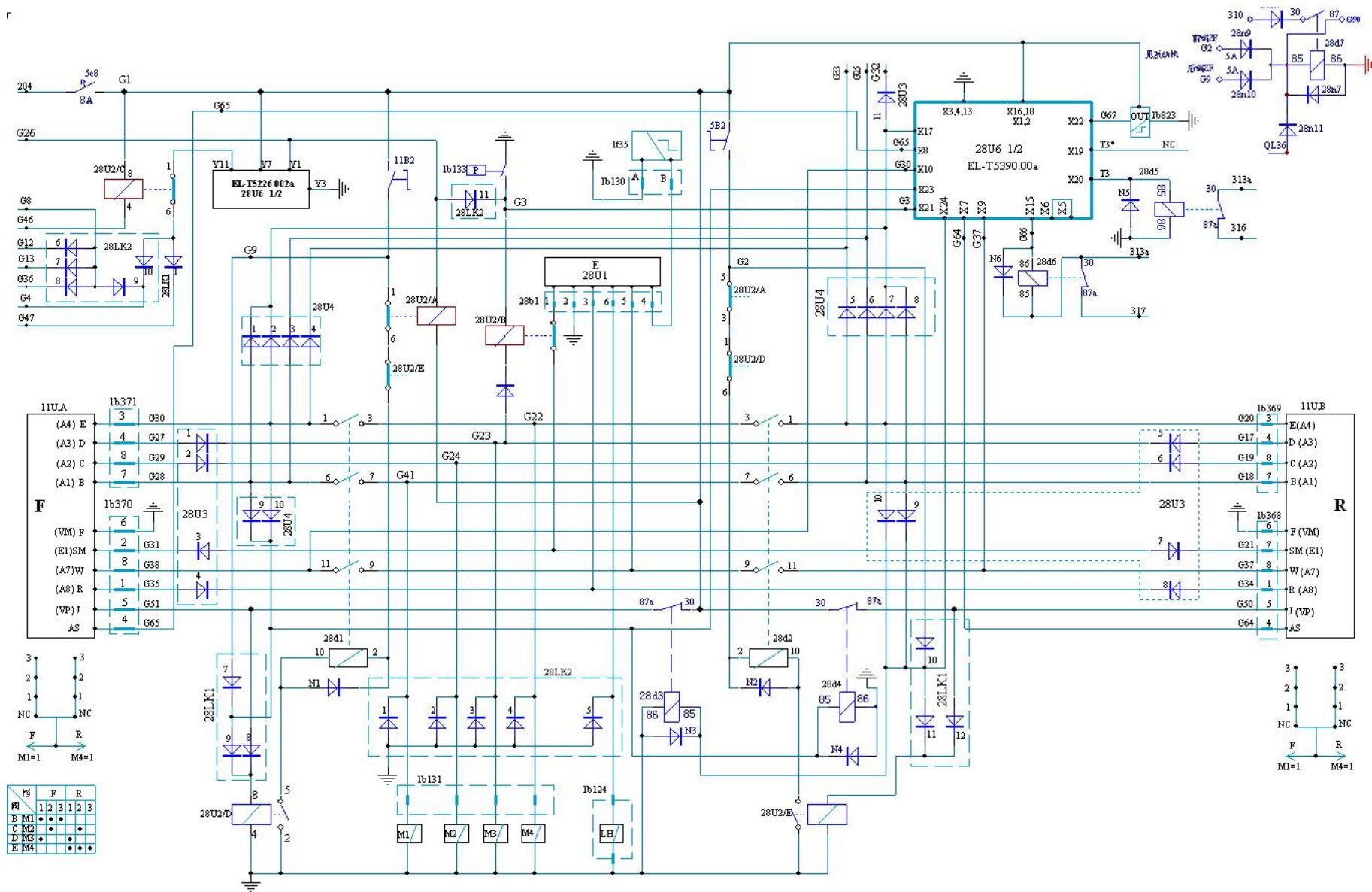
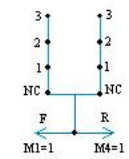


7



F

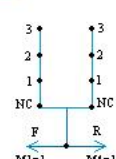
(A4) E	3	G30
(A3) D	4	G27
(A2) C	8	G29
(A1) B	7	G28
(VM) F	6	G31
(E1) SM	2	G38
(A7) W	8	G35
(A8) R	1	G51
(VP) J	5	G65
AS	4	



