

МАШИНА РАЗРЫВНАЯ МРМ-10,20,100

Техническое описание
и инструкция по эксплуатации
МРМ-40.00.05 ИС

г. Светловодск – 2014 г.



МАШИНА РАЗРЫВНАЯ МРМ-10,20,100

Техническое описание
и инструкция по эксплуатации
МРМ-40.00.05 ИС

г. Светловодск – 2014 г.

СОДЕРЖАНИЕ

	ЛИСТ
Введение	5
1. Назначение	5
2. Условия эксплуатации	5
3. Технические характеристики	5
4. Комплект поставки	6
5. Устройство и принцип действия	6
6. Указания техники безопасности	9
7. Подготовка к работе и порядок работы	9
8. Методы и средства поверки	10
9. Техническое обслуживание	14
10. Условия хранения и транспортирования	14
Приложение 1. Графические материалы	15
Приложение 2. Схема электрическая принципиальная машины	19

Производитель оставляет за собой право без уведомления потребителя вносить изменения в конструкцию изделий для улучшения их технологических и эксплуатационных параметров. Вид изделий может незначительно отличаться от представленных на фотографиях.

ВВЕДЕНИЕ

Настоящий паспорт, объединенный с техническим описанием и инструкцией по эксплуатации, предназначен для изучения назначения, принципа действия, правил эксплуатации машины разрывной МРМ-10,20,100 (далее – “машина”).

1. НАЗНАЧЕНИЕ

Машины испытательные МРМ предназначены для определения деформационных и прочностных характеристик различных материалов: металлов, пластмасс, резины и др. материалов в пределах возможности машины. Вид испытаний: растяжение, сжатие, изгиб и другие с использованием необходимых приспособлений.

Машина оснащена тензодатчиками и электронным блоком управления с выходом на ПК. Программное обеспечение (ПК) позволяет: осуществлять построение необходимых графиков для вычисления дополнительных параметров: предел прочности, предел текучести, предел пропорциональности, модуль упругости и др.; составлять протокола; архивировать. На дисплее машины выдается следующая информация: Усилие (Н); удлинение (мкм); скорость перемещения (мм/мин.); скорость нагружения (Н/мин).

2. УСЛОВИЯ ЭКСПЛУАТАЦИИ

Машины предназначена для эксплуатации в закрытых, отапливаемых и вентилируемых помещениях при температуре окружающего воздуха $22 \pm 5^\circ\text{C}$, относительной влажности воздуха от 30 до 80% при 20°C , атмосферном давлении от 84 до 106,7 кПа.

Воздух в помещении, где эксплуатируется машина не должен содержать пыли, агрессивных паров и газов, вызывающих коррозию.

3. ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Наибольшая предельная нагрузка, Н(кг):	400(40);
Относительная погрешность измерения усилия, в диапазоне 2–200 Н, %, не более:	± 1 ;
Предел измерения усилия, Н:	$2 \div 20$;
Наибольшее расстояние между торцами устройств для крепления захватов, включая рабочий ход активного захвата, мм, не менее:	600;
Рабочий ход активного захвата, мм, не менее:	450;
Скорость перемещения активного захвата, мм/мин:	$5 \div 500$;
Относительная погрешность скорости перемещения активного захвата, %, не более,	± 10 ;
Абсолютная погрешность при измерении перемещения в диапазоне, мм:	
$1 \div 10$ мм	$\pm 0,1$;
$10 \div 450$ мм	± 1 ;
Цена деления измерителя перемещения активного захвата, мкм:	10
Напряжение питания, В:	220 ± 22 ;
Частота напряжения питания, Гц,	$50 \pm 0,4$;
Потребляемая мощность, Вт, не более,	30;
Габаритные размеры, мм, не более,	$480 \times 360 \times 850$;
Масса, кг, не более,	16.

4. КОМПЛЕКТ ПОСТАВКИ

4.1. Комплект поставки указан в табл.1.

Табл. 1

№	Наименование	Кол.	Примечание
1.	Машина разрывная МРМ-40	1	в сборе
2.	Кабель интерфейса RS232	1	
3.	Кабель USB-RS232 с драйвером	1	по отдельному зак.
4.	Программное обеспечение	1	
5.	Паспорт МРМ-40.00.05 ПС	1	Экз.
6.	Инстр. по экспл. МРМ-40.00.05 ИС	1	Экз.
7.	Захваты или другие приспособления для удержания испытуемых материалов		(по согласованию с заказчиком)

5. УСТРОЙСТВО И ПРИНЦИП ДЕЙСТВИЯ

Несущим элементом конструкции является металлическая плита 1 (фото 1) на четырех регулируемых ножках 2. Сверху плиты прикреплен электронный блок с пультом управления 3. Также на плате смонтировано нагружающее (силовое) устройство 4 закрытое с четырех сторон съемными крышками.

На плите, в верхнем правом углу расположен блок электропривода (фото 2,3), состоящий из электродвигателя постоянного тока 10 и червячного редуктора 9, соединенных муфтой 12. К плите 1 блок крепится через три амортизатора 11. В рабочем положении двигатель и редуктор закрыты кожухом.

Выход редуктора соединен с ШВП (шарико-винтовой парой) 22+24 (фото 6). При вращении вала по винту 22 перемещается ползун 24 (фото 6) к ней прикреплен кронштейн 5 (фото 1) предназначенный для закрепления подвижного захвата 6 (фото 1) кронштейн в свою очередь перемещается по направляющей 23 (фото 6).

