

СОГЛАСОВАНО
Главный метролог
ООО «ПРОММАНТЕСТ Метрология»



В.А. Лапшинов

«13» ноября 2023 г.

Государственная система обеспечения единства измерений

Системы оптические координатно-измерительные ZG

Методика поверки

МП-229-2023

1. Общие положения

Настоящая методика поверки применяется для поверки систем оптических координатно-измерительных ZG (далее – система, прибор), производства ZG Technology Co., Ltd, Китай, применяемых в качестве рабочих средств измерений, и устанавливает методику их первичной и периодической поверки.

В результате поверки должны быть подтверждены метрологические и технические требования, приведенные в таблице 1.

Таблица 1 – Метрологические и технические характеристики

Наименование характеристики	Значение	
	ZG MarvelScan	ZG CereScan
Модификация		
Диапазон измерений геометрических размеров объектов, мм	от 10 до 8000	от 10 до 4000
Диапазон измерений геометрических размеров объектов совместно с устройством PhotoShot Pro (PhotoShot Max), мм	от 10 до 10000	
Границы допускаемой абсолютной погрешности (при доверительной вероятности 0,95) измерений геометрических размеров объектов, мм	$\pm(0,015+0,035 \cdot L)$	
Границы допускаемой абсолютной погрешности (при доверительной вероятности 0,95) измерений геометрических размеров объектов с использованием внешнего позиционирования*, мм	$\pm(0,050+0,020 \cdot L)$	
Границы допускаемой абсолютной погрешности (при доверительной вероятности 0,95) измерений геометрических размеров объектов с использованием встроенной фотограмметрии*, мм	$\pm(0,015+0,020 \cdot L)$	
Границы допускаемой абсолютной погрешности (при доверительной вероятности 0,95) измерений геометрических размеров объектов при проведении комбинированных измерений совместно с устройством PhotoShot Pro*, мм	$\pm(0,015+0,020 \cdot L)$	
Границы допускаемой абсолютной погрешности (при доверительной вероятности 0,95) измерений геометрических размеров объектов при проведении комбинированных измерений совместно с устройством PhotoShot Max*, мм	$\pm(0,015+0,015 \cdot L)$	
где L – длина объекта в метрах		
* – границы допускаемой абсолютной погрешности измерений беспроводным измерительным щупом MarvelProbe не превышают значений, соответствующих границам допускаемой абсолютной погрешности системы в данном режиме измерений		

В целях обеспечения прослеживаемости поверяемого средства измерений к государственным первичным эталонам единиц величин необходимо соблюдать требования настоящей методики поверки.

Определение метрологических характеристик в рамках проводимой поверки обеспечивает передачу единицы длины методом сличения от рабочего эталона 2-го разряда в соответствии с Государственной поверочной схемой для средств измерений длины в диапазоне от $1 \cdot 10^{-9}$ до 100 м и длин волн в диапазоне от 0,2 до 50 мкм, утвержденной приказом Федерального агентства по техническому регулированию и метрологии от «29» декабря 2018 г. № 2840, чем обеспечивается прослеживаемость единиц величин поверяемого средства измерений к следующему Государственному первичному эталону (далее – ГПЭ): ГЭТ2-2021 - ГПЭ единицы длины – метра.

2. Перечень операций поверки средств измерений

При проведении поверки средств измерений (далее – поверка) должны выполняться операции, указанные в таблице 2.

