЛЬФА[ 7 ]:=0-7; АЛЬФА[ 8 ]:=50*СИГМАН;
26 RO:=0;
27 K1:=DL/2;
28 INV[ 3 ]:=СИГМАН; INV[ 4 ]:=0-3;
29 INT:=P0655(DU, VI, IN[ 1 ], K3, K4);
30 'GO TO' MK2;
31 K3: 'IF' ABS(DU-F[ DL/2 ]) < 0-10 'THEN' P0671(DU, FA[ 1 ], K1, F[ 1 ], 1, 'FALSE'),
32 'ELSE' P0671(DU, FA[ 1 ], K1, F[ 1 ], 1, 'TRUE');
33 VI:=FA[ 1 ];
34 K4;;
35 MK2:NO:=1/INT;
36 'FOR' I:=5 'STEP' 1 'UNTIL' N 'DO'
37 'BEGIN' K:=NS[ I ];
38 P1[ I ]:=P1[ I ]/RO;
39 'BEGIN' 'ARRAY' FI[ 1:K*2 ];
40 P0042(FI);
41 P1041(FI);
```

```

42 ALBΦA[1]:=FI[1];
43 P1053(ALBΦA,S,TAY,R3,R4,'TRUE');
44 'GO TO' 'R;
45 R3:INT:=P0655(DU,YI,IN[1],W1,W2);
46 'GO TO' 'W;
47 W1:'IF'(DU-F[DL/2])<0-10'OR'(F[1]-DU)<0-10'THEN'
48 P0671(DU,FA[1],K1,F[1],1,'FALSE')
49 'ELSE'P0671(DU,FA[1],K1,F[1],1,'TRUE');
50 ARG:=(TJ-S[1])/CMTMAH;
51 'IF'ARG<3.99'THEN'ARG:=0
52 'ELSE' 'IF'ARG>3.99'THEN'ARG:=1
53 'ELSE' 'BEGIN'ARG:=ENTIER(ARG*n2)/n2;
54 L:=(ARG+3.99)/0.01+1;
55 ARG:=S2[L]'END';
56 YI:=FA[1]*ARG;
57 W2:;
58 'W:S[2]:=P1[I]-INT*N0;
59 R4:;
60 'R:X[1]:=TAY[1];
61 YI2:=X[1]-4*CMTMAH;
62 'IF'YI2<FI[1]'THEN'YI1:=YI2'ELSE'YI1:=FI[1];
63 XX:=-.1*CMTMAH;
64 P0700(XX,FF,ALBΦA[5],R1,R2,'FALSE','FALSE');
65 'GO TO' 'M;
66 R1:J:=0;XP:=0;INT1:=0;INT2:=0;
67 'FOR'YI2:=YI1'STEP'.5*CMTMAH'UNTIL'F[DL/2]'DO'
68 'BEGIN'INV[1]:=YI2;INV[2]:=YI2+.5*CMTMAH;
69 INT:=P0655(DU,YI,INV[1],LM1,LM2);
70 'GO TO'BB1;
71 LM1:'IF'(DU-INV[2])<0-10'OR'(INV[1]-DU)<0-10
72 'THEN'P0671(DU,FA[1],K1,F[1],1,'FALSE')
73 'ELSE'P0671(DU,FA[1],K1,F[1],1,'TRUE');
74 'IF'XX<0-4'THEN'
75 'BEGIN' 'IF'DU<X[1]'THEN'
76 'BEGIN'ARG:=0;'GO TO' 'Y'END'
77 'ELSE' 'BEGIN'ARG:=1;'GO TO' 'Y'END' 'END';
78 ARG:=(DU-X[1])/XX;
79 'IF'ARG<-3.99'THEN'ARG:=0
80 'ELSE' 'IF'ARG>3.99'THEN'ARG:=1
81 'ELSE' 'BEGIN'ARG:=ENTIER(ARG*n2)/n2;
82 L:=(ARG+3.99)/0.01+1;

```

