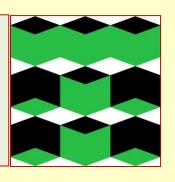


# Военный учебный центр

при Томском политехническом университете



Цикл №2 «Боевое применение подразделений, вооружённых зенитными артиллерийскими самоходными установками с радиоприборными комплексами»



## КУРС ЛЕКЦИЙ

Автор: преподаватель 2 цикла подполковник запаса Гаврилов А. А.



# Дисциплина:

«Устройство и эксплуатация зенитной самоходной установки»



# Тема №7 Устройство РПК-2М

Контрольные вопросы -





Занятие №16 Счетно-Решающий Прибор

# Цели занятия:

# Изучить:

- назначение, устройство и принцип действия блоков φ; Ту; βу и К1; блока проверок.

# Актуальность занятия:

# Обусловлено:

- необходимостью иметь глубокие и твердые знания по устройству и принципу действия блоков φ; Ту; βу и К1; блока проверок.

# ВИД ЗАНЯТИЯ: - Самостоятельная работа

# Вопросы занятия:

- 1. Назначение, устройство и принцип действия блока ф.
- 2. Назначение, устройство и принцип действия блока Ту.
- 3. Назначение, устройство и принцип действия блока ву и К1.
- 4. Назначение, устройство и принцип действия блока проверок.











## Литература:

1. Учебное пособие «Устройство и эксплуатация ЗСУ-23-4М», стр.16-21 2. Альбом рисунков «Устройство и ТО ЗСУ-23-4» ч.2, стр.12-22



# Вопрос 1

# Назначение, устройство и принцип действия блока ф

#### Блок ф

#### Блок ф предназначен:

- для выработки угла возвышения и определения  $\mathbf{d}_0$  и  $\mathbf{Z}_0$ .

 $\frac{d_0}{d_0}$  и  $\frac{Z_0}{d_0}$  - упрежденные координаты цели, выработанные в прямоугольной стабилизированной системе координат)

**Блок ф** обеспечивает: возможность введения корректуры по углу места. Механизм корректуры в блоке **ф**: - служит для ввода поправок в случае систематического отклонения трасс снаряда от цели.



# Анцевая панель блока ф фонарь освещения шкалы шкала с рукояткой корректуры, 1 дел.- 5 д.у. гнезда, используемые при настройке ССф фонарь освещения шкал

шкала грубого отсчета ф, 1 де

шкала точного отсчета ф, 1 де

ручка для вынимания блока

#### Принцип действия блока ф

Выработка ф производится СС блока ф. На вход усилителя блока ф подается сигнал  $\Delta 3$ . Напряжение  $\Delta 3$  получается на ВТ М52 и масштабном трансформаторе М67 при подаче напряжений пропорциональных  $\delta H, \Delta 1$  и  $\Delta H'$ соsф на их статорные обмотки.

Масштабный трансформатор М67 служит для масштабирования значений углов прицеливания α. Ротор ВТ М52 соединен через редуктор с валом исполнительного двигателя М53.

При изменении текущих координат цели величины  $\Delta 1$ ,  $\delta H$  и  $\Delta H'\cos \phi$  изменяются и двигатель отрабатывает такое значение  $\phi$ , при котором напряжение  $\Delta 3$  стремится к нулю, чтобы удовлетворилось равенство (13).

Для демпфирования CC на усилитель подается сигнал обратной связи вырабатываемый тахогенератором ТГП-1 M54 и RC-контуром.

Сигнал обратной связи пропорционален скорости и ускорению вращения двигателя. Таким образом, СС блока выработала ф. С роторных обмоток ВТ М48 при повороте ротора на утол ф сиимаются напряжения, пропорциональные  $d_0$ ,  $Z_0$ 

ВТ М65\_совместно с масштабными трансформаторами М66 и М67 вырабатывают поправки  $\Delta H'$  sin $\phi$  и  $\Delta H'$  соs $\phi$ , учитывающие зависимость  $T_y$  и  $\alpha$  от утла места.

## Блок ф

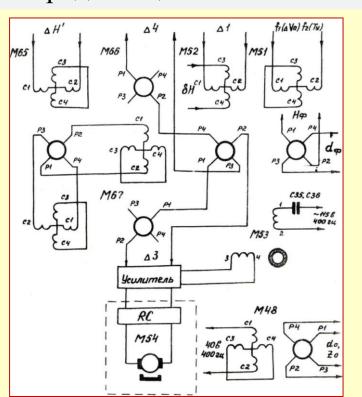
#### Блок ф предназначен:

- для выработки *угла возвышения* и определения  $\mathbf{d_0}$  и  $\mathbf{Z_0}$ .

