

**ОПИСАНИЕ ТИПА СРЕДСТВА ИЗМЕРЕНИЙ**  
(в редакции, утвержденной приказом Росстандарта № 983 от 23.05.2018 г.)

**Весы электронные автомобильные RW**

**Назначение средства измерений**

Весы электронные автомобильные RW (далее весы) предназначены для измерения нагрузки, создаваемой одиночной осью автотранспортного средства на дорогу, а также для определения общей массы транспортного средства.

**Описание средства измерений**

Конструктивно весы состоят из грузоприемного устройства (ГПУ) (здесь и далее терминология и нормирование метрологических характеристик приведены в соответствии с ГОСТ OIML R 76-1-2011 «Весы неавтоматического действия. Часть 1. Метрологические и технические требования. Испытания»), которое включает в себя две, четыре, шесть, восемь, десять или двенадцать портативных грузоприемных платформ с пандусами и портативного весоизмерительного устройства в виде индикатора со встроенным принтером.

Общий вид весов представлен на рисунке 1.



Рисунок 1 - Общий вид весов RW

Весы снабжены следующими устройствами:

- устройство автоматической и полуавтоматической установки нуля.

Принцип действия весов основан на преобразовании деформации упругого элемента датчика, возникающей под действием силы тяжести колеса автомобиля, находящегося на весовой платформе, в аналоговый электрический сигнал, изменяющийся соответственно действующей силе тяжести. Аналоговый электрический сигнал датчика преобразуется в цифровой код встроенным устройством обработки аналоговых данных (АЦП). Результаты взвешивания отображаются на жидкокристаллическом дисплее индикатора, а также могут быть выведены на печать встроенного принтера.

Масса автомобиля в целом может определяться только при условии одновременного нахождения всех колес автомобиля на грузоприемных платформах. Определение общей массы автомобиля путем суммирования результатов измерения нагрузки, создаваемой одиночной осью, не допускается.

Для определения нагрузки, создаваемой одиночной осью автотранспортного средства на дороге, обязательно применение пассивных площадок либо установка грузоприемных платформ в приямок с целью обеспечения расположения поверхностей колес соседних осей транспортного средства на одном уровне с поверхностью грузоприемных устройств.

Все измерения должны выполняться в строгом соответствии с Руководством по эксплуатации и методикой измерений. Методика измерений является неотъемлемой частью руководства по эксплуатации.

Питание весов осуществляется от сети или встроенного аккумулятора.

Весы выпускаются в различных модификациях, отличающихся максимальной (Max) и минимальной (Min) нагрузками, действительной ценой деления ( $d$ ) и поверочным делением ( $e$ ), а также массой и габаритными размерами.

### Программное обеспечение

Программное обеспечение (далее - ПО) весов является встроенным.

Идентификационным признаком ПО служит номер версии, который отображается на дисплее весов при их включении.

В весах для контроля изменений законодательно контролируемых параметров предусмотрен несбрасываемый счетчик, защищенный паролем.

Защита ПО от преднамеренных и непреднамеренных воздействий соответствует уровню «высокий» по Р 50.2.077-2014. Защита от несанкционированного доступа к программному обеспечению обеспечивается установкой защитной пломбы на лицевой стороне весоизмерительного индикатора. Расположение защитной пломбы представлено на рисунке 2.

Идентификационные данные ПО приведены в таблице 1.



Рисунок 2 - Расположение защитной пломбы



Таблица 1 - Идентификационные данные ПО

Идентификационные данные (признаки)	Наименование программного обеспечения (для индикаторов)
Идентификационное наименование ПО	RW Firmware
Номер версии (идентификационный номер) ПО	1.00, 1.01, 1.02
Цифровой идентификатор ПО	—
Примечание - Цифровой идентификатор ПО (контрольная сумма исполняемого кода) не используется на устройствах при работе со встроенным ПО.	