Таблица 2 – Операции поверки

Наименование операции	Обязательность выполнения операций поверки при		Номер раздела (пункта) методики поверки, в соответствии с которым выполняется операция поверки
	первичной поверке	периодической поверке	
Внешний осмотр средства измерений	Да	Да	7
Контроль условий поверки (при подготовке к поверке и опробовании средства измерений)	Да	Да	8.1
Опробование	Да	Да	8.2
Проверка программного обеспечения средства измерений	Да	Да	9
Определение метрологических характеристик и подтверждение соответствия средства измерений метрологическим требованиям			10
Определение абсолютной погрешности (при доверительной вероятности 0,95) измерений геометрических размеров объектов	Да	Да	10.1
Определение абсолютной погрешности (при доверительной вероятности 0,95) измерений геометрических размеров объектов с использованием внешнего позиционирования	Да*	Да*	10.2
Определение абсолютной погрешности (при доверительной вероятности 0,95) измерений геометрических размеров объектов с использованием встроенной фотограмметрии	Да	Да	10.3
Определение абсолютной погрешности (при доверительной вероятности 0,95) измерений геометрических размеров объектов при проведении комбинированных измерений совместно с устройством PhotoShot	Да**	Да**	10.4
* - при наличии устройства PhotoShot в комплекте с прибором, с обязательной передачей в Федеральный информационный фонд по обеспечению единства измерений информации об объеме проведенной поверки.			
** - при наличии референсных панелей в комплекте с прибором, с обязательной передачей в Федеральный информационный фонд по обеспечению единства измерений информации об объеме проведенной поверки.			

3. Требования к условиям проведения поверки

При проведении поверки должны соблюдаться следующие условия измерений:

- температура окружающей среды, °С от минус 20 до плюс 40.

Примечание: при проведении измерений условия окружающей среды средств поверки (эталонов) должны соответствовать требованиям, приведённым в их эксплуатационной документации.

4. Требования к специалистам, осуществляющим поверку

К проведению поверки допускаются лица, изучившие эксплуатационную документацию на поверяемое средство измерений, средства поверки, и аттестованные в качестве поверителя средств измерений в установленном порядке. Для проведения поверки достаточно одного поверителя.

5. Метрологические и технические требования к средствам поверки

При проведении поверки должны применяться средства поверки, приведенные в таблице 3.

Таблица 3 – Средства поверки

Операции поверки, требующие применение средств поверки	Метрологические и технические требования к средствам поверки, необходимые для проведения поверки	Перечень рекомендуемых средств поверки
п. 8.1 Контроль условий поверки (при подготовке к поверке и опробовании средства измерений)	Средства измерений температуры окружающей среды в диапазоне измерений от минус 20 до плюс 40 °С с абсолютной погрешностью не более 1 °С;	Измерители влажности и температуры ИВТМ-7М-Д (рег. № 71394-18)
п. 10.1 Определение абсолютной погрешности (при доверительной вероятности 0,95) измерений геометрических размеров объектов	Рабочий эталон 2-го разряда в соответствии с Государственной поверочной схемой для средств измерений длины в диапазоне от $1 \cdot 10^{-9}$ до 100 м и длин волн в диапазоне от 0,2 до 50 мкм, утвержденной приказом Федерального агентства по техническому регулированию и метрологии от 29 декабря 2018 г. № 2840 – измерители линейных перемещений лазерные, диапазон измерений (10...10000) мм, допускаемая абсолютная погрешность измерений перемещений не более $\pm(10 \cdot L)$ мкм, где L – измеряемое перемещение, м;	Системы лазерные измерительные XL-80 (Рег. № 35362-13)
п. 10.2 Определение абсолютной погрешности (при доверительной вероятности 0,95) измерений геометрических размеров объектов с использованием внешнего позиционирования	Вспомогательное оборудование: Мера для поверки систем координатно-измерительных (сфера) диаметром (20...50) мм, допускаемая абсолютная погрешность воспроизведения диаметра не более ± 1 мкм;	Меры для поверки систем координатно-измерительных ROMER Absolute Arm (Рег. № 64593-16);
п. 10.3 Определение абсолютной погрешности (при доверительной вероятности 0,95) измерений геометрических размеров объектов с использованием встроенной фотограмметрии	Линейная направляющая, диапазон перемещения каретки от 0 до 10 м.	Стенд для поверки и калибровки средств измерений уровня ЭЛМЕТРО СПУ исполнение А, (Рег. № 56506-14)
п. 10.4 Определение абсолютной погрешности (при доверительной вероятности 0,95) измерений геометрических размеров объектов при проведении комбинированных измерений совместно с устройством PhotoShot		

Примечания:

1) Эталоны единиц величин, используемые при поверке, должны быть аттестованы или поверены в установленном порядке. Все средства измерений, применяемые при поверке, должны быть утвержденного типа и поверены в установленном порядке.

