

УДК 389.14

Группа Т80

ОТРАСЛЕВОЙ СТАНДАРТ

ОТРАСЛЕВАЯ СИСТЕМА ОБЕСПЕЧЕНИЯ ЕДИНСТВА ИЗМЕРЕНИЙ

OCT 1 02583-86

СИЛОИЗМЕРИТЕЛЬНЫЕ СИСТЕМЫ ИСПЫТАТЕЛЬНЫХ СТЕНДОВ

На 58 страницах

Программа метрологической аттестации

Введен впервые

Распоряжением Министерства от 30 июня 1986 г.

N₂ 298-06

срок введения установлен с 1 июля 1987 г.

Настоящий стандарт распространяется на однокомпонентные, многокомпонентные, горизонтальные и вертикальные силоизмерительные системы испытательных стендов (силоизмерительные системы), предназначенные для измерения силы, создаваемой тягой газотурбинных двигателей (ГТД) в диапазоне от 2 до $1 \cdot 10^3$ кН (от $2 \cdot 10^2$ до $1 \cdot 10^5$) кгс с пределом допускаемой относительной погрешности $\pm 0,5\%$ при доверительной вероятности $P = 0,95$, и устанавливает содержание программы метрологической аттестации силоизмерительных систем, требования к средствам и методам ее реализации.

Изление сфинкса из



FB 8383865 on 31.07.86

Печатка вострецова

1. ОБЩИЕ ПОЛОЖЕНИЯ

1.1. Метрологической аттестации подлежат силоизмерительные системы, выпускаемые из производства, капитального ремонта или модернизированные и не проходившие метрологической аттестации, эксплуатируемые на испытательных стендах, предназначенных для наземных, высотных, климатических и имитированных скоростных условиях испытаний ГТД различных категорий по ГОСТ 16504-81, при которых принимается решение о соответствии технических характеристик двигателя предъявляемым к ним требованиям.

1.2. Метрологическая аттестация силоизмерительных систем проводится с целью:

- обеспечения единства измерений силы, создаваемой тягой двигателя;
 - установления пригодности силоизмерительных систем для выполнения измерений при стендовых испытаниях различных категорий по п. 1.1;
 - установления метрологических и технических характеристик силоизмерительных систем, которые необходимо контролировать при эксплуатации;
 - установления межповерочного интервала и требований к методике поверки силоизмерительных систем.

1.3. Метрологическая аттестация силоизмерительных систем осуществляется комиссией, в состав которой должны быть включены:

- представители головной организации метрологической службы (ГОМС) отрасли по измерению силы при стендовых испытаниях двигателей;
 - специалисты отдела главного метролога предприятия, эксплуатирующего силоизмерительную систему;
 - разработчики силоизмерительной системы, аттестуемой при выпуске из производства;
 - специалисты конструкторских бюро по испытательным стендам (при аттестации силоизмерительных систем опытных предприятий);
 - специалисты подразделения, эксплуатирующего силоизмерительную систему и испытательный стенд;
 - представитель заказчика (по его требованию).

В составе комиссии от ГОМС отрасли и отдела главного метролога предприятия, эксплуатирующего систему, должны быть специалисты, имеющие право ведомственной поверки средств измерений механических величин.

1.4. Запрос на участие представителей ГОМС в метрологической аттестации с предлагаемой датой начала работ с их участием и данных об основных метрологических и технических характеристиках силоизмерительных систем должен направляться в ГОМС.

5487

Изв. № дубликата

Сроки участия представителей ГОМС в метрологической аттестации силоизмерительных систем определяет ГОМС по согласованию с предприятием, эксплуатирующим силоизмерительную систему.

1.5. Метрологическая аттестация силоизмерительных систем, выпускаемых из производства, осуществляется на месте эксплуатации в смонтированном виде.

1.6. Метрологическая аттестация силоизмерительных систем должна состоять из следующих этапов:

- рассмотрение отделом главного метролога предприятия, эксплуатирующего силоизмерительную систему (при выпуске из производства - совместно с ее разработчиком), технической документации и проведение расчетной оценки параметров системы, не подлежащих определению с помощью средств измерений (в случае отсутствия ее в конструкторской документации на систему или влияния на значение параметров факторов, присущих условиям эксплуатации системы);
- проведение при участии представителей комиссии экспериментальных исследований технических и метрологических характеристик силоизмерительных систем;
- принятие решения, оформление результатов метрологической аттестации.

1.7. Представляемая на рассмотрение аттестационной комиссии конструкторская документация на разрабатываемые и изготавливаемые силоизмерительные системы должна пройти метрологическую экспертизу в соответствии с требованиями ГОСТ 8.326-78 и в порядке, установленном ОСТ 1 00221-84.

1.8. При проведении экспериментальных исследований, выполняемых при метрологической аттестации, необходимо соблюдать правила безопасности, указанные в инструкциях по эксплуатации силоизмерительных систем и их составных частей, образцового динамометра и других средств измерений и оборудования, применяемых при аттестации.

1.9. При определении технических и метрологических характеристик силоизмерительных систем должно быть теоретически или экспериментально оценено воздействие на результат прямого статического измерения силы тяги следующих факторов:

- статического режима измерений;
- рабочей температуры и давления окружающей среды;
- рабочих температур и давлений в магистралях подачи топлива, масла и окислителя (при его применении) в двигатель, в импульсных линиях систем теплоподконтроля и дистанционного управления запорно-регулирующей арматурой и двигателем;
- скорости нагружения и разгружения силоизмерительной системы рабочими усилиями, равной значению, возникающему при испытаниях двигателей.

№ изм.	
№ изв.	

54.87	

Инв. № дубликата	
Инв. № подлинника	

Экспериментальное определение основных технических и метрологических характеристик силоизмерительных систем, указанных в ОСТ 1 02512-84 и ОСТ 1 02517-84, должно проводиться при следующих условиях:

- температуре $(20 \pm 5)^\circ\text{C}$;
- давлении $(10,13 \frac{+2,7}{-5,3}) \text{ кПа} (760 \frac{+20}{-40}) \text{ мм рт. ст.}$;
- относительной влажности $(65 \pm 20)\%$;
- напряжении в сети электропитания $220/380 \text{ В} \pm 5\%$;
- отсутствии или наличии линейных, угловых и вибрационных ускорений, передаваемых на силоизмерительную систему, ее составные части и элементы в момент считывания показаний и создающих дополнительную погрешность, значениями которых можно пренебречь при расчете предельной допускаемой погрешности силоизмерительной системы.

1.10. Для проведения исследований технических и метрологических характеристик силоизмерительных систем следует применять средства измерений по ОСТ 1 02517-84, а также:

- переносной образцовый динамометр 3-го разряда типа ДОР-0,1 или ДОР-0,05, грузы 4-го или 5-го класса;
- термометр лабораторный класса точности не более 2,0;
- индикатор типа ИЧ-10 - по ГОСТ 577-68;
- дистанционные измерители линейных перемещений в диапазоне $\pm 5 \text{ мм}$ класса точности не более 2,0;
- вибратор электромеханический.

1.11. Для проведения метрологической аттестации силоизмерительной системы допускаются специалисты, изучившие документацию на систему, ее составные части и средства измерений, применяемые при исследовании.

1.12. Для силоизмерительных систем, предназначенных для измерений силы с пределом допускаемой относительной погрешности $\pm 0,3\%$ при доверительной вероятности $P = 0,99$ (опытные ГТД), а также в диапазоне измерений силы, типах двигателей и условиях, не указанных во вводной части настоящего стандарта, объем технических и метрологических характеристик, методы и средства их определения устанавливаются по согласованию с ГОСТ и с учетом требований настоящего стандарта.

2. РАССМОТРЕНИЕ ТЕХНИЧЕСКОЙ ДОКУМЕНТАЦИИ

2.1. При проведении метрологической аттестации силоизмерительных систем должны быть рассмотрены следующие документы:

- техническое задание на разработку (для силоизмерительных систем, разработанных по техническому заданию);

№ ИЗМ.
№ ИЗВ.

6487

Изв. № дубликата
Изв. № подлинника

- технические описания и инструкции по эксплуатации силоизмерительной системы, силоизмерительного устройства (СИУ), поверочного градуировочного устройства (ПГУ), механического нагружателя градуировочного устройства (МНГУ), гидронапорного агрегата (ГНА), гидравлического нагружателя градуировочного устройства (ГНГУ), стендового градуировочного устройства (СГУ), силокомпенсирующего устройства (СКУ), рычажного градуировочного устройства (РГУ), если ими оборудована система;
- методики градуировки силоизмерительной системы и выполнения измерений силы гаги двигателя;
- паспорта или формуляры на составные части силоизмерительной системы;
- заключение по результатам метрологической экспертизы конструкторской документации (на выпускаемые из производства);
- нормативно-технические документы на методики поверки первичных и вторичных преобразователей силы силоизмерительных систем, выпускаемых из производства, в случае их разработки одновременно с силоизмерительной системой.

2.2. При рассмотрении документации, указанной в п. 2.1, отделом главного метролога предприятия, эксплуатирующего силоизмерительную систему, до начала работы комиссии устанавливается:

- соответствие номенклатуры и значений технических характеристик силоизмерительной системы и ее составных частей, указанных в эксплуатационной документации и техническом задании, требованиям ОСТ 1 00182-75 и ОСТ 1 02512-84;
- соответствие номенклатуры и способов нормирования метрологических характеристик силоизмерительной системы в режиме статических измерений требованиям ОСТ 1 02512-84 и настоящего стандарта;
- полнота и правильность выбора характеристик силоизмерительной системы, методов и средств контроля (градуировки) ее метрологических характеристик при эксплуатации;
- степень совместимости силоизмерительной системы и испытуемого двигателя;
- порядок включения силоизмерительной системы в локальную или ведомственную поверочную схему по ОСТ 1 00463-82;
- необходимость и правильность учета специфических особенностей силоизмерительной системы при проведении ее поверки по методике, регламентированной в ОСТ 1 02517-84;
- периодичность и очередная дата ведомственной поверки силоизмерительной системы.

5487

Инв. №: дубликата	
Инв. №: подлинника	

№ ИЗМ.	
№ ИЗВ.	

2.3. Результаты рассмотрения документации оформляются в виде в технической справки.

По результатам рассмотрения документации комиссия принимает решение о проведении экспериментальных исследований системы и по вопросам, не требующим информации, получаемой при экспериментальном исследовании силоизмерительных систем.

3. ПОДГОТОВКА СИЛОИЗМЕРИТЕЛЬНОЙ СИСТЕМЫ К МЕТРОЛОГИЧЕСКОЙ АТТЕСТАЦИИ

3.1. Подготовка силоизмерительной системы к проведению исследований ее технических и метрологических характеристик осуществляется специалистами испытательных подразделений и отдела главного метролога и оформляется техническим актом или протоколом.

3.2. В ходе подготовки должны быть проведены:

- проверка силоизмерительной системы на соответствие ОСТ 1 02512-84, ОСТ 1 00182-75 и техническим условиям на нее;
- проверка геометрических параметров силоизмерительной системы на соответствие техническим условиям или чертежам на них;
- проверка комплектности силоизмерительной системы на соответствие эксплуатационной документации;
- проверка того, что на момент определения метрологических характеристик силоизмерительной системы межпроверочный интервал градуировочных грузов, первичных и вторичных преобразователей силы не истек. Провести калибровку и поверку преобразователей (при необходимости);
- монтаж на стенд и проверка правильности монтажа силоизмерительного и градуировочного устройств, электромеханического вибратора, МНГУ и дистанционных указателей линейных перемещений динамометрической платформы (ДМП).

При этом необходимо:

- убедиться в наличии зазора $h \geq 2$ мм между грузодержателями и грузами СГУ, навешиваемыми на грузоприемную платформу;
- проверить правильность и надежность крепления силоизмерительных датчиков, опор, призм и подушек РГУ;
- убедиться в отсутствии сколов на краях рабочих кромок призм и подушек, а также механических повреждений их опорных поверхностей;
- убедиться в соприкосновении кромок призм с подушками по всей длине так, чтобы суммарная длина просветов между ними не превышала 25 % от рабочей длины, при этом просветы на концах призм, ограниченных щечками подушек, не допускаются, а боковое перемещение призм по подушкам и подушек по призмам, ограниченных щечками, не должно превышать 2 мм;

№ изм.
№ изв.

5487

Изв. № дубликата
Изв. № подлинника

- убедиться (до монтажа силоизмерительной системы в стенд) в нахождении твердости призм РГУ в пределах от 60 до 62 HRC₃, а твердости подушек - в пределах от 62 до 64 HRC₃;
- проверить вертикальность и взаимную параллельность упругих опор и подвесок (в дальнейшем изложении - опоры), на которых установлена ДМП, и перпендикулярность плоскости поперечного расположения опор к продольной оси ДМП. Невертикальность и взаимная непараллельность упругих опор не должна превышать значений, установленных в ОСТ 1 02512-84;
- перевод силоизмерительной системы в рабочее положение;
- визуальная проверка функционирования силоизмерительной системы и ее составных частей при нагружении системы от СГУ силой, примерно равной номинальной силе, создаваемой тягой испытуемого двигателя, проверка горизонтальности горизонтально расположенных рычагов при действии этой силы.

