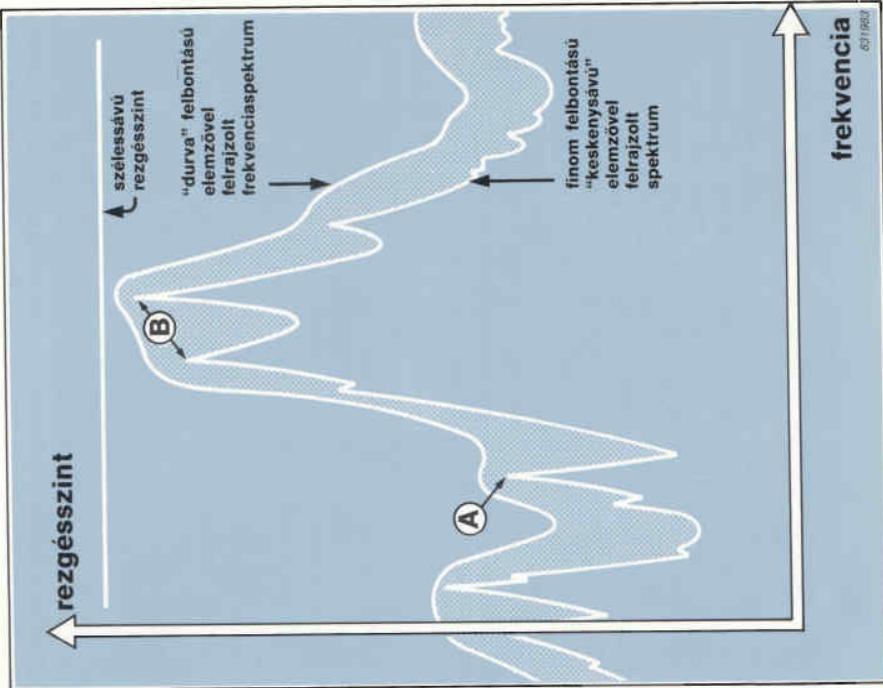


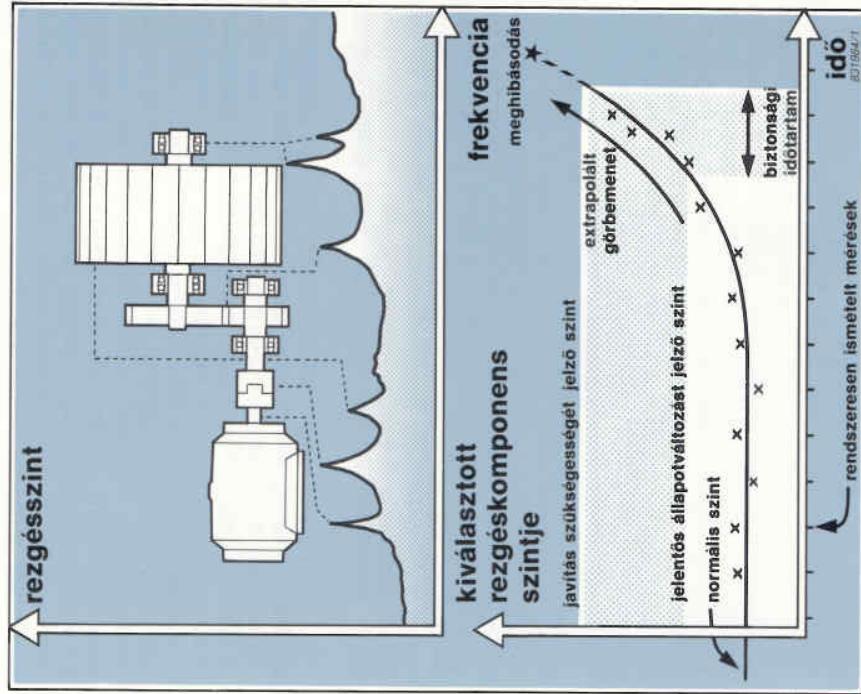
A frekvenciaanalízis előnyei — korai hibafelismerés, diagnózis és meghibásodás előrejelzés

Az előző oldalon említett egyszerű, széles sávban működő rezgésmérő műszerekkel a mért eredmény egyetlen számadat. Ezt döntően a domináns frekvenciakomponens(ek) szabják meg, aminek figyelemmel kísérésre természetesen fontos. Ha azonban az előbbi rezgésjelet frekvencia-élémezzük és a kapott spektrumot grafikusan ábrázoljuk, tövábbi, kisebb szintű frekvenciakomponensek is láthatóvá válnak, amelyek azonban ugyanolyan fontosak lehetnek. (A 23. oldalon leírt módon kis komponensek is származhatnak nagy erőkből!)

