

# 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.

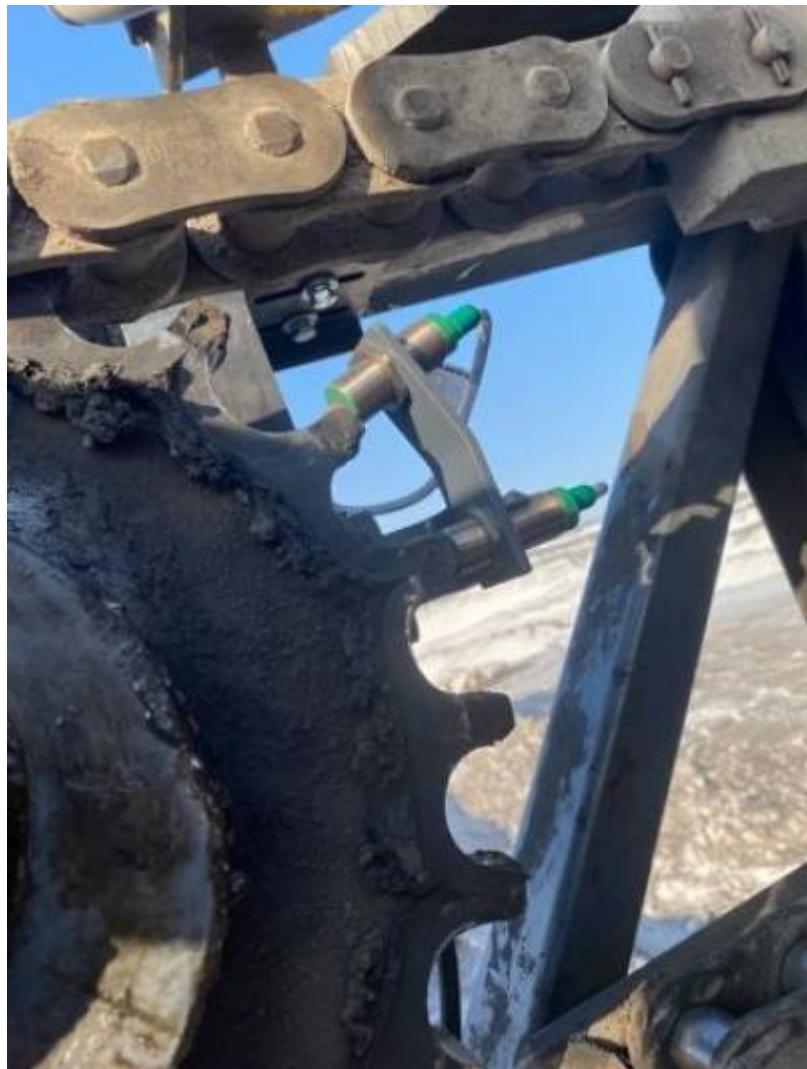
Индуктивный глубиномер представлен в виде двух индуктивных датчиков, реагирующих на металлические предметы на расстоянии до 1 см. до рабочей части.

Last update:

2023/09/08

share:issues:hardware:depth\_gauge [https://wiki.rit-it.com/doku.php/share:issues:hardware:depth\\_gauge?rev=1694159262](https://wiki.rit-it.com/doku.php/share:issues:hardware:depth_gauge?rev=1694159262)

07:47



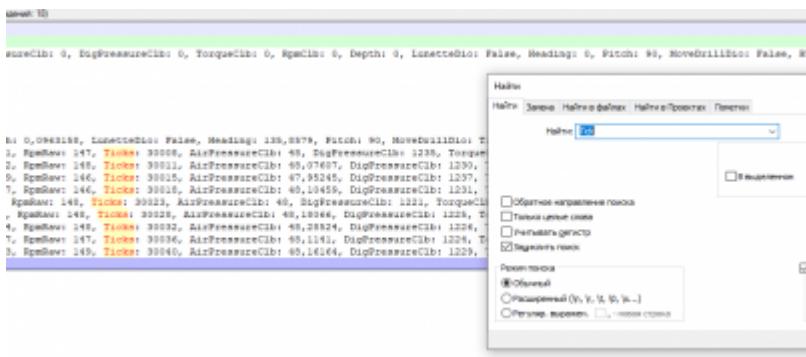


В основном работа глубиномера диагностируется по показателям тиков в MUW(Верхний левый угол экрана)/LogsMUW(C:\Program Files (x86)\RIT\RIT Mobile Unit Drill\Logs\)



Last update:

2023/09/08 share:issues:hardware:depth\_gauge https://wiki.rit-it.com/doku.php/share:issues:hardware:depth\_gauge?rev=1694159262  
07:47



From:

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

**Permanent link:**

[https://wiki.rit-it.com/doku.php/share:issues:hardware:depth\\_gauge?rev=1694159262](https://wiki.rit-it.com/doku.php/share:issues:hardware:depth_gauge?rev=1694159262)

Last update: **2023/09/08 07:47**