Примечание. При отсутствии механических регуляторов положения горизонтальных рычагов отрегулировать их, чтобы обеспечивалась горизонтальность при указанной силе нагружения системы;

- проверка функционирования составных частей силоизмерительной системы при трех нагружениях системы максимальной силой от РГУ;
- установка в ПГУ силопередающего стержня, имитирующего образцовый динамометр и проведение проверки функционирования ПГУ при трех нагружениях системы максимальной силой от ПГУ;
- визуальная проверка отсутствия остаточных деформаций в силопередающих элементах разгруженной силоизмерительной системы после 5 мин нагрузки системы с помощью ПГУ с максимальной допустимой для данной системы силой R_{так};
- монтаж в ПГУ образцового динамометра вместо его имитатора;
- установка отсчетного устройства динамометра на условный нуль при полностью разгруженной системе.

4. ЭКСПЕРИМЕНТАЛЬНЫЕ ИССЛЕДОВАНИЯ СИЛОИЗМЕРИТЕЛЬНЫХ СИСТЕМ

4.1. Экспериментальные исследования силоизмерительных систем при их метрологической аттестации проводятся в два этапа:

- силами предприятия, эксплуатирующего системы (испытательные подразделения и отдел главного метролога), без участия представителей ГОМС, с применением средств измерений, принадлежащих предприятию. Результаты исследований этого этапа направляются в ГОМС и представляются комиссии по проведению метрологической аттестации;

Инв. № Аудитората	5487
Инв. № подлинника	

— силами предприятия, эксплуатирующего системы, с участием представителей аттестационной комиссии, с применением при необходимости образцовых средств измерений, принадлежащих ГОМС.

4.1.1. Технические характеристики силоизмерительных систем, определяемые на первом этапе экспериментальных исследований, указания по их определению и обработке результатов представлены в табл. 1.

Таблица 1

Наименование технической характеристики	Указание по определению значения технической характеристики и оформлению результатов определения
1. Структурно-кинематическая схема силоизмерительной системы (СКСС)	<p>Структурно-кинематическая схема должна отражать конструктивно-технологические особенности системы, воспроизведение, передачу действующих на системы и ее элементы рабочих сил в процессе статических градуировок и измерения силы, развиваемой тягой двигателя. Она предназначена для установления источников возникновения, накопления и суммирования инструментальных погрешностей системы.</p> <p>Перечень и структура погрешностей силоизмерительных систем установлены ОСТ 1 00380-80 и ОСТ 1 02512-84. Составляемая испытательным подразделением совместно с отделом главного метролога СКСС представляется в ГОМС с запросом по п. 1.4</p>
2. Максимальная допускаемая для измерения силоизмерительной системой сила тяги двигателя R_{max}	<p>Значение R_{max} устанавливается испытательным подразделением совместно с отделом главного метролога по чертежу общего вида силоизмерительной системы и экспериментально — по отсутствию остаточных деформаций и перемещений силовоспринимающих и силопередающих элементов системы, определяемых визуально после ее пробного нагружения.</p> <p>Пробное нагружение системы силой $R = 1,25 R_{max}$ производится в следующем порядке и со скоростью не более чем $0,2 R_{max}$ в 1 мин:</p> <ul style="list-style-type: none"> — нагружение силоизмерительной системы силой $0,3 R_{max}$ — медленная полная разгрузка (эксперимент повторяется трижды); — нагружение силой $0,6 R_{max}$ — медленная полная разгрузка (эксперимент повторяется трижды); — нагружение силой $0,9 R_{max}$ — осмотр силоизмерительной системы под нагрузкой — полная медленная разгрузка (эксперимент повторяется трижды);

№ ИЗМ.
№ ИЗВ.

54-87

Инв. № дубликата
Инв. № подлинника

Продолжение табл. 1

Наименование технической характеристики	Указание по определению значения технической характеристики и оформлению результатов определения
	<ul style="list-style-type: none"> - нагружение силой $1,0 R_{max}$ - осмотр под нагрузкой - медленная разгрузка (эксперимент повторяется трижды); - нагружение силой $1,25 R_{max}$ - медленная разгрузка - визуальный осмотр силоизмерительной системы (эксперимент повторяется трижды); - нагружение силоизмерительной системы силой $1,25 R_{max}$ - выдержка под нагрузкой не менее 6 ч - медленная разгрузка - осмотр силоизмерительной системы. <p>Результаты оформляются протоколом в соответствии с обязательным приложением 1 и представляются комиссии.</p> <p>Протокол служит основанием для допуска силоизмерительной системы для измерения силы тяги двигателя до R_{max}.</p>
3. Класс точности применяемого СИУ и СГУ, РГУ	<p>Класс точности СИУ и СГУ должен определяться по паспорту применяемого первичного и вторичного силопреобразователей и уточняться по ОСТ 1 00380-80.</p> <p>Примечание. Нестандартизованные СИУ и СГУ должны быть аттестованы до монтажа или при установке в силоизмерительную систему институтами Госстандарта в соответствии с ГОСТ 8.326-78 или ГОМС отрасли, с составлением протокола, согласованного с главным метрологом, утвержденного руководителем или заместителем руководителя ГОМС и оформленного в соответствии с рекомендуемым приложением 2.</p> <p>Класс точности стендового РГУ устанавливается на основании проводимых измерений плеч рычагов линейным или весовым способом. При этом длина плеч рычагов и масса применяемых в РГУ грузов должны быть определены с пределом допускаемой относительной погрешности, не превышающим 0,01 %.</p> <p>Для определения класса точности РГУ должны производиться поэлементные измерения плеч рычагов с относительной погрешностью, равной или меньшей $\pm 0,01 \%$, и поверка грузов как технических 4-го класса или образцовых 3-го разряда.</p> <p>Приближенное значение класса точности СИУ $\Delta_{KЛ}$ определяется по формуле:</p> $\Delta_{KЛ} = \sqrt{\Delta_{1KЛ}^2 + \Delta_{2KЛ}^2}, \quad (1)$ <p>где $\Delta_{1KЛ}, \Delta_{2KЛ}$ - классы точности первичного и вторичного преобразователей силы.</p>

Инв. № дубликата
Инв. № подлинника

54.87

Продолжение табл. 1

Наименование технической характеристики	Указание по определению значения технической характеристики и оформлению результатов определения						
	<p>Экспериментальное определение действительных значений класса точности СГУ и СИУ осуществляется не менее чем 10 статическими градуировками СИУ, проводимыми на силоизмерительной машине 1-го или 2-го разряда и обработкой их результатов</p>						
4. Вес ДМП G , Н (кгс)	<p>Значение веса ДМП в соответствии с ее паспортом должно быть нанесено краской или в виде клейма на переднем и заднем торцах ДМП (в районе верхнего узла крепления упругих опор ДМП).</p> <p>Значение веса ДМП на предприятии-изготовителе определяется на весах класса точности не более 0,2.</p> <p>При определении веса ДМП, оборудования, установленного на ней, на весах следует учесть значение ускорения свободного падения для данной местности.</p> <p>На предприятии, эксплуатирующем систему, вес ДМП определяется образцовым динамометром 3-го разряда. При отсутствии динамометра 3-го разряда требуемого номинала разрешается применять рабочие динамометры 1-го или 2-го класса.</p> <p>При значении веса ДМП более 50 кН (5000 кгс) определение веса производится путем поочередной подвески ДМП со стороны переднего и заднего горцов в плоскости крепления передних и задних упругих опор соответственно. Захват тельфера устанавливается в указанной плоскости ДМП, образцовый динамометр монтируется в трос тельфера.</p> <p>После этого отсоединяется опора ДМП в плоскости измерения веса. ДМП поднимается на 5 - 10 мм, снимаются показания динамометра. ДМП опускается на упор и снимается нулевое показание динамометра. Взвешивание у переднего и заднего горцов ДМП производится поочередно три раза.</p> <p>Значение веса ДМП на эксплуатирующих их предприятиях определяется испытательным подразделением совместно с отделом главного метролога и включается в протокол в соответствии с обязательным приложением 3.</p>						
Инв. № дубликата Инв. № подлинника	<table border="1"> <tr> <td>№ ИЗМ.</td> <td></td> </tr> <tr> <td>№ ИЗБ.</td> <td></td> </tr> <tr> <td>5487</td> <td></td> </tr> </table>	№ ИЗМ.		№ ИЗБ.		5487	
№ ИЗМ.							
№ ИЗБ.							
5487							

Продолжение табл. 1

Наименование технической характеристики	Указание по определению значения технической характеристики и оформлению результатов определения
	<p>Расчет веса ДМП должен осуществляться по следующим формулам:</p> $G = G_1 + G_3 , \quad (2)$ <p>где G_1, G_3 - вес ДМП, действующий на передние и задние опоры, Н (кгс);</p> $G_1 = \frac{R_1(L + a_1)}{L} , \quad (3)$ $G_3 = \frac{R_3(L + a_3)}{L} , \quad (4)$ <p>R_1, R_3 - показания образцового динамометра, полученные при взвешивании ДМП со стороны передних и задних упругих опор;</p> <p>a_1, a_3 - расстояние между плоскостями крепления передних, задних опор и линиями приложения силы при взвешивании, мм;</p> <p>L - расстояние между передними и задними упругими опорами ДМП, мм</p>
5. Вес монтируемого на ДМП оборудования и испытываемого двигателя	<p>Значение веса монтируемого на ДМП оборудования и испытываемого двигателя определяется не менее чем 3-кратным взвешиванием на весах класса точности не более 0,2 или с помощью образцового динамометра 3-го разряда типа ДОР с тельфером.</p> <p>Результаты взвешивания оформляются протоколом в соответствии с обязательным приложением 4 и наносятся краской на оборудование</p>
6. Геометрические параметры l, b, h гибких участков упругих опор	<p>Геометрические параметры (длина - l, ширина - b, толщина - h) гибких участков опор, которые расположены между радиусами скругления опоры в местах перехода от ее менее тонкого к более толстому сечению, должны быть определены до монтажа в силоизмерительную систему.</p> <p>Определение производится отделами технического контроля и главного метролога, эксплуатирующего систему предприятия, и оформляется протоколом в соответствии с рекомендуемым приложением 5.</p>

Инв. № дубликата
Инв. № подлинника

5487

№ изм.
№ изв.

Продолжение табл. 1

Наименование технической характеристики	Указание по определению значения технической характеристики и оформлению результатов определения
	<p>Для получения значений l, b, h рассчитывается среднее арифметическое не менее трех измерений каждого параметра</p>
7. Жесткость поперечного изгиба f_p упругих опор (подвесок) ДМП, Н/мм (кгс/мм)	<p>Для определения f_p к середине длины опоры, жестко закрепленной одним концом к неподвижному основанию, прикладываются силы, измеряемые образцовым динамометром 3-го разряда типа ДОР, и здесь же измеряют значение деформации поперечного изгиба опор. При этом сила должна быть такой, чтобы максимальное значение деформации опор было не менее $\pm 2,5$ мм.</p> <p>Значение жесткости поперечного изгиба упругой опоры определяется как отношение значения приложенной силы к удвоенному значению полученной деформации опоры в месте ее измерения.</p> <p>Определение f_p производится у всех четырех опор. Количество экспериментов, направление прилагаемой силы и оформление результатов – в соответствии с обязательным приложением 6.</p> <p>Экспериментально полученное значение жесткости f опоры f_{pj} определяется по формуле:</p> $f_{pj} = \frac{1}{2n} \sum_{i=1}^n \frac{R_{pi}}{\lambda_{pi}}, \quad (5)$ <p>где n – количество экспериментов по определению f_{pj};</p> <p>R_{pi} – значение силы, приложенной к середине опоры в i-ом эксперименте, Н (кгс);</p> <p>λ_{pi} – значение деформации середины опоры под действием силы R_{pi}, мм;</p> <p>j – порядковый номер упругой опоры.</p> <p>Расчетное значение жесткости для каждой упругой опоры f_{prj} должно определяться по формуле:</p> $f_{prj} = \frac{12EI}{10l^3} = \frac{Ebh^3}{10l^3}, \quad (6)$ <p>где f_{prj} – расчетное значение жесткости j-й опоры;</p> <p>E – модуль упругости стали, из которой изготовлена опора, Н/см² (кгс/см²);</p>

