

===== Неисправность глубиномера =====

[Тики не меняются](#)

**В случае, если во время перемещения бурового става, показания тиков не меняются необходимо выполнить следующие действия:**

- 1) Проверить надежность крепления. Датчики крепятся на расстоянии 0.5 см от движущейся части (звезда/цепь/лопестки).
- 2) Проверить целостность проводки от MCore до места установки, отсутствуют перегибы, пробития, обрывы.
- 3) Проверить целостность датчика, необходимо поднести металлический предмет к противоположному от проводки концу датчика и следить за индикацией, индикация загорается при наличии металлического предмета и тухнет, если убрать его. Так же можно наблюдать за показаниями тиков в MUW.
- 4) Очистить датчик от загрязнений.

[Тики постоянно растут/уменьшаются или двигаются в диапазоне +1тик -1тик](#)

**При перемещении бурового става вверх и вниз, показания тиков только прибавляются или уменьшаются, это сигнализирует о выходе из строя или смещении рабочего положения одного из датчиков.**

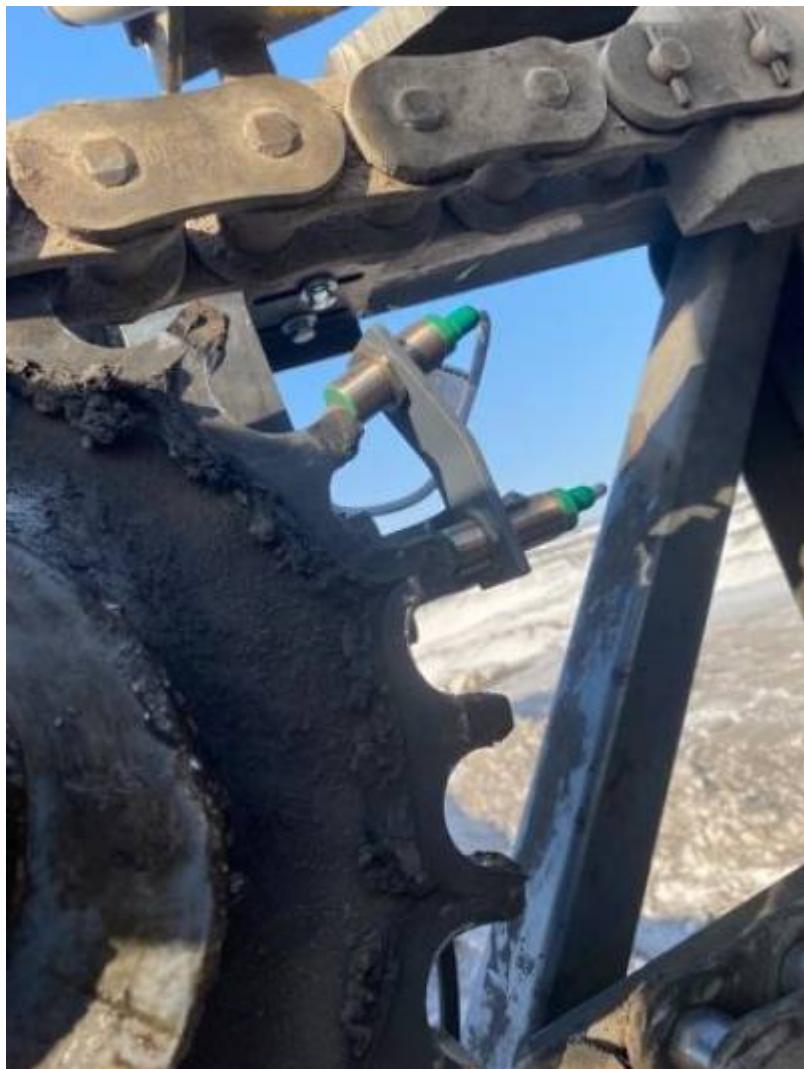
- 1) Проверить надежность крепления. Датчики крепятся на расстоянии 0.5 см от движущейся части (звезда/цепь/лопестки).
- 2) Проверить целостность проводки от MCore до места установки, отсутствуют перегибы, пробития, обрывы.
- 3) Проверить целостность датчика, необходимо поднести металлический предмет к противоположному от проводки концу датчика и следить за индикацией, индикация загорается при наличии металлического предмета и тухнет, если убрать его. Так же можно наблюдать за показаниями тиков в MUW.
- 4) Очистить датчик от загрязнений.

[Глубина не соответствует фактической](#)

- 1) В случае, если глубина больше или меньше фактической, но при этом после бурения скважины, буровой став в парковочном положении показывает одинаковое значение тиков. Например: в нижнем положении бурового става показания тиков равны 30 000, оператор поднимает и опускает буровой став в исходное положение и показания снова равны 30 000, то необходимо выполнить калибровку [калибровку глубиномера](#).
- 2) Если парковочное положение тиков постоянно меняется, происходит некорректная работа

датчиков.

Индуктивный глубиномер представлен в виде двух индуктивных датчиков, реагирующих на металлические предметы на расстоянии до 1 см. до рабочей части.





В основном работа глубиномера диагностируется по показателям тиков в MUW(Верхний левый угол экрана)/LogsMUW(C:\Program Files (x86)\RIT\RIT Mobile Unit Drill\Logs\)



From:

<https://wiki.rit-it.com/> - RIT Automation

**Permanent link:**

[https://wiki.rit-it.com/doku.php/share:issues:hardware:depth\\_gauge](https://wiki.rit-it.com/doku.php/share:issues:hardware:depth_gauge)

Last update: **2023/09/08 07:48**