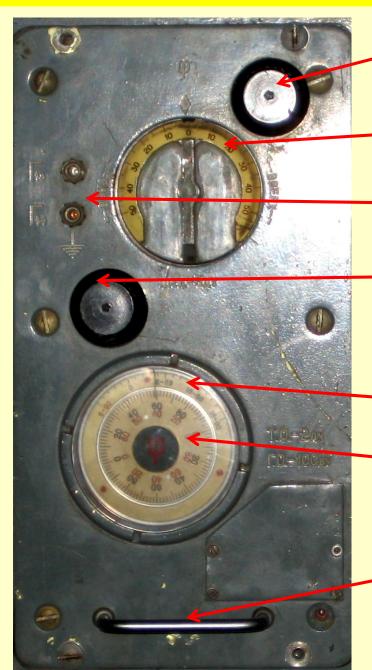
 $\mathbf{d_0}$  и  $\mathbf{Z_0}$  - упрежденные координаты цели, выработанные в прямоугольной стабилизированной системе координат)

**Блок ф** обеспечивает: возможность введения корректуры по углу места. Механизм корректуры в блоке **ф:** - служит для ввода поправок в случае систематического отклонения трасс снаряда от цели.





### Лицевая панель блока ф



фонарь освещения шкалы

шкала с рукояткой корректуры, 1 дел.- 5 д.у.

гнезда, используемые при настройке ССф

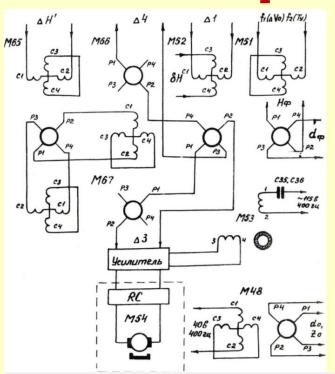
фонарь освещения шкалы

шкала грубого отсчета ф, 1 дел – 100 д.у.

шкала точного отсчета ф, 1 дел – 2 д.у.

ручка для вынимания блока из каркаса СРП

## Принцип действия блока ф



Выработка  $\phi$  производится СС блока  $\phi$ . На вход усилителя блока  $\phi$  подается сигнал  $\Delta 3$ . Напряжение  $\Delta 3$  получается на ВТ М52 и масштабном трансформаторе М67 при подаче напряжений пропорциональных  $\delta H$ ,  $\Delta 1$  и  $\Delta H'$ cos $\phi$  на их статорные обмотки.

Масштабный трансформатор M67 служит для масштабирования значений углов прицеливания α. Ротор BT M52 соединен через редуктор с валом исполнительного двигателя M53.

При изменении текущих координат цели величины  $\Delta 1$ ,  $\delta H$  и  $\Delta H'$ соѕ $\phi$  изменяются и двигатель отрабатывает такое значение  $\phi$ , при котором напряжение  $\Delta 3$  стремится к нулю, чтобы удовлетворилось равенство (13).

Для демпфирования СС на усилитель подается сигнал обратной связи вырабатываемый тахогенератором ТГП-1 M54 и RC-контуром.

Сигнал обратной связи пропорционален скорости и ускорению вращения двигателя.

Таким образом, СС блока выработала  $\varphi$ . С роторных обмоток ВТ М48 при повороте ротора на угол  $\varphi$  снимаются напряжения, пропорциональные  $d_0, Z_0$ .

ВТ M65\_совместно с масштабными трансформаторами M66 и M67 вырабатывают поправки  $\Delta H'$ sin $\phi$  и  $\Delta H'$ cos $\phi$ , учитывающие зависимость  $T_{\rm y}$  и  $\alpha$  от угла места.

# Вопрос 2

# Назначение, устройство и принцип действия блока Ту

#### Блок Т.

#### Блок Т, предназначен для:

- выработки упредительного времени T<sub>v</sub>;
- выработки сигнала ЕСТЬ ДАННЫЕ, позволяющего открыть огонь в диапазоне изменения Т, от 0,2 сек до 5,5 сек;
- выработки баллистической зависимости  $\Delta H' = f(T_v)$ ;
- выработки величины Т<sub>v</sub> +т.



### фонарь освещения шкалы переключатель УПР шкала точного отсчета Лампа ЕСТЬ Д гнезда, используем переключатель ручка для вынимани:

#### **Лицевая** панель блока T<sub>v</sub>

шкала грубого отсчета, 1 дел – 1 сек.

При подаче ∆4 на вход усилителя двигатель начинает вращатьс следовательно и ротор BT M26. С роторной обмотки BT M26 с пропорциональное фиктивной дальности Дфо, которое использ координат фиктивной (упрежденной) точки  $X_{\phi}, Y_{\phi}, H_{\phi}$ . Двигату поворачивает ротор ВТ M26 до тех пор, пока сигналы δH, Δ1 и и Δ4 не обратятся в нуль.