```

83 ARG:=S2[L]'END';
84 'Y:
85 YI:=FA[1]*ARG;
86 LM2:;
87 BB1:K0:=INT;INT1:=INT1+INT;
88 INT:=P0655(DU,YI,INV[1],C3,C4);
89 'GO TO'K;
90 C3:'IF'(DU-INV[2])<v-10'OR'(INV[1]-DU)<v-10
91 'THEN'P0671(DU,FA[1],K,FI[1],1,'FALSE')
92 'ELSE'P0671(DU,FA[1],K,FI[1],1,'TRUE');
93 YI:=FA[1];
94 C4:;
95 'K:
96 INT2:=INT2+INT;KA0:=INT;
97 XP:=XP+(INT1-INT2)*2;
98 'IF'(DU-.5*СИГМАH-MH[1]-4*СИГМАH)>0'THEN'
99 'BEGIN'
100 'IF'(K0-KA0)<v-10'THEN'BEGIN'J:=J+1;
101 'IF'J=10'THEN'GO TO'G'END'
102 'ELSE'J:=0;
103 'END';
104 'END';
105 G:
106 FF:=N0*N0*XP;
107 R2:;
108 'M:X[2]:=XX;
109 KS:
110 S[1]:=S[2]:=СИГМА:=ТАУ[1]:=20;
111 P0651(2,EH[1],A[1],X[1],Y[1],B[1],P,Q);
112 'GO TO'LAB;'GO TO'LABEL;
113 P:
114 INT:=P0655(DU,YI,IN[1],N1,N2);
115 'GO TO'MH;
116 N1:'IF'ABS(DU-F[DL/2])<v-10'THEN'P0671(DU,FA[1],K1,F[1],1,'FALSE')
117 'ELSE'P0671(DU,FA[1],K1,F[1],1,'TRUE');
118 'IF'X[2]'НЕ БОЛЬШЕ'v-4'THEN'
119 'BEGIN'
120 'IF'DU<X[1]'THEN'
121 'BEGIN'ARG:=0;'GO TO'P'END'
122 'ELSE'BEGIN'ARG:=1;'GO TO'P'END';

```

```

123 'END';
124 ARG:=(DU-X[1])/X[2];
125 'IF'ARG<-3.99'THEN'ARG:=0
126 'ELSE' 'IF'ARG>3.99'THEN'ARG:=1
127 'ELSE' 'BEGIN'ARG:=ENTIER(ARG*x2)/x2;
128 L:=(ARG+3.99)/0.01+1;ARG:=S2[L]'END';
129 'P:
130 VI:=FA[1]*ARG;
131 N2;;
132 MK:Y[1]:=P1[I]-INT*NO;
133 'IF'YI2<FI[1]'THEN'YI1:=YI2'ELSE'YI1:=FI[1];
134 J:=0;XP:=0;INT1:=0;INT2:=0;
135 'FOR'YI2:=YI1'STEP'.5*CHGMAH'UNTIL'F[DL/2]'DO'
136 'BEGIN'INV[1]:=YI2;INV[2]:=YI2+.5*CHGMAH;
137 INT:=P0655(DU,YI,INV[1],B1,B2);
138 'GO TO'C;
139 B1:'IF'(DU-INV[2])<v-10'OR'(INV[1]-DU)<v-10
140 'THEN'P0671(DU,FA[1],K1,F[1],1,'FALSE')
141 'ELSE'P0671(DU,FA[1],K1,F[1],1,'TRUE');
142 'IF'X[2]<v-4'THEN'
143 'BEGIN' 'IF'DU<X[1]'THEN'
144 'BEGIN'ARG:=0;'GO TO'AA'END'
145 'ELSE' 'BEGIN'ARG:=1;'GO TO'AA'END'
146 'END';
147 ARG:=(DU-X[1])/X[2];
148 'IF'ARG<-3.99'THEN'ARG:=0
149 'ELSE' 'IF'ARG>3.99'THEN'ARG:=1
150 'ELSE' 'BEGIN'ARG:=ENTIER(ARG*x2)/x2;
151 L:=(ARG+3.99)/0.01+1;ARG:=S2[L]'END';
152 AA:
153 VI:=FA[1]*ARG;
154 B2;;
155 'C:K0:=INT;INT1:=INT1+INT;
156 INT:=P0655(DU,YI,INV[1],B3,B4);
157 'GO TO'C1;
158 B3:'IF'(DU-INV[2])<v-10'OR'(INV[1]-DU)<v-10
159 'THEN'P0671(DU,FA[1],K,FI[1],1,'FALSE')
160 'ELSE'P0671(DU,FA[1],K,FI[1],1,'TRUE');
161 VI:=FA[1];
162 H4;;

```

