

## Последовательность выполнения работ

### 1. Подготовительный этап

Маркшейдер с помощью высокоточного оборудования устанавливает на местности две надежно закрепленные вехи или метки.

Критерий: Линия, проходящая через эти точки, должна строго соответствовать направлению «Север-Юг» (одна из точек указывает на север).

### 2. Установка станка в нулевое положение

Установите буровой станок так, чтобы его продольная ось рамы была параллельна линии, заданной маркшейдером, и направлена на север.

Надёжно зафиксируйте станок в этом положении.

### 3. Контроль текущих показаний

В системе управления перейдите в режим отображения карты.

Зафиксируйте текущее значение отображаемого азимута (верхний индикатор на экране).

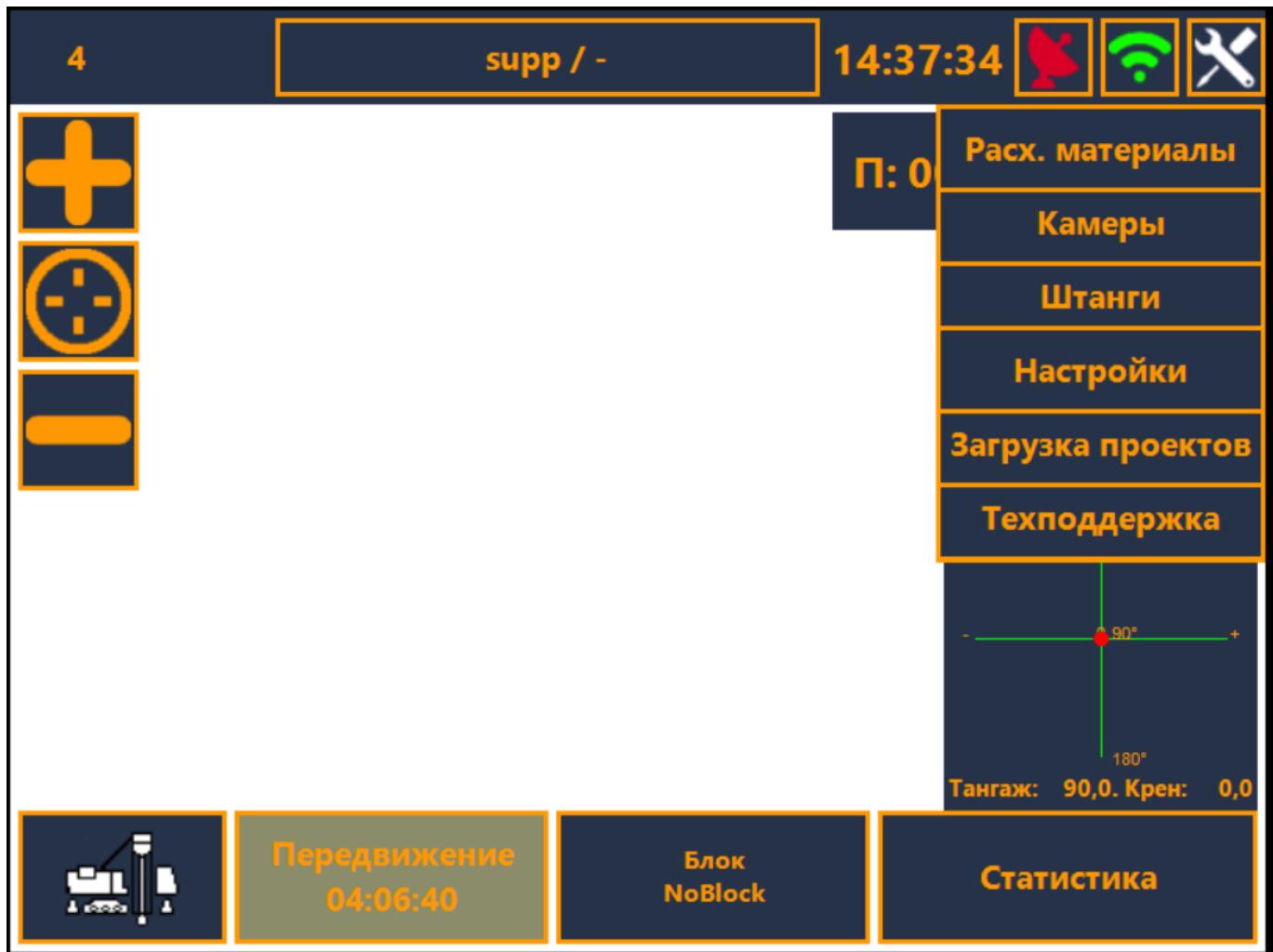


Сверьтесь: истинному северу должно соответствовать значение  $0^\circ$  или  $360^\circ$ .

Запишите отображаемое значение. Пример записи: Показание до калибровки:  $325.5^\circ$

