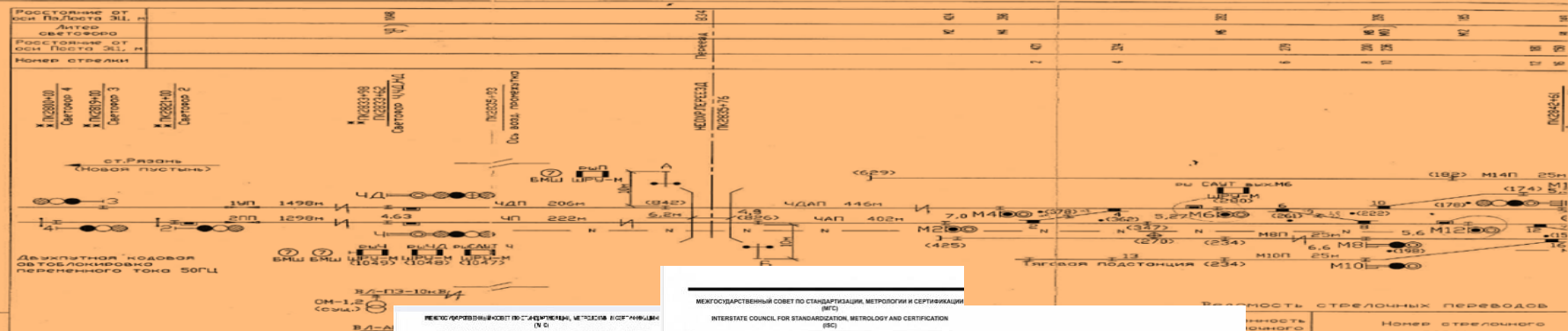


Алгоритмы устройств ЖАТ - история вопроса



REPRODUCED FROM THE BEST AVAILABLE COPY OF THE ORIGINAL
(N 0)
INSTITUTE OF CONSTRUCTION TECHNOLOGY, METROLOGY AND CERTIFICATION
(E.C.)

МЕЖГОСУДАРСТВЕННЫЙ
СТАНДАРТ

МЕЖГОСУДАРСТВЕННЫЙ СОВЕТ ПО СТАНДАРТИЗАЦИИ, МЕТРОЛОГИИ И СЕРТИФИКАЦИИ
(МГС)
INTERSTATE COUNCIL FOR STANDARDIZATION, METROLOGY AND CERTIFICATION
(ISC)

МЕЖГОСУДАРСТВЕННЫЙ
СТАНДАРТ

СИСТЕМЫ ЖЕЛЕЗНОДОРОЖНОЙ АВТОМАТИКИ И ТЕЛЕМЕХАНИКИ НА ЖЕЛЕЗНОДОРОЖНЫХ СТАНЦИЯХ

Требования безопасности и методы контроля

**СИСТЕМЫ ЖЕЛЕЗНОДОРОЖНОЙ АВТОМАТИКИ
И ТЕПЛОМЕХАНИКА НА ПЕРЕГОНАХ
ЖЕЛЕЗНОДОРОЖНЫХ ЛИНИЙ**

Требования безопасности и методы контроля

Figure 4 • Continued

Keywords: *work, stress, coping, organizational commitment, organizational citizenship behavior*

ФЕДЕРАЛЬНОЕ АГЕНТСТВО
ТЕХНИЧЕСКОМУ РЕГУЛИРОВАНИЮ И МЕТРОЛОГИИ



НАЦИОНАЛЬНЫЙ
СТАНДАРТ
РОССИЙСКОЙ
ФЕДЕРАЦИИ

ГОСТ Р
54898—
2012СИСТЕМЫ ЖЕЛЕЗНОДОРОЖНОЙ
АВТОМАТИКИ И ТЕЛЕМЕХАНИКИ
НА ЖЕЛЕЗНОДОРОЖНЫХ ПЕРЕЕЗДАХ

Требования безопасности и методы контроля

Издание официальное



Москва
Стандарт-Форм
Клуб

Министерство
Стандартизации
России

ю дежурным по станции нажимаем кнопку ИК

Изм.	Код	Уч.	Лист	Нарк.	Подпись	Дата

095-15.1-CU61

Формат А3

[illegible]