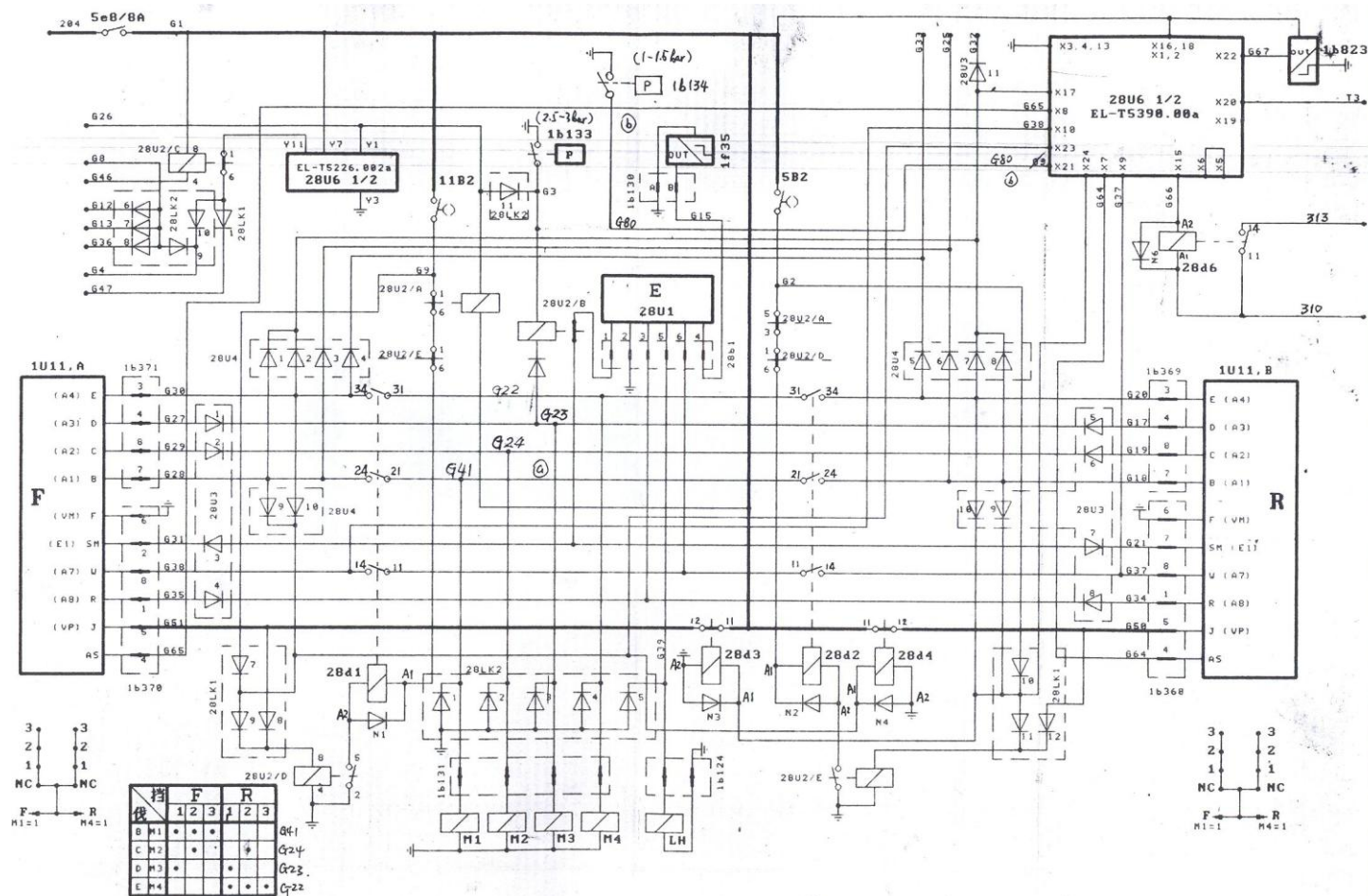
	F	R
M1	1	2
M2	3	1
M3	2	3
M4	1	2

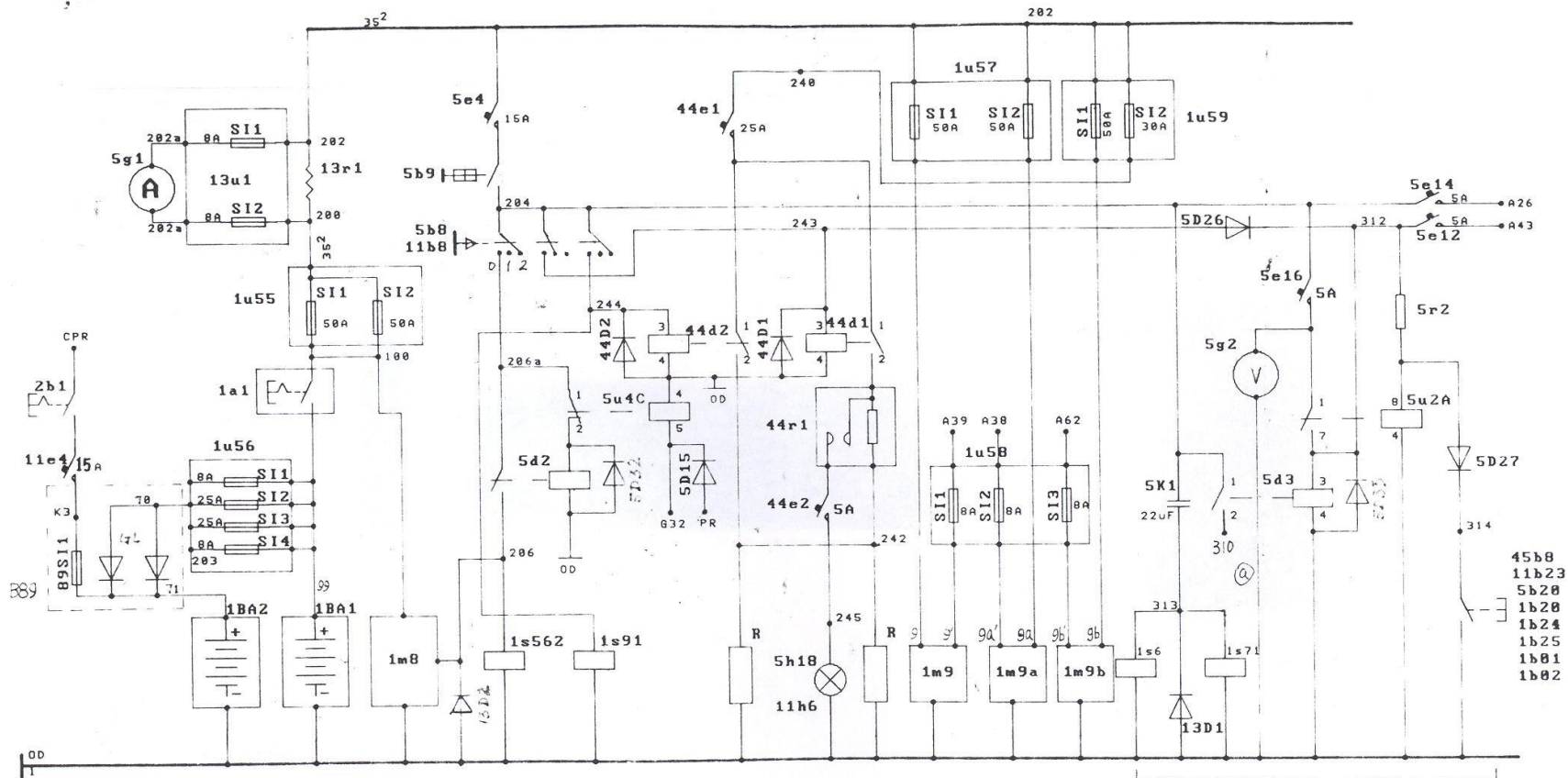
R

(A4) E	3	G20
(A3) D	4	G17
(A2) C	8	G19
(A1) B	7	G18
(VM) F	6	G21
(E1) SM	2	G37
(A7) W	8	G34
(A8) R	1	G50
(VP) J	5	G64
AS	4	



	F	R
M1	1	2
M2	3	1
M3	2	3
M4	1	2















稳定车开关量输出表1

编号 1230128-00-00 CS

符号	地址	位置	逻辑表达式	输出代表的含义
老	新	老	新	
—⊗—	Q10	Q10	$\begin{matrix} 2X10 \\ 45X10 \end{matrix}$	$\begin{matrix} 2X10 \\ 45X10 \end{matrix}$ = Q08 作业走行指示
—⊗—	Q11	Q11	$\begin{matrix} 2X12 \\ 45X1F \end{matrix}$	$\begin{matrix} 2X12 \\ 45X1F \end{matrix}$ = $QB \wedge 00 \wedge (13V1G)$ 振动开始指示
—⊗—	Q12	Q12	$\begin{matrix} 45X22 \\ 45X1I \end{matrix}$	$\begin{matrix} 45X22 \\ 45X1I \end{matrix}$ = Q05 稳定装置下降指示
—⊗—	Q13	Q13	$\begin{matrix} 2X14 \\ 45X23 \end{matrix}$	$\begin{matrix} 2X14 \\ 45X1J \end{matrix}$ = Q06 稳定装置滚轮预加载指示
—⊗—	Q14	Q14	$\begin{matrix} 2X16 \\ 45X24 \end{matrix}$	$\begin{matrix} 2X16 \\ 45X2C \end{matrix}$ = Q0E 正矢前后测量小车向左加载指示
—⊗—	Q15	Q15	$\begin{matrix} 2X18 \\ 45X25 \end{matrix}$	$\begin{matrix} 2X18 \\ 45X2E \end{matrix}$ = Q0F 正矢前后测量小车向右加载指示
—⊗—	Q16	Q16	$\begin{matrix} 2X1A \\ 45X29 \end{matrix}$	$\begin{matrix} 2X1A \\ 45X2I \end{matrix}$ = Q01 左侧夹钳夹紧指示
—⊗—	Q17	Q17	$\begin{matrix} 96X3A \\ 96X3C \end{matrix}$	$\begin{matrix} 96X2I \\ 96X2K \end{matrix}$ = Q01 右侧夹钳夹紧指示
—⊗—	Q18	Q18	$\begin{matrix} 2X1B \\ 45X2A \end{matrix}$	$\begin{matrix} 2X1B \\ 45X22 \end{matrix}$ = Q03 左侧夹钳夹紧指示
—⊗—	Q19	Q19	$\begin{matrix} 96X33 \\ 96X3D \end{matrix}$	$\begin{matrix} 96X2J \\ 96X2L \end{matrix}$ = Q03 右侧夹钳夹紧指示