Инв. №: Абраката	5487
Инв. №: подлинника	

Продолжение табл. 1

Наименование технической характеристики	Указание по определению значения технической характеристики и оформлению результатов определения
	<p>I — осевой момент инерции поперечного сечения гибкого участка упругой опоры, см⁴;</p> <p>l, b, h — длина, ширина и толщина гибкого участка упругой опоры, см.</p> <p>Если толщина h по длине l упругой опоры неодинакова, то ее жесткость f_{prj} рассчитывается по формуле:</p> $f_{prj} = \frac{6EI}{10l_1^3 \left[9\frac{x}{l_1} - 6\left(\frac{x}{l_1}\right)^2 + \left(\frac{x}{l_1}\right)^3 \right]}, \quad (7)$ <p>где X — длина гибкого участка упругой опоры, заключенная между радиусами скругления в местах от утолщенной к тонкой части опоры, см;</p> <p>l_1 — половина длины l упругой опоры, имеющей утолщенную среднюю часть, см; $l_1 = \frac{l}{2}$;</p> <p>h_1 — толщина жесткого участка $l - 2x$ двухупругой опоры, см. При $\frac{h_1}{h} = 3,5$ участок $l - 2x$ считают абсолютно жестким</p>
№ изм. № изв.	<p>8. Устойчивость ДМП K_y, Н/мм (кгс/мм)</p> <p>Устойчивость ДМП, находящейся в свободном статически уравновешенном состоянии, характеризует ее способность сопротивляться перемещениям в продольно-осевом направлении. K_y характеризуется значением силы, способной вызвать перемещение свободной от связей с РГУ и СГУ ДМП в продольно-осевом направлении на 1 мм.</p> <p>Расчетное значение устойчивости ДМП K_{yr} определяется для ДМП, установленной на четырех опорах, работающих в статических условиях, по формулам:</p> <ul style="list-style-type: none"> - на растяжение: $K_{yr1} = \sum_{j=1}^n f_{prj} + \frac{G_{ДМП}}{l_n}; \quad (8)$ <ul style="list-style-type: none"> - на сжатие: $K_{yr2} = \sum_{j=1}^n f_{prj} - \frac{G_{ДМП}}{l_n}; \quad (9)$

Инв. № дубликата
Инв. № подлинника

54.87

Продолжение табл. 1

Наименование технической характеристики	Указание по определению значения технической характеристики и оформлению результатов определения
	<p>- две на растяжение, две на сжатие:</p> $K_{ypr} = \sum_{j=1}^n f_{prj}, \quad (10)$ <p>где f_{prj} - расчетное значение жесткости поперечного изгиба упругой опоры, Н/мм (кгс/мм);</p> <p>l_n - приведенная длина упругого участка опоры, мм;</p> <p>l_n принимается равной 0,8 - 0,9 длины опоры l, работающей на растяжение, и 0,9 - 1,0 длины опоры l, работающей на сжатие.</p> <p>Для экспериментального получения K_y ДМП освобождают от связей с СИУ и СГУ и статически уравновешивают в исходном рабочем положении. Последовательно прикладывая к ДМП продольно действующие нагрузки (силы), воспроизводимые с помощью образцового динамометра типа ДОР и тендерного устройства (грузов 4-го класса), измеряют значения получающихся при этом продольных перемещений ДМП λ и сил R ДМП.</p> <p>Располагая этими данными, значение K_y определяется как частное от деления значения приложенных к ДМП сил на значение перемещений, обусловленных действием этих сил.</p> <p>Значение экспериментально полученной устойчивости ДМП K_y определяется по формуле:</p> $K_y = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \frac{R_{DMPi}}{\lambda_{DMPi}}, \quad (11)$ <p>где n - общее число экспериментов, выполненных в процессе определения K_y ДМП, $n = 5$;</p> <p>R_{DMPi} - сила, приложенная к ДМП, находящейся в статически уравновешенном положении, при проведении i-го эксперимента, Н (кгс);</p> <p>λ_{DMPi} - значение зарегистрированного перемещения ДМП в направлении действия силы R ДМП при проведении i-го эксперимента, мм.</p> <p>Результаты расчетного и экспериментального определения K_y оформляются протоколом в соответствии с обязательным приложением 7</p>

Исп. № дубликата	5487
Исп. № подлинника	

№ ИЭМ.	
№ ИЭВ.	

Продолжение табл. 1

Наименование технической характеристики	Указание по определению значения технической характеристики и оформлению результатов определения
9. Приведенная длина l_n упругих опор, мм	<p>Приведенная длина упругой опоры l_n – это часть длины гибкого участка опоры, на которой ее поперечный изгиб при одновременном воздействии продольных и поперечных нагрузок наблюдается визуально, мм:</p> $l_n = l K_n, \quad (12)$ <p>где l – длина гибкого участка упругой опоры, мм; K_n – коэффициент приведения,</p> $K_n = \frac{Q_{M\theta}}{Q_{M\lambda}}, \quad (13)$ <p>где $Q_{M\theta}, Q_{M\lambda}$ – расчетное и экспериментальное значения маятникового эффекта ДМП.</p> <p>Приведенная длина упругих опор определяется по следующим формулам:</p> <ul style="list-style-type: none"> - для опор, работающих на растяжение: $l_{n\theta} = \frac{G_{DM\theta}}{K_{y_3} - f_{n_3}}; \quad (14)$ <ul style="list-style-type: none"> - для опор, работающих на сжатие: $l_{n\lambda} = \frac{G_{DM\lambda}}{f_{n_3} - K_{y_3}}, \quad (15)$ <p>где $G_{DM\theta}$ – вес ДМП, полученный экспериментально по п. 4 табл. 1, Н. (кгс); K_{y_3} – устойчивость ДМП, полученная по п. 8 табл. 1, Н/мм (кгс/мм); f_{n_3} – суммарная жесткость поперечного изгиба упругих опор ДМП, Н/мм (кгс/мм).</p> <p>Значения приведенной длины упругих опор заносятся в протокол в соответствии с обязательным приложением 8</p>
10. Допускаемые и действительные монтажно-установочные отклонения от вертикали упругих опор (подвесок) ДМП λ_L и взаимная непараллельность λ_H	<p>Значения допускаемых монтажно-установочных отклонений упругих опор от вертикали λ_{1g} определяются расчетным путем по формуле:</p> $\lambda_{1g} = 0,5l \cdot 10^{-3}, \quad (16)$ <p>где l – длина гибкого участка упругой опоры, мм.</p>

№ ИЗМ.
№ ИЗВ.

5487

Инв. № Альбома
Инв. № подлинника

Продолжение табл. 1

Наименование технической характеристики	Указание по определению значения технической характеристики и оформлению результатов определения
	<p>Действительные значения монтажно-установочных отклонений упругих опор от вертикали λ_{1j} определяются путем измерения отклонения упругих опор от вертикали с помощью рамного уровня по ГОСТ 9392-75 или оптического квадранта КО-10 по ГОСТ 14967-80, устанавливаемых в середине опоры, или других методов измерений отклонения опор, равного или меньшего 0,5 мм на длине 1 м:</p> $\lambda_{1j} = \frac{l}{5l_b} \sum_{i=1}^5 \lambda_{1i}, \quad (17)$ <p>где l - длина гибкого участка упругой опоры, мм; l_b - длина опорной базы рамного уровня, мм; λ_{1i} - толщина набора пластин, подкладываемых под нижний (верхний) конец опорной базы рамного уровня с целью обеспечения его вертикального положения, мм; j - порядковый номер упругой опоры; i - номер проведения измерений, всего измерений - 5.</p> <p>При этом ДМП и силоизмерительная система должны находиться в ненагруженном нормальном рабочем положении.</p> <p>Значение отклонения упругих опор от вертикали, имеющее одинаковое направление с направлением вектора тяги, принимается со знаком плюс, против вектора тяги - со знаком минус.</p> <p>Значение взаимной непараллельности λ_H правых и левых опор ДМП (по вектору тяги) определяется как алгебраическая сумма (с учетом знака) отклонений опор от вертикали.</p> <p>Результаты определения заносятся в протокол в соответствии с обязательным приложением 9</p>
Инв. № дубликата Инв. № подлинника	11. Жесткость изгиба связей ДМП, вспомогательного оборудования и двигателя с неподвижными конструкциями стенда

Продолжение табл. 1

Наименование технической характеристики	Указание по определению значения технической характеристики и оформлению результатов спределения
12. Рабочий ход ДМП при действии максимальных сил, воспроизводимых градуировочным устройством $\lambda_{\text{гmax}}$, мм. Перемещение переднего $\lambda_{\text{кп}}$, заднего $\lambda_{\text{кз}}$ торцов ДМП при действии сил от СГУ, мм	<p>Для определения рабочего хода ДМП при действии на нее любых по значению (в том числе и максимальных) градуировочных сил ДМП по торцам препарируют индикаторами типа "ИЧ", закрепленными на связанных с фундаментом ненесущих ДМП неподвижных конструкциях стенда, по одному индикатору с каждого торца ДМП, и нагружают с помощью РГУ градуировочными силами, регистрируя при этом на каждой ступени градуировочной нагрузки значение перемещения ДМП.</p> <p>Наибольшее значение измеряемых перемещений есть рабочий ход ДМП при действии на нее максимальных градуировочных сил $\lambda_{\text{гmax}}$, определение которого производится по формуле:</p> $\lambda_{\text{гmax}} = \frac{\lambda_{\text{кпmax}} + \lambda_{\text{кзmax}}}{2}, \quad (18)$ <p>где $\lambda_{\text{кпmax}}, \lambda_{\text{кзmax}}$ – максимальные значения найденных средних арифметических значений перемещений переднего и заднего торцов ДМП при действии максимальных градуировочных сил, мм.</p> <p>Определение $\lambda_{\text{кпmax}}, \lambda_{\text{кзmax}}$ осуществляется путем установления максимального значения перемещения переднего и заднего торцов $\lambda_{\text{кп}}, \lambda_{\text{кз}}$, которые определяются при действии градуировочных сил, в K-м ряду измерений по следующим формулам:</p> <ul style="list-style-type: none"> – для переднего торца ДМП: $\lambda_{\text{кп}} = \frac{1}{2n} \sum_{i=1}^n (\lambda_{\text{кн}i} + \lambda_{\text{кри}i}), \quad (19)$ <p>где $\lambda_{\text{кн}i}$ – перемещение переднего (заднего) торца ДМП при i-й нагрузке силоизмерительной системы в K-м ряду измерений, мм;</p> <p>$\lambda_{\text{кри}i}$ – перемещение переднего (заднего) торца ДМП при i-й разгрузке силоизмерительной системы в K-м ряду измерений;</p> <p>i – порядковый номер статической градуировки (порядковый номер снятия показаний в K-м ряду измерений);</p> <p>n – общее число статических градуировок силоизмерительной системы;</p>

№ ИЗМ.	№ ИЗВ.
--------	--------

54.87	
-------	--

Инв. № Аббаката	Подлинника
-----------------	------------

Продолжение табл. 1

Наименование технической характеристики	Указание по определению значения технической характеристики и оформлению результатов определения
	<p>- для заднего торца ДМП:</p> $\lambda_{K3} = \frac{1}{2n} \sum_{i=1}^n (\lambda_{KHi} + \lambda_{KPi}) . \quad (20)$ <p>Результаты заносятся в протокол в соответствии с обязательным приложением 11</p>
13. Рабочий ход ДМП при действии максимальных сил тяги двигателя при воспроизведении их ПГУ λ_{Rmax} , мм. Перемещение переднего λ_{KPR} , заднего λ_{K3R} торцов ДМП при действии сил от ПГУ, мм	<p>Рабочий ход ДМП при действии максимальных сил тяги двигателя λ_{Rmax} определяется по п. 12 табл. 1 нагружением силоизмерительной системы от ПГУ с применением образцового динамометра 2-го или 3-го разряда по линии тяги двигателя силой, равной R_{max}.</p> <p>Расчет λ_{Rmax} производится по формуле:</p> $\lambda_{Rmax} = \frac{\lambda_{KPRmax} + \lambda_{K3Rmax}}{2} , \quad (21)$ <p>где $\lambda_{KPRmax}, \lambda_{K3Rmax}$ - значения средних арифметических перемещений переднего и заднего торцов ДМП при действии максимальных сил тяги двигателя, воспроизводимых ПГУ, мм.</p> <p>Перемещение переднего торца ДМП λ_{KPR} при действии сил тяги двигателя, воспроизводимых от ПГУ в K-м ряду измерений, определяется по формуле:</p> $\lambda_{KPR} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \lambda_{KHi} , \quad (22)$ <p>где λ_{KHi} - перемещение переднего и заднего торцов, ДМП в K-м ряду измерений при i-й нагрузке силоизмерительной системы от ПГУ, мм;</p> <p>n - общее число нагрузок системы от ПГУ в K-м ряду измерений;</p> <p>i - порядковый номер нагрузки.</p> <p>Перемещение заднего торца ДМП λ_{K3R} при действии сил тяги двигателя, воспроизводимых от ПГУ в K-м ряду измерений, определяется по формуле:</p> $\lambda_{K3R} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \lambda_{KPi} . \quad (23)$

Инв. №: Аудитората	54.87
Инв. №: подлинника	

Продолжение табл. 1

Наименование технической характеристики	Указание по определению значения технической характеристики и оформлению результатов определения
	Результаты определения заносятся в протокол в соответствии с обязательным приложением 12
14. Деформационные перемещения ДМП относительно передних и задних опор (подвесок)	<p>Работы по определению деформационных перемещений ДМП относительно неподвижных ее передних и задних опор выполняются в полном соответствии с требованиями пп. 12, 13 табл. 1, при этом индикаторы для измерения деформационных перемещений ДМП устанавливаются на кронштейнах крепления упругих опор ДМП.</p> <p>Результаты измерений заносятся в протокол в соответствии с обязательным приложением 13</p>
15. Деформация растяжения (сжатия) ДМП под действием сил, воспроизводимых градуировочными и поверочными устройствами (сил тяги двигателя) $\Delta\lambda_{rmax}$ и $\Delta\lambda_{Rmax}$	<p>Значение деформации растяжения (сжатия) ДМП, обусловленной действием на нее максимальных сил от градуировочного и поверочного устройств, определяется на основании сопоставительного анализа полученных экспериментально-максимальных перемещений переднего и заднего торцов ДМП относительно расположенных на фундаменте не связанных с ДМП и ее опорами неподвижных конструкций стенда при выполнении работ по пп. 12, 13 табл. 1.</p> <p>Выявленная разница между средними арифметическими значениями зарегистрированных наибольших перемещений ДМП относительно фундамента стенда для переднего и заднего торцов ДМП отражает значение продольных деформаций сжатия (растяжения) ДМП, возникающих под действием на нее максимальных сил от градуировочного или поверочного устройства.</p> <p>Результаты определения $\Delta\lambda_{rmax}, \Delta\lambda_{Rmax}$ заносятся в протокол в соответствии с обязательным приложением 14 после обработки показаний индикаторов по формулам:</p> $\Delta\lambda_{rmax} = \lambda_{kpmax} - \lambda_{kzmax}, \quad (24)$ $\Delta\lambda_{Rmax} = \lambda_{kpRmax} - \lambda_{kzRmax}. \quad (25)$

Изв. №: Аубинката	54 87
Изв. №: подлинника	

№ изм.	
№ изв.	