—	—	—	—	417,5	4207
—	—	—	—	4207	4207
—	—	—	—	4207	4207
—	—	—	—	4207	4207
—	—	—	—	417,5	4207
—	—	—	—	417,5	4207
—	—	—	—	417,5	4207
—	—	33,6	35,1	417,5	4207
—	—	33,6	35,1	4207	4207

ной сигнализации переезда ГК2835+76
шту стрелок, сигналов и маршрутов

ЭКЗЕМПЛЯР ДИСТАНЦИИ

Цели и задачи алгоритмов железнодорожной автоматики и телемеханики

- 1. Автоматизация перевозочного процесса для повышения производительности труда**
- 2. Обеспечение требуемой пропускной способности**

Железнодорожная
автоматика и
телемеханика

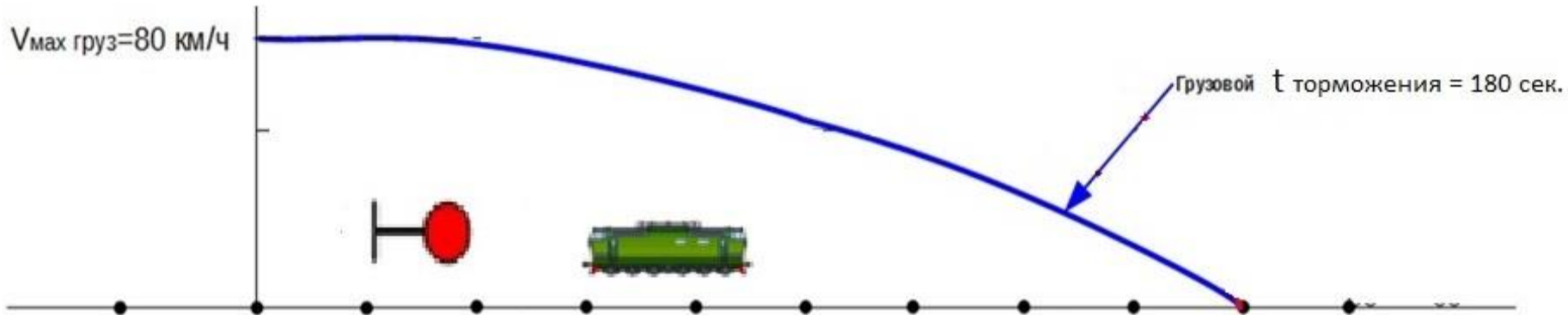
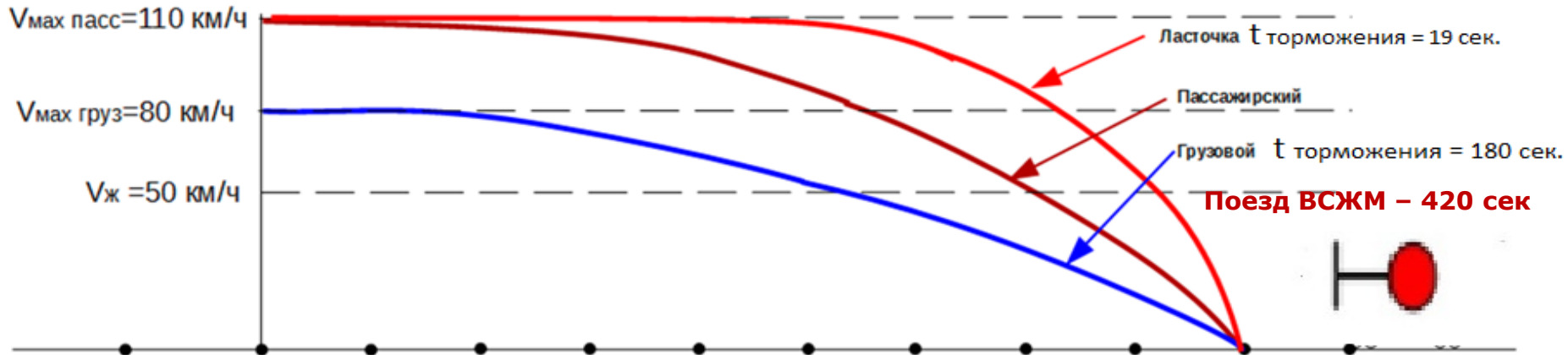
3. Обеспечение безопасности технологического процесса