2) Допускается применение средств поверки с метрологическими и техническими характеристиками, обеспечивающими требуемую точность передачи единиц величин поверяемому средству измерений.

6. Требования (условия) по обеспечению безопасности проведения поверки

При проведении поверки, меры безопасности должны соответствовать требованиям по технике безопасности согласно эксплуатационной документации на поверяемое средство измерений, средства поверки, правилам по технике безопасности, которые действуют на месте проведения поверки.

7. Внешний осмотр средства измерений

При внешнем осмотре должно быть установлено соответствие средства измерений следующим требованиям:

- соответствие внешнего вида средства измерений описанию и изображению, приведенному в описании типа;
- маркировки требованиям описания типа;
- отсутствие механических повреждений и других дефектов, влияющих на эксплуатационные и метрологические характеристики изделия;
- комплектность, необходимая для проведения измерений, в соответствии с руководством по эксплуатации.

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

8. Подготовка к поверке и опробование средства измерений

8.1 Контроль условий поверки (при подготовке к поверке и опробовании средства измерений).

Перед проведением работ средство измерений и эталоны должны быть подготовлены к работе в соответствии с эксплуатационной документацией на них и выдержаны не менее 2 часов при постоянной температуре, в условиях, приведённых в п. 3 настоящей методики.

8.2 Опробование

При опробовании проверить:

- отсутствие качки и смещений неподвижно соединённых деталей и элементов;
- правильность взаимодействия с комплектом принадлежностей;
- работоспособность всех функциональных режимов и узлов.

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

9. Проверка программного обеспечения средства измерений

9.1 Проверка программного обеспечения MarvelScan.

Запустить программное обеспечение.

В главном окне ПО нажать кнопку «HELP», далее «About». Версия программного обеспечения отобразится на экране.

9.2 Проверка программного обеспечения RigelScan.

Запустить программное обеспечение.

В главном окне ПО нажать кнопку «HELP», далее «About». Версия программного обеспечения отобразится на экране.

9.3 Результат проверки считают положительным, если

- наименование ПО соответствует указанному в описании типа
- номер версии ПО не ниже указанного в описании типа.

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

10. Определение метрологических характеристик и подтверждение соответствия средства измерений метрологическим требованиям

10.1 Определение абсолютной погрешности (при доверительной вероятности 0,95) измерений геометрических размеров объектов

Для определения абсолютной погрешности измерений геометрических размеров объектов используют компаратор. В качестве компаратора может быть использована любая линейная направляющая (например, стенд для поверки и калибровки средств измерений уровня ЭЛМЕТРО СПУ, исполнение А, рег. №56506-14), позволяющая реализовать прямолинейное перемещение сканируемого объекта в диапазоне измерений приборов. Измерения проводить в следующей последовательности:

- привести компаратор в рабочее состояние, установить измеритель линейных перемещений лазерный (далее – ИЛП) вдоль оси компаратора. В качестве ИЛП может быть использована система лазерная измерительная XL-80. Установить необходимые для работы компоненты ИЛП и привести его в рабочее состояние согласно руководству по эксплуатации на ИЛП;
- установить на каретку ретро-рефлектор (отражатель) из комплекта ИЛП;
- установить на каретку меру для поверки систем координатно-измерительных (сферу) (далее - марку-сферу) диаметром не менее 20 и не более 100 мм;
- нанести светоотражающие метки (пример данных меток приведен на рисунке 1) на компаратор вдоль оси перемещения каретки согласно эксплуатационной документации на прибор;