—⊗—	Q1A	Q1A	$\begin{matrix} 45X2C \\ 45X24 \end{matrix}$	$\begin{matrix} 45X2C \\ 45X24 \end{matrix}$ = $\overline{Q67}$ 双弦小车下降指示
—⊗—	Q1B	Q1B	$\begin{matrix} 45X2D \\ 45X25 \end{matrix}$	$\begin{matrix} 45X2D \\ 45X25 \end{matrix}$ = Q09 双弦小车预加载指示
—⊗—	Q1C	Q1C	$\begin{matrix} 2Q1C \\ 2Q1C \end{matrix}$	$\begin{matrix} 2Q1C \\ 2Q1C \end{matrix}$ = Q69 程序正常工作指示
—⊗—	Q1D	Q1D	$\begin{matrix} 45X2E \\ 45X26 \end{matrix}$	$\begin{matrix} 45X2E \\ 45X26 \end{matrix}$ = Q0A 双弦张紧指示
—⊗—	Q1E	Q1E	$\begin{matrix} 45X3D \\ 45X28 \end{matrix}$	$\begin{matrix} 45X3D \\ 45X28 \end{matrix}$ = Q0C 前测量小车提升指示
—⊗—	Q1F	Q1F	$\begin{matrix} 45X3I \\ 45X2A \end{matrix}$	$\begin{matrix} 45X3I \\ 45X2A \end{matrix}$ = Q0D 后测量小车提升指示
—⊗—	Q20	Q1G	$\begin{matrix} 45X56 \\ 45X3M \end{matrix}$	$\begin{matrix} 45X56 \\ 45X3M \end{matrix}$ = Q63 前测量小车解锁指示
—⊗—	Q21	Q1H	$\begin{matrix} 45Q2I \\ 45Q1H \end{matrix}$	$\begin{matrix} 45Q2I \\ 45Q1H \end{matrix}$ = X37 前稳定头锁闭指示
—⊗—	Q22	Q1I	$\begin{matrix} 45X7I \\ 45X49 \end{matrix}$	$\begin{matrix} 45X7I \\ 45X49 \end{matrix}$ = Q66 正矢测量小车解锁指示
—⊗—	Q23	Q1J	$\begin{matrix} 45Q23 \\ 45Q1J \end{matrix}$	$\begin{matrix} 45Q23 \\ 45Q1J \end{matrix}$ = X36 中间测量小车锁闭指示
—⊗—	Q24	Q1K		
—⊗—	Q25	Q1L	$\begin{matrix} 45Q25 \\ 45Q1L \end{matrix}$	$\begin{matrix} 45Q25 \\ 45Q1L \end{matrix}$ = X3A 前测量小车锁闭指示
—⊗—	Q26	Q1M	$\begin{matrix} 45X58 \\ 45X40 \end{matrix}$	$\begin{matrix} 45X58 \\ 45X40 \end{matrix}$ = Q64 后测量小车解锁指示
—⊗—	Q27	Q1N	$\begin{matrix} 45Q27 \\ 45Q1N \end{matrix}$	$\begin{matrix} 45Q27 \\ 45Q1N \end{matrix}$ = X39 后测量小车锁闭指示