3.1. Контроль условий безопасности движения

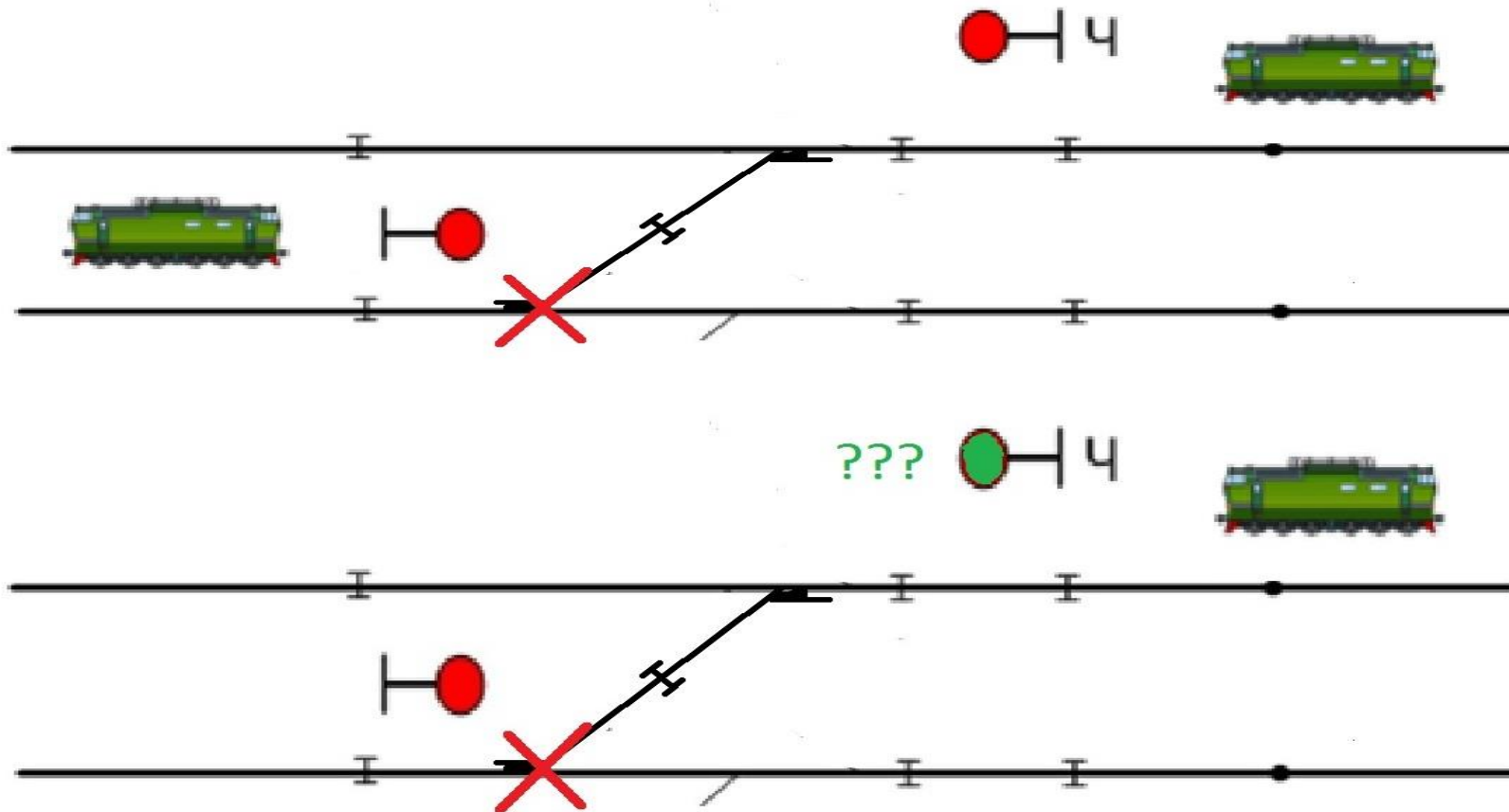
3.2. Исключение ошибок персонала

3.3. Исключение опасных ситуаций по причине внутренних отказов

