Согласовано:	Утверждаю:
Начальник эксплуатационного	Начальник отдела УСАВПП
депо Котлас	ООО «АВП Технология»
Р.В. Акулов	С.В. Минаев
«»2013г.	<u>«</u> »2013г.

Памятка по основам работы с системой автоведения УСАВП-Т (ТЭП70)

1 Подготовка системы автоведения (далее - Системы) к работе

- 1.1 Перед запуском дизеля необходимо установить тумблер «Выходные цепи» в положение «Откл».
- 1.2 В зависимости от положения переключателя «КБ» система определит активную кабину и проведет проверку оборудования, на экране высветиться строка «Тест аппаратуры».
- 1.3 По окончанию «ТЕСТа АППАРАТУРЫ» система не должна высвечивать надпись «ЗАПРЕТ АВТОВЕДЕНИЯ». Если сообщение о запрете автоведения все же высветилось, то систему можно эксплуатировать только в режиме подсказки.
- 1.4 В задней (не активной кабине) необходимо установить тумблеры «Управление общее» и «Управление тепловозом» в положение «Откл».
 - 1.5 Установите картридж в гнездо блока регистрации активной кабины.
- 1.6 С помощью клавиатуры введите **табельный номер** (при вводе данных символом «**X**» обозначаются поля обязательные для заполнения, «**x**» необязательные поля) и подтвердите ввод клавишей «▼». Удаление неправильно введенных цифровых значений осуществляется клавишей « ¶»
- 1.7 **Для ввода параметров** войдите в меню, нажав клавишу « \mathbf{F} », и выберите пункт « $\mathbf{1}$ поезд», нажав клавишу « $\mathbf{1}$ ».
- 1.8 Клавишей «▶» выберите маршрут, по которому будет осуществляться движение, затем введите номер поезда и нажмите «▼».
 - 1.9 Выберите режим исполнения расписания из предложенного списка:
 - 1 нет нагона:
 - 2 нагон до ближайшей зонной станции;

Максимальный нагон с максимальным расходом топлива. При движении в этом режиме Система стремится точно отрабатывать времена проследования всех станций.

3 – нагон до контрольной точки;

При движении в этом режиме Система стремится точно отрабатывать только времена проследования станций, заданных в бортовой базе данных.

- 4 нагон до ближайшей остановочной зонной станции;
- 5 обеспечение прибытия поезда на указанную станцию в заданное время.

Выберите один из пяти предложенных вариантов, нажатием соответствующей клавиши на клавиатуре и нажмите «▼». При появлении сообщений «избыток времени» или «недостаток времени» подтвердите введенное время повторным нажатием «▼».

1.10 Выберите **перегон**, начиная с которого будет осуществляться движение поезда (отсчет координат). Особое внимание необходимо обращать на выбор перегона, если движение начинается не со станции формирования поезда, а со станции смены локомотивной бригады. Для выбора перегона используйте « \mathbf{F} » или « \mathbf{M} », затем нажмите « \mathbf{T} ».

Внимание: некорректно выставленная координата может привести к рассогласованию реальных ограничений скорости с ограничениями, занесенными в базу системы!

- 1.11 Введите количество вагонов и скорректируйте **вес поезда** по справке ВУ-45 (вес поезда = вес состава + вес локомотива).
- 1.12 Введите **временные ограничения скорости**. Вход в меню осуществляется нажатием клавиши «♠». Перед редактированием ограничений рекомендуется ознакомиться с имеющимися для данного участка ограничениями («2», просмотр: «F» и «М»). Для удаления отмененного предупреждения используйте клавишу «♠» и подтвердите удаление, нажав «1». Для ввода нового ограничения клавишей "М" выберите пустую строку, введите начало и конец ограничения, скорость и подтвердите ввод, нажав «♠». Если длина ограничения 1 пикет, то начало и конец ограничения совпадают. Вводить ограничения можно в любом порядке.

Внимание: При вводе необходимо набирать цифры с лидирующими нулями (например: 0007 км 01 пк).