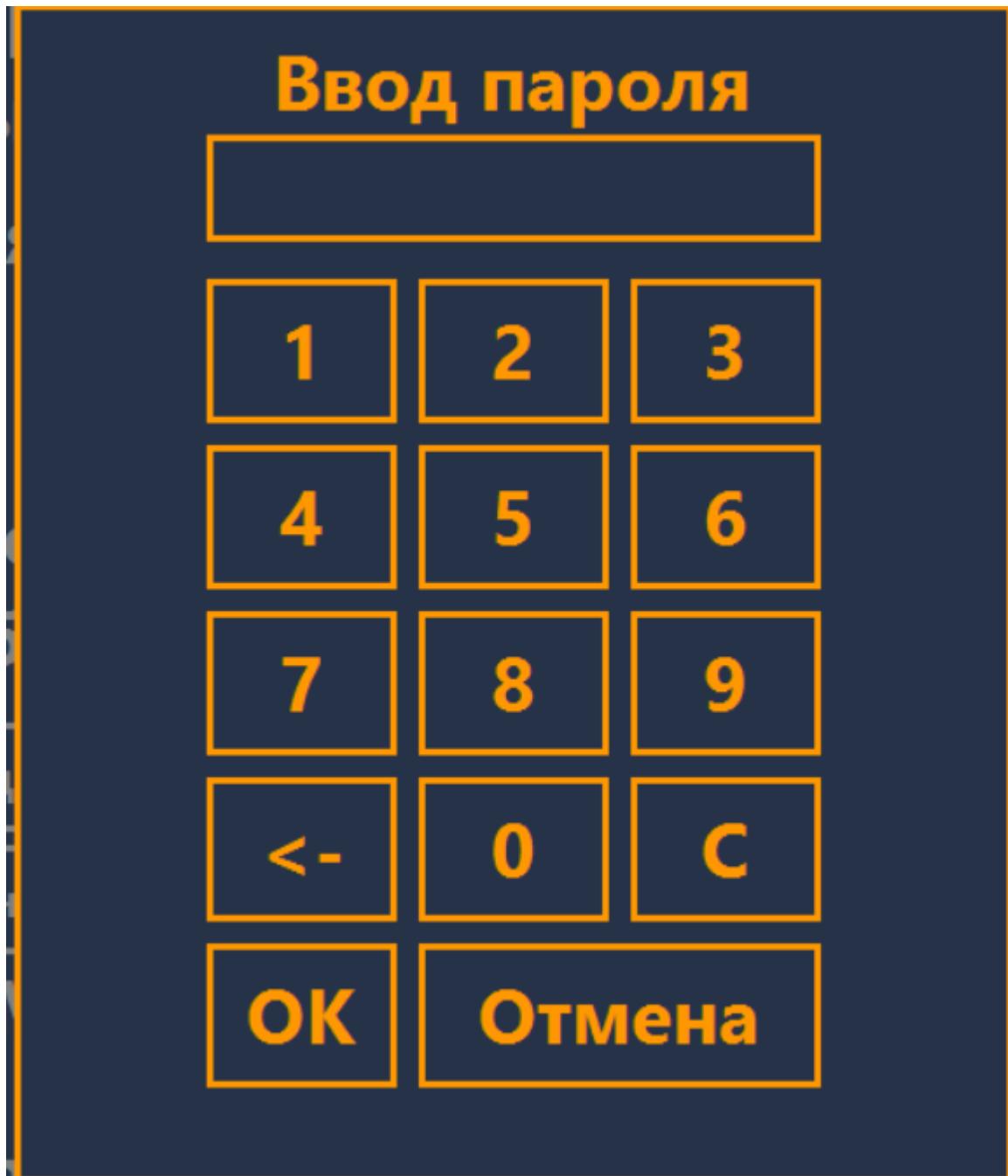
### 4. Вход в режим калибровки

В меню системы управления перейдите в раздел «Настройки».