Для отключения электропривода при достижении крайнего верхнего или крайнего нижнего положения на верхней плите 17 смонтирован узел концевых микровыключателей 14, 13 (фото 4), которые срабатывают при нажатии на них толкателя 15. Толкатель закреплен на тяге 18 (фото 6) там же закреплены подвижные стопорные винты 19, 21 (фото 6), ограничивающие ход кронштейна 5. При размыкании одного из концевых микровыключателей электропривод будет остановлен и движение станет возможным лишь в противоположном направлении.

К верхнему кронштейну 7 (фото 1) крепится датчик усилия 8 (тензометрического типа) на 400N. Также по заказу возможна установка датчиков усилия на другие пределы измерений в диапазоне от 100гр. до 40кг.

DIN-рейка 20 служит для увязки жгутов сигнальных кабелей.

На верхней плите 17 так же установлен датчик перемещения 16 (фотоэлектрический инкрементальный энкодер типа E40NB10–2000-5) (фото 4).

Пульт управления.

Расположение кнопок и индикаторов на пульте управления показано на рис.1. Нажатие всех кнопок дублируется коротким звуковым сигналом.

Кнопка 10 СТОП – остановка привода.

Кнопка 9 ВВЕРХ – движение вверх.

Кнопка 8 ВНИЗ – движение вниз.

Кнопка 7 ВОЗВРАТ – движение вверх с максимальной скоростью до обнуления показаний перемещения. Функция работает, если показания перемещения более 1 мм. При движении вверх, когда показания перемещения менее 5 мм, скорость перемещения уменьшается в 10 раз, что обеспечивает возврат в исходное положение с минимальным отклонением.

Кнопка 1 РЕЖИМ – Переключение режимов отображения ЖК - индикатора.

Возможно два режима отображения: на дисплей выводится информация о текущем усилии, перемещении, текущей скорости движения активной траверсы и диапазон измерений либо отображение максимального значения усилия и удлинения.

Кнопка 14 УСТ. 0 F служит для автоматической подстройки нуля датчика усилия. При ее нажатии показания усилия устанавливаются в ноль.

Кнопка 13 СБРОС L служит для обнуления счетчика перемещения.

Кнопка 2 ДАТЧИК служит для переключения диапазона измерения усилия (в данной модели не используется).

Индикатор 3 – установленная скорость перемещения.

Индикатор 4 – текущее усилие.

Индикатор 5 – измеренное перемещение.

Индикатор 6 – отображение текущего диапазона измерения усилия (не исп.).

Регулятор 12 служит для установки скорости перемещения. При вращении его ручки по часовой стрелке происходит увеличение, а при вращении ручки против часовой стрелки - уменьшение заданной скорости.

Индикатор 11 – жидкостный указатель уровня (с подсветкой).

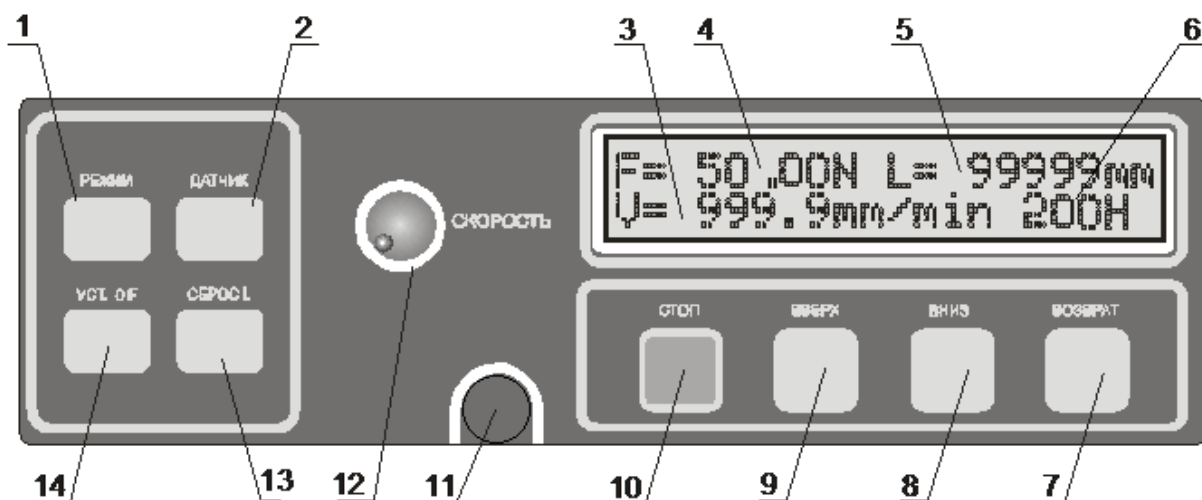


Рис.1

Схема электрическая структурная машины показана на рис.2.

Машина включает в себя: канал измерения усилия, канал измерения перемещения, канал управления приводом, контроллер и источники питания.