Продолжение табл. 1

Наименование технической характеристики	Указание по определению значения технической характеристики и оформлению результатов определения
16. Продольно-осевое расстояние между передними и задними опорами ДМП L , мм	<p>Значение L должно определяться с допускаемой погрешностью не более ± 1 мм на длине 1 м. Значение продольно-осевого расстояния L между передними и задними опорами ДМП находится как среднее арифметическое не менее пяти результатов измерений расстояний между парой правых и левых (по полулу) опор ДМП и определяется по формуле:</p> $L = \frac{1}{2} \left(\frac{1}{n_p} \sum_{i=1}^{n_p} L_{pi} + \frac{1}{n_l} \sum_{i=1}^{n_l} L_{li} \right), \quad (26)$ <p>где n_p, n_l – количество единичных результатов измерений расстояния между "правыми" и "левыми" опорами ДМП, мм;</p> <p>L_{pi}, L_{li} – результаты единичных измерений продольно-осевых расстояний между "правыми" и "левыми" опорами ДМП, мм.</p> <p>Результаты заносятся в протокол в соответствии с обязательным приложением 15</p>
17. Расстояние между линией действия силы тяги двигателя и линией действия градуировочных сил H_R , мм	<p>Значение H_R должно определяться с допускаемой погрешностью не более ± 1 мм на длине 1 м.</p> <p>Результаты определения расстояния H_R между линией действия силы тяги двигателя и линией действия градуировочных сил заносятся в протокол в соответствии с обязательным приложением 16 после обработки по формуле:</p> $H_R = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n H_{Ri}, \quad (27)$ <p>где n – количество произведенных единичных измерений расстояния H_R; $n > 5$;</p> <p>H_{Ri} – результат i-го измерения расстояния H_R, мм</p>
18. Максимально допустимые температурные изменения длины ДМП относительно передних и задних неподвижных опор (подвесок) $\lambda_{tp}, \lambda_{tz}$	<p>Значения λ_{tp} и λ_{tz} определяются расчетным и экспериментальным методами.</p> <p>Расчетное значение максимально допустимых температурных изменений длины ДМП определяется из условия, что в процессе проведения испытаний двигателей средняя температура массы тела ДМП отличается от средней температуры массы тела неподвижных конструкций стенда, на которых жестко укреплены передние и задние опоры ДМП, на некоторое допускаемое значение Δt_{max}, $^{\circ}\text{C}$.</p>

№ изм.
№ изв.

54.87

Инв. № дубликата
Инв. № подлинника

Продолжение табл. 1

Наименование технической характеристики	Указание по определению значения технической характеристики и оформлению результатов определения
Инв. № дубликата Инв. № подлинника	<p>Расчетное значение температурных изменений длины ДМП $\lambda_{t_{np}}$ и $\lambda_{t_{gp}}$ определяется по следующим формулам:</p> $\lambda_{t_{np}} = \alpha_t L_n \Delta t_{max}, \quad (28)$ $\lambda_{t_{gp}} = \alpha_t L_3 \Delta t_{max}, \quad (29)$ <p>где α_t - коэффициент температурного линейного удлинения стали, из которой изготовлена ДМП; $\alpha_t = 1,2 \cdot 10^{-5} \text{ мм/}^{\circ}\text{C};$</p> <p>$L_n, L_3$ - расстояния между плоскостью крепления силоизмерительного датчика и плоскостью крепления соответственно передней и задней пары (по вектору силы тяги) упругих опор ДМП, мм;</p> <p>Δt_{max} - максимально допустимая разность между значениями средней температуры массы тела ДМП и значением средней температуры массы тела силовоспринимающей станины, на которой закреплены неподвижные опоры ДМП и силоизмерительного датчика, $^{\circ}\text{C}$.</p> <p>Значение Δt_{max} принимается равным:</p> <ul style="list-style-type: none"> $\pm 50 \text{ }^{\circ}\text{C}$ - для высотно-скоростных испытательных стендов с рабочей температурой испытаний в термобарокамере от минус 60 до плюс 100 $^{\circ}\text{C}$; $\pm 20 \text{ }^{\circ}\text{C}$ - для климатических стендов с экстремальной температурой в испытательном боксе $\pm 60 \text{ }^{\circ}\text{C}$; $\pm 10 \text{ }^{\circ}\text{C}$ - для наземных испытательных стендов с экстремальной температурой в испытательном боксе летом +30 $^{\circ}\text{C}$, зимой -30 $^{\circ}\text{C}$. <p>Экспериментальные определения λ_{t_n} и λ_{t_3} проводятся в связи с возможными (до 50 %) изменениями Δt_{max} в зависимости от конструкции силоизмерительных систем и испытательных стендов.</p> <p>Определение экспериментальных (действительных) значений максимально допустимых изменений длины ДМП $\lambda_{t_{np}}$, $\lambda_{t_{gp}}$ относительно неподвижных передних и задних опор должно</p>

Продолжение табл. 1

Наименование технической характеристики	Указание по определению значения технической характеристики и оформлению результатов определения
№ изм. № изв.	<p>ны проводиться, в основном, в зимний период (январь – февраль) и летний период (июнь – июль) текущего года по программе, согласованной с ГОСТ и п. 12 табл. 1.</p> <p>Значения сил R, прилагаемых к ДМП, должны быть равными или кратными силам, создаваемым методом непосредственного нагружения при проверке силоизмерительной системы.</p> <p>Значения $\lambda_{t_{p3}}$ и $\lambda_{t_{33}}$ определяются по формулам:</p> $\lambda_{t_{p3}} = \lambda_{t_{pR}} - \lambda_{KpR}, \quad (30)$ $\lambda_{t_{33}} = \lambda_{t_{3R}} - \lambda_{K3R}, \quad (31)$ <p>где $\lambda_{t_{pR}}, \lambda_{t_{3R}}$ – изменения длины ДМП относительно передней и задней опор, измеренные при действии на ДМП температуры t и силы R, мм;</p> <p>$\lambda_{KpR}, \lambda_{K3R}$ – изменения длины ДМП относительно передней и задней опор, измеренные при действии на ДМП силы R_K и нормальной температуры $(20 \pm 5)^\circ\text{C}$, мм.</p> <p>Результаты расчета и экспериментального определения λ_{t_p} и λ_{t_3} включаются в протокол в соответствии с обязательным приложением 17.</p> <p>Взаимная непараллельность передних и задних опор, возникающая из-за температурных изменений длины ДМП, не должна превышать значений, указанных в ОСТ 1 02512-84</p>
Инв. № дубликата Инв. № подлинника	<p>19. Максимальные деформационные перемещения опор $\lambda_{gpt_{max}}, \lambda_{g3t_{max}}$ ДМП и силоизмерителя $\lambda_{gc t_{max}}$ относительно фундамента стенда</p> <p>Значение $\lambda_{gpt_{max}}, \lambda_{g3t_{max}}, \lambda_{gc t_{max}}$ определяются по п. 12 табл. 1. Для их определения на опоры ДМП устанавливаются датчики линейных перемещений и часовые индикаторы, измеряющие деформацию опор относительно фундамента стенда при действии на силоизмерительную систему нагрузки $R = R_{max}$.</p> <p>Результаты измерений заносятся в протокол в соответствии с обязательным приложением 18 после обработки показаний измерителей перемещений по формулам:</p> <ul style="list-style-type: none"> - для передних опор: $\lambda_{gpt_{max}} = \frac{1}{n_H} \sum_{i=1}^{n_H} \lambda_{gpi t_{max}}; \quad (32)$

Продолжение табл. 1

Наименование технической характеристики	Указание по определению значения технической характеристики и оформлению результатов определения
	<p>- для задних опор:</p> $\lambda_{g3max} = \frac{1}{n_H} \sum_{i=1}^{n_H} \lambda_{g3i max}; \quad (33)$ <p>- для опор силоизмерителя:</p> $\lambda_{gcmax} = \frac{1}{n_H} \sum_{i=1}^{n_H} \lambda_{gci max}; \quad (34)$ <p>где n_H - общее число экспериментов по измерению перемещений при действии на ДМП максимальной нагрузки от СГУ;</p> <p>$\lambda_{gpi max}$, $\lambda_{gzi max}$, $\lambda_{gci max}$ - результат i-го измерения деформационных перемещений передней, задней опоры ДМП и опоры силоизмерителя при действии на ДМП максимальной нагрузки от СГУ, мм</p>

Примечания: 1. Пункты 4, 5, 6 и 7 выполняются при отсутствии в технической документации значений, указанных в пунктах технических характеристик.

2. Жесткость поперечного изгиба f_p упругих пластин ДМП силоизмерительных систем, находящихся в эксплуатации, разрешается определять только расчетным методом при условии, если определенная экспериментальная устойчивость ДМП Куз совпадает с расчетным значением K_{ur} .

3. Допускается изменять порядок работ в зависимости от того, аттестуется вновь изготовленная или эксплуатируемая силоизмерительная система.

4.1.2. На основе анализа СКСС и результатов измерения технических характеристик должна составляться структурная схема источников систематических и случайных погрешностей силоизмерительной системы (ССИПС). Пример построения ССИПС указан в ОСТ 1 00380-80.

4.1.2.1. При составлении ССИПС следует пользоваться следующими условными обозначениями погрешностей силоизмерительной системы:

- ΔR_C ; - систематическая погрешность;
- δR_i ; - случайная погрешность.

Инв. № дубликата	54.87
Инв. № подлинника	

4.1.2.2. Для конкретизации источника погрешностей i следует в качестве цифровых индексов к обозначениям погрешности ССИПС использовать номера составных частей силоизмерительной системы по ОСТ 1 02512-84.

Для указания причин (внешних действующих факторов) изменения технических характеристик, входящих в систему составных частей, в качестве буквенных индексов к обозначениям составляющих погрешности в ССИПС должны применяться следующие обозначения:

t – температура;

p – давление;

V – скорость нагружения (разгрузки) силоизмерительной системы;

W – скорость набегающего потока воздуха;

λ – деформация элементов конструкции силоизмерительной системы;

g – временные перегрузки, ускорение;

j – вибрация;

l – передаточное число (постоянная) силоизмерительного (градуировочного) преобразователя;

H_R – линейное смещение вектора силы тяги относительно оси градуировочного устройства;

α – угловое отклонение вектора силы тяги;

d' – дешифровка результатов измерения силы;

G – весовые характеристики;

U – напряжение питания силоизмерительного (градуировочного) преобразователя.

Так, например, ΔR_{C1t} обозначает систематическую погрешность, источником которой является ДМП при воздействии на нее температуры.

4.1.2.3. ССИПС изображается на формате А2 по ГОСТ 2.301-68 с указанием всех источников и причин возникновения погрешностей.

4.1.3. В соответствии с полученной ССИПС и результатами определения технических характеристик силоизмерительной системы должна быть проведена расчетная оценка ожидаемых пределов допускаемых систематических и случайных погрешностей измерения силы тяги двигателя.

4.1.3.1. Пользуясь результатами расчетной оценки ожидаемых пределов допускаемых систематических и случайных погрешностей и при условии выполнения измерений силы тяги двигателя без внесения поправок в результат измерения силы, ожидаемый предел допускаемой суммарной погрешности результата измерения силы от тяги двигателя должен определяться по формуле:

$$\Delta R_D = \sum_{i=1}^m \Delta R_{CDi} \pm \sqrt{\Delta R_{OD}^2 + \sum \Delta R_{ODi}^2 + \Delta R_{DD}^2}, \quad (35)$$

где ΔR_D – значение предела допускаемой суммарной погрешности измерения силы, Н (кгс);

№ изм.
№ изв.

5487

Изв. № дубликата
Изв. № подлинника

$\Delta_{R_{CAi}}$ - значение ожидаемых пределов допускаемых систематических погрешностей, вносимых в результаты измерений силы тяги, полученных по п. 4.1.3, Н (кгс);

$\Delta_{R_{OD}}$ - предел основной допускаемой случайной погрешности силоизмерительной системы, Н (кгс);

$\Delta_{R_{DDi}}$ - значение пределов допускаемых случайных погрешностей, вносимых в результаты измерений силы в процессе отсчетов показаний силоизмерительной системы и дешифровки экспериментальных данных, Н (кгс);

$\Delta_{R_{AD}}$ - предел допускаемой случайной погрешности, обусловленной нестабильностью показаний силоизмерительной системы во времени при нормальных условиях эксплуатации системы, Н (кгс).