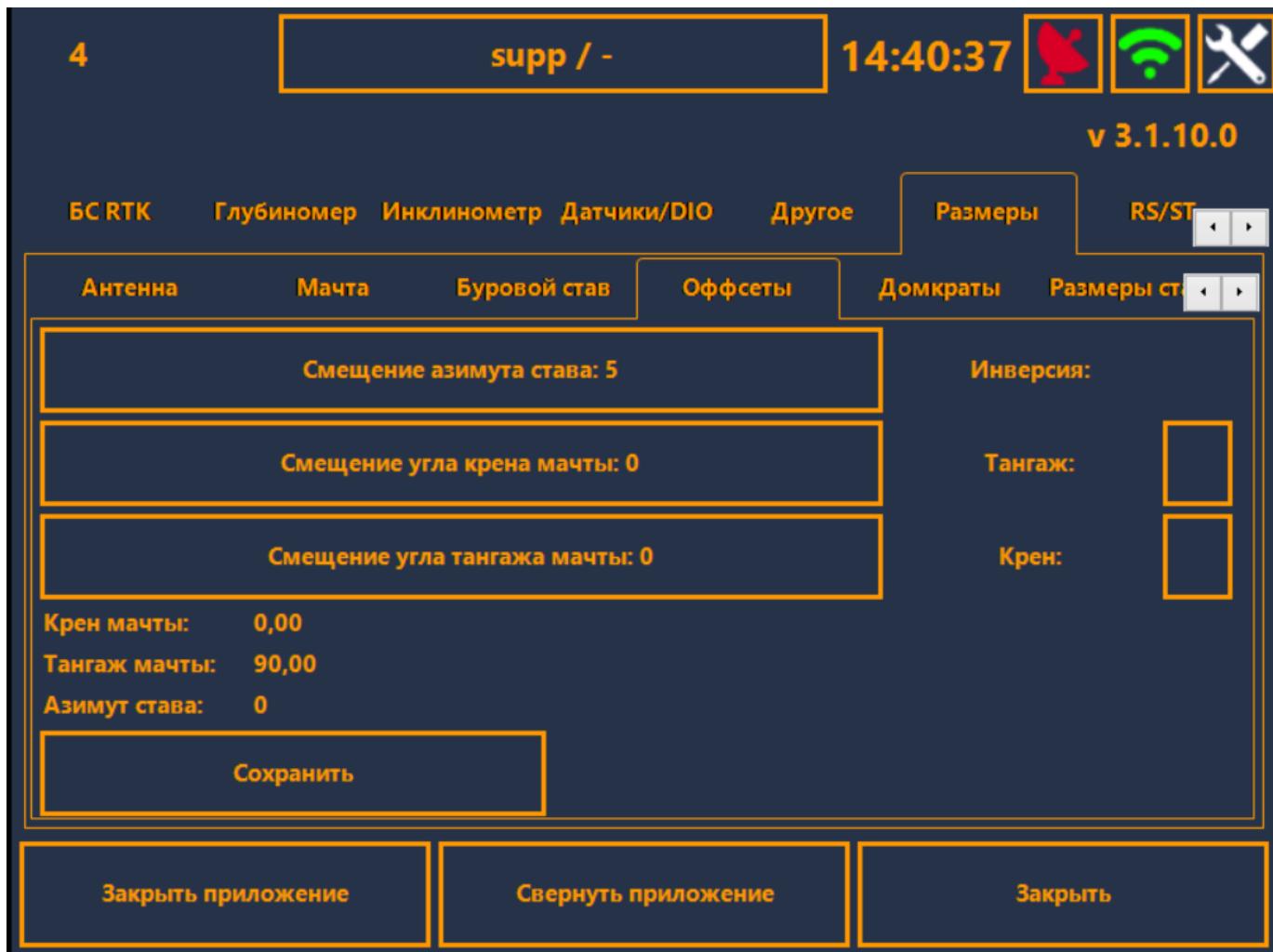


Откройте подраздел «Администратор». → Для доступа введите пароль (в примере: 12345). Используйте актуальный пароль, принятый на вашем предприятии.

4	supp / -	14:37:58	  
<b>Язык:</b>	Русский ▾		
<b>Цветовая схема</b>	День	Ночь	Ярко
<b>Опорная линия X</b>	выкл	Цвет x	
<b>Опорная линия Y</b>	выкл	Цвет у	
<b>Подпись скважин</b>	Имя	Глубина (м)	Нет
<b>Начать бурение</b>	По Датчику ▾	Давл. воздуха	▾
Порог. датчика: 800 ед		Открыть БД	
МЧ на начало смены:		Админ	
<b>Версия MUW:</b>	3.1.10.0	Закрыть	
<b>Версия DAS:</b>	выкл		
<b>Зарядка RS1000:</b>	- В		