Korai hiba-felismerés

A mellékelt ábráról jól látható a különbség: mivel a széles-sávú rezgészintet döntően a B-val jelzett frekvenciakomponensek szabják meg, az esetleg fontosabb a komponens megörvezkedését csak a frekvenciaanalízis tudja kimutatni már a korai stádiumban is. Érdemes azt is megjegyezni, hogy ahogyan az analízis sávszélessége csökken, úgy válik a spektrum részletesebbé, az egyes közeli csúcsok megkülönböztethetőké. Általában, minél keskenyebb az analízis sávszélessége, annál korábbi stádiumban lehet egy kialakuló meghibásodást felismerni. Ugyanakkor, minél keskenyebb a sávszélesség, annál hosszabb időt igényel az analízis elvégzése, hacsak nem használunk bonyolultabb műszereket.





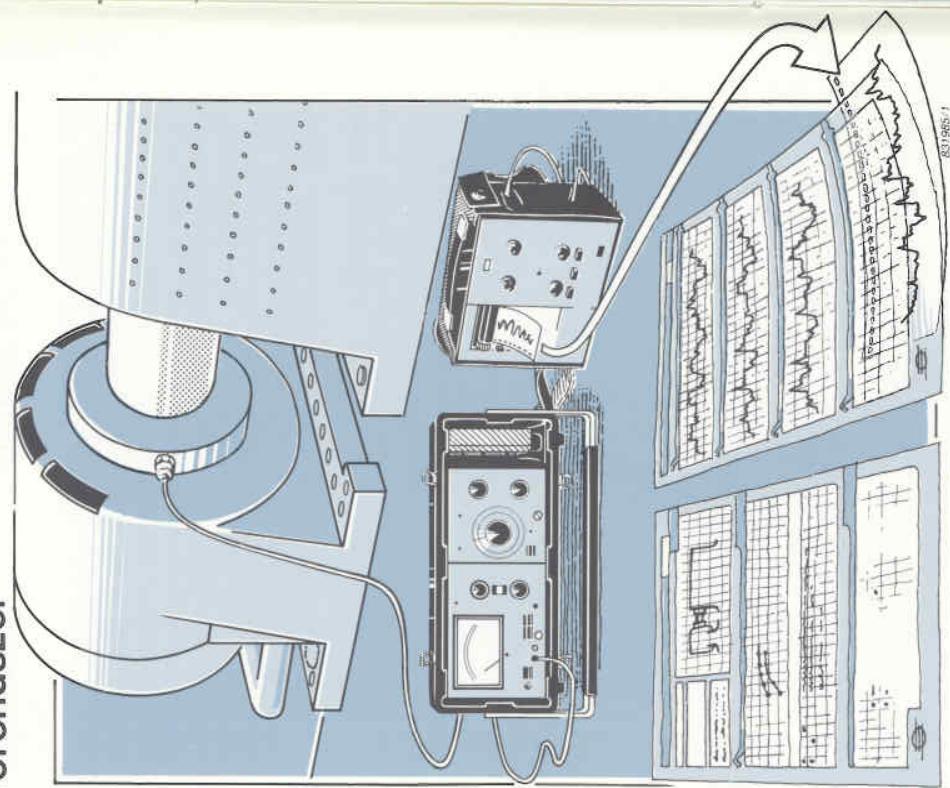
Hiba behatárolás (diagnózis)

Az egyes frekvencia-komponensekben jelentkező növekedések nemcsak a hiba megjelenéséről adnak korai jelzést, hanem frekvenciájukkal arra is utalnak, melyik gépkar részről van szó. Az egyes meghibásodásfajták, mint pl. ki-egyenvízszintlanság, egytengelyűségi hiba, csapágypopás, fogaskerékfoghiba, stb. minden árájuk jellemző frekvenciákon okoznak szintnövekedést — ami viszont a frekvenciaelemzéssel kimutatható. A 26–27. oldalon található "hiba-kereső" táblázat ezeket az összefüggéseket foglalja össze.

Trend előrejelzés

Ha az azonos frekvenciákon különböző időpontokban azonos körfülmények között mért rezgésszintnövekedéseket az idő függvényében ábrázoljuk, lehetővé válik a hibakialakulás szint-idő lefutásának nyomonkövetése. A megfelelő számú pontból megrajzolt görbék időben extrapolálhatók, ezzel előrebecsülhetővé válik, hogy mikor érni el a növekedés a veszélyességi határértéket, azaz a szükséges gépleállás elöre tervezhetővé, a karbantartás/javítás kellően előkészítetté válik.

