

ソフトウェア Software

回転翼データの収集 (ver 9.x) Acquire Blade Data (ver 9.x)

- Acquire Blade Data は、非接触回転翼先端タイミングセンサのデータを取得するために使用されます。次の特徴が含まれます。:
- Hood Technologyの BVS I 5.x in BVM model 8030 及び BVM model 4016Cと通信して、ユーザは各センサの調製パラメータとトリガーパラメータ（ゲイン、低域パス、高域パス、アーム、トリガーなど）を閲覧して変更することができます。
- バーチャルオシロスコープにより、ユーザはアナログセンサ信号と到着時間を、コンディショニングとトリガリングを同時に調整している間中、閲覧することができます。
- 到着時間 (Time of arrival) とエンコードされた回転翼パルス振幅 (encoded blade pulse amplitude) は、連続的にディスクに流すことが出来ます。（BVM8030の場合、最大 1.5Mpulses/sec ~6MB/sec とBVM4016Cの場合、0.25Mpulses/sec ~1MB/sec）
- 最大 30 チャンネルがサポートされます。（BVM8030の場合、BVM4016Cの場合は、16チャンネル）
- 複数のロータがサポートされます。
- リアルタイムは次を表示します。:
 - o RPM
 - o センサの状態（パルスの正しい数、到着の変動）
 - o ブレードによるブレードと履歴を含む、汎用の同期性および非同期性の振幅
 - o 仮定の応答オーダによる円周方向フーリエフィット (Circumferential Fourier Fit) （マルチセンサのオーダトラッキング）(multi-sensor order tracking)
 - o オーダスケジューリングに基づいた同期キャンベルダイアグラム (Synchronous Campbell diagram)
 - o 回転翼パルス振幅 (blade pulse amplitudes) または、非平衡二重光線プローブ (Skewed Dual Light Probes (SDLP)) からブレードによるブレードと履歴を含む翼端隙間 (Blade tip clearance)
 - o 2 個の翼弦（コード◆翼の前縁と後縁の直線距離）の位置が利用可能なときの回転翼のふらつき
 - o 非同期性イベントの場合（震えflutter、回転失速rotating stall、など）の、すべてのブレードのFFT
 - o 指定された節直径 (scheduled nodal diameters) を使用して一個のブレードの非同期性振幅



- ロータ亀裂の潜在的な示唆となるブレード間空間のモニタリング
- ・ テストモニタリングとデータ管理機能には下記が含まれます。:
 - マニュアルデータ取得の選択、RPM（1分間当たりの回転数）依存のデータ収集
 - データが他のイベントによって保存されるように区別された場合、データが復帰できるように循環バッファがすべてのデータを流します。（例えば、高い非同期性振動、プリトリガー（[pretrigger](#)）
 - 長期間のテストに対する自動フォルダ作成
 - データは長期間テスト（数ヶ月、数年）の場合、データは定期的に保存できます。
 - すべての関連情報を含んだASCII information file (*.inf) を作成します。
 - ノートは自動的に *.inf. に貼り付けられます。
 - 過度な同期性と非同期性の振動、翼端隙間（tip clearance）、およびブレードのふらつきの場合、視覚アラームと聴覚アラームの使用のサポート

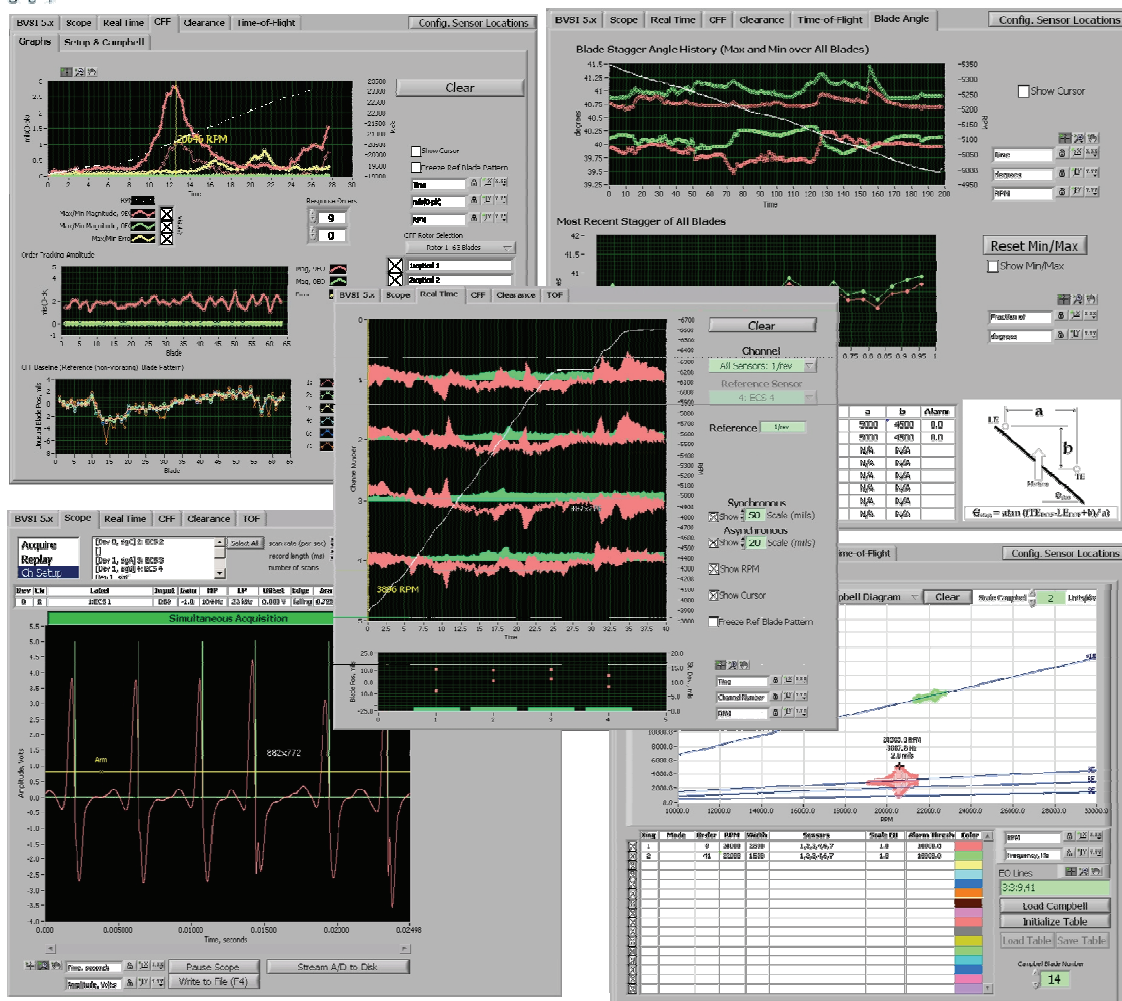


図 13: Acquire Blade Data software から複数画面の補足