```

163 'C1:
164 INT2:=INT2+INT;KA0:=INT;
165 XP:=XP+(INT1-INT2)*2;
166 'IF'DU+.5*СИГМАH-MH[I]-4*СИГМАH>0'THEN'
167 'BEGIN'
168 'IF'(K0-KA0)<0-10'THEN''BEGIN'J:=J+1;
169 'IF'J=10'THEN''GO TO'KL'END''ELSE'J:=0'END';
170 'END';
171 KL:Y[2]:=N0*N0*XP;
172 'IF'Y[1]<0'THEN'Y[1]:=-Y[1];'IF'Y[2]<0'THEN'Y[2]:=-Y[2];
173 'IF'Y[1]>СИГМА'AND'Y[2]<TAY[1]'THEN''BEGIN'
174 S[1]:=X[1];S[2]:=X[2];
175 СИГМА:=Y[1];TAY[1]:=Y[2]'END'
176 'ELSE''BEGIN''IF'Y[1]<СИГМА'AND'Y[2]>TAY[1]
177 'OR'Y[1]>СИГМА'AND'Y[2]<TAY[1]
178 'THEN''BEGIN''IF'(СИГМА-Y[1])>(TAY[1]-Y[2])'OR'
179 (СИГМА-Y[1])<(Y[2]-TAY[1])
180 'THEN''BEGIN'S[1]:=X[1];S[2]:=X[2];
181 СИГМА:=Y[1];TAY[1]:=Y[2]
182 'END'
183 'END''END';
184 Q:;
185 LAB:P0165(1,'/////РЕШЕНИЕ СИСТЕМЫ НЕ НАЙДЕНО//');
186 P1041(I,X,Y,EH);
187 X[1]:=S[1];X[2]:=S[2];
188 LABEL:
189 'IF'X[2]<0'THEN'X[2]:=-X[2];
190 P0501(2,6+I,10,I,0,3,2,6+I,24,X[1],3,7,2,6+I,30,X[2],3,4,11);
191 'IF'KLP=1'THEN'
192 'BEGIN'СИГМА:=X[2];
193 P1053(АЛЬФА,S,TAY,R33,R44,'TRUE');
194 'GO TO''RR;
195 R33:INT:=P0655(DU,YI,IN[1],W11,W22);
196 'GO TO''WW;
197 W11:'IF'(DU-F[DL/2])<0-10'OR'(F[1]-DU)<0-10'THEN'
198 P0671(DU,FA[1],K1,F[1],1,'FALSE');
199 'ELSE'P0671(DU,FA[1],K1,F[1],1,'TRUE')
200 ARG:=(DU-S[1])/СИГМА;
201 'IF'ARG<-3.99'THEN'ARG:=0
202 'ELSE''IF'ARG>3.99'THEN'ARG:=1
203 'ELSE''BEGIN'ARG:=ENTIER(ARG*02)/02;

```



```

204 L:=(ARG+3.99)/0.01+1;
205 ARG:=S2[L]'END';
206 YI:=PA[1]*ARG;
207 W22;
208 'WW:S[2]:=PT[I]-INT×N0;
209 R44;
210 'RR:X[1]:=TAY[1];
211 P0501(2,6+I,52,X[1],3,7,11);
212 'END';
213 'END' 'END';
214 P0501(10,7+N,11);
215 'END' 'END';

```