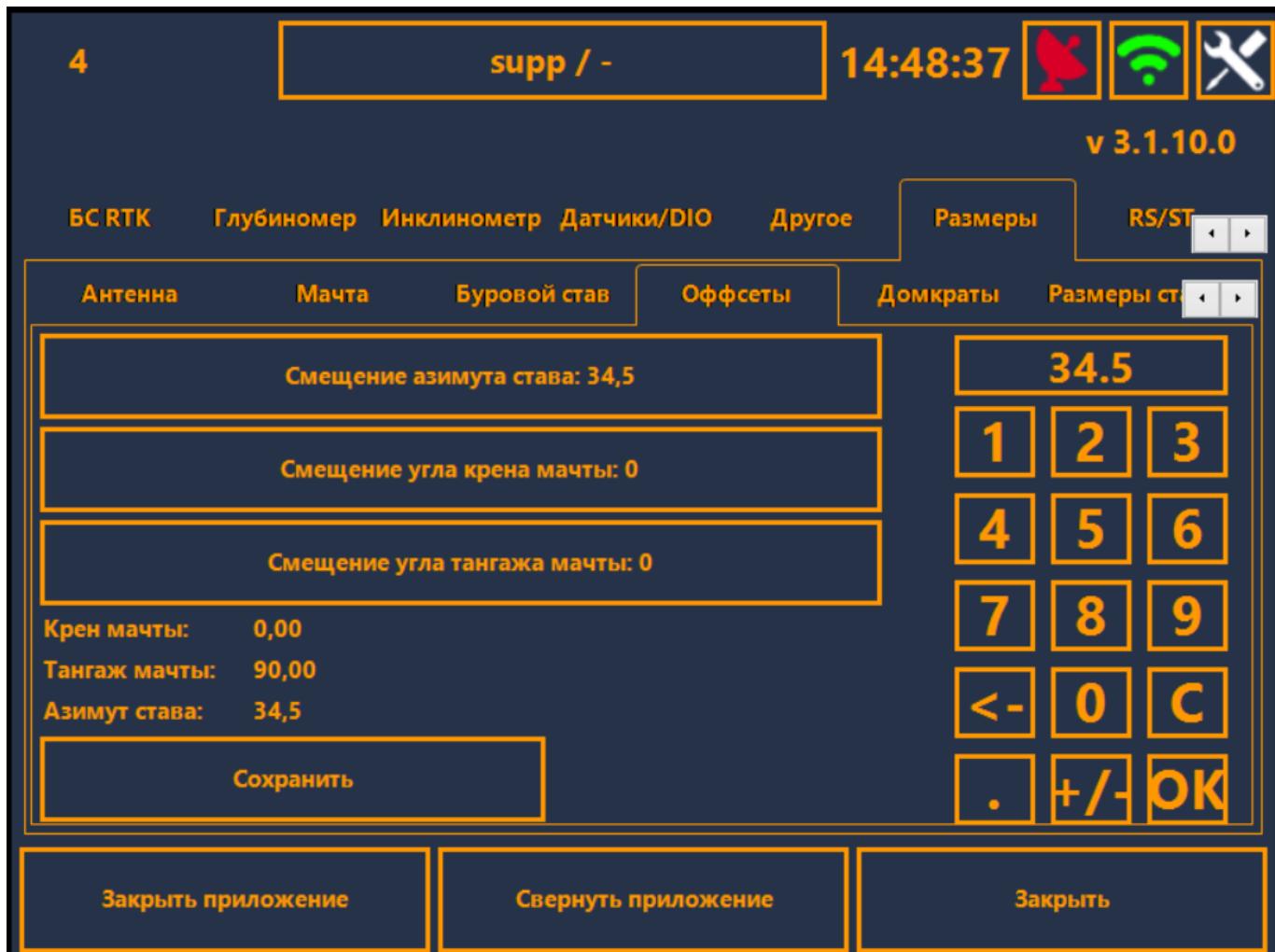


В административном меню перейдите: «Размеры» → «Оффсеты (Смещения)» → «Смещение азимута станка»



## 5. Внесение поправочного коэффициента

В открывшемся поле введите поправочное значение.



Логика расчёта: Поправка = Требуемый азимут ( $0^\circ$ ) – Фактический азимут

Примеры:

Станок показывает  $325.5^\circ$ , а должен  $0^\circ$ :  $360 - 325.5 = +34.5^\circ$

Станок показывает  $20.5^\circ$ :  $0 - 20.5 = -20.5^\circ$

Внимательно введите полученное значение. Убедитесь в правильности знака (+ или -).

Сохраните изменения (кнопка «Сохранить»).

Выходите из административного меню.

## 6. Финальная проверка

После применения настроек снова проверьте отображаемое значение азимута в основном режиме работы.

Станок, оставаясь физически неподвижным, теперь должен отображать азимут, максимально близкий к  $0^\circ$  (или  $360^\circ$ ).

Если отклонение превышает допустимую погрешность ( $\pm 0.2^\circ$ ), повторите шаги 4–5, уточнив поправочное значение.

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

Permanent link:  
[https://wiki.rit-it.com/doku.php/share:manuals:%D0%BA%D0%B0%D0%BB%D0%B8%D0%B1%D1%80%D0%BE%D0%B2%D0%BA%D0%B0\\_%D0%B0%D0%B7%D0%B8%D0%BC%D1%83%D1%82%D0%B0\\_kvp](https://wiki.rit-it.com/doku.php/share:manuals:%D0%BA%D0%B0%D0%BB%D0%B8%D0%B1%D1%80%D0%BE%D0%B2%D0%BA%D0%B0_%D0%B0%D0%B7%D0%B8%D0%BC%D1%83%D1%82%D0%B0_kvp)

Last update: 2025/12/19 07:53