Для демпфирования СС на вход усилителя по цепи обратной ст напряжение, вырабатываемое тахогенератором ТГП-1. С помог связи - получают напряжение, пропорциональное ускорению Для уменьшения скорости вращения двигателя напряжение на уменьшается путем отключения конденсатора С16, контактам срабатывает одновременно с реле схемы электрического стоп

Зависимость  $\Delta H' = f(T_v)$  может быть апроксимирована зави поворота ССТ, Для воспроизведения этой зависимости испол

#### Принцип действия блока Ту

Напряжение, пропорциональное Д4, поступает в блок Т, с роторных обмоток ВТ М-52 и масштабного трансформатора М66, расположенных в блоке ф. Отрабатывающим элементом в СС является ВТ М26, ротор которого соединяется с исполнительным двигателем через редуктор, кулачок и щуп.

#### Принцип действия блока Ту

Выходное напряжение ВТ М20 и М21 пропорционально величине превышения ДН'. Напряжение, снимаемое с роторной обмотки М21 изменяется по закону косинуса.

Напряжение, снимаемое с роторной обмотки ВТ М20, постоянно по амплитуле и равно максимальному напряжению, снимаемому с синусной обмотки М21. При вычитании этих двух напряжений получаем выходное

Это напряжение, пропорциональное  $\Delta H' = f(T_v)$  поступает на статорную обмотку BT M65 в блоке ф, с роторных обмоток которого снимаются напряжения, пропорциональное АН'sinq и АН'соsq. Масштабные трансформаторы М66 и М67 служат для согласования этих напряжений с напряжением Оф и Dy.

Реле Р4,Р7,Р8, микровыключатели В7, В9 осуществляют коммутацию цепи стрельбы и выдают сигнал ЕСТЬ ДАННЫЕ.

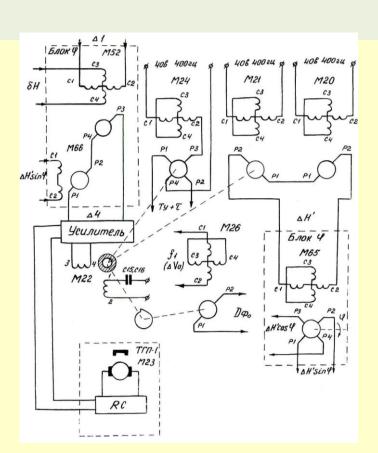
Выработка упредительного времени, с учетом динамического отставания СС Х, У, Н, (т+T<sub>v</sub>) производится ЛВТ M24, ротор которого соединен с валом используемого двигателя М22 через редуктор. На ЛВТ М24 подается напряжение питания 40В 400Гц. Напряжение, снимаемое с роторной обмотки ЛВТ М24, пропорционально углу поворота Т, Для того, чтобы компенсировать динамическое отставание сглаживающих СС Х, Y, H необходимо линейную зависимость напряжения, снимаемого с роторной обмотки ЛВТ М24, сместить по отношению к нулю шкалы блока на т=0,5 сек. Это осуществлено разворотом статора ВТ М24 на угол, соответствующий 0,5 сек.Т.О, при установке по шкалам любого значения T<sub>v</sub> с выхода ЛВТ M24 снимается напряжение, пропорциональное Т,+т.

# Блок Ту

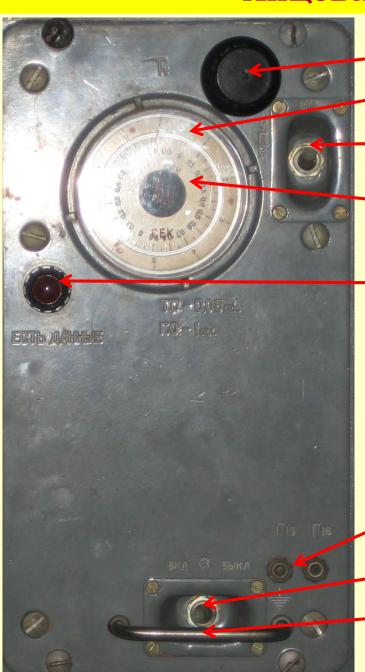
## **Блок Т<sub>у</sub>** предназначен для:

- выработки упредительного времени  $\mathbf{T}_{\mathbf{y}}$ ;
- выработки сигнала ЕСТЬ ДАННЫЕ, позволяющего открыть огонь в диапазоне изменения  $\mathbf{T_v}$  от 0,2 сек до 5,5 сек;
- выработки баллистической зависимости  $\Delta H' = f(T_v)$ ;
- выработки величины  $T_v + \tau$ .





# **Лицевая панель блока Т**<sub>у</sub>



- фонарь освещения шкалы

шкала грубого отсчета , 1 дел – 1 сек.

переключатель УПР

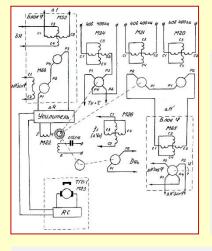
шкала точного отсчета , 1 дел – 0,05 сек.