稳定车开关量输出表2					图号 1251075-00-00-00 CS
符号	地址	位置	逻辑表达式	输出代表的含义	
	Q28	Q20			
	Q29	Q21	45Q29 45Q21	= X38	
	Q2A	Q22	2U4B 2U4C	= Q0A	
	Q2B	Q23			
	Q2C	Q24	45Q2C 45Q24	= X3D	
	Q2D	Q25	45X3D 45X3G	= Q61	
	Q2E	Q26	45X4F 45X3F	= Q60	
	Q2F	Q27			
		Q28			
		Q29			
		Q2A			
		Q2B			
		Q2C			
		Q2D			
		Q2E			
		Q2F			
		Q2G			
		Q2H			
		Q2I			
	Q41	Q2J	2U1A 2U1A	= 0BV[00^(13V1G)]	
	Q42	Q2K	2U1B 2U1B	= 08^44^45^45	
	Q54	Q2L	2X5B 2X43	= 44^45^45	
	Q74	Q2M	G25 28U2C G25 28U2C	= Q08	
	Q76	Q2N	2X52 2X3I	= Q61	

















































稳定车开关量输出表 5					图号 ZS1078-00-00-03 CS
符号	地址 老 新	位置 老 新	逻辑表达式	输出代表含义	
	QL30	QL30	IS228A	$=1H \wedge 0A \wedge 01 \wedge 03$	前稳定头提升阀
	QL31	QL31	IS228	$=1H \wedge 0A \wedge 01 \wedge 03$	后稳定头提升阀
	QL32	QL32	IS230A	$=005$	左稳定头下降阀
	QL33	QL33	IS230	$=005$	右稳定头下降阀
	QL34	QL34	IS226	$=006$	稳定头水平加载阀
	QL35	QL35	IS227	$=007$	稳定头水平卸载阀
	QL36	QL36	IS637	$=5K \wedge 3L$	液压马达离合阀(前)
	QL37	QL37	IS638	$=5K \wedge 3L$	液压马达离合阀(后)
	QL38	QL38	IS233	$=001$	左侧夹钳夹紧阀
	QL39	QL39	IS233A	$=003$	右侧夹钳夹紧阀
	QL3A	QL3A	IS240	$=1L \wedge 2M \wedge 2N \wedge 34$	前稳定头左移阀
	QL3B	QL3B	IS241	$=1M \wedge 2M \wedge 2N \wedge 34$	前稳定头右移阀
	QL3C	QL3C	IS278	$=C1L \vee 1M \wedge 2M \wedge 2N \wedge 34$	前稳定头旁通阀
	QL3D	QL3D	IS240A	$=1N \wedge 30 \wedge 31 \wedge 35$	后稳定头左移阀
	QL3E	QL3E	IS241A	$=20 \wedge 30 \wedge 31 \wedge 35$	后稳定头右移阀
	QL3F	QL3F	IS279	$=C1N \vee 20 \wedge 30 \wedge 31 \wedge 35$	后稳定头旁通阀
	QL40	QL3G	IS440	$=08 \wedge 44 \wedge 45 \wedge 46$	运行短路滑阀
		QL3H			
		QL3I			
	QL43	QL3J	IS609	$=067$	双弦小车提升阀
	QL44	QL3K	IS610	$=009$	双弦小车下降阀
	QL45	QL3L	IS605	$=00A$	双弦张紧阀
	QL46	QL3M	IS597	$=00C$	前测量小车升起阀
	QL47	QL3N	IS599	$=00D$	后测量小车升起阀