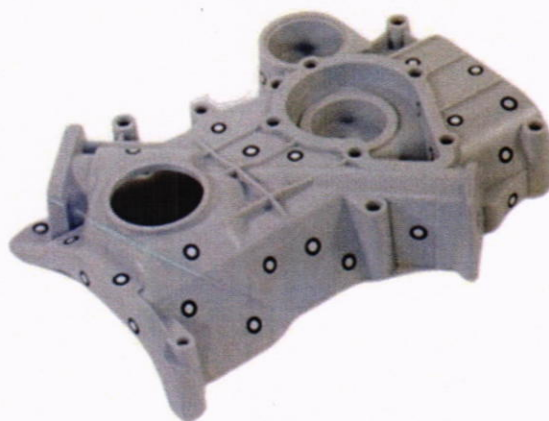


Рисунок 1 - Общий вид меток и пример их нанесения на объект сканирования.

- включить прибор и дать ему прогреться 10 минут;
- провести калибровку прибора по входящей в комплект калибровочной пластине согласно эксплуатационной документации;
- установить каретку в нулевое положение;
- обнулить показания ИЛП;
- провести процедуру захвата меток, нанесенных на объект сканирования. При проведении сканирования меток необходимо выбрать условный центр зоны и начинать процедуру захвата меток в каждую из сторон поочередно;
- провести сканирование установленной на каретку марки-сферы. Здесь и далее, при проведении сканирования, расстояние от прибора до сканируемой поверхности должно быть 250 ± 125 мм;

Расстояние контролировать по индикатору в ПО. Измерения проводить при световом индикаторе, находящемся в зеленой зоне на экране с запущенным программным обеспечением;

- переместить каретку на расстояние, соответствующее началу диапазона измерений прибором, провести сканирование установленной на каретку марки-сферы;
- провести измерение ИЛП, занести значение в протокол;
- переместить каретку на расстояние, близкое к середине диапазона измерений прибором, провести сканирование установленной на каретку марки-сферы;
- провести измерение ИЛП, занести значение в протокол;
- переместить каретку на расстояние, близкое к концу диапазона измерений прибором, провести сканирование установленной на каретку марки-сферы;
- провести измерение ИЛП, занести значение в протокол;
- сохранить данные, полученные при сканировании;

- обработать данные, полученные при сканировании;
 - локализовать через ПО точки облака, относящиеся к отсканированной марке-сфере в каждой точке сканирования;
 - провести построение поверхности сферы и её геометрического центра в каждой точке сканирования;
 - произвести вычисление расстояния между нулевым положением геометрического центра марки-сферы и каждым последующим его положением S_{0i} ;
 - произвести вычисление расстояния между нулевым положением геометрического центра отражателя и каждым последующим его положением S_{0i} ;
 - повторять вышеописанные операции по сканированию объекта не менее 3 раз (приёмов);
 - определить абсолютную погрешность измерений ΔS_i для каждого измерения.
- Абсолютная погрешность измерений вычисляется как сумма систематической и случайной погрешности и определяется по формуле (1):

$$\Delta S_i = \pm \left[\left| \frac{\sum_{j=1}^n S_{ij}}{n} - S_{0i} \right| + 2 \cdot \sqrt{\frac{\sum_{j=1}^n \left(S_{ij} - \frac{\sum_{j=1}^n S_{ij}}{n} \right)^2}{n-1}} \right], \quad (1)$$

где ΔS_i - абсолютная погрешность i -го измерения, мм. Знак абсолютной погрешности принимают тот же, что и при вычислении систематической погрешности измерений;
 S_{0i} - эталонное (действительное) значение i -го расстояния измеренного ИЛП, мм;
 S_{ij} - измеренное значение i -ого расстояния j -м приёмом, мм;
 n - число приёмов измерений i -ого расстояния.

Проверка диапазона измерений геометрических размеров объектов осуществляется одновременно с определением абсолютной погрешности измерений методом проведения измерений во всём заявляемом диапазоне.