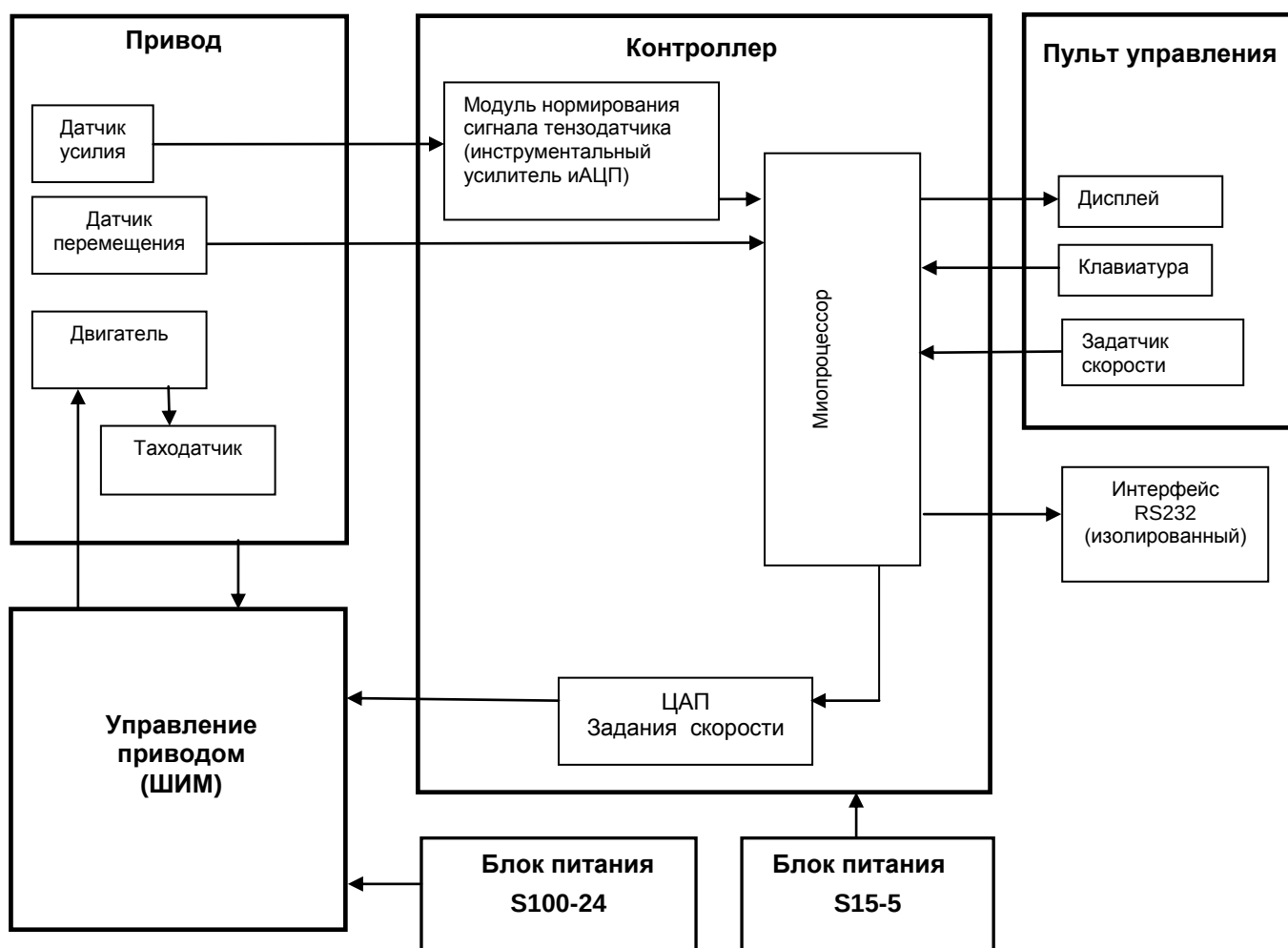


Рис.2.

Измерение усилия производится при помощи тензорезисторного датчика усилия балочного типа. Сигнал с датчика усилия поступает на модуль нормирования сигнала тензодатчика, включающий инструментальный усилитель и аналогово-цифровой преобразователь (АЦП).

Сигнал с АЦП поступает на контроллер, где происходит его обработка. При перегрузке датчика усилия в сторону увеличения или уменьшения электропривод машины будет остановлен, на дисплей будет выведен символ, обозначающий перегрузку датчика силы и включена звуковая сигнализация.

Канал измерения перемещения включает в себя оптический энкодер с разрешением 2000 имп./об. Импульсы с энкодера поступают на вход контроллера, где происходит их подсчет.

Канал управления приводом выполнен на микросхеме ШИМ- регулятора TL494.

На ее вход подается сигнал заданной скорости от цифро-аналогового преобразователя (ЦАП), выполненный на плате контроллера и сигнал обратной связи от таходатчика. В результате микросхема выдает импульсы, длительность которых пропорциональна рассогласованию, которые подаются на выходной транзистор, управляющий двигателем. Реверсирование двигателя выполнено по релейной схеме.

6. УКАЗАНИЯ ТЕХНИКИ БЕЗОПАСНОСТИ

Машина относится к классу защиты 0 по ГОСТ12.2.007.0-75.

При эксплуатации машина должна быть подключена к розетке электропитания с заземляющим контактом или к контуру заземления.

При эксплуатации машины необходимо придерживаться действующих правил техники безопасности для электроустановок с напряжением до 1000В.

Запрещено подключать/отключать кабель интерфейса RS-232 при включенном питании и/или отсутствии заземления.

7. ПОДГОТОВКА К РАБОТЕ И ПОРЯДОК РАБОТЫ

Для работы с машиной следует руководствоваться указаниями настоящего паспорта и Руководства пользователя в части совместной работы машины с ПК.

Установить машину на столе достаточно жесткой конструкции через резиновый или войлочный коврик для гашения вибрации от другого оборудования.

Выставить машину по уровню 11 (рис.1) при помощи регулируемых опор.

Подключить кабель интерфейса RS-232 к машине.

Подключить кабель интерфейса RS-232 к ПК.

Подключить машину к сети переменного тока 220В 50Гц.

Включить электропитание машины при помощи выключателя, при этом на дисплее панели управления должны отображаться величины измеренного усилия, перемещения, установленной скорости перемещения.

Машина готова к работе через 30 минут после включения.

При помощи регулятора скорости установить необходимую скорость перемещения активного захвата.

При помощи кнопок “ВВЕРХ”, “СТОП”, “ВНИЗ” установить необходимое расстояние между захватами.

Закрепить испытуемый образец.

При помощи кнопки “СБРОС” сбросить показания индикатора перемещения.