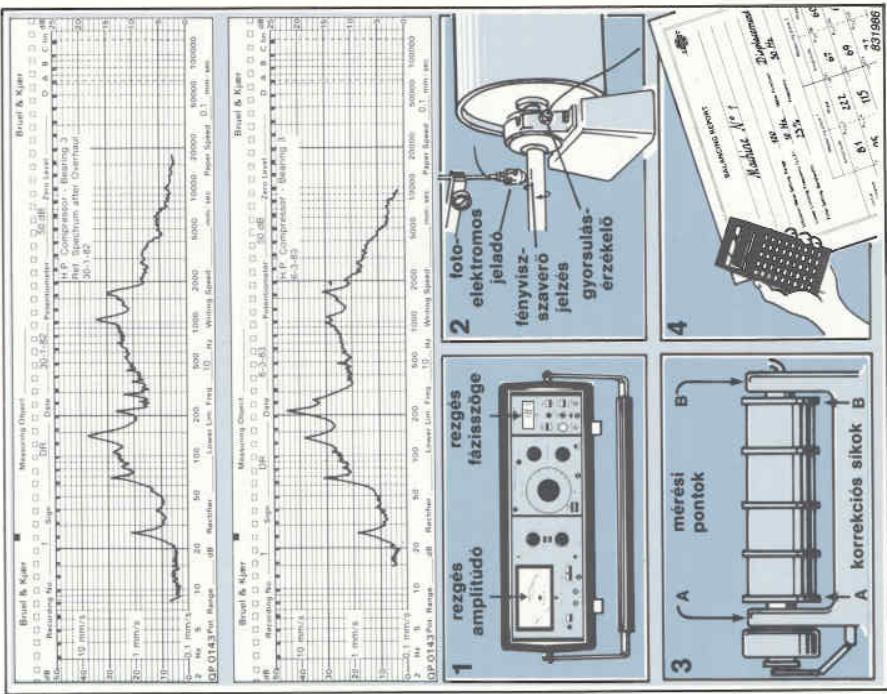
Egy egyszerű frekvenciaanalizáló mérőrendszer



Géppállapot-felügyelet céljára frekvenciaanalizist alkalmazó rendszerek sokféle összehallításban kaphatók. Azok számára, akiknek fontos az alacsony beszerzési költség, és a mérendő pontok száma nem túl nagy (< 100), tökéletesen megfelel egy hordozható, telepes tápfelváltású rezgéselemző-szintíró összehallítás. Egy ilyen összehallítással a keskenysávú frekvenciaspektrumok minden egyes felügyelet pontra a helyszínen kimérhetők. A rendszer könnyen kezelhető, ha az üzemeltető mérnök előre meghatározza a mérési paramétereket. Az egyes mérési analízisek végrajtáltása néhány percet vesz igénybe és a mért adatok jegyzkönyvi rögzítése manuálisan történik minden egyes mérési pontban.

Minden egyes mérési pontban először referencia (alap) spektrum kerül rögzítésre, amelyet általázo lapokra másolnak át. A további spektrumokra ezt rálleszve a mutatkozó eltérések közvetlenül láthatók. Amint a szintek konzzenek növekedésével tapasztalható valamelyik frekvencián, azt szintidő diagramban ábrázolják, hogy a később várható lefutást előre lehessen becsülni. Ezzel lehetővé válik a hiba behatárolása, a szükséges pótakatrészek megrendelése és a javítás legkedvezőbb időpontra történő betervezése.

Egyes felhasználók a frekvenciaelemzést csak akkor végezik el, ha a rendszeres időközönként elvégzett szélessávú mérés során jelentős (szignifikáns) változásokat tapasztaltak. Bár ebben az esetben is segít az analízis a hiba behatárosában, a módszer rendszeres alkalmazása által nyújtott többi előny – a korai hibafelelismérés és a trend-analízis/extrapoláció lehetőségei elvesztek.



Az illusztrációban szereplő két spektrum a hordozható analizátorral készült. A felső a gép felújítása utáni állapotban, zárttorról készült. A második a gép felújítása előtt, vagy „alap”-adatként. Készült és ezt használták referencia, vagy „alap”-adatként. A rendszeres időközönként elvégzett ellenőrzés sorakág nem mutatott eltérést, míg nem több mint egy évvel később a 205 Hz-es komponens elkezdett nöni (1. alsós ábra). Ez volt az első figyelmeztető jel, melynek révén el lehetett jutni egy meghibásodó gördülőcsapágyhoz, melynek állapota a következő hetekben folyamatosan romlott, míg végülis kicsérítétek.

Dinamikus kiegyszűlyozás

A túlzott géprezgések egyik legálta lánosabb oka a kiegyszűlyozatlanság, ezért a legtöbb karbantartási osztály eszköztárában szükség van az újratkiegyszűrozást szolgáló eszközökre. Az egyszerű frekvenciaanalizáló mérőrendszer egy további rezgésérzékelővel, valamint egy fotoelektronos érzékelővel, és a hozzá csatlakozó fázisszögmérővel kiegészítve olyan dinamikus kiegyszűlyozási, amely felhasználható helyszíni dinamikus kiegyszűlyozásra. A kiegyszűlyozatlansági fázisszög- és rezesszintzmérés elvégzéséhez nincs szükség a motor forgórész kléptésére. Programozható zsebszámítógép segítségével pár perc alatt meghatározhatók a kiegyszűlyozási sínkokban szükséges korrekciós tömegek és azok szögpozíciója.