稳定车开关量输出表 5					图号 ZS1078-00-00-03 CS
符号	地址	位置	逻辑表达式	输出代表含义	
老	新	老	新		
	QL30	QL30	IS228A	$=1H \wedge 0A \wedge 01 \wedge 03$	前稳定头提升阀
	QL31	QL31	IS228	$=1H \wedge 0A \wedge 01 \wedge 03$	后稳定头提升阀
	QL32	QL32	IS230A	$=005$	左稳定头下降阀
	QL33	QL33	IS230	$=005$	右稳定头下降阀
	QL34	QL34	IS226	$=006$	稳定头水平加载阀
	QL35	QL35	IS227	$=007$	稳定头水平卸载阀
	QL36	QL36	IS637	$=5K \wedge 3L$	液压马达离合阀(前)
	QL37	QL37	IS638	$=5K \wedge 3L$	液压马达离合阀(后)
	QL38	QL38	IS233	$=001$	左侧夹钳夹紧阀
	QL39	QL39	IS233A	$=003$	右侧夹钳夹紧阀
	QL3A	QL3A	IS240	$=1L \wedge 2M \wedge 2N \wedge 34$	前稳定头左移阀
	QL3B	QL3B	IS241	$=1M \wedge 2M \wedge 2N \wedge 34$	前稳定头右移阀
	QL3C	QL3C	IS278	$=C1L \vee 1M \wedge 2M \wedge 2N \wedge 34$	前稳定头旁通阀
	QL3D	QL3D	IS240A	$=1N \wedge 30 \wedge 31 \wedge 35$	后稳定头左移阀
	QL3E	QL3E	IS241A	$=20 \wedge 30 \wedge 31 \wedge 35$	后稳定头右移阀
	QL3F	QL3F	IS279	$=C1N \vee 20 \wedge 30 \wedge 31 \wedge 35$	后稳定头旁通阀
	QL40	QL3G	IS440	$=08 \wedge 44 \wedge 45 \wedge 46$	运行短路滑阀
		QL3H			
		QL3I			
	QL43	QL3J	IS609	$=067$	双弦小车提升阀
	QL44	QL3K	IS610	$=009$	双弦小车下降阀
	QL45	QL3L	IS605	$=00A$	双弦张紧阀
	QL46	QL3M	IS597	$=00C$	前测量小车升起阀
	QL47	QL3N	IS599	$=00D$	后测量小车升起阀

稳定车开关量输出表 4

图号 ZS107B-10-00-00 CS

符号	地址	位置	逻辑表达式	输出代表的含义
	QL48 QL40	1S271	= QDE	正矢前后测量小车向左加载阀
	QL49 QL41	1S270	= QDF	正矢前后测量小车向右加载阀
	QL4A QL42	1S21	(44 V45 V46 ^ 43) V08 ^ 11 ^ 1E ^ 26 ^ 24	缓解阀
	QL4B QL43	1S593	= Q60	正矢测量小车提升阀
	QL4C QL44	1S448	= Q61	正矢测量弦张紧阀
	QL4D QL45			
	QL4E QL46			
	QL52 QL47	1S572	= Q69	液压作业系统安全阀
	QL53 QL48	1S573	= Q69	液压作业系统安全阀
	QL49			
	QL55 QL4A	1S636	= Q69	作业压力建立阀
	QL56 QL4B	1S608	= X3C	双弦小车解锁阀
	QL58 QL4C	1S588	= Q63	前测量小车解锁阀
	QL59 QL4D	1S580	= Q64	后测量小车解锁阀
	QL5B QL4E	1S576	= Q66	正矢测量小车解锁阀
	QL5C QL4F	1S606	= X47	前稳定头解锁阀
	QL5D QL4G	1S607	= X48	后稳定头解锁阀

稳定车开关量输入表1				ZSJ078-00-00-00 CS			
符号	地址	输入代表的含义	符号	地址	输入代表的含义		
	2X10	作业走行开始		45X08	后稳定头向右入轨道		
	2X11	作业走行停止		45X09	左夹钳夹紧-放松		
	2X12	振动开始		45X24	右夹钳夹紧-放松		
	2X13	振动停止		45X08	双弦小车提升		
	2X14	稳定装置滚轮预加载		45X08	双弦小车下降		
	2X15	稳定装置滚轮卸载		45X08	双弦双车预加载		
	2X16	左测量小车水平预加载		45X08	双弦张紧		
	2X17	左测量小车水平卸载		45X08	双弦松弛		
	2X18	右测量小车水平预加载		45X08	前测量小车提升		
	2X19	右测量小车水平卸载		45X08	前测量小车下降		
	2X1A	左侧夹钳夹紧-放松		45X08	后测量小车提升		
	2X1B	右侧夹钳夹紧-放松		45X08	后测量小车下降		
	6X1C	振动作业按钮锁闭		45X08	左侧测量小车预加载		
	45X1D	作业走行开始		45X08	左侧测量正车预加载		
	45X1E	作业走行停止		45X08	左侧测量正车预加载		
	45X1F	振动开始		45X08	左侧测量正车预加载		
	45X2D	振动停止		76X08	作业走行停止 (左)		
	45X2E	稳定装置提升		76X08	作业走行停止 (右)		
	45X2F	稳定装置下降		76X08	左侧夹钳张紧 (左)		
	45X3E	稳定装置滚轮预加载		76X08	右侧夹钳张紧 (左)		
	45X2H	稳定装置滚轮卸载		76X08	左侧夹钳张紧 (右)		
	45X3F	前稳定头向左入轨道		76X08	右侧夹钳张紧 (右)		
	45X2G	前稳定头向右入轨道		1X3E	前稳定头下降接近开关		
	45X2I	后稳定头向左入轨道		1X3F	前稳定头下降接近开关		