Лампа ЕСТЬ ДАННЫЕ

гнезда, используемые при настройке СС Т<sub>у</sub>

переключатель α

ручка для вынимания блока из каркаса СРП



### Принцип действия блока Ту

Напряжение, пропорциональное  $\Delta 4$ , поступает в блок  $T_y$  с роторных обмоток ВТ M-52 и масштабного трансформатора M66, расположенных в блоке  $\phi$ .

Отрабатывающим элементом в СС является ВТ M26, ротор которого соединяется с исполнительным двигателем через редуктор, кулачок и щуп.

При подаче  $\Delta 4$  на вход усилителя двигатель начинает вращаться, вращается кулачок, а следовательно и ротор ВТ M26. С роторной обмотки ВТ M26 снимается напряжение пропорциональное фиктивной дальности  $D_{\phi o}$ , которое используется для выработки координат фиктивной (упрежденной) точки  $X_{\phi}$ ,  $Y_{\phi}$ ,  $H_{\phi}$ .

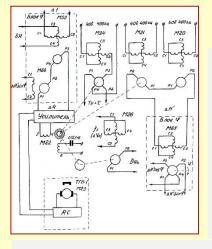
Двигатель, вращаясь, поворачивает ротор BT M26 до тех пор, пока сигналы  $\delta H$ ,  $\Delta 1$  и  $\Delta H$  sin $\phi$ , а следовательно и  $\Delta 4$  не обратятся в нуль.

Для демпфирования СС на вход усилителя по цепи обратной связи поступает напряжение, вырабатываемое тахогенератором ТГП-1. С помощью RC-контура обратной связи — получают напряжение, пропорциональное ускорению вращения вала.

Для уменьшения скорости вращения двигателя напряжение на обмотке возбуждения уменьшается путем отключения конденсатора С16, контактами реле Р38, которое срабатывает одновременно с реле схемы электрического стопорения.

Зависимость  $\Delta H' = f(T_y)$  может быть апроксимирована зависимостью Icosj, где j-угол поворота CCT $_y$ . Для воспроизведения этой зависимости используются два BT M20 и M21.

12



## Принцип действия блока Ту

Выходное напряжение BT M20 и M21 пропорционально величине превышения  $\Delta H$ '. Напряжение, снимаемое с роторной обмотки M21 изменяется по закону косинуса.

Напряжение, снимаемое с роторной обмотки BT M20, постоянно по амплитуде и равно максимальному напряжению, снимаемому с синусной обмотки M21. При вычитании этих двух напряжений получаем выходное напряжение.

Это напряжение, пропорциональное  $\Delta H' = f(T_y)$  поступает на статорную обмотку ВТ M65 в блоке  $\phi$ , с роторных обмоток которого снимаются напряжения, пропорциональное  $\Delta H' \sin \phi$  и  $\Delta H' \cos \phi$ . Масштабные трансформаторы M66 и M67 служат для согласования этих напряжений с напряжением  $D\phi$  и Dy.

Реле Р4,Р7,Р8, микровыключатели В7, В9 осуществляют коммутацию цепи стрельбы и выдают сигнал ЕСТЬ ДАННЫЕ.

Выработка упредительного времени, с учетом динамического отставания СС X,Y,H,  $(\tau+T_y)$  производится ЛВТ M24, ротор которого соединен с валом используемого двигателя M22 через редуктор. На ЛВТ M24 подается напряжение питания 40В 400Гц. Напряжение, снимаемое с роторной обмотки ЛВТ M24, пропорционально углу поворота  $T_y$  Для того, чтобы компенсировать динамическое отставание сглаживающих СС X,Y,H необходимо линейную зависимость напряжения, снимаемого с роторной обмотки ЛВТ M24, сместить по отношению к нулю шкалы блока на  $\tau$ =0,5 сек.

Это осуществлено разворотом статора ВТ M24 на угол, соответствующий 0,5 сек.Т.О, при установке по шкалам любого значения  $T_y$  с выхода ЛВТ M24 снимается напряжение, пропорциональное  $T_v^+\tau$ .

# Вопрос 3

# Назначение, устройство и принцип действия блока ву и К1

#### Блок «В, и К<sub>1</sub>» БЛОК «В и K<sub>1</sub>» предназначен для: выработки упрежденного азимута В; - отработки угла курса К<sub>1</sub>, поступающего из ГАГ. Лицевая панель блока β, и К1 - выдачи значения отработа - выработки курсового угла Потенциометр СС КІ, контура обратной связи, закрыт крышкой Потенциометр РЕГ. МАСШТАБА СС KI, закрыт крышкой Лицевая панель блока β, и К1 фонарь освещения шкалы сигнальная лампа ПРИБОР ГОТ шкалы грубого и точного отсчето переключатель ДВИГ. В, гнезда, используемые при настр

Принцип действия следящей системы Ву

Выработка упрежденного азимута  $\beta_v$  производится СС  $\beta_v$  блока  $\beta_v$  и KI. При этом на вход усилителя СС В, подается сигнал:

Напряжение  $\Delta 2$  получается на Е напряжений, пропорциональных б Ротор BT M63 соединен через 1 М 60. Напряжение, пропорциона поступает на вход усилителя.