Egy fejlettebb, számítógépes gépállapotfelügyelő rendszer



Több gépre kiterjedő gépállapot-felügyeleti rendszer esetén ajánlatos a számítógépes analizátorrendszer alkalmazása. Az adatgyűjtés egyszerű: a kezelőszemély kimegy az üzembbe és minden egyes előre preparált (a gyorsulásérzékelő helyes rögzítéséhez előkészített) mérőpontban egy-egy rezgésjelet rögzít az előre beállított mérőmagneteton szalagjára. Az érzékelő rögzítése és négy felvétel elkészítése tipikusan 5 percet igényel és egy-egy szalagra kb. 70 méretű pont anyaga rögzíthető. Az üzemirodában a felvételtek visszajátszása és nagyfelbontású FFT-elemzővel feldolgozásra kerülnek. A kapott spektrumokat az elemzőhöz kapcsolt asztali számítógép segítségével a korábban létrehozott referenciaspektrumokkal hasonlítták össze. Ez a megoldás kihasználja a laboratóriumi készülékek gyorsaságát, sokoldalúságát és nagyobb felbontóképességet, valamint kisebb mérésekben költséget eredményez.

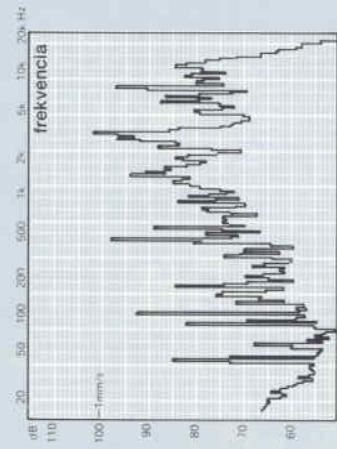
Az FFT-elemzők által szolgáltatott lineáris frekvenciakálájú keskenysávú spektrum kiváló képet ad a harmónikus- és oldalsávi komponensekről, ami különösen értékes tulajdonosság, ha diagnosztikai alkalmazásról van szó. Ha az analizátor zoom-lehetőséggel is rendelkezik, a spektrum bármely szakasza megnyújtható az egyes komponensek részleteinek jobb szemügyrevetéle céljából.

Külön erre a célra készült programcsomag teszi lehetővé, hogy az asztali számítógép segítségével nagymennyiségi felvett géprengési adat rutinvizsgálatát végezzenek el. Ennek során a program a keskenysávú spektrumokat állandóan analizál, trend-előrebecsítő és harmonikus-, valamint oldalsávcursor programok, melyek a harmonikusok és oldalsávok közötti frekvenciácia távolságok pontosabb meghatározását teszik lehetővé. Ezek különösen a hajtómű hibafelismeréshez adnak nagyon értékes segítséget.

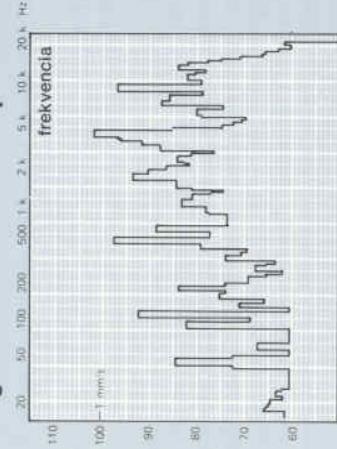
Ha az aktuális spektrum valamelyik frekvenciakomponense túllép valamilyen korábban rögzített határértéket, a számítógép a nyomtatón ezt kiíratja. Az automatikus összehasonlító programmal kapott, néhány tipikus eredményt látunk a következő oldalon. A mért spektrumok egy nagyfordulatszámu hajtóműtől származnak, amely a 3000./min (50 Hz) motorfordulatszámot növeli meg a centrifugál-kompresszor 7260./min (121 Hz) értékre.

A meghibásodásra utaló spektrumokon további vizsgálatok is végezhetők; a programcsomagban szerepelnek cepstrum-analizáló, trend-előrebecsítő és harmonikus-, valamint oldalsávcursor programok, melyek a harmonikusok és oldalsávok közötti frekvenciácia távolságok pontosabb meghatározását teszik lehetővé. Ezek különösen a hajtómű hibafelismeréshez adnak nagyon értékes segítséget.

