



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.

Блок ТСКБМ-К



Блок ТСКБМ-К, контроллер системы, предназначен для приема и обработки информации от приемника и рукоятки бдительности, а также для управления цепью подачи напряжения на электропневматический клапан (при подключении АЛСН) или выдачи сигналов для системы КЛУБ или КЛУБ-У.