шкала ЦУ

При изменении текущих коорд двигатель М60 отрабатывает так пропорциональные δΧ и δΥ, а сле

Для демпфирования СС на вхо обратной связи, вырабатываемый связи и RC-контуром. Сигнал об ускорению вращения двигателя.

Таким образом, следящая сист азимут β<sub>ν</sub>.

гнезда, используемые при настройке СС

Принцип действия следящей системы KI

Отработка курса, определенного гироазимутгоризонтом, осуществляется СС КІ блока в, и KI (рис.13).

Задающий ВТ, установленный в ГАГ, и отрабатывающий ВТ М57 блока В, и КІ соединены трехпроводной связью по трансформаторной схеме включения.

На вход усилителя СС КІ блока поступает напряжение с обмотки C2-C1 BT M57. Ротор ВТ М57 через редуктор соединен с валом исполнительного двигателя М56.

При появлении сигнала рассогласования на входе усилителя, двигатель приходит во вращение. Вращаясь, двигатель поворачивает ротор ВТ М57 до тех пор, пока сигнал снимаемый с его статорной обмотки не станет равным нулю.

Таким образом, СС KI блока В, и KI отработала определенное гироазимутгоризонтом значение курса.

Для демпфирования СС KI на вход усилителя через модулятор подается сигнал, вырабатываемый таходинамо ТД-102, контура обратной связи. С помощью контура обратной связи получаем напряжение, пропорциональное скорости вращения вала. Величина сигала обратной связи регулируется потенциометром СС КІ ОС, выведенным на лицевую панель блока В., и KI.

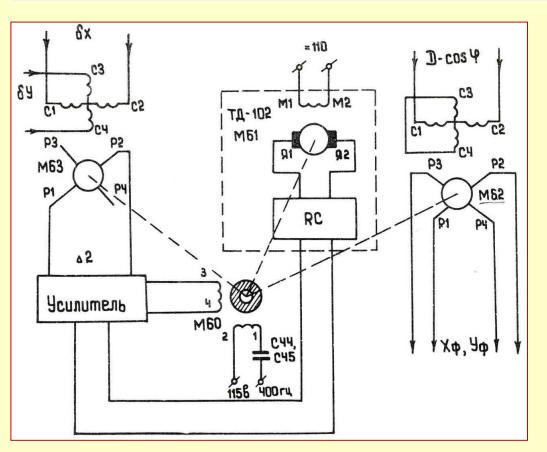
С ВТ М58, ротор которого соединён с исполнительным двигателем, отработанное значение курса К (Х,, У,) подается в ВПК.

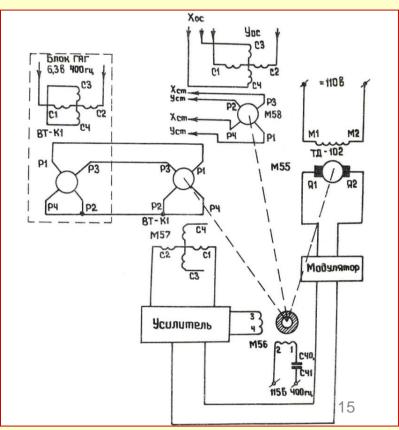
Связь СС В<sub>у</sub> и KI осуществляется на дифференциале. Ротор ВТ М64 связан с выходной осью дифференциала и поворачивается на угол q<sub>v</sub>= β<sub>v</sub> - KI. При подаче на его статорную обмотку напряжения, пропорционального do, с роторных обмоток снимаются напряжения, пропорциональные Хо и Уо.

# Блок « $\beta_v$ и $K_1$ »

БЛОК « $\beta_{v}$  и  $K_{1}$ » предназначен для:

- выработки упрежденного азимута  $\beta_{v}$ ;
- отработки угла курса  $K_1$ , поступающего из ГАГ;
- выдачи значения отработанного курса в блок Т-2;
- выработки курсового угла  $\mathbf{q}_{\mathbf{v}}$ ;