稳定车开关量输入表 2

图号 ZS1026-00-00-20 CS

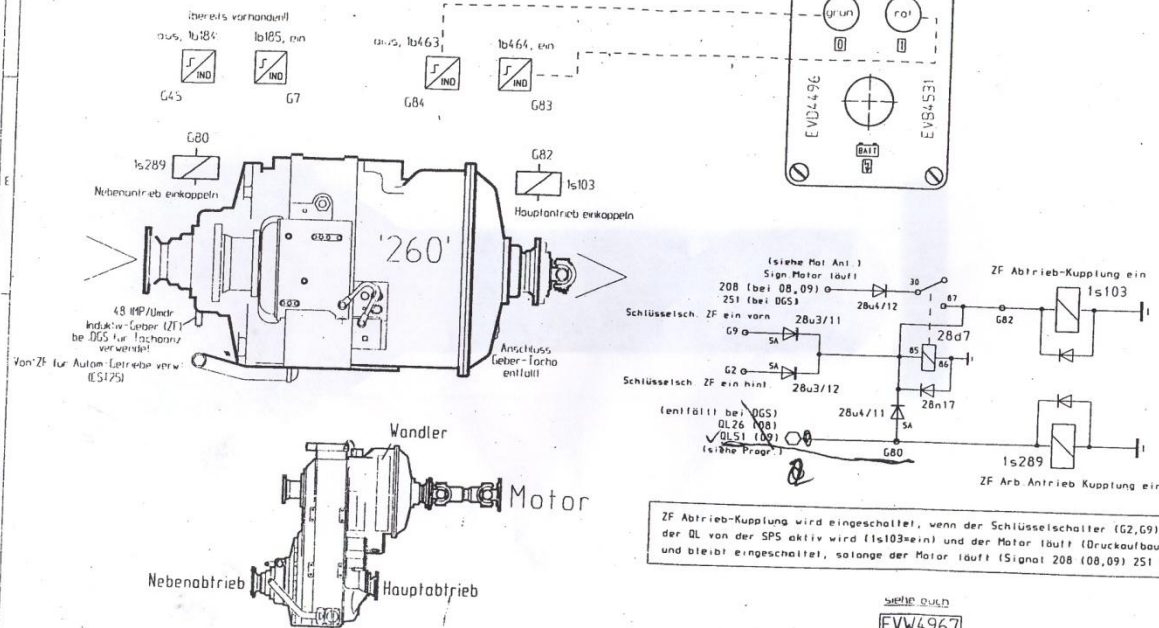
符号	位址	输入代表的含义	符号	位址	输入代表的含义
	1X40 1X30	后稳定头下降左接近开关		45X58 45X40	后测量车锁定开关
	1X41 1X31	后稳定头下降右接近开关		45X59 45X41	后测量车开启开关
	1X42 1X32	中间测量小车下降左接近开关		X5A X42	
	1X43 1X33	中间测量小车下降右接近开关		2X5B 2X43	作业驱动轴接合开关
	1X44 1X34	前稳定头上升左限位开关		1X5C 1X44	1号轴作业走行离合器啮合
	1X45 1X35	后稳定头上升右限位开关		1X5D 1X45	2号轴作业走行离合器啮合
	1X46 1X36	中间测量车锁闭		1X5E 1X46	主动轴作业走行离合器啮合
	1X47 1X37	前稳定头锁闭		45X6F 45X47	前稳定头锁定-闭锁开关
	1X48 1X38	后稳定头锁闭		45X7G 45X48	后稳定头锁定-闭锁开关
	1X49 1X39	后测量车锁闭		45X7H 45X49	正矢测量车锁定开关
	1X4A 1X3A	前测量车锁闭		45X7I 45X4A	正矢测量车开启开关
	1X4B X3B				
	45X4C 45X3C	双弦小车锁定开启开关			
	1X4D 1X3D	正矢小车锁闭			
	45X4E 45X3E	正矢小车提升开关			
	45X4F 45X3F	正矢小车下降开关			
	45X5D 45X3D	正矢弦张紧开关			
	45X5I 45X3I	正矢弦松弛开关			
	2X52 2X32	正矢弦张紧开关			
	2X53 2X33	正矢弦松弛开关			
	X5H X3K				
	X5J X3L				
	45X6J 45X3J	前测量车锁定开关			
	45X6K 45X3K	前测量车开启开关			