4.1.3.2. При проведении оценки ожидаемых пределов систематических погрешностей силоизмерительной системы и внесении соответствующих им поправок в результаты измерений силы тяги двигателей, что должно быть предусмотрено методикой выполнения измерений или обеспечиваться конструкцией системы, ожидаемый предел допускаемой суммарной погрешности Δ_{R_D} , получаемых результатов измерений силы должен определяться по формуле:

$$\Delta_{R_D} = K \sqrt{S^2 + \sum_{i=1}^m \frac{\Delta_{RCi}^2}{3}}, \quad (36)$$

где S - среднее квадратическое значение случайной погрешности силоизмерительной системы;

Δ_{RCi} - неисклоненная систематическая погрешность силоизмерительной системы, подчиняющаяся закону распределения, близкому к равномерному;

m - число суммируемых неисклоненных систематических погрешностей силоизмерительной системы;

K - коэффициент, зависящий от требуемой доверительной вероятности погрешности измерения P_D и числа m суммируемых систематических составляющих погрешности силоизмерительной системы, определяемый по ОСТ 1 00380-80 или эмпирической формуле:

$$K = \frac{T_\alpha S + \sum_{i=1}^m \Delta_{RCi}}{S + \sqrt{\sum_{i=1}^m \frac{\Delta_{RCi}^2}{3}}}, \quad (37)$$

где T_α - коэффициент Стьюдента-Фишера по ОСТ 1 02517-84.

№ изм.	
№ изв.	

	54.87
--	-------

Изв. № дубликата	
Изв. № подлинника	

4.1.3.3. Результаты определения значений ожидаемого предела допускаемой суммарной погрешности силоизмерительной системы при измерении силы тяги двигателя оформляются протоколом в соответствии с обязательным приложением 19.

4.1.4. По результатам работ по пп. 2.2., 4.1.1 – 4.1.3.2 должна составляться техническая справка, разделы которой приведены в рекомендуемом приложении 20.

4.1.5. Техническая справка, согласованная главным метрологом эксплуатирующегося предприятия, утвержденная его руководителем или заместителем руководителя, направляется в ГОМС по п. 1.4.

4.2. Выполнение работ по определению значений основных метрологических характеристик силоизмерительных систем, обработка результатов наблюдений при определении метрологических характеристик, оформление результатов их измерений осуществляются в соответствии с ОСТ 1 02517-84.

4.2.1. На первом этапе метрологической аттестации силоизмерительных систем производится определение значений основных метрологических характеристик, указанных в табл. 2.

Таблица 2

№ изм.	Наименование метрологической характеристики	Указание по определению значения метрологической характеристики и оформлению результатов
	1. Порог чувствительности	По ОСТ 1 02517-84
	2. Случайная составляющая погрешности измерения	По ОСТ 1 02517-84
	3. Вариация показаний силоизмерительной системы σ_K	По ОСТ 1 02517-84
5487	4. Цена наименьшего деления (единицы отсчета) шкалы силоизмерительной системы C_K	По ОСТ 1 02517-84
	5. Вид градуировочной характеристики $L = f(R)$	<p>Градуировочная характеристика силоизмерительной системы должна составляться по результатам, полученным при определении случайной составляющей системы по п. 2 табл. 2. Количество нагрузений системы должно быть не менее десяти.</p> <p>Градуировочная характеристика при малой нелинейности ($\gamma_{нел} \leq 0,25\%$) должна выражаться в виде формулы или графика, при явно выраженной нелинейности ($\gamma_{нел} > 0,25\%$) – в виде таблицы.</p> <p>Линейной градуировочной характеристику следует считать при $\gamma_{нел} \leq 0,05\%$.</p>
Инв. № дубликата		
Инв. № подлинника		

Продолжение табл. 2

Наименование метрологической характеристики	Указание по определению значения метрологической характеристики и оформлению результатов
	<p>Расчет коэффициента нелинейности производится в соответствии с ГОСТ 15077-78 или по формуле:</p> $\delta_{нел} = \frac{(L_K - L_{K-1})_{max}}{L_{Kmax} - L_1} \cdot \frac{L_{Kmax} - L_1}{K-1} \cdot 100, \quad (38)$ <p>где L_K, L_{K-1}, L_1 — средние арифметические показания силоизмерительной системы соответственно в K-м, $K-1$. и 1-м ряду измерений</p>
6. Стабильность показаний силоизмерительной системы m_T	<p>Стабильность показаний силоизмерительной системы m_T — это свойство силоизмерительной системы сохранять во времени неизменность своих показаний при действии неизменных по значению контрольных нагрузок в нормальных статических условиях. Она должна определяться при отсутствии нагрузки и нагрузках, равных $0,5 R_{max}$ и R_{max}.</p> <p>Время наблюдения за показаниями системы не менее 3 ч, снятие показаний каждые 10 – 15 мин.</p> <p>При выполнении работ по определению стабильности показаний силоизмерительной системы, регулировка ее и воздействие на ДМП посторонних сил не допускаются.</p> <p>В случае использования в силоизмерительной системе электромеханического вибратора, запись показаний производится до включения вибратора и после полного успокоения системы, возмущенной включением вибратора.</p> <p>Одновременно с записью показаний системы производится измерение и запись температур, установленных в испытательном боксе и в помещении расположения вторичного преобразователя силы.</p> <p>Результаты наблюдений заносятся в протокол в соответствии с обязательным приложением 21.</p> <p>Нестабильность показаний на протяжении установленного контрольного промежутка времени не должна превышать одной трети предела допускаемой основной погрешности системы.</p> <p>Примечание. Продолжительность выбранного контрольного промежутка времени для определения стабильности показаний системы должна быть не меньше, чем максимально возможное время, заключенное между момен-</p>

Инв. № дубликата	5487
Инв. № подлинника	

Продолжение табл. 2

Наименование метрологической характеристики	Указание по определению значения метрологической характеристики и оформлению результатов
№ изм. № изб.	<p>тог завершения предпусковой градуировки системы и моментом завершения наибольшего по продолжительности испытания с проведением измерений силы тяги двигателя.</p> <p>Обработку результатов наблюдений и расчет m_T следует производить по следующей формуле:</p> $m_T = \frac{C_K(L_{Kmax} - L_{Kmin})}{R_{max}} \cdot 100, \quad (39)$ <p>где C_K — цена деления шкалы системы, определенная по п. 4 табл. 2;</p> <p>L_{Kmax}, L_{Kmin} — максимальные и минимальные показания силоизмерительной системы, зарегистрированные при действии на систему каждой из указанных контрольных нагрузок.</p> <p>Значения m_T заносятся в протокол в соответствии с обязательным приложением 21.</p> <p>Показания силоизмерительной системы считаются стабильными, если обнаруженное максимальное значение нестабильности системы m_{Tmax} не превышает одной трети предела допускаемой основной погрешности системы.</p> <p>Если m_{Tmax} превышает одну треть предела допускаемой основной погрешности силоизмерительной системы, то абсолютное значение основной погрешности системы увеличивается на обнаруженное значение при оценке суммарной погрешности результатов единичных измерений, т.е. m_{Tmax} рассматривается как систематическая погрешность, имеющая случайное происхождение, и принимается со знаком "+".</p>
Инв. № дубликата Инв. № подлинника	<p>5487</p> <p>7. Систематическая погрешность ΔR_{CK}</p> <p>Определение систематической погрешности силоизмерительной системы на первом этапе ее метрологической аттестации осуществляется по результатам 10-кратного нагружения системы с помощью ПГУ и образцового динамометра 3-го разряда.</p> <p>Нагружение системы производится ступенями по $0,1 R_{max}$ в диапазоне $(0,1 \div 1,0) R_{max}$. Обработка и оформление результатов — по ОСТ 1 02517-84.</p>

4.3. На втором этапе метрологической аттестации силоизмерительной системы определяются метрологические характеристики, указанные в табл. 3.

Таблица 3

Наименование метрологической характеристики	Указание по определению значения метрологической характеристики и оформлению результатов
1. Систематическая погрешность ΔR_{CK}	<p>Определение систематической погрешности силоизмерительной системы производится в порядке, установленном п. 7 табл. 2 с применением образцового динамометра 1-го или 2-го разряда. Нагрузка системы осуществляется по линии действия силы тяги двигателя в течение 8 - 10 ч, интервалы времени между отдельными видами градуировки должны быть не более 1 ч.</p> <p>Примечание. Значения установившейся в боксе температуры за период градуировки, проводимой для определения систематической погрешности системы, не должны изменяться более чем на $\pm 2^{\circ}\text{C}$</p>
2. Предел допускаемой основной погрешности ΔR_0	<p>Предел допускаемой основной погрешности должен определяться по формуле:</p> $\Delta R_0 = \Delta R_{CK\ max} + \Delta R_p , \quad (40)$ <p>где $\Delta R_{CK\ max}$, ΔR_p - систематическая и случайная составляющие погрешности для K-го ряда измерений и всей совокупности рядов измерений.</p> <p>Значения предела относительной допускаемой погрешности силоизмерительной системы следует рассчитывать в соответствии с ОСТ 1 02517-84.</p> <p>Значение предела допускаемой приведенной основной погрешности измерения рассчитывается с использованием в качестве нормирующего значения измеряемой величины значение силы, развиваемой градуировочным устройством на последней ступени нагружения и равной R_{max}:</p> $\gamma R_0 = \frac{\Delta R_0}{R_{max}} \cdot 100 \quad (41)$
Инв. № дубликата Инв. № подлинника	3. Диапазон значений силы, измеряемой силоизмерительной системой с допускаемой относительной погрешностью, не превышающей $\pm 0,5\%$

Продолжение табл. 3

Наименование метрологической характеристики	Указание по определению значения метрологической характеристики и оформлению результатов
4. Допускаемая приведенная суммарная погрешность силоизмерительной системы в рабочих условиях ν , %	<p>Допускаемая приведенная погрешность силоизмерительной системы в рабочих условиях определяется по формуле:</p> $\nu = \delta_{R_0} + \left \tau_f \sqrt{\sum_{i=1}^n \left(\frac{\delta R_i}{\sqrt{3}} \right)^2} \right , \quad (42)$ <p>где δ_{R_0} - предел допускаемой основной погрешности силоизмерительной системы, выраженный в процентах от максимального (нормирующего) значения силы;</p> <p>δR_i - предел допускаемой дополнительной погрешности силоизмерительной системы, обусловленной действием на систему i-го фактора при отклонении значения последнего от нормального номинального значения на допускаемую величину, выраженный в процентах от максимального (нормирующего) значения силы;</p> <p>τ_f - коэффициент, учитывающий доверительную вероятность.</p> <p>$\tau_f = 3$ при $P = 0,997$.</p> <p>При этом предполагается, что суммарное значение рассматриваемого ряда дополнительных погрешностей подчиняется закону распределения, близкому к нормальному. Значения ν должны выбираться из следующего ряда чисел: $1 \cdot 10^n; 1,5 \cdot 10^n; 2 \cdot 10^n; 2,5 \cdot 10^n; 4 \cdot 10^n; 5 \cdot 10^n$; где $n = 1; 0; -1; -2$.</p> <p>Значение ν должно выражаться не более чем двумя знаками цифрами.</p>

5. ОФОРМЛЕНИЕ РЕЗУЛЬТАТОВ МЕТРОЛОГИЧЕСКОЙ АТТЕСТАЦИИ СИЛОИЗМЕРИТЕЛЬНОЙ СИСТЕМЫ

5.1. Результаты метрологической аттестации силоизмерительной системы должны оформляться в виде технического отчета, разделы которого приведены в рекомендуемом приложении 22.

Допускается разделы, содержащие сведения о результатах работ первого этапа метрологической аттестации силоизмерительных систем, заменять технической справкой или протоколом в качестве приложения к техническому отчету.

Инв. №: дубликата	54.87
Инв. №: подлинника	

Результаты аттестации однокомпонентных силоизмерительных систем, предназначенных для измерения силы тяги двигателя менее $1 \cdot 10^3$ Н (кгс) допускается оформлять протоколом по ГОСТ 8.326-78.

5.2. Технический отчет (протокол) должен подписываться исполнителями метрологической аттестации, согласовываться главным метрологом ГОМС, главным метрологом предприятия, эксплуатирующего систему, старшим представителем заказчика на эксплуатирующем систему предприятии и утверждаться руководителями ГОМС и предприятия, эксплуатирующего силоизмерительную систему, или их заместителями.

5.3. На основании заключения, изложенного в техническом отчете (протоколе), ГОМС выдает свидетельство о метрологической аттестации, форма которого приведена в обязательном приложении 23.

Инв. № дубликата	5487
Инв. № подлинника	

N ₁ ИЗМ.	
N ₂ ИЗВ.	