Диапазон измерений должен быть не менее, а значение абсолютной погрешности измерений геометрических размеров объектов не более значений, указанных в указанных в п.1 настоящей методики.

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

10.2 Определение абсолютной погрешности (при доверительной вероятности 0,95) измерений геометрических размеров объектов с использованием внешнего позиционирования

Для определения абсолютной погрешности измерений геометрических размеров объектов используют компаратор. В качестве компаратора может быть использована любая линейная направляющая (например, стенд для поверки и калибровки средств измерений уровня ЭЛМЕТРО СПУ, исполнение А, рег. №56506-14), позволяющая реализовать прямолинейной перемещение сканируемого объекта в диапазоне измерений приборов. Измерения проводить в следующей последовательности:

- привести компаратор в рабочее состояние, установить измеритель линейных перемещений лазерный (далее – ИЛП) вдоль оси компаратора. В качестве ИЛП может быть использована система лазерная измерительные XL-80. Установить необходимые для работы компоненты ИЛП и привести его в рабочее состояние согласно руководству по эксплуатации на ИЛП;
- установить на каретку ретро-рефлектор (отражатель) из комплекта ИЛП;
- установить на каретку меру для поверки систем координатно-измерительных (сферу) (далее - марку-сферу) диаметром не менее 20 и не более 100 мм;

- в соответствии с эксплуатационной документацией на прибор, установить в зоне проведения измерений, входящие в комплект референсные панели для внешнего позиционирования;

- включить прибор и дать ему прогреться 10 минут;
- провести калибровку прибора согласно эксплуатационной документации;
- установить каретку в нулевое положение;
- обнулить показания ИЛП;

- провести процедуру захвата меток внешнего позиционирования. При проведении сканирования меток необходимо чтоб прибор располагался от них не более чем на 1,5 м;

- провести сканирование установленной на каретку марки-сферы. Здесь и далее, при проведении сканирования, расстояние от прибора до сканируемой поверхности должно быть 250 ± 125 мм. При выполнении измерений беспроводным измерительным щупом, на поверхности сферы измеряется не менее 15 точек, равномерно расположенных на сканируемой поверхности;

Расстояние контролировать по индикатору в ПО. Измерения проводить при световом индикаторе, находящемся в зеленой зоне на экране с запущенным программным обеспечением;

- переместить каретку на расстояние, соответствующее началу диапазона измерений прибором, провести сканирование установленной на каретку марки-сферы;

- провести измерение ИЛП, занести значение в протокол;

- переместить каретку на расстояние, близкое к середине диапазона измерений прибором, провести сканирование установленной на каретку марки-сферы;

- провести измерение ИЛП, занести значение в протокол;

- переместить каретку на расстояние, близкое к концу диапазона измерений прибором, провести сканирование установленной на каретку марки-сферы;

- провести измерение ИЛП, занести значение в протокол;

- сохранить данные, полученные при сканировании;

- обработать данные, полученные при сканировании;

- локализовать через ПО точки облака, относящиеся к отсканированной марке-сфере в каждой точке сканирования;

- провести построение поверхности сферы и её геометрического центра в каждой точке сканирования;

- произвести вычисление расстояния между нулевым положением геометрического центра марки-сферы и каждым последующим его положением S_i ;

- произвести вычисление расстояния между нулевым положением геометрического центра отражателя и каждым последующим его положением S_{0i} ;

- повторять вышеописанные операции по сканированию объекта не менее 3 раз (приёмов);

- определить абсолютную погрешность измерений ΔS_i для каждого измерения.

Абсолютная погрешность измерений вычисляется как сумма систематической и случайной погрешности и определяется по формуле (1).

Проверка диапазона измерений геометрических размеров объектов осуществляется одновременно с определением абсолютной погрешности измерений методом проведения измерений во всём заявляемом диапазоне.