图号 ZS1026-00-00-20 CS

STOPFMASCHINE 09-32

bei ZF-260

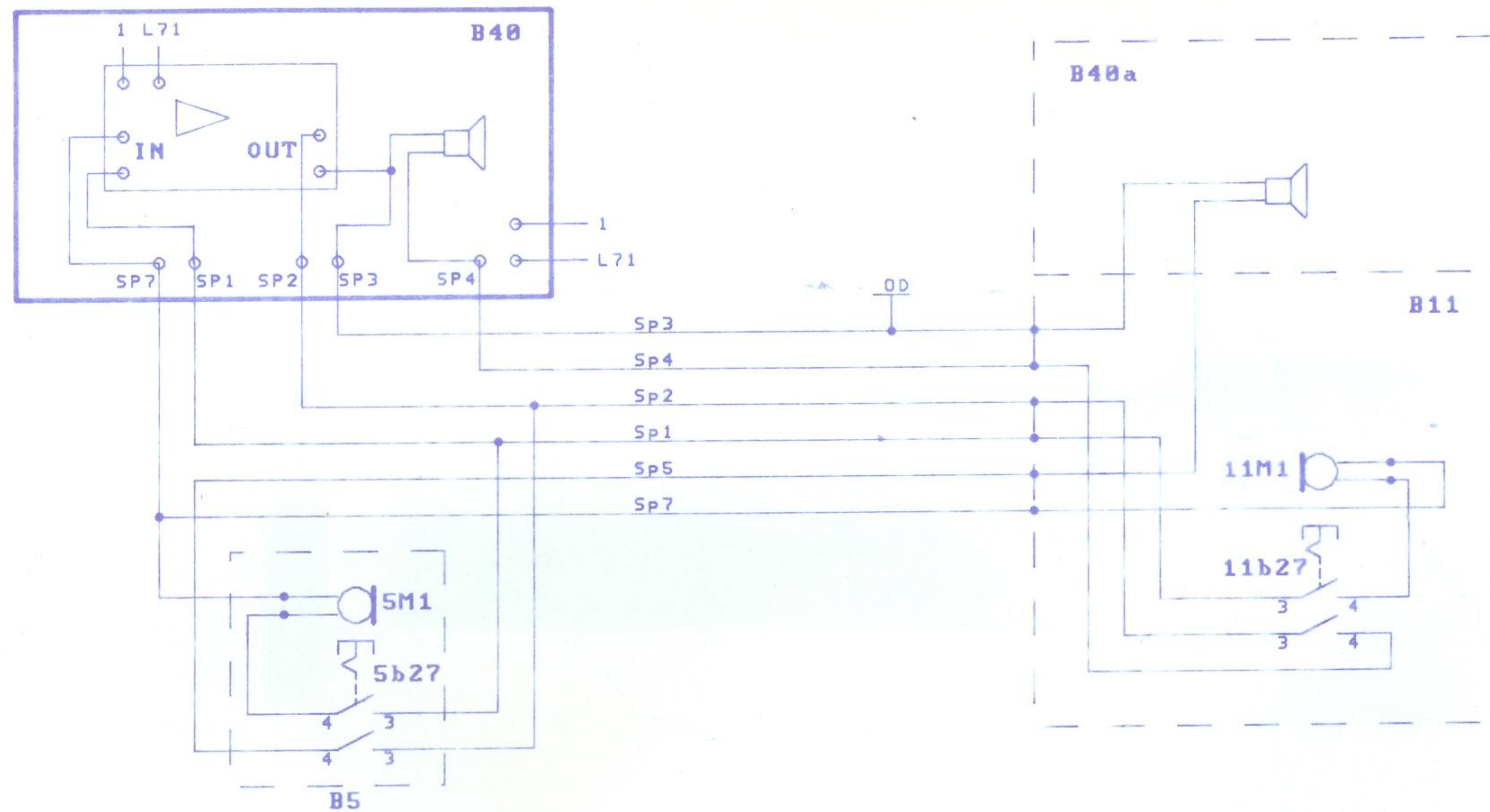
Kein Getrie

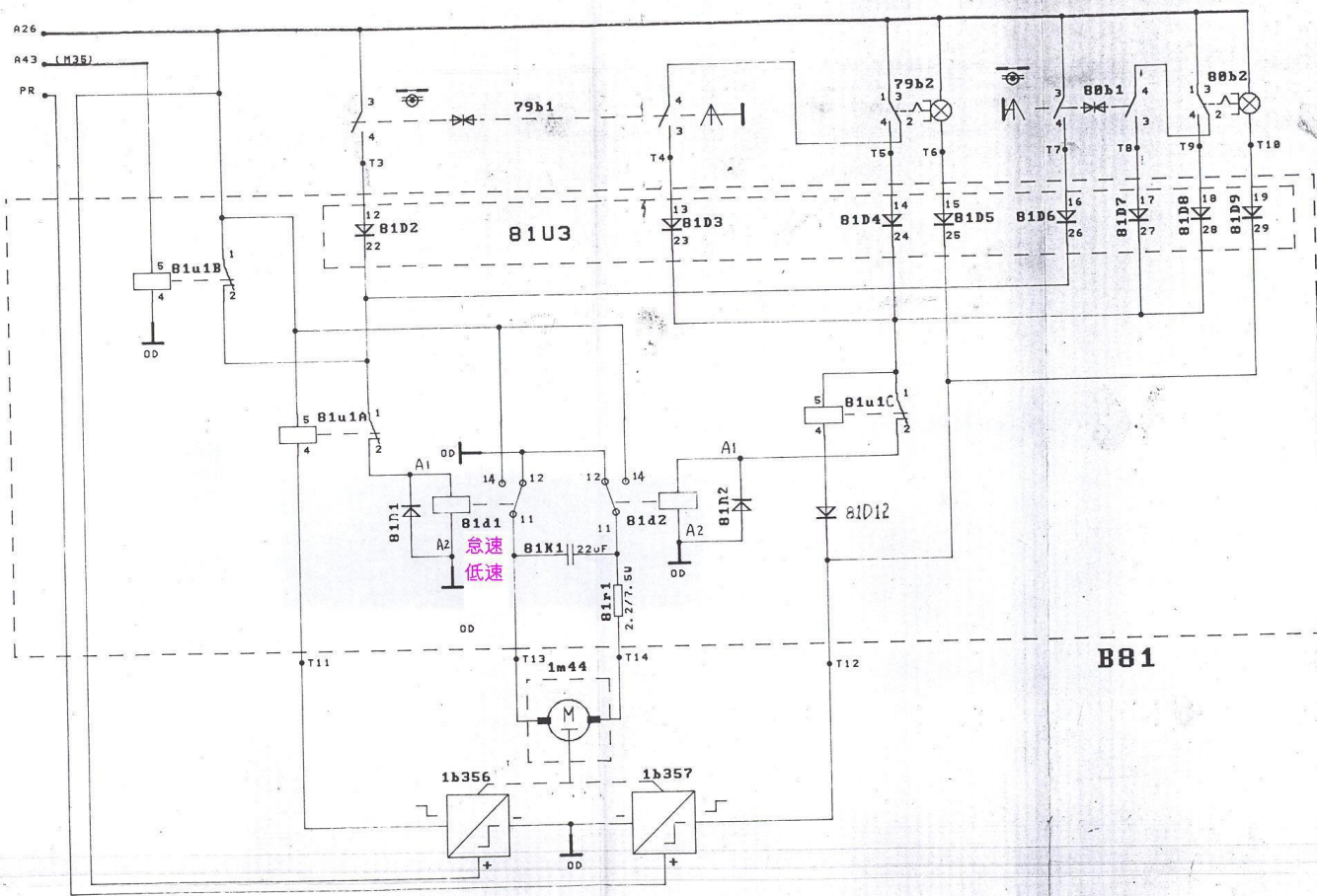


bei ZF-207

EVW4967

Funktionsschema





稳定车程控子程序表1		
地址	逻辑关系表达式	物理含义
Q00 (X00)	$2N \wedge 2M \wedge 30 \wedge 31$	稳定装置下降到位
Q01 (X01)	输入/输出: $(1AV21V2IV2K) \wedge (C00V01)$	左侧夹钳夹紧
Q02 (X02)	RAM for Q01	Q01的暂存器
Q03 (X03)	输入/输出: $(18V22V2JV2L) \wedge (C00V03)$	右侧夹钳夹紧
Q04 (X04)	RAM for Q03	Q03的暂存器
Q05 (X05)	输入: $(1H \wedge 1I \wedge 1J \wedge 32 \wedge 35) \wedge (57 \wedge 58) \vee (C57V38 \wedge 34 \wedge 35)$ 保持: $(1H \wedge 37 \wedge 38) \vee (C57V38) \wedge 34 \wedge 35$	稳定装置下降
Q06 (X06)	输入: $(14V1J) \wedge 00$ 保持: $00 \wedge 15 \wedge 1K$	稳定装置滚轮预加载
Q07 (X07)	输入: $(15V1K)$ 保持: $14 \wedge 1J$	稳定装置滚轮卸载
Q08 (X08)	输入: $(15A \wedge 35 \wedge 36 \wedge 37 \wedge 38) \vee (C52 \wedge 33 \wedge 00) \wedge (10V1D) \wedge 59 \wedge 3L$ 保持: $(15A \wedge 35 \wedge 36 \wedge 37 \wedge 38) \vee (C52 \wedge 33 \wedge 00) \wedge 1A \wedge 1B \wedge 15 \wedge 17 \wedge 3A \wedge 3L$	作业走行
Q09 (X09)	输入: $25 \wedge 32 \wedge 33 \wedge 00$ 保持: $23 \wedge 32 \wedge 33$	双弦小车预加载
Q0A (X0A)	输入: $23 \wedge 26 \wedge 27 \wedge 09$ 保持: $23 \wedge 27 \wedge 09$	双弦张紧
Q0B (X0B)	输入: $(12V1F) \wedge 00 \wedge 08 \wedge 1C$ 保持: $13 \wedge 1G \wedge 00 \wedge 08 \wedge 1C$	振动测试
