

# МИКРОПРОЦЕССОРНОЕ УПРАВЛЯЮЩЕЕ УСТРОЙСТВО «ЭСКОРТ-3000МС» ДЛЯ КОНТРОЛЬНО - ИЗМЕРИТЕЛЬНОЙ СИСТЕМЫ ПУТЕВОЙ МАШИНЫ ВПО-С

Стенд-тренажер предназначен для проведения обучения экипажа машин ВПО-С работе с системой выправки «ЭСКОРТ-3000МС» и системой верхнего уровня АО «НИИАС», настройке датчиков контрольно-измерительной системы (КИС), проведения диагностики и восстановления работоспособности элементов КИС в условиях, приближенных к полевым.

## **Возможности:**

Проверка ДП (датчиков пути)

Изучение отображения на Экранах блока показаний датчиков контрольно-измерительной системы (КИС) машины

В Экране " КОНТРОЛЬ" и в экранах РАБОЧЕГО ПРОЕЗДА

Экран 1 - индикация ОТРАБОТКИ

Экран 2 – АВТ.Корректировка

Экран 3 - ввод табличных данных для выправки пути

Экран 4 — индикация отработки высот подъёмки ГЦ ДПУ, ГЦ ПРУ, алгоритмом прохода накладок

Изучение функциональной клавиатуры и лицевой панели блока Эсорт

Изучение расположения потенциометров, тумблеров и ламп на панели Имитатора

ПЕРВАЯ ИЗМЕРИТЕЛЬНАЯ ТЕЛЕЖКА

ТЕЛЕЖКА НАКЛАДОК / ВЫНОСНОЙ ПУЛЬТ

ДОПОЛНИТЕЛЬНОЕ ПОДЪЕМНОЕ УСТРОЙСТВО

БАЛКА МАГНИТОВ ПРУ

ВТОРАЯ ИЗМЕРИТЕЛЬНАЯ ТЕЛЕЖКА

КОНЦЕВАЯ ТЕЛЕЖКА

ТУМБЛЕРА В НИЖНЕЙ ЧАСТИ ИМИТАТОРА

Изучение расположение тумблеров, ламп и переключателей на имитаторе, крышках левого и правого пультов управления. Отображение индикации на экранах блока

Дискретные входы тумблеров и кнопок имитатора

Дискретные входы тумблеров, переключателя и кнопки Энкодера на левом и правом

Отработка навыков по всем пунктам основного меню, дополнительного меню Рабочего проезда, смены параметров в экране Конфигурации системы

РУЧНОЙ РЕЖИМ

ПРОГРАММНЫЙ РЕЖИМ

Управление БАЗОВЫМ и НЕБАЗОВЫМ рельсом при управлении сигналами подъёмки от тумблеров в положении РУЧНОЕ/АВТОМАТ

Управление БАЗОВЫМ и НЕБАЗОВЫМ рельсом при управлении сигналами подъёмки от тумблеров в положении РУЧНОЕ

Управление контуром общей подъёмкой ГЦ ПРУ(базовый рельс) и уровнем (небазовый рельс)

Режим без ограничения на сдвиг без привязки к ДП (Датчик пути)

Режим управления с ограничением на сдвиг по ДП (Датчик пути)

Управление контуром рихтовки по датчику X

Имитация Рабочего проезда в программном режиме по контурам управления

Управление БАЗОВЫМ и НЕБАЗОВЫМ магнитом при управлении сигналами подъёмки от тумблеров в положении АВТОМАТ. (Продольный профиль)

Связанное и раздельное (ручное) управление подъёмкой ГЦ ДПУ

Связанное управление подъёмкой ГЦ ДПУ

Раздельное (ручное) управление подъёмкой ГЦ ДПУ

Управление алгоритмом прохода накладок (Автоматическое и полуавтоматическое)

Автоматический режим управления алгоритмом прохода накладок  
Полуавтоматический режим управления алгоритмом прохода накладок  
Управление сдвигом ГЦ ДПУ в плане по датчику Хс.  
Имитация Рабочего проезда в программном режиме на ПЕРЕХОДНЫХ и КРУГОВЫХ участках с блока Эсорт и бортового ПК  
Отработка автоматического прохода накладки правого борта по датчику NR  
Отработка основного контура рихтовки по датчику Х. (2-я изм.тел. КИС)  
Отработка продольного профиля от датчиков Y (ПРУ) и Y2 (2-я изм. Тел.)  
Отработка высоты подъёмки правого магнита ПРУ по датчику MR  
Отработка не базового рельса по датчику уровня Н  
Отработка по контурам управления подключенных датчиков  
Имитация вращения по ДП1 - датчик пройденного пути , 2-а отметчика ДП1.1 и ДП 1.2  
Изучение и обучение настройки масштабных коэффициентов датчиков на стендестойке и Корректировка датчиков по ЦУПу раздел 4 РЭ  
Отработка работы в режимах ТЕСТ  
Имитация АПС от блока в ручном и программном режиме и от стенда-стойки с датчиками  
Имитация АПС в ручном режиме  
Имитация АПС в программном режиме  
Имитация АПС от стенда-стойки с датчиками  
Обновления ПО блока Эсорт через Бортовой ПК с флэш-накопителя  
Считывание еергом (настроек) с блока Эсорт через Бортовой ПК