

УТВЕРЖДАЮ
Генеральный директор
ООО «Автопрогресс-М»



А. С. Никитин

«31» августа 2018 г.

Сканеры лазерные серии HERON

Методика поверки

МП АПМ 81-18

г. Москва,
2018 г.

1 Методика поверки

Настоящая методика поверки распространяется на сканеры лазерные серии HERON, производства «Gexcel Srl», Италия (далее - сканеры) и устанавливает методику их первичной и периодической поверки.

Интервал между поверками - 1 год.

2 Операции поверки

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

Таблица 1.

№№ пункта	Наименование операции	Проведение операций при	
		первичной поверке	периодической поверке
8.1.	Внешний осмотр	Да	Да
8.2.	Опробование, проверка работоспособности функциональных режимов, идентификация программного обеспечения	Да	Да
8.3.	Определение абсолютной погрешности измерений геометрических размеров инженерных объектов и сооружений	Да	Да

3 Средства поверки

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

Таблица 2.

№ пункта документа по поверке	Наименование эталонов, вспомогательных средств поверки и их основные метрологические и технические характеристики
8.1. 8.2.	Эталон не применяются
8.3.	Рулетка измерительная металлическая UM3M, КТ 3, (рег. № 67910-17) Вспомогательные средства поверки: Рулетка измерительная металлическая PR100/5, КТ 3, (рег. № 67910-17) Квадрант оптический КО-60, ПГ ±30', (рег. № 26905-17)

Допускается применение аналогичных средств поверки, обеспечивающих определение метрологических характеристик, поверяемых СИ с требуемой точностью.

4 Требования к квалификации поверителей

К проведению поверки допускаются лица, изучившие эксплуатационные документы на сканеры, имеющие достаточные знания и опыт работы с ними.

5 Требования безопасности

При проведении поверки, меры безопасности должны соответствовать требованиям по технике безопасности согласно эксплуатационной документации на сканеры, поверочное оборудование, правилам по технике безопасности, которые действуют на месте проведения поверки и правилам по технике безопасности при производстве топографо-геодезических работ ПТБ-88 (Утверждены коллегией ГУГК при СМ СССР 09.02.1989 г., № 2/21).

6 Условия проведения поверки

При проведении поверки в лаборатории должны соблюдаться следующие нормальные условия измерений:

- температура окружающей среды, °С..... (20±5)
- относительная влажность воздуха, % не более 80
- атмосферное давление, кПа (мм рт. ст.).....84,0...106,7 (630...800)
- изменение температуры окружающей среды во время измерений. °С/чне более 2

Полевые измерения (измерения на открытом воздухе) должны проводиться при отсутствии осадков, порывов ветра, защите сканера от прямых солнечных лучей и температуре окружающей среды в пределах, указанных в руководстве по эксплуатации.

7 Подготовка к поверке

Перед проведением поверки должны быть выполнены следующие подготовительные работы:

- проверить наличие действующих свидетельств о поверке на средства поверки;
- сканер и средства поверки привести в рабочее состояние в соответствии с их эксплуатационной документацией.

8 Проведение поверки

8.1 Внешний осмотр

При внешнем осмотре должно быть установлено соответствие сканера следующим требованиям:

- отсутствие коррозии, механических повреждений и других дефектов, влияющих на эксплуатационные и метрологические характеристики сканера;
- наличие маркировки и комплектности согласно требованиям эксплуатационной документации на сканер;

Если требование п.8.1. не выполняется, сканер признают непригодным к применению, дальнейшие операции поверки не производят.

8.2 Опробование, проверка работоспособности функциональных режимов, идентификация программного обеспечения

8.2.1 При опробовании должно быть установлено соответствие сканера следующим требованиям:

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

8.2.2 Проверку идентификационных данных программного обеспечения (далее – ПО) проводить следующими образами:

Запустить ПО «JRC Heron Desktop». В строке меню открыть «Помощь» («Help»), выбрать «О программе...» («About»), идентификационные данные ПО (наименование и номер версии) отображается в открывшемся окне. Проверка идентификационных данных ПО «JRC 3D Reconstructor» осуществляется аналогично. Данные, полученные по результатам идентификации ПО, должны соответствовать таблице 3.