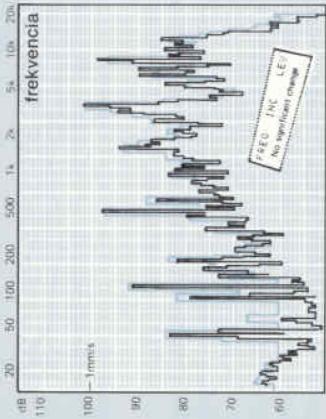
telepítés utáni spektrum



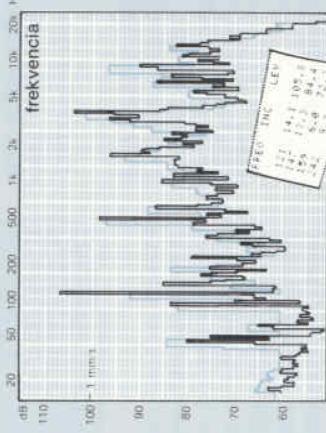
“megszélesített” referenciaia spektrum



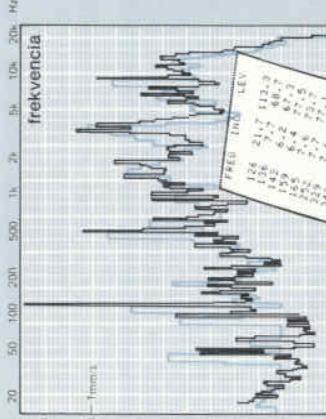
egy hónappal később



két hónappal később



három hónap múlva



A "gépállapotfüggő karbantartási" program felépítése

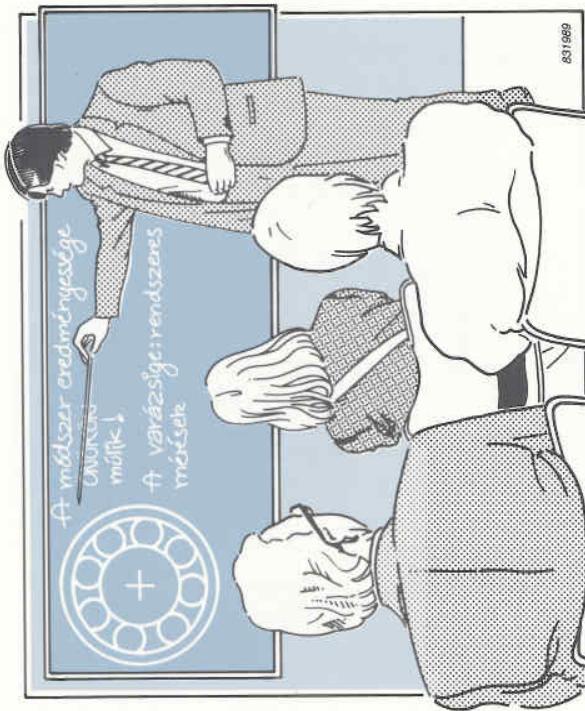
A karbantartásban korábban is alkalmazott személyzet általában el tudja végezni azokat a rutin méréseket, amelyeken a gépállapotfüggő karbantartási rendszerek alapulnak. Az önkörábbi gépekkel kapcsolatos tapasztalatuk segítséget jelent a hibabehatárolásban, de más rendellenességek felfedésében (pl. gözsziavágás, olajozási hiba stb.) is, amiket esetleg a kezelő személyzet nem vett észre.

Mindenekelőtt fontos, hogy a karbantartó személyzet az általapottelügyel céljával tisztában legyen. Egy beszélgetés az üzemeltetési mérnökkel, amely a jelen kis könyvcskében ismertetett tényekre épül, általában elegendő. Tapasztalat szerint, ha a személyzet azonosul a feladattal, az motivációt jelent pozitív eredmények elérésére. További különleges kiépítésre nincs is szükség, a felmerülő kérdések általában a rendelkezésre álló anyag alapján megvalósulhatnak.

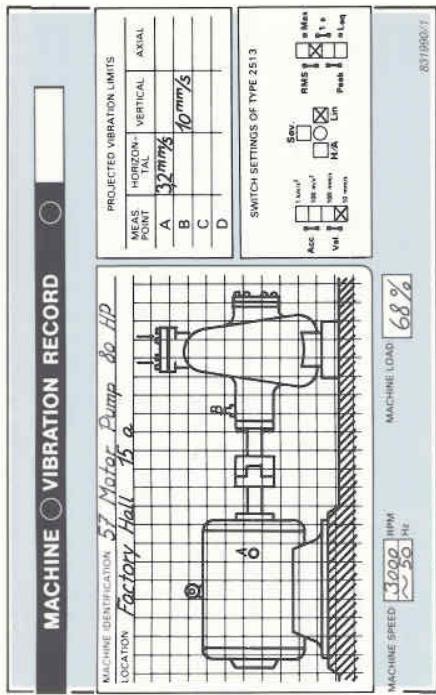
A feladatok általában megosztanak. Egy, vagy több személy végzi a tényleges rezgésméréseket — egységes séma szerint, aztán egy technikus, vagy mérnök elvégzi a mért adatok kiértékelését és megállapítja, hogy felelhető-e gépmeghibásodásra utaló adat.