Диапазон измерений должен быть не менее, а значение абсолютной погрешности измерений геометрических размеров объектов не более значений, указанных в указанных в п.1 настоящей методики.

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

10.3 Определение абсолютной погрешности (при доверительной вероятности 0,95) измерений геометрических размеров объектов с использованием встроенной фотограмметрии

Для определение абсолютной погрешности измерений геометрических размеров объектов используют компаратор. В качестве компаратора может быть использована любая

линейная направляющая (например, стенд для поверки и калибровки средств измерений уровня ЭЛМЕТРО СПУ, исполнение А, рег. №56506-14), позволяющая реализовать прямолинейной перемещение сканируемого объекта в диапазоне измерений приборов. Измерения проводить в следующей последовательности:

- привести компаратор в рабочее состояние, установить измеритель линейных перемещений лазерный (далее – ИЛП) вдоль оси компаратора. В качестве ИЛП может быть использована система лазерная измерительные XL-80. Установить необходимые для работы компоненты ИЛП и привести его в рабочее состояние согласно руководству по эксплуатации на ИЛП;

- установить на каретку ретро-рефлектор (отражатель) из комплекта ИЛП;

- установить на каретку меру для поверки систем координатно-измерительных (сферу) (далее - марку-сферу) диаметром не менее 20 и не более 100 мм;

- нанести светоотражающие метки (пример данных меток приведен на рисунке 1) на компаратор вдоль оси перемещения каретки согласно эксплуатационной документации на прибор;

- расположить кодированные метки в зоне сканирования. Метки должны быть размещены на объекте сканирования или в непосредственной близости от него, располагаясь равномерно по его длине. Метки должны быть расположены в хаотичном порядке с расстоянием от 0,2 до 0,5 м между соседними метками.

- включить прибор и дать ему прогреться 10 минут;

- провести калибровку прибора по входящей в комплект калибровочной пластине согласно эксплуатационной документации;

- используя встроенную камеру выполнить фотографирование меток, нанесённых вдоль оси перемещения каретки согласно эксплуатационной документации на прибор. Фотографирование производится с рук оператора. Рекомендуется, чтобы камера находилась на расстоянии около 2 м от объекта сканирования. Съёмку объекта начинать со средней части. Относительно первой фотографии камеру следует повернуть на 90°, а затем сделать вертикальный снимок. Каждый последующий снимок должен захватывать не менее одной третьей части объекта с предыдущего снимка. При необходимости получения снимков со всех сторон объекта, фотографирование производится по кругу, при этом при замыкании съёмки последний кадр должен захватывать кодированные метки из первого кадра.

- сохранить данные, полученные при фотографировании;

- с помощью программного обеспечения обработать данные, провести построение базовой модели позиционирования;

- загрузить полученную информацию в проект проведения измерений, для использования в качестве основной системы позиционирования;

- установить каретку в нулевое положение;

- обнулить показания ИЛП;

- провести процедуру захвата меток, нанесённых на объект сканирования. При проведении сканирования меток необходимо выбрать условный центр зоны и начинать процедуру захвата меток в каждую из сторон поочередно;

- провести сканирование установленной на каретку марки-сферы. Здесь и далее, при проведении сканирования, расстояние от прибора до сканируемой поверхности должно быть 250 ± 125 мм. При выполнении измерений беспроводным измерительным щупом, на поверхности сферы измеряется не менее 15 точек, равномерно расположенных на сканируемой поверхности;

Расстояние контролировать по индикатору в ПО. Измерения проводить при световом индикаторе, находящемся в зеленой зоне на экране с запущенным программным обеспечением;

- переместить каретку на расстояние, соответствующее началу диапазона измерений прибором, провести сканирование установленной на каретку марки-сферы;

- провести измерение ИЛП, занести значение в протокол;

- переместить каретку на расстояние, близкое к середине диапазона измерений прибором, провести сканирование установленной на каретку марки-сферы;

- провести измерение ИЛП, занести значение в протокол;