## $\Lambda$ ицевая панель блока $\beta_v$ и $K_1$

Потенциометр СС KI, контура обратной связи. закрыт крышкой

Потенциометр РЕГ. МАСШТАБА СС KI, закрыт крышкой

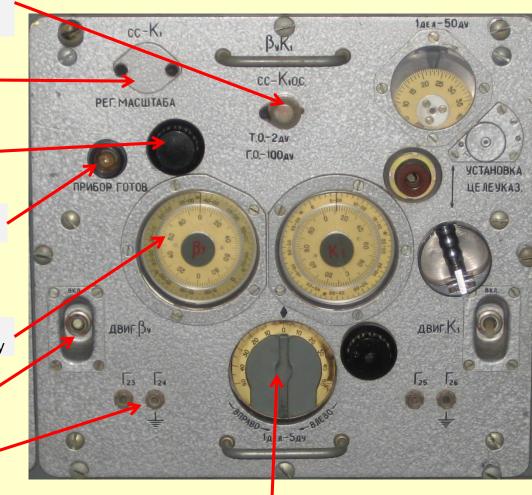
фонарь освещения шкалы

сигнальная лампа ПРИБОР ГОТОВ

шкалы грубого и точного отсчетов  $\beta_{v}$ 

переключатель ДВИГ.  $\beta_v$ 

гнезда, используемые при настройке СС β<sub>ν</sub>

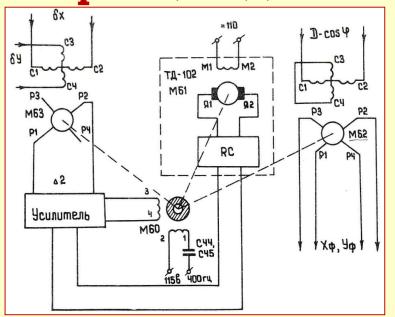


# **Лицевая панель блока** β<sub>y</sub> и K<sub>1</sub>



17

## Принцип действия следящей системы Ву



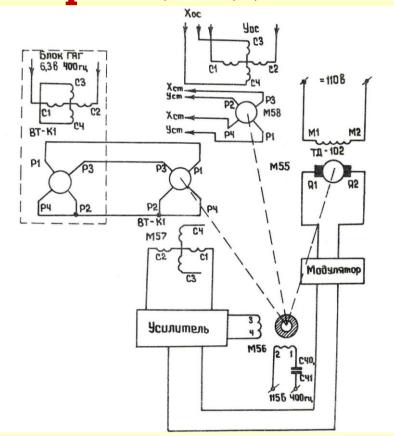
Выработка упрежденного азимута  $\beta_y$  производится СС  $\beta_y$  блока  $\beta_y$  и КІ. При этом на вход усилителя СС  $\beta_y$  подается сигнал:  $\Delta 2 = \delta \text{У} \cos \beta_y - \delta \text{X} \sin \beta_y$  Напряжение  $\Delta 2$  получается на ВТ М63 при подаче на его статорные обмотки напряжений, пропорциональных  $\delta \text{X}$  и  $\delta \text{Y}$ . Ротор ВТ М63 соединен через редуктор с валом исполнительного двигателя М 60.

Напряжение, пропорциональное  $\Delta 2$  с роторной обмотки ВТ M63 поступает на вход усилителя.

При изменении текущих координат цели величины  $\delta X$  и  $\delta Y$  изменяются и двигатель M60 отрабатывает такое значения  $\beta_y$ , при котором напряжения, пропорциональные  $\delta X$  и  $\delta Y$ , а следовательно и  $\Delta 2$  стремятся к нулю. Для демпфирования СС на вход обратной связи усилителя подается сигнал обратной связи, вырабатываемый таходинамо ТД-102 М61 контура обратной связи и RC-контуром. Сигнал обратной связи пропорционален скорости и ускорению вращения двигателя.

Таким образом, следящая система вырабатывает упрежденный азимут  $\beta_v$ .

## Принцип действия следящей системы КІ

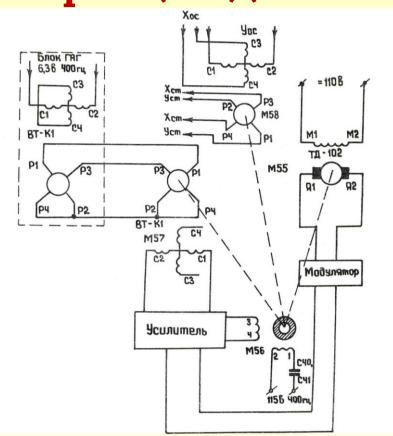


Отработка курса, определенного гироазимутгоризонтом, осуществляется СС KI блока  $\beta_v$  и KI (рис.13). Задающий ВТ, установленный в ГАГ, и отрабатывающий ВТ М57 блока  $\beta_v$  и  $\,$  KI соединены трехпроводной связью по трансформаторной схеме включения. На вход усилителя СС КІ блока поступает напряжение с обмотки C2-C1 BT M57. Ротор ВТ М57 через редуктор соединен с валом исполнительного двигателя М56. При появлении сигнала рассогласования на входе усилителя, двигатель приходит во вращение. Вращаясь, двигатель поворачивает ротор ВТ М57 до тех пор, пока сигнал снимаемый с его статорной обмотки не станет равным нулю.