ПРИЛОЖЕНИЕ 1
Обязательное

ОФОРМЛЕНИЕ ПРОТОКОЛА ОПРЕДЕЛЕНИЯ ДОПУСКАЕМОЙ ДЛЯ ИЗМЕРЕНИЯ СИЛЫ ТЯГИ ДВИГАТЕЛЯ

ПРОТОКОЛ
ОПРЕДЕЛЕНИЯ МАКСИМАЛЬНО ДОПУСКАЕМОЙ ДЛЯ ИЗМЕРЕНИЙ СИЛОИЗМЕРИТЕЛЬНОЙ
СИСТЕМОЙ СИЛЫ ТЯГИ ДВИГАТЕЛЯ

стенда № _____ предприятия п/я _____

Действующая на силоизмерительную систему нагрузка, Н (кгс)	0		0,3 R_{max}		0,6 R_{max}		0,9 R_{max}		1,0 R_{max}		1,25 R_{max}	
	н	р	н	р	н	р	н	р	н	р	н	р
Ожидаемые показания силоизмерительной системы												
Показания силоизмерительной системы при 3-кратном на- гружении, в диапазоне (0 - 0,3) R_{max}												
Показания силоизмерительной системы при 3-кратном на- гружении в диапазоне (0 - 0,6) R_{max}												
Показания силоизмерительной системы при 3-кратном на- гружении в диапазоне (0 - 0,9) R_{max}												
Показания силоизмерительной системы при 3-кратном на- гружении в диапазоне (0 - 1,0) R_{max}												
Показания силоизмерительной системы при 3-кратном на- гружении в диапазоне (0 - 1,25) R_{max}												
Показания силоизмерительной системы после 6 ч выдержки под нагрузкой 1,25 R_{max}												
Обнаруженные остаточные деформации элементов системы и замеченные неисправности функционирования												
Заключение по результатам проведенных исследований и 6 ч выдержки системы при действии нагрузки (силы) 1,25 R_{max} , Н (кгс)												

Условные обозначения:
н - при нагружении системы;
р - при разгрузке системы.

Согласовано

Главный метролог предприятия п/я _____

Исполнители:

Представитель отдела главного метролога

подпись инициалы, фамилия

должность подпись инициалы, фамилия

Представитель ГОМС.

Представитель службы эксплуатации системы

должность подпись инициалы, фамилия

должность подпись инициалы, фамилия

№ изм.

№ изм.

54.87

Изв. № дубликата
Изв. № подлинника

ПРИЛОЖЕНИЕ 2

Рекомендуемое

ОФОРМЛЕНИЕ ПРОТОКОЛА АТТЕСТАЦИИ СИУ

СОГЛАСОВАНО

УТВЕРЖДАЮ

Главный метролог предприятия п/я _____
 _____, 19____ г.

Руководитель предприятия
 п/я _____
 _____, 19____ г.

ПРОТОКОЛ

метрологической аттестации силоизмерительного
 устройства силоизмерительной системы стенда №_____

1. Общие сведения об аттестуемом средстве _____
 наименование и дата выпуска,

заводское обозначение, №_____, назначение

2. Определяемые метрологические характеристики _____
 полное

наименование

3. Методы исследований _____
 наименование методик

4. Последовательность и содержание выполненных операций исследования

наименование операций и последовательность их выполнения

5. Результаты измерений _____
 таблицы или ссылки на таблицы

6. Результаты обработки измерений _____
 формулы для расчета и таблицы результатов расчета

7. Выводы _____
 по каждой характеристике

Инв. № дубликата	
Инв. № подлинника	5487

8. Заключение

по результатам аттестации в целом, класс точности,

разряд

Исполнители предприятия п/я

должность	подпись	инициалы, фамилия
-----------	---------	----------------------

№ ИЗМ.	№ ИЗМ.
№ ИЗМ.	№ ИЗМ.

Инв. №: Дубликата	54 87
Инв. №: подлинника	

ОФОРМЛЕНИЕ ПРОТОКОЛА ОПРЕДЕЛЕНИЯ ВЕСА ДМП

ПРОТОКОЛ

определения веса ДМП стендаНо _____ образцовым динамометром 3-го разряда
типа ДОР (ДОС) (на весах класса 0,2) предприятия п/я _____

Номер измерения веса	Результат определения веса ДМП при расположении образцового динамометра												Значение веса ДМП $G_{ДМП} = G_1 + G_3$, Н (кгс)	
	со стороны передней пары опор						со стороны задней пары опор							
	Δ_1 , мм	Показания образцового динамометра			среднее арифметическое R_1 , Н (кгс)	Δ_3 , мм	Показания образцового динамометра			среднее арифметическое R_3 , Н (кгс)				
1		без нагрузки N_{01} , деления	под нагрузкой $N_{1изм}$, деления	ΔN , деления, $\Delta N = N_{1изм} - N_{01}$	R_{1i} , Н (кгс)		без нагрузки N_{03} , деления	под нагрузкой $N_{3изм}$, деления	ΔN , деления, $\Delta N = N_{3изм} - N_{03}$	R_{3i} , Н (кгс)				
2														
3														
4														

Согласовано

Главный метролог предприятия п/я _____

№ изм.
№ изв.

подпись

инициалы, фамилия

Исполнители:

Представитель отдела главного метролога

должность

подпись

инициалы, фамилия

Представитель ГОМС

должность

подпись инициалы, фамилия

Представитель службы эксплуатации силоизмерительной системы

должность

подпись

инициалы, фамилия

Изв. № дубликата
Изв. № подлинника

5487

Нив. № дубликата	
Нив. № подлинника	5487

№ изм.												
№ изв.												

ОФОРМЛЕНИЕ ПРОТОКОЛА ОПРЕДЕЛЕНИЯ ВЕСА ОБОРУДОВАНИЯ

ПРОТОКОЛ

определения веса монтируемого на ДМП оборудования и изделия стенда

№ _____ предприятия п/я _____

Наименование оборудования	Номер измерения веса	Расстояние между плоскостью крепления передней пары упругих опор и линией, проходящей через центр тяжести взвешиваемого оборудования	Результат определения веса, Н (кгс)	Среднее арифметическое значение веса, Н (кгс)
Испытываемое изделие	1			
	2			
	3			
	4			
Подмоторная рама	1			
	2			
	3			
	4			
Входное устройство	1			
	2			
	3			
	4			
Устройство для крепления фурнажной камеры	1			
	2			
	3			
	4			
	1			
	2			
	3			
	4			
	1			
	2			
	3			
	4			

Согласовано

Главный метролог предприятия п/я _____

подпись инициалы, фамилия

Представитель ГОМС

должность подпись инициалы, фамилия

Исполнители:

Представитель отдела главного метролога

подпись инициалы, фамилия

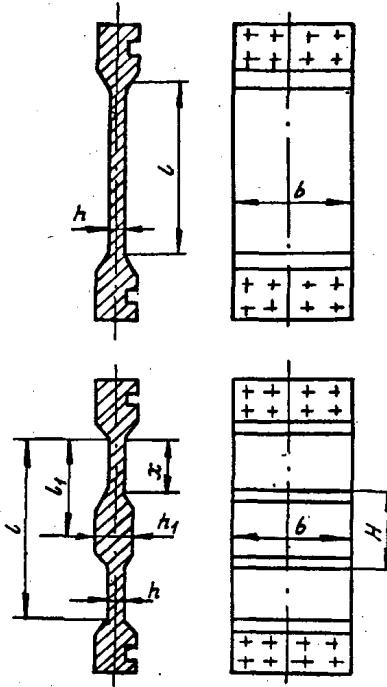
Представитель службы эксплуатации системы

подпись инициалы, фамилия

ПРИЛОЖЕНИЕ 5
Рекомендуемое

ОФОРМЛЕНИЕ ПРОТОКОЛА ИЗМЕРЕНИЯ ГЕОМЕТРИЧЕСКИХ ПАРАМЕТРОВ ОПОР ДМП

ПРОТОКОЛ
измерения геометрических размеров гибких участков упругих опор ДМП стенд № _____
предприятия п/я _____

Чертеж упругой опоры	Номер опоры	Номер измерения	Результат измерения, мм											
			l	l_{cp}	b	b_{cp}	h	h_{cp}	b_1	l_{1cp}	d	d_{cp}	H	H_{cp}
	1	1												
		2												
		3												
		4												
	2	1												
		2												
		3												
		4												
	3	1												
		2												
		3												
		4												
	4	1												
		2												
		3												
		4												

Согласовано

Главный метролог предприятия п/я _____

подпись инициалы, фамилия

Представитель ГОМС

должность подпись инициалы, фамилия

Исполнители:

Представители отдела главного метролога

должность подпись инициалы, фамилия

Представитель службы эксплуатации силоизмерительной системы

должность подпись инициалы, фамилия

Инв. № дубликата	
Инв. № полинкника	54 87

ПРИЛОЖЕНИЕ 6

Обязательное

ОФОРМЛЕНИЕ ПРОТОКОЛА ОПРЕДЕЛЕНИЯ ЖЕСТКОСТИ ОПОР

ПРОТОКОЛ

расчетного и экспериментального определения жесткости поперечного изгиба упругих опор ДМП стенда № _____ предприятия п/я _____

Способ определения жесткости поперечного изгиба упругих опор	Номер измерения	Результат измерения деформации λ_n , мм				Результат определения жесткости опор f_n , Н/мм (кгс/мм)				Суммарная жесткость изгиба четырех упругих опор	
		Номер опоры									
		1	2	3	4	1	2	3	4		
Расчетное определение жесткости по исходным данным $E = \dots$; $l = \dots$; $b = \dots$; $h = \dots$											
Экспериментальное определение жесткости поперечного изгиба упругих опор (деформация в направлении действия силы тяги двигателя)	1										
	2										
	3										
	4										
	5										
Среднее арифметическое пяти результатов измерений											
Экспериментальное определение жесткости поперечного изгиба упругих опор (деформация в направлении, противоположном действию силы тяги двигателя)	1										
	2										
	3										
	4										
	5										
Среднее арифметическое пяти результатов измерений											
Среднее арифметическое десяти результатов измерений											

Согласовано

Главный метролог предприятия п/я _____

подпись инициалы, фамилия

Представитель ГОМС

должность подпись инициалы, фамилия

Исполнители:

Представитель отдела главного метролога

должность подпись инициалы, фамилия

Представитель службы эксплуатации системы

должность подпись инициалы, фамилия

№ изм.

№ изв.

54 87

Инв. № дубликата
Инв. № подлинника

ОФОРМЛЕНИЕ ПРОТОКОЛА ОПРЕДЕЛЕНИЯ УСТОЙЧИВОСТИ ДМП

ПРОТОКОЛ

Дата

ОПРЕДЕЛЕНИЯ устойчивости ДМП силоизмерительной системы стендаН°
предприятия

19 г.

Ряд измерений <i>K</i>	Значение перемещения ДМП $\lambda_{ДМП}$, мм	Среднее арифметическое	Показание образцового динамометра, единица отсчета	Среднее арифметическое	Сила, действующая на ДМП, Н (кгс)		Устойчивость ДМП K_y , Н/мм (кгс/мм)	
					без приведения к первой нагрузке	приведенная к первой нагрузке		
1	По направлению тяги двигателя							
2								
3								
4								
5								
1	Против направления тяги двигателя							
2								
3								
4								
5								
Среднее арифметическое значение устойчивости ДМП при перемещении по направлению тяги двигателя $K_{y_{эср}}$								
Среднее арифметическое значение устойчивости ДМП при перемещении против направления тяги двигателя $K_{y_{эср}}$								
Расчетное значение устойчивости ДМП K_y								

Согласовано

Главный метролог предприятия п/я

подпись инициалы, фамилия

Представитель ГОМС

должность подпись инициалы, фамилия

Исполнители:

Представитель отдела главного метролога

должность подпись инициалы, фамилия

Представитель службы эксплуатирующей системы

должность подпись инициалы, фамилия

№ кад.
 № избр.
 54-87
 Изв. № аудитора
 Изв. № подлинника

ПРИЛОЖЕНИЕ 8
Обязательное

ОФОРМЛЕНИЕ ПРОТОКОЛА ПРИВЕДЕНИЯ ПАРАМЕТРОВ ОПОР ДМП

Дата

" _____ 19 ____ г.

ПРОТОКОЛ

определения приведенной длины упругих опор ДМП,
работающих на растяжение (сжатие) стенда № _____
предприятия п/я _____

Наименование параметров ДМП и параметров упругих опор	Значение параметра
Вес ДМП, полученный экспериментально, $G_{ДМП}$, Н (кгс)	
Значение устойчивости ДМП, полученное экспериментально, K_y , Н/мм (кгс/мм)	
Жесткость поперечного изгиба четырех упругих опор, полученная экспериментально, $J_{лэ}$, Н/мм (кгс/мм)	
Приведенная длина упругих опор ДМП ℓ_p , мм	
Физическая длина упругих опор ДМП ℓ , мм	
Коэффициент приведения длины упругих опор ДМП K_p	

Примечание. Значения параметров ДМП и ее опор, кроме K_p , принимаются равными их средним арифметическим.