Рабочий ход машины – перемещение активной траверсы вниз. Нажать кнопку “ВНИЗ”. При этом активный захват начнет перемещение вниз с установленной скоростью и произойдет нагружение образца.

При достижении условий прекращения испытания нажать кнопку “СТОП”.

Для автоматического возврата активного захвата в начальное положение нажать кнопку “ВОЗВРАТ”.

8. МЕТОДЫ И СРЕДСТВА ПОВЕРКИ

Основные правила поверки машины изложены в РД 50-462-84. Учитывая специфику данной машины, в разделе изложены особенности ее поверки.

8.1. Операции и средства поверки.

При проведении поверки следует выполнять операции и применять средства измерительной техники (СИТ), указанные в табл. 1.

Поверка обязательна при эксплуатации, после ремонта и длительного хранения.

Таблица 1.

Наименование операции	Номер пункта	СИТ, применяемые во время поверки
1. Внешний осмотр машины	8.3	
2. Опробование	8.4	
3. Определение метрологических характеристик	8.5	
4. Определение погрешности показаний силоизмерителя	8.5.1	Гири образцовые 4-го разряда
5. Определение абсолютной погрешности измерителя перемещения активного захвата	8.5.2	Штангенрейсмас ШР-500-0,05 ГОСТ 164-80
6. Проверка скорости перемещения активного захвата (траверсы)	8.5.3	Секундомер СОПпр-26-2-000 ГОСТ 5072-79

Примечание:

1. Допускается использование других СИТ имеющих характеристики не хуже указанных.
2. Все СИТ должны иметь действующие документы по их поверке.

8.1.1. Периодичность поверки машины не реже одного раза в год.

8.2. Условие поверки и подготовка к ней.

При проведении поверки необходимо соблюдать следующие условия:

- температура окружающей среды $(20 \pm 5)^\circ\text{C}$
- относительная влажность воздуха $(65 \pm 15)\%$
- атмосферное давление 96-106кПа

- за время проведения испытаний температура не должна изменяться более чем на $\pm 2^{\circ}\text{C}$
- в месте установки машины должны отсутствовать источники вибрации, мощные электрические и магнитные поля.

Машина и компьютер должны быть заземлены!

- перед поверкой поверяемая система должна находиться во включенном состоянии не менее 30 мин;
- напряжение в сети ($220 \pm 22 \text{ V}$) AC
частота тока ($50 \pm 0,4 \text{ Гц}$).

8.3. Проведение поверки

8.3.1. Внешний осмотр.

Проверку внешнего вида проводят визуально, а оценку комплектности в соответствии с настоящей инструкцией по эксплуатации МРМ-40.00.05 ИС, при этом проверяют:

- отсутствие на машине и СИТ, которые входят в комплект следов коррозии и механических повреждений;
- наличие маркировки содержащей обозначение машины, год и месяц выпуска;
- правильность монтажа машины и ее составных частей, заземление машины.

8.4. Опробование.

8.4.1. Для опробования машины на холостом ходу активный захват (траверсу) перемещают из одного крайнего положения в другое. Траверса должна перемещаться плавно и без заеданий.

8.4.2. Во время опробования проверяют на дисплее наличие результата измерения усилия, перемещения и скорости перемещения.

8.4.3. Убеждаются что: все органы управления, регулирования и сигнальные устройства работают. При пробных испытаниях образцов выполняются все функции перечисленные в эксплуатационной документации.

8.5. Определение метрологических характеристик.

При определении метрологических характеристик машину и компьютер переводят в режим измерения усилия и перемещения. При этом используется ПО поставляемое с машиной.

Датчики усилия и перемещения, а также измерительные каналы поверяют в составе машины.

8.5.1. Определение погрешности показаний силоизмерительного устройства (ТД):

- установить активную траверсу в положение позволяющее закрепить на датчике силы (ТД) подвеску для укладывания образцовых гирь;
- установить «0» на индикаторе усилия;
- нагрузить ТД max усилием 40 кг (значение в N см. таблице 1) на протяжении 5 мин, разгрузить датчик (на подвески гири устанавливать плавно, без ударов);
- после снятия нагрузки снова установить на «0» отсчетное устройство блока управления (компьютера). Провести (при необходимости) повторную калибровку канала измерения усилия.

После этого, последовательно задавая усилия: (5; 10; 20; 30; 40; 50; 60; 80; 100)% от max значения диапазона. Повторяют измерения 3 (три) раза. Результаты измерений заносят в протокол измерений.

Относительную погрешность показаний силоизмерителя (ТД) определяют по формуле:

$$\Delta = \frac{\Delta P}{P_n} \cdot 100\%$$

где Δ - относительная погрешность силоизмерителя в %;

ΔP – разность между средним из трех результатов измерения нагрузки в поверяемой точке и ее действительным значением в N;

P_n – действительное значение нагрузки установленное по образцовому динамометру;

Относительная погрешность силоизмерителя должна быть не более $\pm 1\%$ в каждой поверяемой точке.

8.5.2. Определение абсолютной погрешности измерителя перемещения (ИП) активного захвата определяют один раз с помощью штангенрейсмаса ШР-500-0,05 (ГОСТ 164-80) в 5 точках. Штангенрейсмас устанавливается на разметочную плиту, установленную перед машиной и выверенной в двух взаимоперпендикулярных плоскостях с точностью $\pm 1'$.

Определение погрешности измерителя перемещения проводят в точках (10, 20, 30, 40, 50, 60, 80, 100%) диапазона измерений при прямом ходе.

Абсолютную погрешность определять как разность между показаниями измерителя перемещения активного захвата и действительным значением измеряемой величины отсчетной по штангенрейсмасу.