- **2** Настройка **параметров тяги и торможения** (параметры, влияющие на качество ведения поезда)
 - 2.1 Выбор темпа нагона: «М», «1», «1» (нормальный/максимальный).
- 2.2 Выбор максимальной **позиции**: «**M**», «**1**», «**2**». Максимально разрешенная позиция контроллера, используемая Системой.
- 2.3 Выбор величины **ограничения**: «**M**», «**1**», «**4**» (от 0 до 3 км/ч). Понижение величины текущего ограничения скорости на заданную величину от 0 до 3 км/ч.
- 2.4 Выбор типа дополнительного тормоза: «М», «2», «1» (КЕС или ЭДТ). Для выбора КЕС необходимо выключить ЭПТ и нажать «М», «2», «1», «1».
- 2.5 Выбор величины давления в ТЦ при **1-ой ступени** ЭПТ: «М», «2», «2». Выбор значения осуществляется клавишами « ◀ » и « ▶ ».
- 2.6 Для **имитации III положения КрМ** при торможении ЭПТ необходимо установить «+» в режиме «доп. разрядка 1 ступени»: «**M**», «**2**», «**2**».
- 2.7 Выбор величины разрядки УР при **1-ой ступени ПТ**: «М», «**2**», «**3**». Выбор значения осуществляется клавишами « **4** » и « **▶** ».
- 2.8 Выбор величины **замедления**: «**M**», «**2**», «**4**» (от 0,20 до 0,50 м/ c^2) Коэффициент регулирует длину тормозного пути чем меньше значение, тем длиннее тормозной путь, тем плавнее будет осуществляться торможение. При «жестком» графике рекомендуется применять значения замедления от 0,35 до 0,45 м/ c^2 .

3 Отправление

3.1 При отправлении со станции в режиме автоведения необходимо: установить КрМ в поездное положение, установить реверсивную рукоятку в положение «вперед», установить КМ в положение «0», включить ЭПК (светофор «3» или «Ж»), включить преобразователь ЭПТ, рукоятку ЭДТ – в положение «0», проверить правильность выставленной координаты, проверить наличие картриджа в гнезде БР, включить тумблер «Выходные цепи», нажать «ПУСК», подтвердить выбор режима, нажав клавишу «1» для автоведения и «2» для советчика.

4 Управление в движении

- 4.1 Режим **оперативного ограничения**. Для активации режима нажать «▼» и в течении 3-х секунд на одну из цифровых клавиш (1-8). Каждой клавише присвоено значение скорости: «1» 25; «2» 40; «3» 50; «4» 60; «5» 70; «6» 80; «7» 100; «8» 110 км/ч. При этом Система отработает данное ограничение с применением торможения, и до отмены не будет допускать его превышения.
- 4.2 Режим **ограничения средней скорости**. Для активации режима (например, при движении по удалению) нажать на одну из цифровых клавиш 1-8 (см. п.4.1).

Для отмены режимов ограничения средней скорости и оперативного ограничения нажмите «9».

- 4.3 Регулировка **яркости** экрана **«*»** + **«1»**. Регулировка **громкости** речевого информатора **«*»** + **«2»**. **Выход** из режимов настройки **«*»** + **«0»**.
- 4.4 При пробуксовке локомотива может возникнуть погрешность в определении текущей **координаты**. При уходе координаты не более 300 метров необходимо ее скорректировать при проследовании проходного светофора, нажав « $\mathbf{0}$ ». Иначе путем ручного задания координаты в меню: « \mathbf{F} », « $\mathbf{4}$ ».

Запрещается использовать систему автоведения в следующих случаях: при наличии неисправностей в цепях управления тепловоза; при движении по неправильному пути; при отсутствии сигналов АЛСН; при движении по боковым путям; при движении по приказу на КЖ; при неисправности аппаратуры системы автоведения.

При неисправности системы автоведения, препятствующей движению тепловоза (например, при блокировке контроллера, ложном торможении, завышении давления в УР) необходимо установить тумблер Выходные цепи в положение «ОТКЛ», перекрыть редукционные винты на пневмомодуле.