```

      7,0      0,0      84,0
2331,0      0,1

```

5,5	8,7	11,9	0,00514	0,04419	0,00257
5,7	8,9	12,2	0,00815	0,05062	0,00043
5,9	9,1	12,3	0,00086	0,04633	0,01158
6,1	9,3	12,5	0,01244	0,04633	0,0
6,3	9,5	12,7	0,00944	0,06049	
6,5	9,7	12,9	0,01287	0,05148	
6,7	9,9	13,1	0,01716	0,04633	
6,9	10,1	13,3	0,01544	0,04848	
7,1	10,3	13,5	0,0163	0,05019	
7,3	10,5	13,7	0,01802	0,04547	
7,5	10,7	0,0	0,02359	0,03646	
7,7	10,9	0,00601	0,02359	0,03689	
7,9	11,1	0,00214	0,03689	0,02531	
8,1	11,3	0,00043	0,03132	0,02359	
8,3	11,5	0,00172	0,04247	0,02231	
8,5	11,7	0,00429	0,04504	0,01158	

2299,0	6,8	39,0
2202,0	7,7	34,0
2022,0	8,6	31,0
1711,0	9,5	26,0
1186,0	10,4	21,0
588,0	11,3	17,0
150,0	12,2	12,0

ОБРАБОТКА ДАННЫХ, ПОЛУЧЕННЫХ ПРИ ИСПЫТАНИИ КСА СПОСОБОМ  
С ПОМОЩЬЮ АПД ТИПА II

9,7	10,9	12,1	13,3	0,01459	0,04972	0,02231
9,9	11,1	12,3	13,5	0,02874	0,04547	0,01158
10,1	11,3	12,5	13,7	0,05105	0,03646	0,00257
10,3	11,5	12,7	0,0	0,04719	0,03689	0,00043
10,5	11,7	12,9	0,00086	0,04633	0,02531	0,01158
10,7	11,9	13,1	0,006	0,04805	0,02359	0,0

РЕШЕНИЕ СИСТЕМЫ НЕ НАЙДЕНО

5,0	10,4149	0,02378	0,00007812
	0,58829	0,005889	0,001
			0,05
			0,005

10,5	11,5	12,5	13,5	0,00386	0,03517	0,00257
10,7	11,7	12,7	13,7	0,01458	0,02531	0,00043
10,9	11,9	12,9	0,0	0,02916	0,02359	0,01158
11,1	12,1	13,1	0,00043	0,0356	0,02188	0,0
11,3	12,3	13,3	0,00343	0,03302	0,01158	

11,5	12,3	13,1	0,0	0,00901	0,00172	
11,7	12,5	13,3	0,00043	0,01158	0,0	
11,9	12,7	13,5	0,00215	0,01673	0,01158	
12,1	12,9	13,7	0,00515	0,00943	0,0	

РЕШЕНИЕ СИСТЕМЫ НЕ НАЙДЕНО

7,0	12,4273	0,01212	-0,000625
	-0,4199	0,0020028	0,0009999
			0,05
			0,005

СИСТЕМА	М	СИГМА
5	10,443	0,546
6	11,440	0,227
7	12,319	0,046

Приложение 9

Справочное

ОБЪЯСНЕНИЕ НЕКОТОРЫХ ТЕРМИНОВ, ИСПОЛЗУЕМЫХ  
В НАСТОЯЩЕЙ МЕТОДИКЕ

Контрольно-сортировочный автомат - техническое средство, включающее средство автоматического контроля, имеющее нормированные метрологические характеристики и сортировочное устройство.

Интервал сортировки - интервал размеров, лежащий между двумя соседними уровнями настройки средства контроля.

Погрешность границ интервалов сортировки - разность между номинальным и действительным значениями уровня настройки средства контроля.

Погрешность срабатывания - разность между уровнем настройки и контролируемым размером при ошибочном контроле.

Разноразмерность деталей в сортировочной группе - разность между наибольшим и наименьшим размером деталей в сортировочной группе.

Смещение границ интервалов сортировки - изменение значений границ интервалов сортировки во времени.

Аттестованная партия деталей - партия деталей, у которой аттестована функция распределения измеряемых размеров. АПД типа I - партия деталей, у которой измеряемые размеры распределены по нормальному закону ; АПД типа II - по любому другому закону.

МЕТОДИКА  
определения метрологических характеристик  
контрольно-сортировочных автоматов  
МИ 126-77

Редактор С.Я.Рыско

Т-19843 Подп. в печ. 13.12.44 Ф-т изд. 60x90 1/16  
2,75 печ. л. 1,8 уч.-изд. л. Тир. 2000  
Изд. № 5335/4 Цена 10 коп.

---

Ордена "Знак Почета" Издательство стандартов, Москва, Д-557,  
Новопреображенский пер., 3.  
Тип. "Московский печатник". Москва, Лялины пер., 6. Зак. 6735