A gépállapotfügyeleti rendszer által igényelt ember-órák száma az alkalmazott műszerezettségtől és természetesen a felügyelendő mérési pontok számától függ. Induló programok esetén, amikor a mérőrendő és/vagy analizálálandó pontok száma kisebb havi 50-nél, a mérnök általában maga végzi el az egészet.

Egyszámadatos mérések (szélessávú, vagy csúcstényező-mérések) esetén egyetlen ember kb. 1500 mérőpont/hónap, 2 fő kb. 4000 mérőpont/hónap feladatot tud ellátni. Egyetlen ember helyszíni rezgésaniлиз esetén néhány száz mérő-16 pont/hó ellátására képes.



A felügyelni kívánt mérőpontok számának növelésével egyre inkább szükség van a nagy teljesítményű számítógépes mérőrendszerre. A rezgésminták szalagra rögzítését egy-két ember végzi, aki az automatikus rendszer ellátja a szendrálagon. Több felhasználó együttesen is használhatja a rendszert, pl. egyazon szervezetben tartozó több üzem. A beérkező felvételek rutin-vizsgálatához nincs szükség a mérnöki közreműködésre. A rendszer kiírja a hibajelentéseket, ami a specialistákhoz kerül. Az öteladata lefuttatni a diagnosztikai programot és kideríteni a hibát.



A gépállapottelügyeleti (AF)-program beindítása

Először a felügyelni kívánt gépeket kell kiválasztani. Ezután minden egyes kiválasztott gépen meg kell határozni azokat a pontokat, amelyekről használható eredmények várhatók — csapággyházak általában a legalkalmassabbnak. A forgógepek rezégmérésével foglalkozó nemzeti és nemzetközi ajánlások hasznos útmutatással szolgálhatnak.

Következő lépében az egyes mérési pontokat elő kell készíteni a gyorsulásérzékelő helyes rögzítettsége érdekében és sorszámmal ellátni. Allandó mérési pontokat célszerű menetes acél tüskével, vagy felragasztóval fejű menetes csavarokkal kialakítani.

Az ellenőrzési időközököt és a méréshez előírt üzemállapotot minden egyes gépre és mérőpontra a mérési jegyzőkönyvben kell rögzíteni. Ez lényeges, mivel a következő mérésekkel osak akkor van mód trendmeghatározásra, ha azok azonos üzemállapotban történtek. Hasonlóképpen a műszerbeállításokat is cészerű egységesíteni az egyes gépeknél.

A mérések gyakoriságát a szokásos meghibásodások közt átlagos időtartam szabja meg. Ezen időtartamon belül legalább hat mérést szükséges betervezni ahoz, hogy elfogadható szinten lehessen elvégezni a méréseket. Uj gépeknél, ahol ilyen tapasztalat még nem áll rendelkezésre, meglehetősen sürű ellenőrzés ajánlatos, pl. havonta, vagy kéthavonta, mindenkor, míg a szükséges tapasztalat rendelkezésre nem áll.

A dinamikus jellemzőkkel kapcsolatos részleteket, mint pl. a tengelyek fordulatszáma, a csapágyak gördülő elemeinek száma és méreteik, fogszámok, stb. gépenként egy alapkar-tónon kell rögzíteni. Ezáltal lehetővé válik, hogy vonatkozta-tási ábrát rajzoljunk fel, így a különböző frekvenciakompo-nensek hozzárendelhetők az öket előidéző gépelemhez. Arról, hogy mi az elfogadható és a nem elfogadható rezgés-szint, még részletesen szó lesz a 22–23. oldalon.