Таким образом, СС КІ блока  $\beta_y$  и КІ отработала определенное гироазимутгоризонтом значение курса.

19

# Принцип действия следящей системы КІ



Для демпфирования СС КІ на вход усилителя через модулятор подается сигнал, вырабатываемый таходинамо ТД-102, контура обратной связи.

С помощью контура обратной связи получаем напряжение, пропорциональное скорости вращения вала. Величина сигала обратной связи регулируется потенциометром СС КІ ОС, выведенным на лицевую панель блока  $\beta_y$  и КІ.

С ВТ М58, ротор которого соединён с исполнительным двигателем, отработанное значение курса К  $(X_{ct}, Y_{ct})$  подается в ВПК.

Связь СС  $\beta_y$  и КІ осуществляется на дифференциале. Ротор ВТ М64 связан с выходной осью дифференциала и поворачивается на угол  $q_y = \beta_y$  - КІ. При подаче на его статорную обмотку напряжения, пропорционального  $d_0$ , с роторных обмоток снимаются напряжения, пропорциональные  $X_0$  и  $Y_0$ .

# Вопрос 4

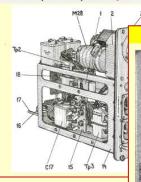
# Назначение, устройство и принцип действия блока проверок

#### Блок проверок

БЛОК ПРОВЕРОК предназначен для выработки питающих напряжений:

- 6,3 В 400Ги;
- 40 В 400Гц;
- 115 B 400Γ<sub>II</sub>; =110 B;
- введения поправки на изменение начальной скорости снаряда AV<sub>0</sub>%.





#### Лицевая панель блока проверок

<mark>∽</mark> шкала с рукояткой корректуры ΔV₀, 1 дел.- 1 д.у.

сигнальная лампа включения питания ~115В

лампа, сигнализирующая о работе прибора в

тумблер включения питания ~115В

тумблер СКОРОСТЬ, стопорения двигателей о систем блоков V<sub>x</sub>, V<sub>y</sub>, V<sub>H</sub>, при настройке прибо статике.

тумблер ф, β,, Т, выключения следящих систе

тумблер ЗУ, переключения прибора на режим

#### Блок проверок

#### БЛОК ПРОВЕРОК является

вспомогательным блоком, в каркасе которого смонтированы:

- редуктор механизма ΔV<sub>0</sub>;
- реле времени;
- блок трансформатора с реле;
- блок выпрямителя.



**Трансформатор** -  $T_p 2$  предназначен для получения питающих напряжений 6,3 В 400  $\Gamma$ ц и 40 В 400  $\Gamma$ ц при подаче на его первичную обмотку 115В 400 $\Gamma$ ц. **Механизм**  $\Delta V_0$  - служит для ввода поправки на изменения начальной скорости снаряда. Он состоит из редуктора и ВТ M28.

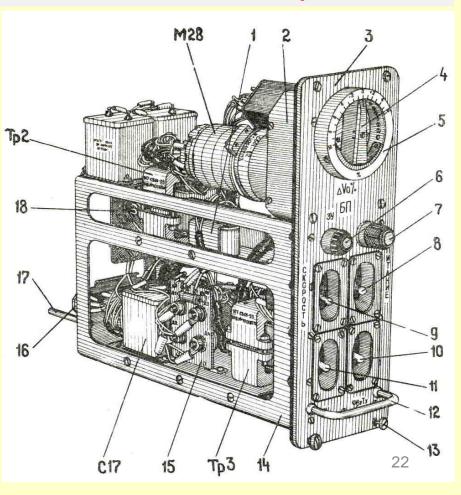
Реле времени - предназначено для задержки выдачи команды «Есть данные» на 3 с после выдачи команды «Автомат» для того, чтобы СРП успел отработать входные данные, а ОПК и привода успели навести АЗП в упреждённую точку. 
Блок выпрямителя - предназначен для получения напряжения постоянного тока 110 В для питания тахогенератора ТД-102В.

## Блок проверок

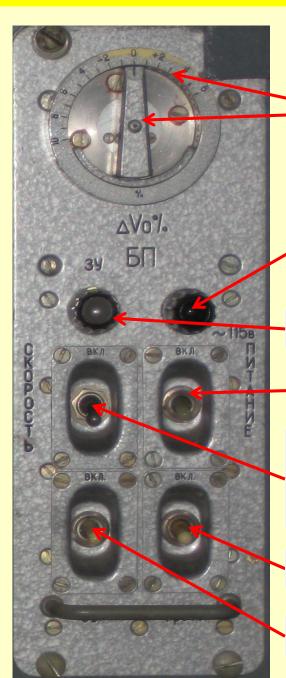
БЛОК ПРОВЕРОК предназначен для выработки питающих напряжений:

- 6,3 В 400Гц;
- 40 В 400Гц;
- 115 B 400Гц; =110 B;
- введения поправки на изменение начальной скорости снаряда  $\Delta V_0$ %.