Согласовано

Исполнители:

Главный метролог предприятия п/я _____

Представитель отдела главного метролога

подпись инициалы, фамилия

должность подпись инициалы, фамилия

Представитель ГОМС

Представитель службы эксплуатационной
системы

должность подпись инициалы, фамилия

должность подпись инициалы, фамилия

Инв. № дубликата	54.87
Инв. № подлинника	

Инв. № дубликата	54.87
Инв. № подлинника	

ПРИЛОЖЕНИЕ 9

Обязательное

ОФОРМЛЕНИЕ ПРОТОКОЛА ОПРЕДЕЛЕНИЯ НЕПАРАЛЛЕЛЬНОСТИ ОПОР

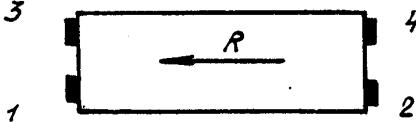
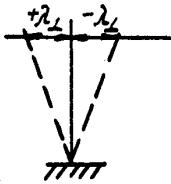
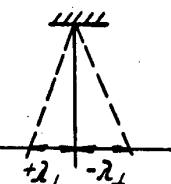
Дата

— 19 г.

ПРОТОКОЛ

определения значений допускаемых и действительных отклонений
от вертикали и взаимной непараллельности упругих опор ДМП

стенда № _____ предприятия п/я _____

Н _о изм. Н _о изв.	Схема расположения и нумерация упругих опор по периметру ДМП	Допускаемое значение непарал- льности упругих опор λ_H , мм ($\lambda_H = 10^{-3} l$)	Результаты опреде- ления отклонения от вертикали упругих опор, мм				Значение непараллель- ности опор, мм		
			1	2	3	4	1, 2	3, 4	
5487	 Для упругих опор, работающих на сжатие Для упругих опор, работающих на растяжение	 							
Среднее арифметическое отклонение от вертикали, мм									
Наименование, тип, заводской номер средства измерений, используемого для определения отклонений опор от вертикали									
Значение визуально определяемой непараллельности упругих опор ДМП, мм									

Согласовано

Исполнители:

Главный метролог предприятия п/я _____

Представитель отдела главного метролога

подпись инициалы, фамилия

должность подпись инициалы, фамилия

Представитель ГОМС

Представитель службы эксплуатационной системы

должность подпись инициалы, фамилия

должность подпись инициалы, фамилия

Инв. № дубликата
Инв. № подлинника

ПРИЛОЖЕНИЕ 10

Обязательное

ОФОРМЛЕНИЕ ПРОТОКОЛА ОПРЕДЕЛЕНИЯ ЖЕСТКОСТИ СВЯЗЕЙ

Дата

19 г.

ПРОТОКОЛ

определения жесткости связей ДМП и двигателя

с неподвижными конструкциями стенда № _____

предприятия п/я _____

№ п/зм.	№ изб.	Наименование связей, жесткость которых определяется	$K_{удМП}$ при наличии связи ДМП с неподвижными конструкциями, Н/мм (кгс/мм)					$K_{удМП}$ при отсутствии связей, Н/мм (кгс/мм)	Жесткость связей ДМП с неподвижными конструкциями, Н/мм (кгс/мм)	
			1	2	3	4	5			
		Магистрали топливопитания двигателя, не находящиеся под рабочим давлением								
		Магистрали топливопитания, находящиеся под рабочим давлением								
		Магистрали воздушного охлаждения двигателя, не находящиеся под рабочим давлением								
		Магистрали воздушного охлаждения, находящиеся под рабочим давлением								
		Импульсные линии теплоконтроля и дистанционного управления двигателем								
		Эластичные уплотнения входного трубопровода двигателя								
54.87		Прочие связи ДМП двигателя и вспомогательного оборудования с неподвижными конструкциями								
		Согласовано	Исполнители:							
		Главный метролог предприятия п/я _____	Представитель отдела главного метролога							
Изв. № Адубликата	Изв. № подлинника	подпись инициалы, фамилия Представитель ГОМС	должность	подпись	инициалы, фамилия Представитель службы эксплуатации системы	подпись	инициалы, фамилия	подпись	инициалы, фамилия	подпись
		должность	подпись	инициалы, фамилия	должность	подпись	инициалы, фамилия	подпись	инициалы, фамилия	подпись

ПРИЛОЖЕНИЕ 11

Обязательное

ОФОРМЛЕНИЕ ПРОТОКОЛА ОПРЕДЕЛЕНИЯ РАБОЧЕГО ХОДА ДМП
ПРИ ГРАДУИРОВКЕ ОТ СГУ

ПРОТОКОЛ

Дата

определения рабочего хода ДМП силоизмерительной системы стенда № _____

" ____ " 198 ____ г.

предприятия п/я _____ при градировке ее СГУ

Номер ряда измерений <i>K</i>	Значение силы, действующей на ДМП, <i>R_{дмп}</i> , Н (кгс)	Показание индикаторов часового типа, расположенных со стороны переднего по полету торца ДМП <i>λ_{кп}</i> , мм										Среднее арифметическое									
		Порядковый номер статических градуировок и результаты измерений перемещений ДМП при нагрузке <i>H</i> и разгрузке <i>P</i> силоизмерительной системы																			
		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10										
1		<i>λ_{кн1}</i>	<i>λ_{кр1}</i>	<i>λ_{кн2}</i>	<i>λ_{кр2}</i>	<i>λ_{кн3}</i>	<i>λ_{кр3}</i>	<i>λ_{кн4}</i>	<i>λ_{кр4}</i>	<i>λ_{кн5}</i>	<i>λ_{кр5}</i>	<i>λ_{кн6}</i>	<i>λ_{кр6}</i>	<i>λ_{кн7}</i>	<i>λ_{кр7}</i>	<i>λ_{кн8}</i>	<i>λ_{кр8}</i>	<i>λ_{кн9}</i>	<i>λ_{кр9}</i>	<i>λ_{кн10}</i>	<i>λ_{кр10}</i>
2																					
3																					
4																					
5																					
6																					
7																					
8																					
9																					
10																					
11																					
12																					
13																					
14																					
15																					

Согласовано

Главный метролог предприятия п/я _____

подпись

инициалы, фамилия

" ____ "

19 ____ г.

Представитель ГОМС

должность

подпись

инициалы, фамилия

Продолжение

Номер ряда измерений <i>K</i>	Значение силы, действующей на ДМП, $P_{ДМП}$, Н (кгс)	Показание индикаторов часового типа, расположенных со стороны заднего по полету торца ДМП λ_{K3} , мм																		Значение рабочего хода $\lambda_{Гmax}$ мм		
		Порядковый номер статических градуировок и результаты измерений перемещений ДМП при нагрузке <i>H</i> и разгрузке <i>P</i> силоизмерительной системы																				
		1		2		3		4		5		6		7		8		9				
		λ_{KH_1}	λ_{KP_1}	λ_{KH_2}	λ_{KP_2}	λ_{KH_3}	λ_{KP_3}	λ_{KH_4}	λ_{KP_4}	λ_{KH_5}	λ_{KP_5}	λ_{KH_6}	λ_{KP_6}	λ_{KH_7}	λ_{KP_7}	λ_{KH_8}	λ_{KP_8}	λ_{KH_9}	λ_{KP_9}			
1																						
2																						
3																						
4																						
5																						
6																						
7																						
8																						
9																						
10																						
11																						
12																						
13																						
14																						
15																						

Исполнители:

Представитель отдела главного метролога

должность подпись инициалы, фамилия

Представитель службы эксплуатации системы

должность подпись инициалы, фамилия

Представитель ГОМС отрасли

должность подпись инициалы, фамилия

ПРИЛОЖЕНИЕ 12

Обязательное

ОФОРМЛЕНИЕ ПРОТОКОЛА ОПРЕДЕЛЕНИЯ РАБОЧЕГО ХОДА ДМП ПРИ ПОВЕРОЧНОЙ ГРАДУИРОВКЕ

ПРОТОКОЛ

Дата определения рабочего хода ДМП силоизмерительной системы стенда № _____ предприятия п/я _____
 " _____ 19 ____ г.

при поверочной градуировке ее методом непосредственного нагружения

Номер ряда измерений K	Значение силы, действующей на ДМП, R_{DMP} , Н (кгс)	Показание индикаторов часового типа, расположенных												Значение рабочего хода λ_{Rmax} , мм							
		со стороны переднего по полету торца ДМП λ_{K1P_R} , мм						со стороны заднего по полету торца ДМП λ_{K3R} , мм													
		Порядковый номер статических (поверочных) градуировок и результаты измерений перемещений ДМП при нагрузках						Среднее арифметическое	Порядковый номер статических (поверочных) градуировок и результаты измерений перемещений ДМП при нагрузке												
		λ_{H1}	λ_{H2}	λ_{H3}	λ_{H4}	λ_{H5}	λ_{H6}	λ_{H7}	λ_{H8}	λ_{H9}	λ_{H10}	λ_{H1}	λ_{H2}	λ_{H3}	λ_{H4}	λ_{H5}	λ_{H6}	λ_{H7}	λ_{H8}	λ_{H9}	λ_{H10}
1																					
2																					
3																					
4																					
5																					
6																					
7																					
8																					
9																					
10																					
11																					
12																					
13																					
14																					
15																					

Согласовано

Главный метролог предприятия п/я _____

подпись инициалы, фамилия

Представитель ГОМС

должность подпись инициалы, фамилия

Исполнители:

Представитель отдела главного метролога

должность подпись инициалы, фамилия

Представитель службы эксплуатации системы

должность подпись инициалы и фамилия

ОФОРМЛЕНИЕ ПРОТОКОЛА ОПРЕДЕЛЕНИЯ ДЕФОРМАЦИОННЫХ ПЕРЕМЕЩЕНИЙ ДМП
ОТНОСИТЕЛЬНО ОПОР

ПРОТОКОЛ

Дата определения деформационных перемещений ДМП относительно неподвижных опор

198 г. силоизмерительной системы стендаНо_____ предприятия п/я_____

Способ нагружения	Сила R, Н (кгс)	Перемещение ДМП относительно неподвижных передних опор, мм												Перемещение ДМП относительно неподвижных задних опор, мм												λ_{cp}
		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	λ_{cp_1}	1	2	2	4	5	6	7	8	9	10	λ_{cp_3}			
Стендовым градуировочным устройством																										
Стендовым поверочным устройством																										

Согласовано

Исполнители:

Главный метролог предприятия п/я _____

Представитель отдела главного метролога

подпись инициалы, фамилия

подпись инициалы, фамилия

Представитель ГОМС

Представитель службы эксплуатации системы

должность подпись инициалы, фамилия

должность подпись инициалы, фамилия

Наб. № дубликата	
Наб. № подлинника	5487

ПРИЛОЖЕНИЕ 14

Обязательное

ОФОРМЛЕНИЕ ПРОТОКОЛА ОПРЕДЕЛЕНИЯ ДЕФОРМАЦИИ ДМП

Дата

" 198__ г.

ПРОТОКОЛ

определения деформации сжатия (растяжения) ДМП силоизмери-
 тельной системы стенда №_____ предприятия п/я _____,
 обусловленной действием максимальных градуировочных и тяго-
 вых сил

Значение деформации ДМП при ее сжатии (растяжении) от действия					
максимальной градуировочной силы, мм			максимальной тяговой силы, мм		
λ_{KPlmax}	λ_{K3max}	$\Delta\lambda_{Rmax}$	λ_{KPlmax}	λ_{K3Rmax}	$\Delta\lambda_{Rmax}$

Согласовано

Исполнители:

Главный метролог предприятия п/я _____

Представитель отдела главного метролога

подпись инициалы, фамилия

должность подпись инициалы, фамилия

" 19 ____ г.

Представитель ГОМС

Представитель службы эксплуатации системы

должность подпись инициалы, фамилия

должность подпись инициалы, фамилия

5487

Инв. № Аудитората

Инв. № подлинника

ПРИЛОЖЕНИЕ 15

Обязательное

ОФОРМЛЕНИЕ ПРОТОКОЛА ОПРЕДЕЛЕНИЯ РАССТОЯНИЯ МЕЖДУ
ОПОРАМИ ДМП

Дата

19 г.

ПРОТОКОЛ

определения продольно-осевого расстояния между передними

и задними опорами ДМП силоизмерительной системы

стенда № _____ предприятия п/я _____

Наименование параметра	Результат единичного измерения					Среднее арифметическое	
	Номер измерений						
	1	2	3	4	5		
Продольно-осевое расстояние L_7 между правыми (по полету) опорами ДМП, мм							
Продольно-осевое расстояние L_3 между левыми (по полету) опорами ДМП, мм							
Продольно-осевое расстояние между передними и задними опорами, мм							

Согласовано

Главный метролог предприятия п/я _____

Исполнители:

Представитель отдела главного метролога

подпись инициалы, фамилия

должность подпись инициалы, фамилия

Представитель ГОМС

Представитель службы эксплуатации системы

должность подпись инициалы, фамилия

должность подпись инициалы, фамилия

Имя, фамилия	№ альбома
Ини. № подлинника	54-87

ПРИЛОЖЕНИЕ 16

Обязательное

ОФОРМЛЕНИЕ ПРОТОКОЛА ОПРЕДЕЛЕНИЯ РАССТОЯНИЯ МЕЖДУ ЛИНИЯМИ
ДЕЙСТВИЯ СИЛ ТЯГИ И ГРАДУИРОВКИ

Дата

" _____ 19 ____ г.