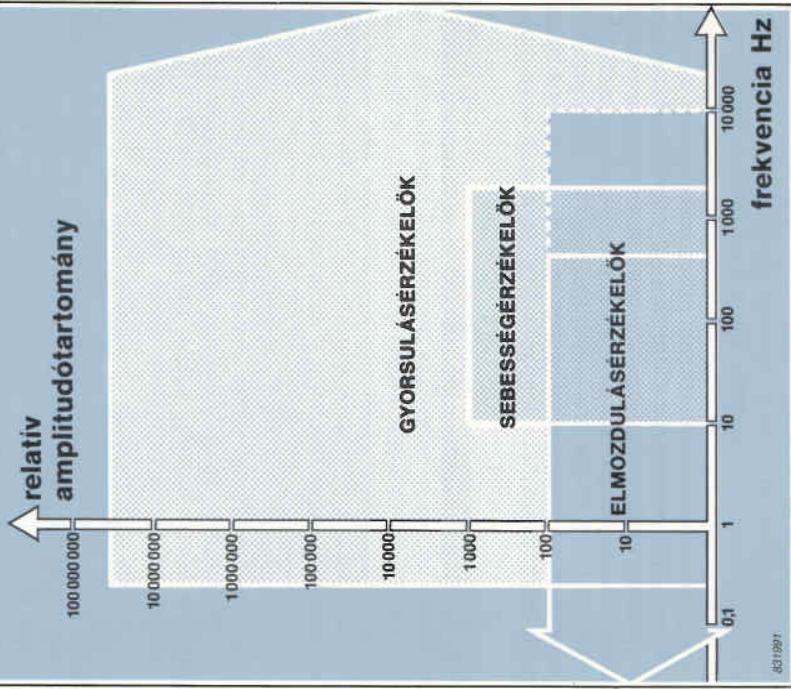
Rezgésérzékelők és mérési jellemzők

Bár a relatív elmozdulásérzékelők a legalkalmásabbak bizonyos tengelyfelügyeleti alkalmazások céljára, az abszolút gyorsulást méző szeizmikus érzékelők sokkal alkalmassabbnak bizonyultak az általános géppálapot-felügyeleti feladatok ellátásában. A relatív elmozdulás-érzékelők, mint pl. az örvényáramú, vagy közelségi érzékelők széles 10 000 Hz-ig is terjedő frekvenciatartománnal rendelkeznek, hatásosan mégis csak a kisfrekvenciás komponensek érzékelésére használhatók, mivel a magasabb harmonikusok általában kívül esnek az ilyen típusú érzékelők dinamika tartományán.

A legelterjedtebbben használt átalakítók a sebességérzékelők és a piezoelektronos gyorsulásérzékelők. Az utóbbit években a géprezgésnérések céljára legkiterjedtebben használt érzékelő a piezoelektronos gyorsulásérzékelő lett, kiváló frekvencia- és dinamikatartománya, sokkal kisebb külméretei, kiváló hosszúidejű stabilitása (nincs benne mozgó rész) és általánosan robusztus kivitelének köszönhetően. Mivel sok állapottelügyeleti helyzetben jelentősen 1000 Hz fölött kell menni, és szinteket az 1000 : 1 arányt jóval túllépő tartományban kell érzékelni, az egyetlen gyakorlati megoldás a piezoelektronos gyorsulásérzékelő.

A gyorsulásérzékelőre felépített műszer esetén a felhasználó szabadon választhat rezgésgyorsulás-, -sebesség-, -kiteres-, mint mérési paraméter között. Végülis melyik a legcélszerűbb választás? Vizsgáljuk meg a kérdést tisztán műszaki szempontból.

A következő oldalon látható ábra egy gép tipikus rezgés-spektrumát mutatja (logaritmikus léptékben ábrázolva), a három különböző paraméter esetében. Megállapítható, hogy mindeneknek más ugyan az átlagos menete, de a csúcsok azonos frekvencián jelentkeznek és az átlagos görbeme-



8511997

nethez viszonnyított szintjük is megegyezik. Mindhárom görbe azonosan hű képet ad a mért rezgésspektrumról.

Valójában igen egyszerű matematikai összefüggés van a görbék között úgy, hogy az egyik görbe bármelyik pontjából meghatározható a másik görbe megegyező frekvenciájú pontjának értéke (ezt valójában a rezgésmérő műszer integrátorai valósítják meg.)

Meg kell jegyezni, hogy a bemutatott példában a rezgéssebesség görbélénél ábrázolásához kellett a legkisebb amplitúdó tartomány, azaz a legkisebb dinamikatartományt ez foglalja el a rezgésmérő műszerben, (legnagyobb jel-zaj viszony – több "hely" a hasznos adatok számára). Ez egyben azt is jár, hogy ez esetben szükséges a legkisebb relatív változás az egyes frekvenciakomponensekben ahhoz, hogy az már a szélessávú jelet is megváltoztassa. A másik görbénél a legtöbb esetben jóval nagyobb relatív változásokat kell az egyes frekvenciakomponenseknek elszennedni ahhoz, hogy az a szélessávú spektrumban is megnyilvánuljon. A következtetés az, hogy általában (és különösen, ha egyszerű, szélessávú mérést végező műszerrel van szó) a "legvízszintesebb" spektrumot adó paraméter esetén lehet a meghibásodást a legkorábban észlelni.

Ez a paraméter általában a rezgéssebesség, de bizonyos esetekben lehet a rezgésgyorsulás is, különösen, ahol a nagyfrekvenciás komponensek fontosak — pl. csapágyhibáknál. Megfordítva, ha ismert, hogy kisfrekvenciás komponenseket kell megfigyelni, válaszuk a rezgéskiterést.