#### Лицевая панель блока проверок



шкала с рукояткой корректуры ΔV<sub>0</sub>, 1 дел.- 1 д.у.

сигнальная лампа включения питания ~115В

лампа, сигнализирующая о работе прибора в режиме ЗУ

тумблер включения питания ~115В

тумблер СКОРОСТЬ, стопорения двигателей следящих систем блоков  $V_x$ ,  $V_y$ ,  $V_H$ , при настройке прибора в статике.

тумблер  $\phi$ ,  $\beta_y$ ,  $T_y$  выключения следящих систем  $\phi$ ,  $\beta_y$   $T_y$ 

тумблер ЗУ, переключения прибора на режим ЗУ

## Блок проверок

#### БЛОК ПРОВЕРОК является

вспомогательным блоком, в каркасе которого смонтированы:

- .редуктор механизма  $\Delta V_0$ ;
- .реле времени;
- .блок трансформатора с реле;
- •блок выпрямителя.



**Трансформатор** -  $T_p 2$  предназначен для получения питающих напряжений 6,3 В 400 Гц и 40 В 400 Гц при подаче на его первичную обмотку 115В 400 Гц. **Механизм**  $\Delta V_0$  - служит для ввода поправки на изменения начальной скорости

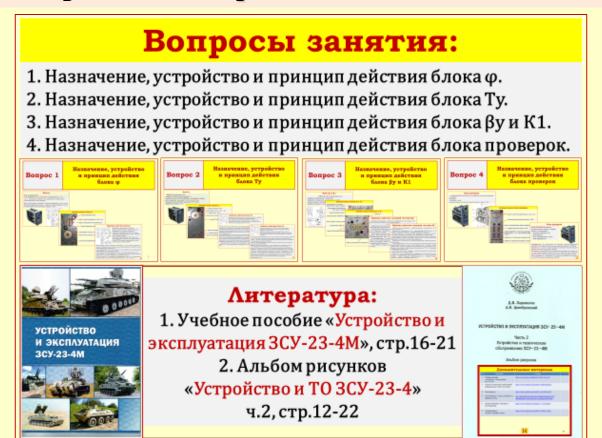
снаряда. Он состоит из редуктора и ВТ М28.

**Реле времени -** предназначено для задержки выдачи команды «Есть данные» на 3 с после выдачи команды «Автомат» для того, чтобы СРП успел отработать входные данные, а ОПК и привода успели навести АЗП в упреждённую точку.

**Блок выпрямителя** - предназначен для получения напряжения постоянного тока 110 В для питания тахогенератора ТД-102В.

## ЗАДАНИЕ НА САМОПОДГОТОВКУ:

- 1) Изучить материал занятия по презентации и учебному пособию (<u>https://www.lib.tpu.ru/fulltext2/m/2021/m54.pdf</u>).
- 2) Законспектировать материал занятия.



# Конец занятия

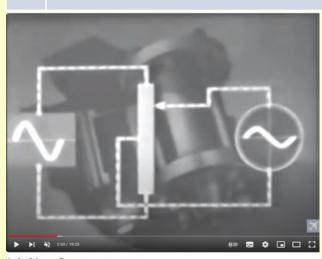
## Контрольные вопросы:

- 1. Алгоритм решения задачи встречи снаряда с целью в СРП.
- 2. Назначение, устройство и принцип действия следящей системы.
- 3. Состав блока X, назначение элементов, устройство и принцип действия СКВТ, тахогенератора. Назначение элементов применительно к классической следящей системе.
- 4. Принцип действия блока Х.
- 5. Принцип действия блока  $V_X$ .



# Дополнительные материалы

№	Название	Ссылка	
1	Учебное пособие «Устройство и эксплуатация ЗСУ-23-4М»	https://www.lib.tpu.ru/fulltext2/m/2021/m54.pdf	
2	Синусно-косинусный вращающийся трансформатор (СКВТ, резольвер)	https://www.youtube.com/watch?v=QHeFnaHgZyI	
3	Тахогенератор	https://www.youtube.com/watch?v=tcyVRNwxSJU	
4	Тахогенераторы - виды, устройство и принцип работы	http://electricalschool.info/spravochnik/maschiny/2112-tahogeneratory-vidy-ustroystvo-i-princip-raboty.html	
5	Датчики вращения: энкодеры и тахогенераторы	https://www.youtube.com/watch?v=U8-yxMJps	
6	Учебный фильм: Датчики следящих систем	https://www.youtube.com/watch?v=sZDB_x4Ol4o	







#### Т-7.16. Устройство и принцип работы решающих блоков СРП