- переместить каретку на расстояние, близкое к концу диапазона измерений прибором, провести сканирование установленной на каретку марки-сферы;

- провести измерение ИЛП, занести значение в протокол;
 - сохранить данные, полученные при сканировании;
 - обработать данные, полученные при сканировании;
 - локализовать через ПО точки облака, относящиеся к отсканированной марке-сфере в каждой точке сканирования;
 - провести построение поверхности сферы и её геометрического центра в каждой точке сканирования;
 - произвести вычисление расстояния между нулевым положением геометрического центра марки-сферы и каждым последующим его положением S_i ;
 - произвести вычисление расстояния между нулевым положением геометрического центра отражателя и каждым последующим его положением S_{0i} ;
 - повторять вышеописанные операции по сканированию объекта не менее 3 раз (приёмов);
 - определить абсолютную погрешность измерений ΔS_i для каждого измерения.
- Абсолютная погрешность измерений вычисляется как сумма систематической и случайной погрешности и определяется по формуле (1).

Проверка диапазона измерений геометрических размеров объектов осуществляется одновременно с определением абсолютной погрешности измерений методом проведения измерений во всём заявляемом диапазоне.

Диапазон измерений должен быть не менее, а значение абсолютной погрешности измерений геометрических размеров объектов не более значений, указанных в указанных в п.1 настоящей методики.

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

10.4 Определение абсолютной погрешности (при доверительной вероятности 0,95) измерений геометрических размеров объектов при проведении комбинированных измерений совместно с устройством PhotoShot

Для определения абсолютной погрешности измерений геометрических размеров объектов используют компаратор. В качестве компаратора может быть использована любая линейная направляющая (например, стенд для поверки и калибровки средств измерений уровня ЭЛМЕТРО СПУ, исполнение А, рег. №56506-14), позволяющая реализовать прямолинейной перемещение сканируемого объекта в диапазоне измерений приборов. Измерения проводить в следующей последовательности:

- привести компаратор в рабочее состояние, установить измеритель линейных перемещений лазерный (далее – ИЛП) вдоль оси компаратора. В качестве ИЛП может быть использована система лазерная измерительные XL-80. Установить необходимые для работы компоненты ИЛП и привести его в рабочее состояние согласно руководству по эксплуатации на ИЛП;
- установить на каретку ретро-рефлектор (отражатель) из комплекта ИЛП;
- установить на каретку меру для поверки систем координатно-измерительных (сферу) (далее - марку-сферу) диаметром не менее 20 и не более 100 мм;
- нанести светоотражающие метки (пример данных меток приведен на рисунке 1) на компаратор вдоль оси перемещения каретки согласно эксплуатационной документации на прибор;
- расположить специальные калибровочные элементы и кодированные метки (входящих в комплект PhotoShot) в зоне сканирования. Калибровочные элементы и кодированные метки должны быть размещены на объекте сканирования или в непосредственной близости от него, располагаясь равномерно по его длине. Метки должны быть расположены в хаотичном порядке с расстоянием от 0,2 до 0,5 м между соседними метками.
- включить устройство PhotoShot в соответствии с руководством по эксплуатации;
- провести калибровку устройства PhotoShot по входящим в комплект калибровочным элементам согласно эксплуатационной документации на устройство PhotoShot;
- выполнить фотографирование меток калибровочных элементов, нанесённых вдоль оси перемещения каретки согласно эксплуатационной документации на устройство.

Фотографирование производится с рук оператора. Рекомендуется, чтобы камера находилась на расстоянии около 2 м от объекта сканирования. Необходимо отрегулировать фокусное расстояние, чтобы сделать изображение четким, и зафиксировать его для съемки фотографий. Не допускается корректировка фокусного расстояния в процессе съемки. Съемку объекта начинать со средней части. Относительно первой фотографии камеру следует повернуть на 90° , а затем сделать вертикальный снимок. Каждый последующий снимок должен захватывать не менее одной третьей части объекта с предыдущего снимка. При необходимости получения снимков со всех сторон объекта, фотографирование производится по кругу, при этом при замыкании съемки последний кадр должен захватывать кодированные метки из первого кадра.