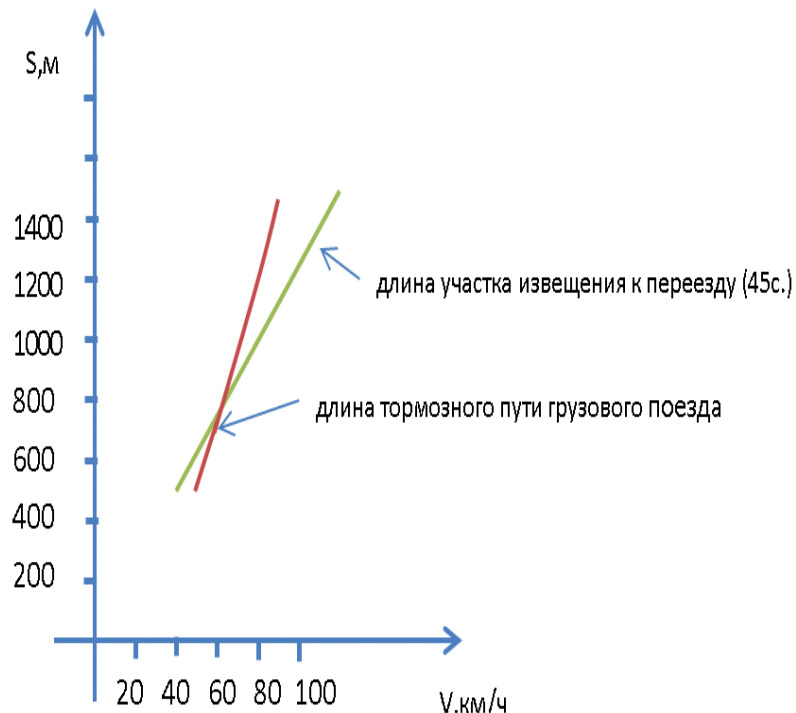
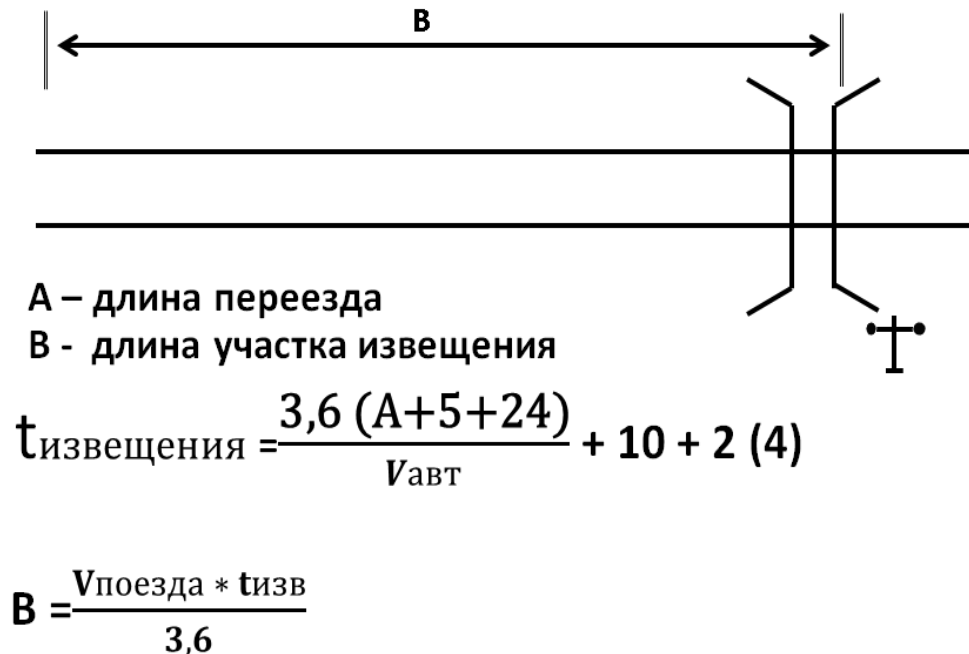
Обоснование времени выдержки на отмену и искусственное размыкание маршрута