Ha gyorsulásérzékelőt használunk, a hozzákapcsolt rezgmérő, vagy előerősítő általában tartalmazza az integrátor áramkört, így a rezgéssebesség, vagy rezgéskiterés, vagy

rezgesszint

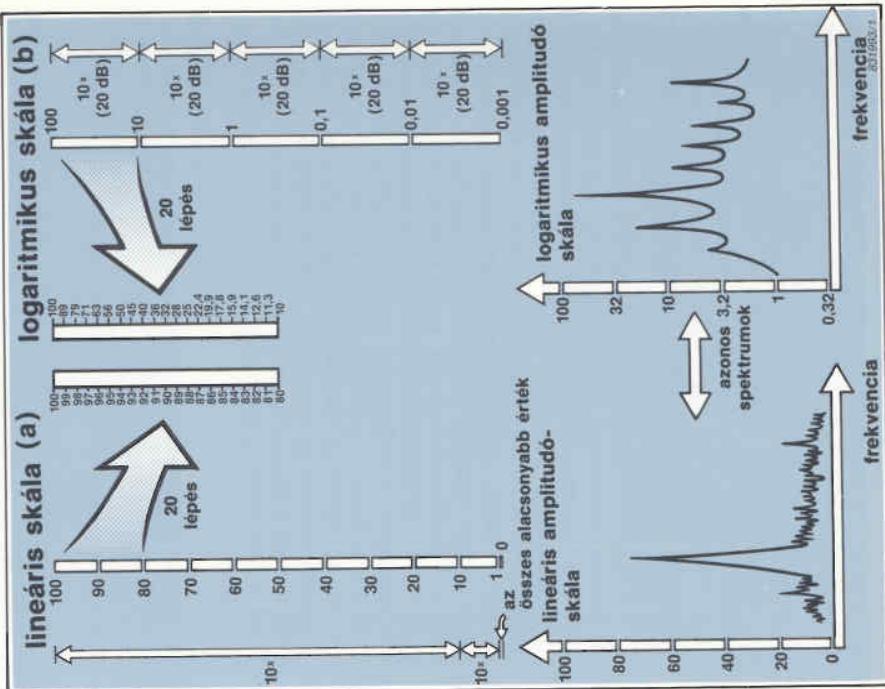


frekvencia (f)
rezgésgyorsulás egyszerű kapcsoló-átállítással kiválaszt-
ható.

Új gép esetén a legcélszerűbb minden hármonika spektrum megmérése, hogy a leglaposabbat lehessen kiválasztani közülük a további átlapotellenőrzések céljára. Ha analizátor nem elérhető, válasszuk a rezgéssebességet.

Az amplitúdó és -frekvencialéptékek megfelelő megválasztása

Mint már szó volt róla, a rezgesspektrum nagy, vagy kis komponensei egyaránt lehetnek valamely hiba jelentkezésére, emiatt széles amplitúdóartományban van szükség azonos mérési pontosságra. Mind a lineáris, minden logaritmikus skálát általánosan használják, de csak a logaritmikus skála teszi lehetővé, hogy a rezgésamplitúdókat a szükséges pontossággal, aránylag széles amplitúdóartományban mérhessük. A szomszédos ábra egy rezgésmérő kétfajta skáláját mutatja, a pontosság és a feloldás a teljes skála 1%-a, ami tehát 100 leolvásási értéket ad. Ha 10%-os leolvásási pontosságra van szükség, akkor a lineáris "a" skála 10:1 átfogással csak 10-es alsó szintig használható, ahol egy lépés a 10-ből a 10%-os minimális pontossági követelménynek felel meg. Ha a frekvenciaspektrumot lineáris amplitúdóskálán ábrázoljuk, többnyire csak a legmagasabb amplitúdók esnek a megfelelő felbontású mérési tartományba. A relatív változások ezért csak a domináns frekvenciakomponenseknél mutathatók ki. A többi, talán építésen fontos komponens változásait nem lehet pontosan követni. (I. mellékelt ábra)



A "b" logaritmikus skála esetében minden a 100 leolvásási érték az előző érték 11%-os emelkedésének felel meg. Így tehát az első 20 lépés a teljes skála alatt 10:1 (20 dB) tartományt, a második 20 lépés egy további 10:1 tartományt fed, és így tovább a teljes 100 lépésig, ami 100 000:1 (100 dB) dinamika tartományt fed. Ez egy lineáris amplitúdó skála esetében nem valósítható meg, ha megfelelő pontosságot kívánunk elérni. Ilyen széles tartományra gyakorlatilag nincs szükség.

Normális mérési viszonyok között a géppállapotfelügyeleti célokra tökéletesen elegendő a 300:1 — 10 000:1-es (50–80 dB) dinamikaáttölgás. A fenti ábra alsó diagramjai jól