### Метрологические и технические характеристики

Таблица 2 - Метрологические характеристики для одной платформы

Метрологическая характеристика	RW-05	RW-10	RW-15
Максимальная нагрузка, Max, т	5	10	15
Минимальная нагрузка, Min, т	0,1	0,1	0,2
Поверочное деление $e$ , и Действительная цена деления, $d$ , ( $e=d$ ), кг	5	5	10
Число поверочных делений ( $n$ )	1000	2000	1500
Пределы допускаемой погрешности, $mpe$ , при поверке $0 < m \leq 500e$ $500e < m \leq 2000e$ $2000e < m \leq 3000e$		$\pm 0,5e$ $\pm 1e$ $\pm 1,5e$	

Таблица 3 - Метрологические характеристики для 2 платформ

Метрологическая характеристика	RW-05-2	RW-10-2	RW-15-2
Максимальная нагрузка, Max, т	10	20	30
Минимальная нагрузка, Min, т	0,2	0,2	0,4
Поверочное деление $e$ , и действительная цена деления, $d$ , ( $e=d$ ), кг	10	10	20
Число поверочных делений ( $n$ )	1000	2000	1500
Пределы допускаемой погрешности, $mpe$ , при поверке $0 < m \leq 500e$ $500e < m \leq 2000e$ $2000e < m \leq 3000e$		$\pm 0,5e$ $\pm 1e$ $\pm 1,5e$	

Таблица 4 - Метрологические характеристики для 4, 6, 8, 10, 12 платформ

Метрологическая характеристика	RW-05-4	RW-05-6	RW-05-8	RW-05-10	RW-05-12
Максимальная нагрузка, Max, т	20	30	40	50	60
Минимальная нагрузка, Min, т	0,4	1	1	1	2
Поверочное деление $e$ , и действительная цена деления, $d$ , ( $e=d$ ), кг	20	50	50	50	100
Число поверочных делений ( $n$ )	1000	600	800	1000	600
Пределы допускаемой погрешности, $mpe$ , при поверке $0 < m \leq 500e$ $500e < m \leq 2000e$ $2000e < m \leq 3000e$			$\pm 0,5e$ $\pm 1e$ $\pm 1,5e$		

Таблица 5

Метрологическая характеристика	RW-10-4	RW-10-6	RW-10-8	RW-10-10	RW-10-12
Максимальная нагрузка, Max, т	40	60	80	100	120
Минимальная нагрузка, Min, т	1	1	2	2	2
Поверочное деление $e$ , и действительная цена деления, $d$ , ( $e=d$ ), кг	50	50	100	100	100
Число поверочных делений ( $n$ )	800	1200	800	1000	1200
Пределы допускаемой погрешности, $mpe$ , при поверке $0 < m \leq 500e$ $500e < m \leq 2000e$ $2000e < m \leq 3000e$	$\pm 0,5e$ $\pm 1e$ $\pm 1,5e$				

Таблица 6

Метрологическая характеристика	RW-15-4	RW-15-6	RW-15-8	RW-15-10	RW-15-12
Максимальная нагрузка, Max, т	60	90	120	150	180
Минимальная нагрузка, Min, т	1	2	2	2	10
Поверочное деление $e$ , и действительная цена деления, $d$ , ( $e=d$ ), кг	50	100	100	100	500
Число поверочных делений ( $n$ )	1200	900	1200	1500	360
Пределы допускаемой погрешности, $mpe$ , при поверке $0 < m \leq 500e$ $500e < m \leq 2000e$ $2000e < m \leq 3000e$	$\pm 0,5e$ $\pm 1e$ $\pm 1,5e$				

Примечание. Цифры 2, 4, 6, 8, 10 и 12, входящие в обозначения моделей, соответствуют количеству грузоприемных платформ.

Пределы допускаемой погрешности при эксплуатации равны удвоенным пределам допускаемой погрешности при поверке.