- сохранить данные, полученные при сканировании;
 - с помощью программного обеспечения обработать данные, полученные при сканировании; провести построение базовой модели позиционирования;
 - загрузить полученную информацию в проект проведения измерений, для использования в качестве основной системы позиционирования;
 - включить прибор и дать ему прогреться 10 минут;
 - провести калибровку прибора по входящей в комплект калибровочной пластине согласно эксплуатационной документации;
 - установить каретку в нулевое положение;
 - обнулить показания ИЛП;
 - провести процедуру захвата меток, нанесенных на объект сканирования. При проведении сканирования меток необходимо выбрать условный центр зоны и начинать процедуру захвата меток в каждую из сторон поочередно;
 - провести сканирование установленной на каретку марки-сферы. Здесь и далее, при проведении сканирования, расстояние от прибора до сканируемой поверхности должно быть 250 ± 125 мм. При выполнении измерений беспроводным измерительным щупом, на поверхности сферы измеряется не менее 15 точек, равномерно расположенных на сканируемой поверхности;
- Расстояние контролировать по индикатору в ПО. Измерения проводить при световом индикаторе, находящемся в зеленой зоне на экране с запущенным программным обеспечением;
- переместить каретку на расстояние, соответствующее началу диапазона измерений прибором, провести сканирование установленной на каретку марки-сферы;
 - провести измерение ИЛП, занести значение в протокол;
 - переместить каретку на расстояние, близкое к середине диапазона измерений прибором, провести сканирование установленной на каретку марки-сферы;
 - провести измерение ИЛП, занести значение в протокол;
 - переместить каретку на расстояние, близкое к концу диапазона измерений прибором, провести сканирование установленной на каретку марки-сферы;
 - провести измерение ИЛП, занести значение в протокол;
 - сохранить данные, полученные при сканировании;
 - обработать данные, полученные при сканировании;
 - локализовать через ПО точки облака, относящиеся к отсканированной марке-сфере в каждой точке сканирования;
 - провести построение поверхности сферы и её геометрического центра в каждой точке сканирования;
 - произвести вычисление расстояния между нулевым положением геометрического центра марки-сферы и каждым последующим его положением S_i ;
 - произвести вычисление расстояния между нулевым положением геометрического центра отражателя и каждым последующим его положением S_{0i} ;
 - повторять вышеописанные операции по сканированию объекта не менее 3 раз (приёмов);
 - определить абсолютную погрешность измерений ΔS_i для каждого измерения.
- Абсолютная погрешность измерений вычисляется как сумма систематической и случайной погрешности и определяется по формуле (1).

Проверка диапазона измерений геометрических размеров объектов осуществляется одновременно с определением абсолютной погрешности измерений методом проведения измерений во всём заявляемом диапазоне.

Диапазон измерений должен быть не менее, а значение абсолютной погрешности измерений геометрических размеров объектов не более значений, указанных в указанных в п.1 настоящей методики.

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

11. Оформление результатов поверки

11.1 Сведения о результате и объёме поверки средств измерений в целях подтверждения поверки должны быть переданы в Федеральный информационный фонд по обеспечению единства измерений.

11.2 При положительных результатах поверки средство измерений признается пригодным к применению.

Выдача свидетельства о поверке и средства измерений осуществляется в соответствии с действующим законодательством.

Нанесение знака поверки на средство измерений не предусмотрено. Пломбирование средства измерений не производится.

11.3 При отрицательных результатах поверки, средство измерений признается непригодным к применению.

Выдача извещения о непригодности к применению средства измерений с указанием основных причин непригодности осуществляется в соответствии с действующим законодательством.

Ведущий инженер по метрологии ЛОЕИ
ООО «ПРОММАШ ТЕСТ Метрология»



К.А. Ревин