Таблица 3

Идентификационное наименование ПО	JRC Heron Desktop	JRC 3D Reconstructor
Номер версии (идентификационный номер ПО), не ниже	01	3.3.2.712

Если требование п.8.2. не выполняется, сканер признают непригодным к применению, дальнейшие операции поверки не производят.

8.3. Определение абсолютной погрешности измерений геометрических размеров инженерных объектов и сооружений

Определение абсолютной погрешности измерений геометрических размеров инженерных объектов и сооружений проводить в следующей последовательности:

- разместить в зоне проведения измерений объект сканирования (щит-мишень) белого цвета (с коэффициентом отражения не менее 0,8) прямоугольной формы с размером сторон $1,5 \pm 0,5$ м;
- при помощи квадранта убедиться в том, что щит-мишень установлен в вертикальной плоскости;
- при помощи рулетки измерить линейные размеры объекта, результат занести в протокол;

- провести три независимых сканирования объекта двигаясь по траектории, перпендикулярной оси его направленности, на расстояниях действительные длины которых равномерно расположены в пределах диапазона работы сканера. Расстояния определить с помощью измерительной рулетки с погрешностью $\pm 0,1$ м;

- сохранить данные, полученные при сканировании;
- обработать данные, полученные при сканировании;
- локализовать через ПО точки облака, относящиеся к отсканированному щиту-мишени.

Провести построение плоскости минимум по 4-м точкам.

- произвести вычисление линейных размеров объекта S_{ij} по плоскости;
- повторить вышеописанные операции по сканированию объекта не менее 5 раз;
- определить абсолютную погрешность измерений для каждой траектории сканирования;
- за окончательный результат принять максимальное значение абсолютной погрешности.

Абсолютная погрешность измерений (при доверительной вероятности 0,95) вычисляется как сумма систематической и случайной погрешности и определяется по формуле:

$$\Delta S = \left(\frac{\sum_{i=1}^n S_{ij}}{n} - S_0 \right) \pm 2 \cdot \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^n (S_{ij} - \frac{\sum_{i=1}^n S_{ij}}{n})^2}{n - 1}}$$

где ΔS - абсолютная погрешность измерений геометрических размеров объектов, мм;

S_0 - эталонное (действительное) значение объекта, мм;

S_{ij} - измеренное значение j-ого измерения i-м приёмом, мм;

n - число приёмов измерений j-ого.

Значение абсолютной погрешности не должны превышать значений, указанных в Приложении к настоящей методике поверки.

Если требование п. 8.3 не выполняется, сканер признают непригодным к применению, дальнейшие операции поверки не производят.

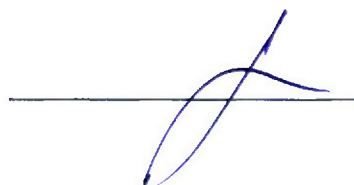
9 Оформление результатов поверки

9.1. Результаты поверки оформляются протоколом, составленным в виде сводной таблицы результатов поверки по каждому пункту раздела 8 настоящей методике поверки.

9.2. При положительных результатах поверки сканер признают годным к применению и на него выдаётся свидетельство о поверке установленной формы. Знак поверки наносится на свидетельство о поверке в виде наклейки и / или поверительного клейма.

9.3. При отрицательных результатах поверки сканер признают непригодным к применению и на него выдаётся извещение о непригодности установленной формы с указанием основных причин.

Руководитель отдела
ООО «Автопрогресс-М»



К.А. Ревин

ПРИЛОЖЕНИЕ (обязательное)

Наименование характеристики	Значение
Пределы допускаемой абсолютной погрешности (при доверительной вероятности 0,95) измерений геометрических размеров инженерных объектов и сооружений, мм	$\pm 50^{1)}$
Диапазон измерений геометрических размеров инженерных объектов и сооружений, м	0.05 - 150 ²⁾
Расстояние до измеряемых объектов, м	от 0,3 до 100,0 ³⁾
<p>1) – при сканировании с замыканием траектории; время сканирования – не более 10 минут 2) – без использования контрольных точек. 3) – при сканировании объектов с отражающим коэффициентом поверхности не менее 0,9, вне помещений может быть уменьшена до 70 м</p>	