Алгоритм контроля стрелок съезда



Обоснование алгоритмов работы автоматической переездной сигнализации



Совершенствование алгоритмов работы устройств ЖАТ

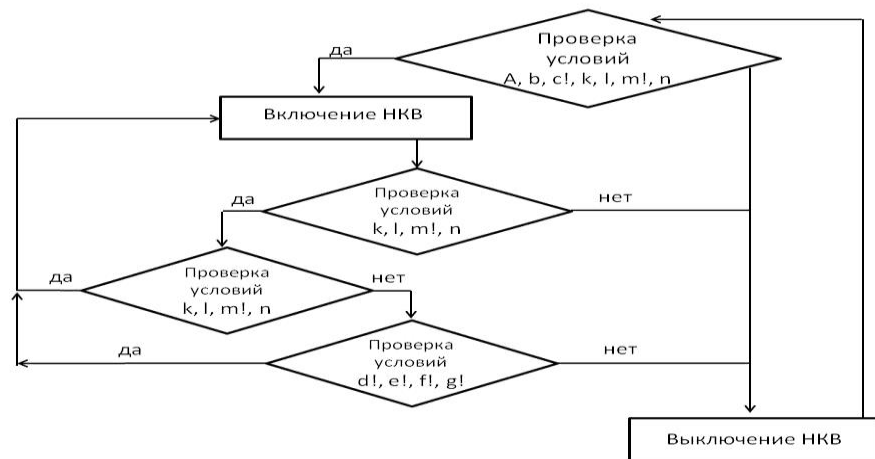
Цели развития алгоритмов работы устройств ЖАТ:

- 1. Максимальная реализация возможного функционала**
- 2. Уход от «рудиментов» релейно-контактной аппаратуры**
- 3. Адаптация под современные технологии организации движения**
- 4. Выстраивание оптимальной конфигурации взаимодействия «инфраструктура – борт»**
- 5. Подготовка к реализации технологии искусственного интеллекта.**

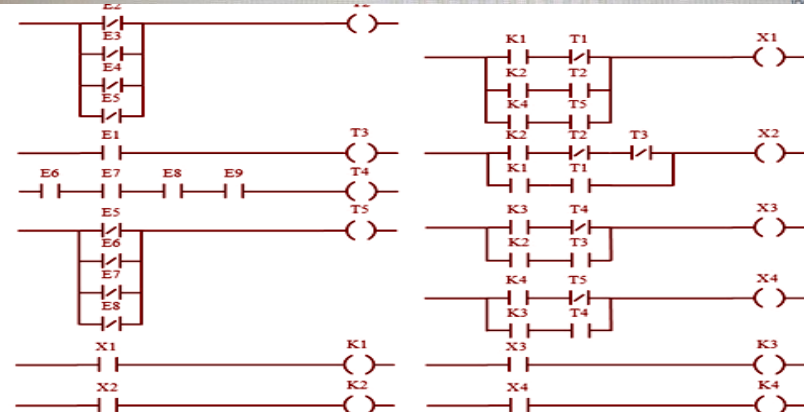
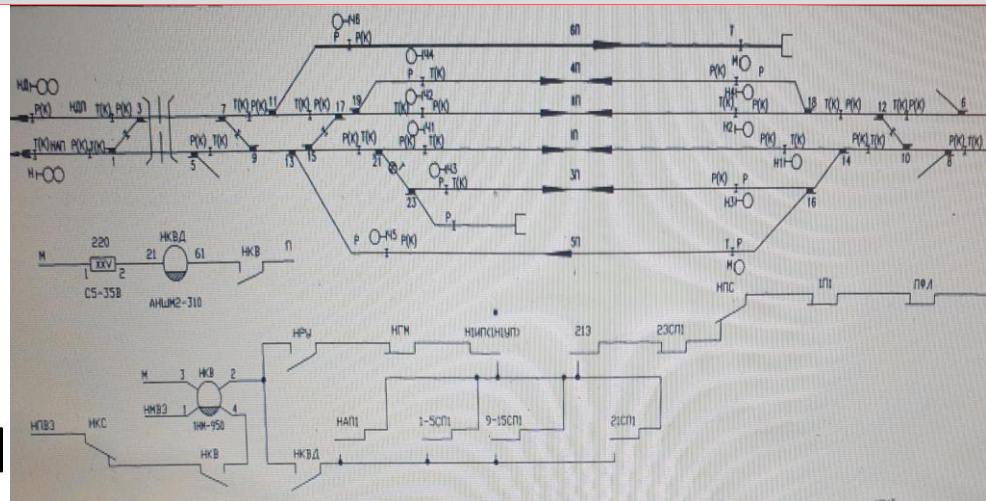
Способы проверки функциональной безопасности устройств ЖАТ:

- 1. Имитационный**
- 2. Аналитический**
- 3. Экспертный**
- 4. Использование типовых решений.**

Система работы с алгоритмами и единая форма записи.



НКВ= $\begin{matrix} _a_b_c! \\ \downarrow \\ _d! \\ _e! \\ _f! \\ _g! \end{matrix} _k_l_m!_n$



Спасибо за внимание.