ПРОТОКОЛ

определения расстояния H_R между линией действия силы тяги
и линией действия градуировочных усилий силоизмерительной системы
стенда № _____ предприятия п/я _____

Результат единичного измерения расстояния H_R , мм						Среднее арифметическое H_R , мм
1	2	3	4	5	6	

Согласовано

Исполнители:

Главный метролог предприятия п/я _____

Представители отдела главного метролога

подпись _____ инициалы, фамилия

должность _____ подпись _____ инициалы, фамилия

" _____ 19 ____ г.

Представитель ГОМС

Представитель службы эксплуатации системы

должность _____ подпись _____ инициалы, фамилия

должность _____ подпись _____ инициалы, фамилия

№ изм.	№ изв.
54.87	
Изв. № дубликата	
Изв. № подлинника	

ПРИЛОЖЕНИЕ 17

Обязательное

ОФОРМЛЕНИЕ ПРОТОКОЛА ОПРЕДЕЛЕНИЯ ТЕМПЕРАТУРНЫХ
ИЗМЕНЕНИЙ ДЛИНЫ ДМП

Дата

19 г.

ПРОТОКОЛ

определения максимально возможных температурных изменений
длины ДМП относительно ее неподвижных передних и задних опор
силоизмерительной системы стенда № _____
предприятия п/я _____

Но. изм. Но. изв.	Вид определения параметра	Наименование определяемого параметра	Значение параметра
	Принятые исходные данные для расчета температурных изменений длины ДМП	Коэффициент температурного линейного изменения длины ДМП α_t , $\text{мм}/^{\circ}\text{C}$	
		Расстояние от силоизмерителя до передней пары упругих опор L_{π} , мм	
		Расстояние от силоизмерителя до задней пары упругих опор L_3 , мм	
		Максимально возможная разница между среднемассовой температурой тела ДМП и тела силовоспринимающей станины Δt_{max} , $^{\circ}\text{C}$	
5487	Полученное расчетным путем значение температурного изменения длины ДМП	Максимально возможное температурное изменение длины ДМП на участке между силоизмерителем и передней парой ее упругих опор $\lambda_{t_{pr}}$, мм	
		Максимально возможное температурное изменение длины ДМП на участке между силоизмерителем и задней парой ее упругих опор $\lambda_{t_{zp}}$, мм	
Инв. № дубликата Инв. № подлинника	Полученное экспериментальным путем значение максимальных температурных удлинений ДМП в весенний, летний, осенний и зимний периоды эксплуатации силоизмерительной системы	Измеренное температурное изменение длины ДМП на участке между силоизмерителем и передней парой ее упругих опор $\lambda_{t_{pr}}$, мм: март – апрель июнь – август октябрь – ноябрь декабрь – февраль	

Продолжение

Вид определения параметра	Наименование определяемого параметра	Значение параметра
	<p>Измеренное температурное изменение длины ДМП на участке между силоизмерителем и задней парой ее упругих опор $\lambda_{t_{39}}$, мм:</p> <p>март – апрель июнь – август октябрь – ноябрь декабрь – февраль</p>	

Согласовано

Главный метролог предприятия п/я _____

Исполнители:

Представитель отдела главного метролога

подпись инициалы, фамилия

должность подпись инициалы, фамилия

Представитель ГОМС

Представитель службы эксплуатации системы

должность подпись инициалы, фамилия

должность подпись инициалы, фамилия

№ изм.
№ изв.

54 87

Инв. № дубликата
Инв. № подлинника

ПРИЛОЖЕНИЕ 18

Обязательное

ОФОРМЛЕНИЕ ПРОТОКОЛА ОПРЕДЕЛЕНИЯ ДЕФОРМАЦИОННЫХ ПЕРЕМЕЩЕНИЙ ОПОР ДМП

ПРОТОКОЛ

Дата

определения максимальных деформационных перемещений опор ДМП и силоизмерителя-

19

г. датчика силоизмерительной системы стендаНо

предприятия п/я

Результат измерения максимальных деформационных перемещений передних опор ДМП λ_{dp_i} , мм																							
При нагрузке ДМП с помощью СГУ											При нагрузке ДМП с помощью ПГУ												
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	$\lambda_{dp_{max}}$	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	$\lambda_{dp_{max}}$		
Результат измерения максимальных деформационных перемещений задних опор ДМП λ_{dz_i} , мм																							
При нагрузке ДМП с помощью СГУ											При нагрузке ДМП с помощью ПГУ											$\lambda_{dz_{max}}$	
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	$\lambda_{dz_{max}}$	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	$\lambda_{dz_{max}}$		
Результат измерения максимальных деформационных перемещений опоры силоизмерителя λ_{dc_i} , мм																							
При нагрузке ДМП с помощью СГУ											При нагрузке ДМП с помощью ПГУ											$\lambda_{dc_{max}}$	
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	$\lambda_{dc_{max}}$	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	$\lambda_{dc_{max}}$		

Согласовано

Главный метролог предприятия п/я

подпись инициалы, фамилия

Представитель ГОМС

должность подпись инициалы, фамилия

Исполнители:

Представитель ОГМетр

должность подпись инициалы, фамилия

Представитель службы эксплуатации системы

должность подпись инициалы, фамилия

Нос. № дубликата
Нос. № подлинника

5487

ОФОРМЛЕНИЕ ПРОТОКОЛА ОПРЕДЕЛЕНИЯ ПОГРЕШНОСТЕЙ

ПРОТОКОЛ

определения ожидаемого предела допускаемой погрешности силоизмерительной системы

Дата

при измерении силы тяги двигателей при стендовых испытаниях.

198_____г.

Силоизмерительная система стенда № _____ предприятия п/я _____

(технический проект _____)

Наименование ожидаемой систематической составляющей погрешности силоизмерительной системы	Условное обозначение систематической погрешности	Формула для определения систематической погрешности	Расчетное значение ожидаемой систематической погрешности	Наименование ожидаемой случайной составляющей погрешности силоизмерительной системы	Условное обозначение случайной погрешности	Принятый предел допускаемой случайной погрешности

Абсолютная
погрешность, Н (кгс) Приведенная
погрешность, %

Ожидаемый предел допускаемой погрешности силоизмерительной системы при измерении силы тяги двигателя в стендовых условиях, если поправки на значение ожидаемых систематических погрешностей в результаты измерения силы тяги двигателей не вносятся

Ожидаемый предел допускаемой погрешности силоизмерительной системы при измерении силы тяги двигателя в стендовых условиях, если поправки на значение ожидаемых систематических погрешностей в результаты измерения силы тяги двигателей вносятся

Согласовано

Главный метролог предприятия-разработчика

подпись инициалы, фамилия

Главный метролог предприятия-заказчика

подпись инициалы, фамилия

Главный метролог ГОМС отрасли

подпись инициалы, фамилия

Исполнители:

Представитель отдела главного метролога
предприятия-разработчика

должность подпись инициалы, фамилия

Представитель отдела главного метролога
предприятия-заказчика

должность подпись инициалы, фамилия

Разработчик проекта

должность подпись инициалы, фамилия

Представитель службы эксплуатации системы

должность подпись инициалы, фамилия

№ изм.

№ изв.

54 87

Изв. № дубликата
Изв. № подлинника

ПРИЛОЖЕНИЕ 20

Рекомендуемое

СОДЕРЖАНИЕ ТЕХНИЧЕСКОЙ СПРАВКИ

ТЕХНИЧЕСКАЯ СПРАВКА

Результаты

первого этапа метрологической аттестации силоизмерительной системы испытательного стенда №_____ предприятия п/я_____

Структурно-кинематическая схема силоизмерительной системы и ее описание.

Принцип действия системы.

Результаты проверки системы на соответствие требованиям рабочего проекта и действующих отраслевых стандартов (сводная таблица).

Результаты проверки укомплектованности системы эксплуатационной документацией (сводная таблица).

Результаты определения основных технических и метрологических характеристик силоизмерительной системы (сводная таблица).

Анализ полученных экспериментальных и расчетных значений основных технических и метрологических характеристик.

Структурная схема источников возникновения и накопления частных (систематических и случайных) погрешностей системы.

Оценка ожидаемого предела допускаемой погрешности системы при измерении силы тяги двигателя.

Выводы.

Приложения: 1. Протоколы определения основных технических и метрологических характеристик силоизмерительной системы.

2. Перечень применяемой нормативно-технической документации.

Инв. № АДУЛКАТА		№ ИЗМ.
Инв. № подлинника	54 87	№ ИЗВ.

ПРИЛОЖЕНИЕ 21

Обязательное

ОФОРМЛЕНИЕ ПРОТОКОЛА ОПРЕДЕЛЕНИЯ СТАБИЛЬНОСТИ

ПРОТОКОЛ

Дата

определения стабильности показаний силоизмерительной системы

19 г.

стенда № _____ предприятия п/я _____

Сила, действующая на систему	Показание вторичного преобразователя силы в указанное время регистрации в единицах отсчета															C_K , Н (кгс)	ΔL в единицах отсчета	ΔR , Н (кгс)	m_r , %
	0 мин	15 мин	30 мин	45 мин	1 ч 0 мин	1 ч 15 мин	1 ч 30 мин	1 ч 45 мин	2 ч 0 мин	2 ч 15 мин	2 ч 30 мин	2 ч 45 мин	3 ч 0 мин	3 ч 15 мин					
До вибровации	0 R_{max}																		
	0,5 R_{max}																		
	1,0 R_{max}																		
После вибровации	0 R_{max}																		
	0,5 R_{max}																		
	1,0 R_{max}																		

Заключение: _____

Согласовано

Главный метролог предприятия п/я _____

подпись инициалы, фамилия

Представитель ГОМС

должность подпись инициалы, фамилия

Исполнители:

Представитель отдела главного метролога

должность подпись инициалы, фамилия

Представитель службы эксплуатации системы

должность подпись инициалы, фамилия

ПРИЛОЖЕНИЕ 22

Рекомендуемое

СОДЕРЖАНИЕ ТЕХНИЧЕСКОГО ОТЧЕТА

ТЕХНИЧЕСКИЙ ОТЧЕТ

Результаты метрологической аттестации силоизмерительной системы

испытательного стенда № _____ предприятия п/я _____

Структурно-кинематическая схема силоизмерительной системы и ее описание.

Назначение, принцип действия и метод измерения силы тяги двигателей.

Основные технические характеристики системы (сводная таблица).

Значения основных метрологических характеристик системы (сводная таблица).

Анализ полученных экспериментальных и расчетных данных по основным техническим и метрологическим характеристикам системы.

Анализ структурно-кинематической схемы, выявление источников возникновения частных (систематических и случайных) погрешностей системы.

Структурная схема источников (систематических и случайных) погрешностей системы.

Определение пределов допускаемых (систематических и случайных) погрешностей системы.

Оценка предела допускаемой основной погрешности системы при измерении силы тяги двигателей в нормальных статических условиях.

Оценка пределов допускаемой погрешности системы при измерении силы тяги двигателей в рабочих условиях.

Выводы и рекомендации.

- Приложения:
1. Техническая справка по первому этапу метрологической аттестации системы.
 2. Протокол и свидетельство о метрологической аттестации силоизмерительного устройства силоизмерительной системы стенда № _____.
 3. Протоколы определения значений метрологических характеристик системы, проводимого на втором этапе аттестации.
 4. Перечень применяемой нормативно-технической документации.

№ изм.	
№ изб.	

	54.87

Инв. № дубликата	
Инв. № подлинника	

ПРИЛОЖЕНИЕ 23

Обязательное

ОФОРМЛЕНИЕ СВИДЕТЕЛЬСТВА О МЕТРОЛОГИЧЕСКОЙ
АТТЕСТАЦИИ СИЛОИЗМЕРИТЕЛЬНОЙ СИСТЕМЫ

СОГЛАСОВАНО

Главный метролог ГОМС

Руководитель предприятия ГОМС

" " 19 г.

" " 19 г.

СВИДЕТЕЛЬСТВО № _____

о метрологической аттестации силоизмерительной
системы стенда № _____ предприятия п/я _____

Дата выпуска _____ 19 ____ г.

Назначение средства измерений _____

краткая характеристика объекта, для испытаний которого предназначена система,

наименование измеряемых физических величин

Основные метрологические характеристики _____

пределы измерений, допускаемые погрешности

Условия эксплуатации _____

Результаты аттестации:

Наименование метрологических характеристик	Полученное значение метрологических характеристик	Оценка точности (погрешности) определения метрологических характеристик

По результатам метрологической аттестации (техническая справка, протокол

№ " " 19 г., технический отчет № _____) силоизмерительная система допускается к применению в качестве _____ рабочего,

предел допускаемой приведенной погрешности

Очередную поверку провести не позднее _____ 19 ____ г.

Подписи руководителей предприятий и подразделений, проводивших аттестацию _____

Место

печати

№ АДМ.	№ ИЗВ.
--------	--------

5487

Имя. № Администратора	Имя. № подлинника
-----------------------	-------------------

ЛИСТ РЕГИСТРАЦИИ ИЗМЕНЕНИЙ

№ изм.	Номера страниц				Номер "Изв. об изм."	Подпись	Дата	Срок введения изменения
	изме- ненных	заме- ненных	новых	анну- лиро- ванных				

№ изм. № дубликата	54-87
№ изм. № подлинника	