Погрешность ИП не должна превышать $\pm 0,1$ мм в диапазоне $1 \div 10$ мм, и ± 1 в диапазоне $10 \div 340$ мм.

8.5.3. Определение скорости перемещения активного захвата проводят при рабочем ходе (без нагрузки), непрямым методом, измеряя расстояние, которое прошел захват за определенное время. Расстояние измерять с помощью индикатора измерителя перемещения (или по компьютеру).

Проверку производят один раз в точках 35 мм/мин, 175 мм/мин и 350 мм/мин. Время замера не должно быть меньше 10 сек.

Погрешность измерителя скорости определять по формуле

$$\Delta V = \frac{(V - \frac{S \cdot 60}{t})}{V}$$

где ΔV – погрешность измерителя скорости (%);

S – действительное расстояние, пройденное активным захватом (мм);

t – время прохождения активным захватом расстояния S (сек);

V – показания измерителя скорости (мм/мин)

Величина погрешности измерителя скорости не должна превышать $\pm 10\%$.

Таблица для поверки канала измерения усилия

кг	н	н-1	н+1	н-0,5	н+0,5
0,100	0,981	0,971	0,991	0,976	0,986
0,200	1,961	1,942	1,981	1,952	1,971
0,500	4,904	4,854	4,953	4,879	4,928
0,800	7,846	7,767	7,924	7,806	7,885
1,000	9,807	9,709	9,905	9,758	9,856
2,000	19,614	19,418	19,810	19,516	19,712
3,000	29,421	29,127	29,715	29,274	29,568
4,000	39,228	38,836	39,620	39,032	39,424
5,000	49,035	48,545	49,525	48,790	49,280
6,000	58,842	58,254	59,430	58,548	59,136
7,000	68,649	67,963	69,335	68,306	68,992
8,000	78,456	77,671	79,241	78,064	78,848
9,000	88,263	87,380	89,146	87,822	88,704
10,000	98,070	97,089	99,051	97,580	98,560
15,000	147,105	145,634	148,576	146,369	147,841
20,000	196,140	194,179	198,101	195,159	197,121
25,000	245,175	242,723	247,627	243,949	246,401
30,000	294,210	291,268	297,152	292,739	295,681
35,000	343,245	339,813	346,677	341,529	344,961
40,000	392,280	388,357	396,203	390,319	394,241

1кг равен 9,80665 Н

9. ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБСЛУЖИВАНИЕ

Периодически, не реже одного раза в месяц проводить профилактический осмотр и очистку поверхности машины от пыли.

Не используйте ацетон, бензин или другие растворители подобного типа для очистки поверхности машины от пыли.

10. УСЛОВИЯ ХРАНЕНИЯ И ТРАНСПОРТИРОВАНИЯ

Машина в упаковке транспортируется любым видом закрытого транспорта в отапливаемых герметизированных отсеках в соответствии с правилами перевозки грузов, действующими на каждом виде транспорта.

Во время погрузочно-разгрузочных работ и транспортирования машина не должна подвергаться резким ударам и воздействию атмосферных осадков.

Условия транспортирования в части воздействия климатических факторов должны соответствовать условиям хранения по ГОСТ 15150.

После транспортирования при отрицательных температурах необходимо выдержать машину не менее 12 часов при температуре плюс 22+/-5 °С и влажности окружающего воздуха до 80 %.

Машина должна храниться в сухом отапливаемом и вентилируемом помещении при температуре окружающего воздуха от 10 до 40⁰С и относительной влажности до 80%.

