

Винахід відноситься до залізничної автоматики, зокрема до дистанційного контролю положення стрілок.

Існує проблема дистанційної індикації відстані між гостряком та рамною рейкою, яка полягає в тому, що контролюють лише кінцеві положення гостряка стрілочного переводу без врахування його проміжних значень.

Відомий спосіб дистанційної індикації положення гостряка стрілочного переводу, при якому зміну напругу, вироблену автогенераторами контрольних частот, зв'язаними з індуктивними датчиками положення гостряка, передають по лінії живлення електроприводу і реєструють за допомогою блоків фіксації контрольних частот, на виході яких підключені певні реле (патент РФ №2047523 С1).

Недоліком цього способу є неможливість фіксування відстані між гостряком і рамною рейкою у проміжному стані.

Відомий спосіб дистанційної індикації відстані між гостряком і рамною рейкою, при якому імпульсні коливання, на параметри яких впливає положення гостряка, перетворюють, передають і приймають по лінії зв'язку реєструючий прилад, який, перетворюючи ці коливання, індикують про стан положення гостряка та його відхід від рамної рейки, (патент РФ №2151706 С1).

Недоліком цього способу є те, що він дозволяє індикувати тільки крайні положення гостряка та його аварійний відхід, без можливості фіксування відстані між гостряком і рамною рейкою.

Технічною задачею, що вирішується заявляємим винаходом, є розширення функціональних можливостей і підвищення достовірності дистанційної індикації відстані між гостряком і рамною рейкою.

Суть винаходу полягає в тому, що змінну напругу сигналу від датчика лінійного переміщення гостряка перетворюють в частотно-залежні коливання, передають і приймають по лінії живлення електроприводу, перетворюють в компараторі, індикують на цифровому індикаторі, який відрізняється тим, що перед індикацією напругу коливань перетворюють в подвійний код з послідовним підсумовуванням.

Порядок дій при реалізації способу, що заявляється, є таким. Сигнал від індуктивного датчика, який постійно підпираючи гостряк, реагує на всі його лінійні переміщення, перетворюють частотно-залежні коливання, і передають по лінії живлення електроприводу.

Далі ці коливання після компаратора перетворюють в подвійний код, підсумовують і передають на блок цифрової індикації.

Це дозволяє індикувати лінійні переміщення і положення гостряка в постійному режимі.