



Телемеханическая Система Контроля Бодрствования Машиниста ТСКБМ

Преподаватель Калининградского подразделения Октябрьского учебного центра профессиональных квалификаций Октябрьской железной дороги филиала ОАО «РЖД»

Роман Николаевич Бодренко

7 мая 2018 г.



Назначение ТСКБМ



Телемеханическая система контроля бодрствования предназначена для обеспечения непрерывного контроля психофизиологического состояния машиниста и поддержания его в работоспособном состоянии

Состав оборудования ТСКБМ

Носимая часть ТСКБМ-Н



Прибор ТСКБМ-Н, носимая часть, представляет собой телеметрический датчик и располагается на запястье машиниста. Прибор ТСКБМ-Н предназначен для получения информации об относительном изменении электрического сопротивления кожи и передачи ее по радиоканалу в цифровом виде на приемник ТСКБМ-П.

Прибор ТСКБМ-П



Прибор ТСКБМ-П, приемник сигналов прибора ТСКБМ-Н, предназначен для приема и первичной обработки информации, передаваемой по радиоканалу от ТСКБМ-Н и передачи ее в контроллер ТСКБМ-К, а также световой сигнализации о проверке работоспособности машиниста.