Графические материалы

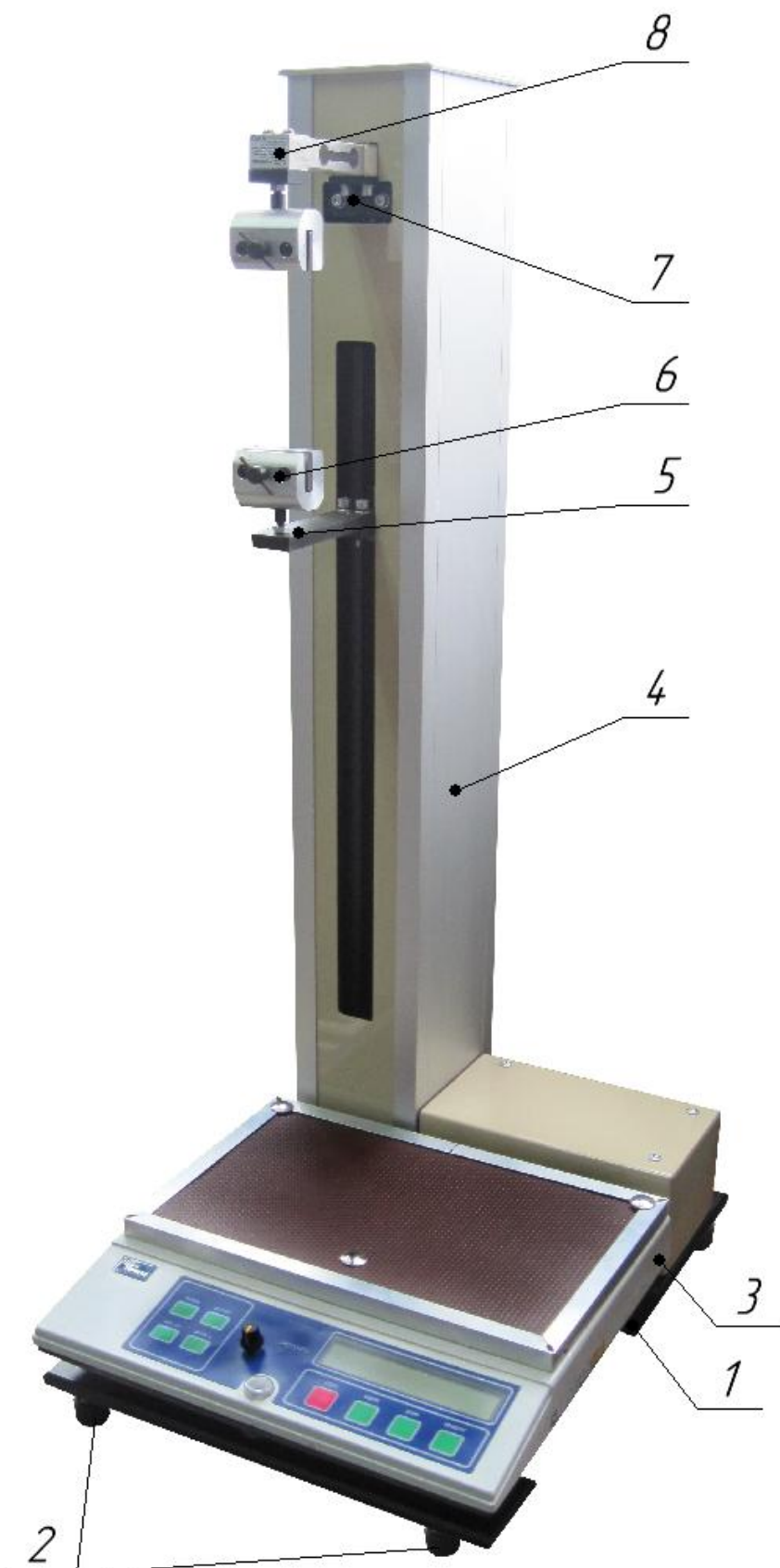


Фото 1. Общий вид машины

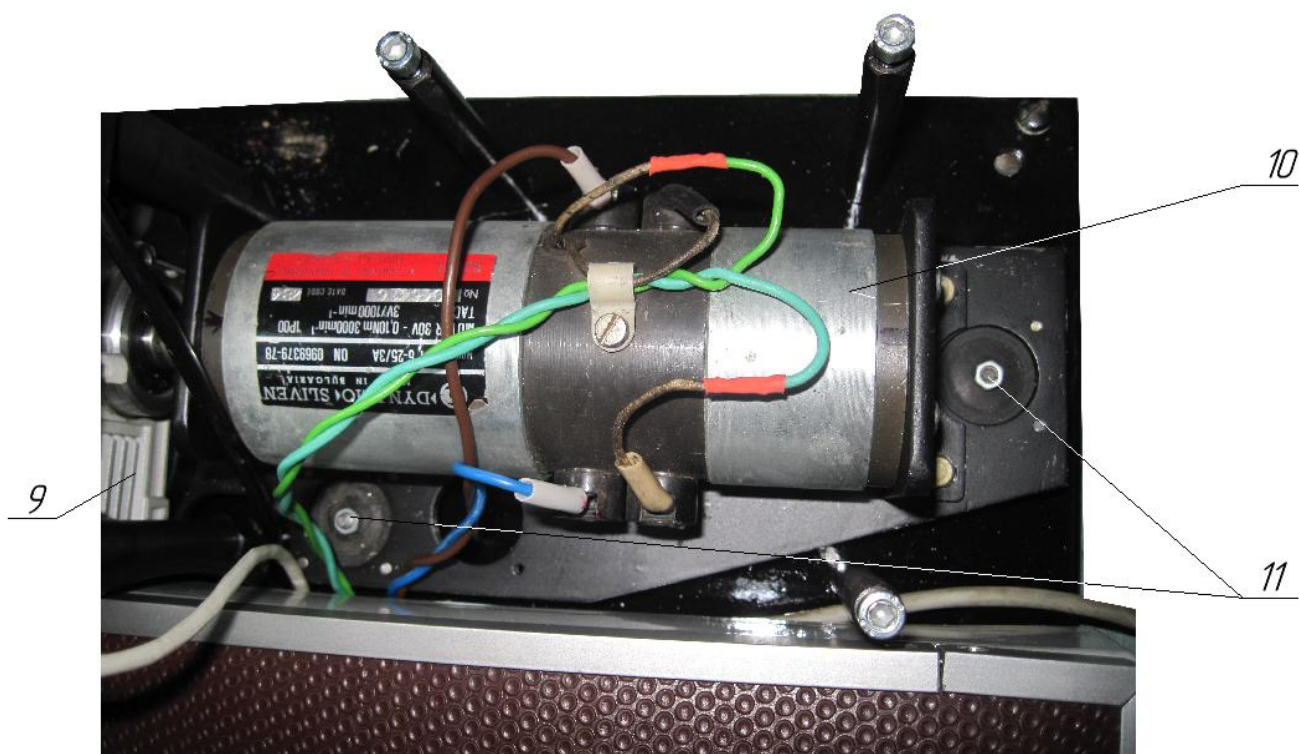


Фото 2. Блок электропривода (вид сверху со снятым защитным кожухом)