Таблица 7

Наименование характеристик	Значение характеристик
Диапазон температур	
Весоизмерительное устройство:	от - 10 до + 40 °С
Грузоприёмное устройство:	от - 40 до + 40 °С
Габаритные размеры весов (ширина/длина/высота), мм, не более:	
весоизмерительное устройство	417/325/175
грузоприёмное устройство RW-05	500/400/39
грузоприёмное устройство RW-10 и RW-15	900/500/39
Длина кабеля, соединяющего любую из грузоприемных платформ с весоизмерительным устройством, не более, м	50
Масса весов, кг, не более:	
весоизмерительное устройство	10
одно грузоприёмное устройство RW-05	16
одно грузоприёмное устройство RW-10 и RW-15	30
Параметры электропитания от сети переменного тока:	
- напряжение, В	220 <sup>+10%</sup> <sub>-15%</sub>
- частота, Гц	50/60
Параметры электропитания весоизмерительного устройства от аккумулятора:	2 x 6В, 10 А·ч

### **Знак утверждения типа**

наносится на титульный лист руководства по эксплуатации и маркировочную табличку, расположенную на корпусе весов.

### **Комплектность средства измерений**

Таблица 8 - Комплектность средства измерений

Наименование	Количество
Весоизмерительное устройство	1 шт.
Грузоприемная платформа	2, 4, 6, 8, 10 или 12 шт.
Руководство по эксплуатации	1 шт.

Примечание. Руководство по эксплуатации вместо бумажного носителя может предоставляться в электронном виде.

### **Поверка**

осуществляется по документу МП 54021-13 «Весы электронные автомобильные RW. Методика поверки», утвержденному ФГУП «ВНИИМС» 08.10.2012 г.

Основные средства поверки: гири класса  $M_1$  по OIML R 111-1-2009.

Идентификационные данные и способ идентификации программного обеспечения представлены в руководстве по эксплуатации в разделе 1.3.

Знак поверки наносится на свидетельство о поверке средств измерений, так как условия эксплуатации весов не обеспечивают его сохранность в течение всего интервала между поверками при нанесении на весы.

### **Сведения о методиках (методах) измерений**

приведены в эксплуатационном документе.

### **Нормативные и технические документы, устанавливающие требования к весам электронным автомобильным RW**

ГОСТ 8.021-2015 «Государственная система обеспечения единства измерений. Государственная поверочная схема для средств измерений массы».

Техническая документация фирмы «CAS Corporation», Республика Корея.

### **Изготовитель**

Фирма «CAS Corporation», Республика Корея

Адрес: #440-1 SUNGNAE-DONG GANGDONG-GU SEOUL, Республика Корея

### **Заявитель**

МОСКОВСКОЕ ПРЕДСТАВИТЕЛЬСТВО «КАС КОРПОРЕЙШН»

ИНН 773851001

Адрес: 125080, г. Москва, Волоколамское шоссе, д. 1, стр. 1, офис 506-2

Тел./факс: +7 (495) 784-77-47

E-mail: casrussia@globalcas.com



**Испытательный центр**

ГЦИ СИ Федеральное государственное унитарное предприятие «Всероссийский научно-исследовательский институт метрологической службы» (ГЦИ СИ ФГУП «ВНИИМС»)

Адрес: 119361, г. Москва, ул. Озерная, 46

Телефон/факс: (495) 437-55-77 / 437-56-66

Web-сайт: www.vniims.ru

E-mail: office@vniims.ru

Аттестат аккредитации ГЦИ СИ ФГУП «ВНИИМС» по проведению испытаний средств измерений в целях утверждения типа № 30004-08 от 27.06.2008 г.

Заместитель  
Руководителя Федерального  
агентства по техническому  
регулированию и метрологии

М.п.



С.С. Голубев

\_\_\_\_\_ 2018 г.

ПРОШНУРОВАНО,  
ПРОНУМЕРОВАНО  
И СКРЕПЛЕНО ПЕЧАТЬЮ  
6 (шест) ЛИСТОВ(А)