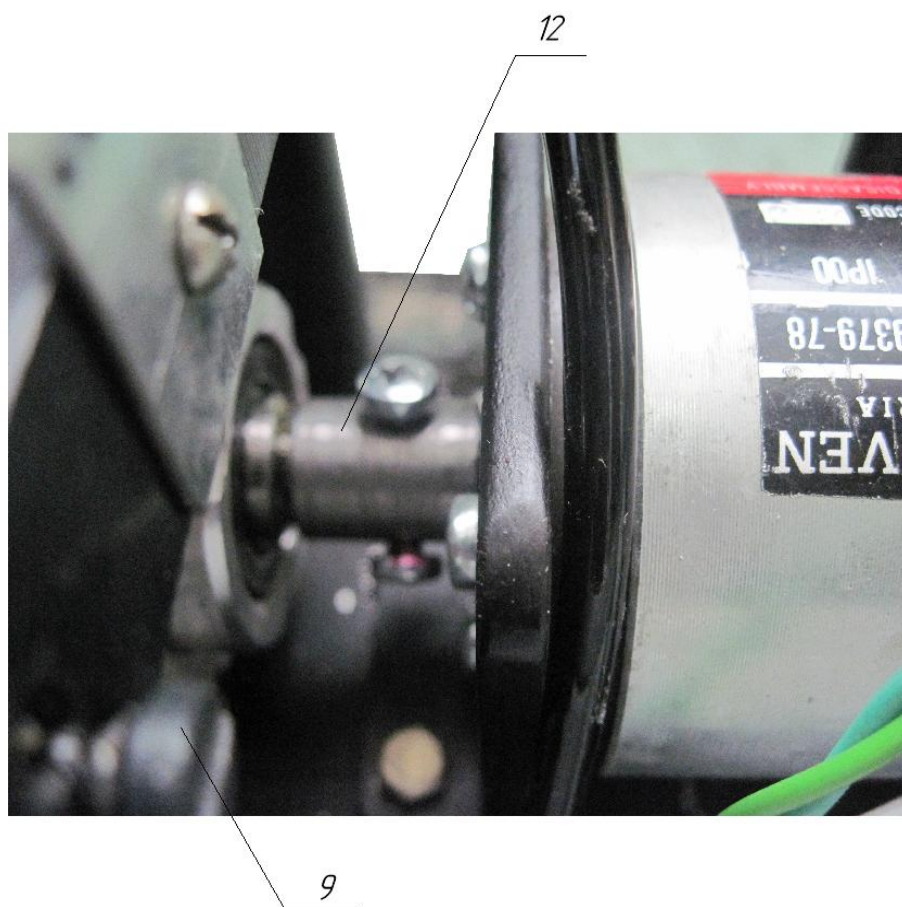


Фото 3. Муфта электропривода

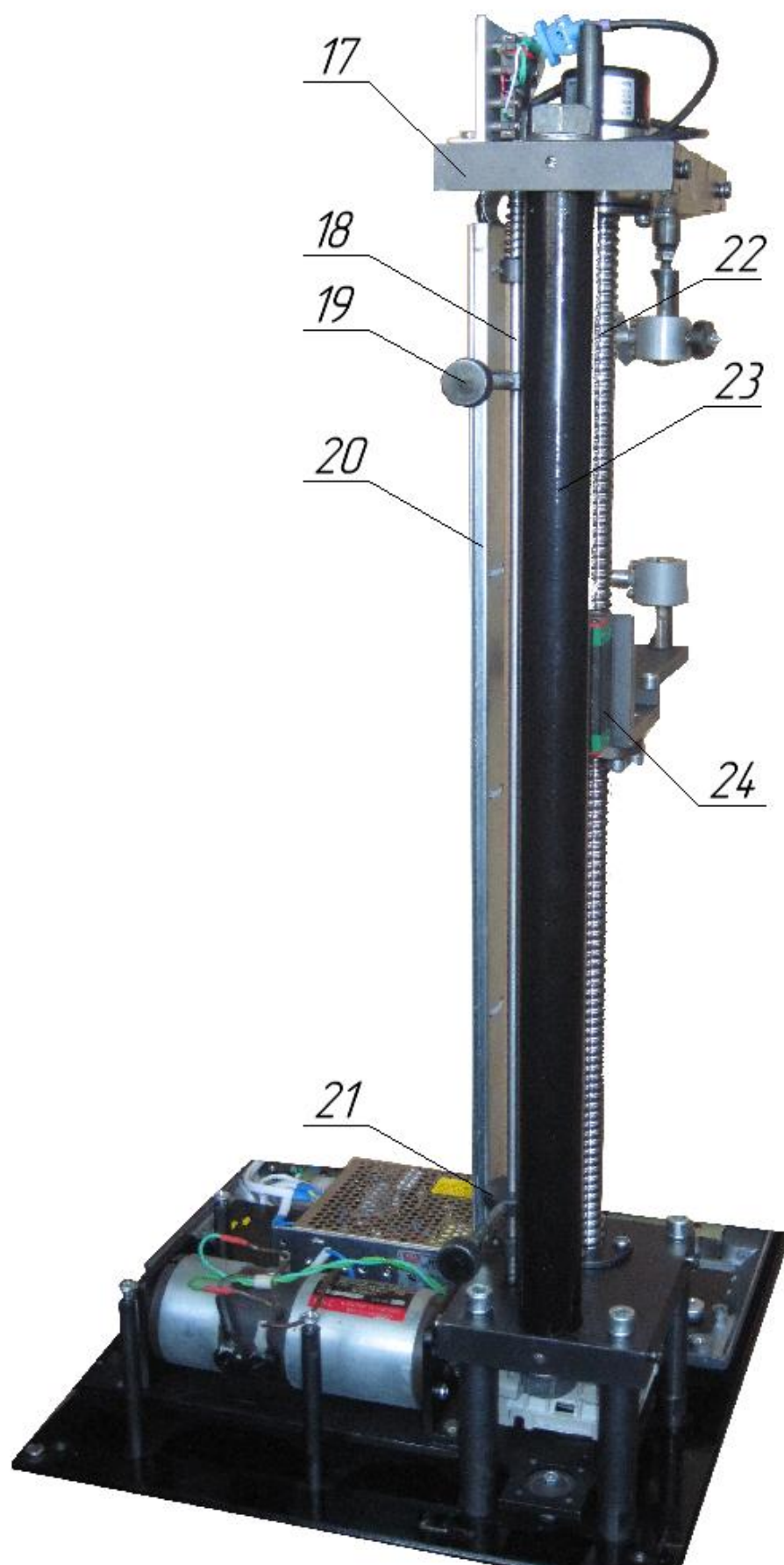
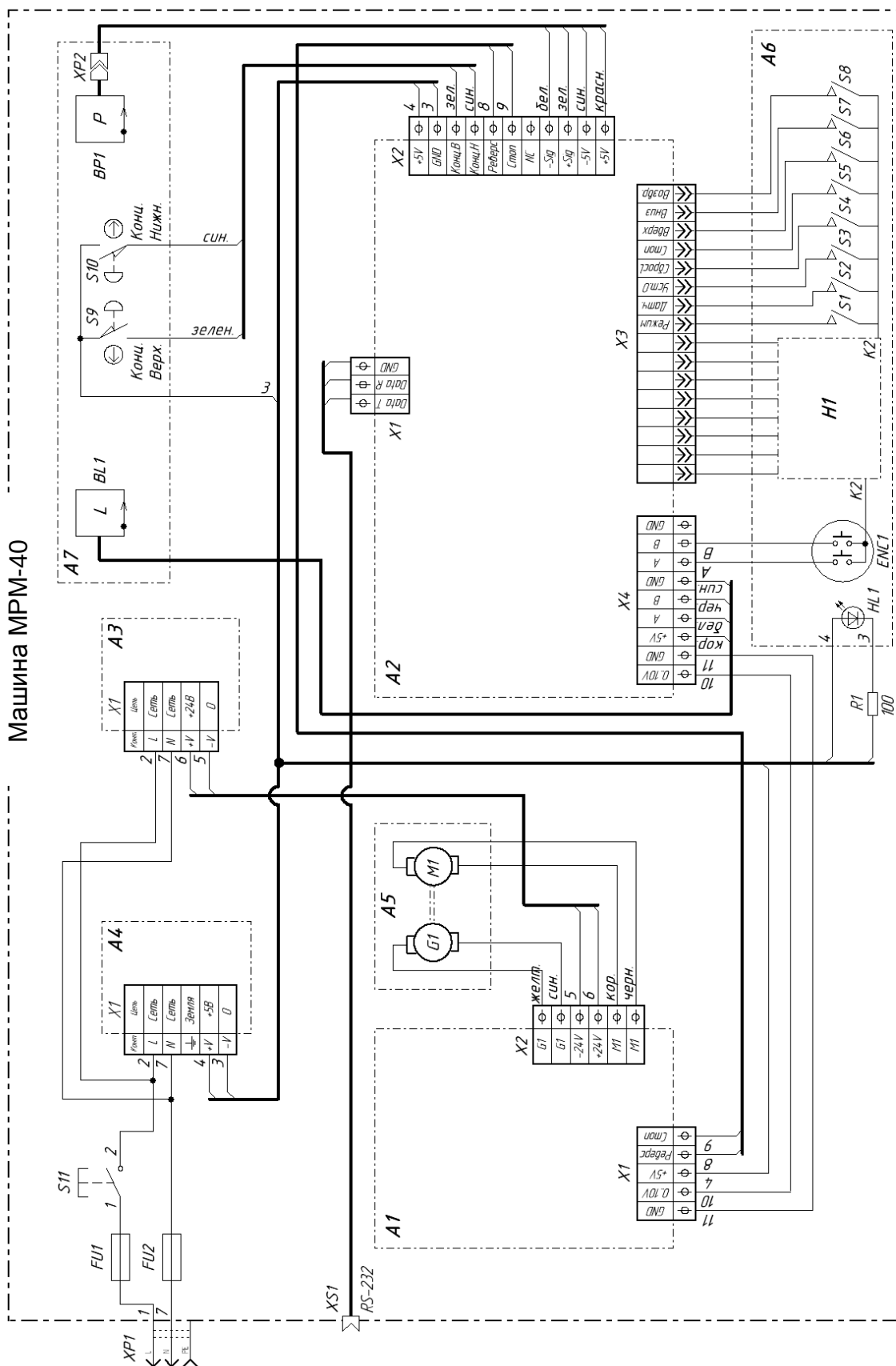


Фото 6. Вид сзади со снятыми крышками

Машина МРМ-40



- | | | | |
|----------------------------------|-------------------------------------|---|--------------------------------|
| A1 – ШИМ-привод | A7 – Нагружающее устройство | FU1,FU2 – Вставка плавкая 3,15А | XP2 – РШ2НП-1-5 + РГН-1-ПТ |
| A2 – Контроллер | H1 – ЖК-дисплей WINSTAT 16х2 | ENC1 – Энкодер мед. Вольт/ЕСМТJ-B24-AC0024L | XS1 – Розетка DB9 |
| A3 – Источник питания pes-100-24 | M1 – Электродвигатель Dynato sliven | S1-S8 – Кнопка Черная 1А/250VAC d=10mm | BP1 – Земля L60-C3-20 kg |
| A4 – Источник питания pes-15-5 | P1VТ 6-25/3А, 30V/3000 грм | S9-S10 – Микровыключатель 5m5, 5А/250VAC | BL1 – Autontics E40HВ10-2000-5 |
| A5 – Электропривод | G1 – Тахогенератор Dynato sliven | S11 – Двухпозиц. выключатель 3А/250VAC | RT – Резистор С2-23-100 Ом |
| A6 – Переменная панель | 3V/10000 грм | XP1 – Электроизол. 3-прп | HL1 – L-934GT 3mm |