Q0C (X0C)	输入: $28 \wedge 29 \wedge 0E \wedge 0F$ 保持: 29	前测量小车提升
Q0D (X0D)	输入: $2A \wedge 2B \wedge 0E \wedge 0F$ 保持: $2B$	后测量小车提升
Q0E (X0E)	输入: $(16V2C) \wedge 0F$ 保持: $17 \wedge 19 \wedge 2D \wedge 2E \wedge 3A \wedge 3B \wedge 3C \wedge 3D \wedge 3E \wedge 3F \wedge 3G$	正矢前后测量小车向左加载
Q0F (X0F)	输入: $(18V2E) \wedge 0E$ 保持: $19 \wedge 23 \wedge 25 \wedge 26 \wedge 27 \wedge 28 \wedge 29 \wedge 30 \wedge 31 \wedge 32 \wedge 33 \wedge 34 \wedge 35 \wedge 36 \wedge 37 \wedge 38 \wedge 39 \wedge 40 \wedge 41 \wedge 42 \wedge 43 \wedge 44 \wedge 45 \wedge 46 \wedge 47 \wedge 48 \wedge 49 \wedge 50 \wedge 51 \wedge 52 \wedge 53 \wedge 54 \wedge 55 \wedge 56 \wedge 57 \wedge 58 \wedge 59 \wedge 60 \wedge 61 \wedge 62 \wedge 63 \wedge 64 \wedge 65 \wedge 66 \wedge 67 \wedge 68 \wedge 69 \wedge 70 \wedge 71 \wedge 72 \wedge 73 \wedge 74 \wedge 75 \wedge 76 \wedge 77 \wedge 78 \wedge 79 \wedge 80 \wedge 81 \wedge 82 \wedge 83 \wedge 84 \wedge 85 \wedge 86 \wedge 87 \wedge 88 \wedge 89 \wedge 90 \wedge 91 \wedge 92 \wedge 93 \wedge 94 \wedge 95 \wedge 96 \wedge 97 \wedge 98 \wedge 99$	正矢前后测量小车向右加载

稳定车控制子程序表 2

图号 ZS1078-00-00-00 CS

地址	逻辑关系表达式	物理含义
Q60 (X60)	输入: $3E \wedge \overline{5F} \wedge \overline{DE} \wedge \overline{DF}$ 保持: 无	正矢测量小车提升
Q61 (X61)	输入: $(5GV51) \wedge \overline{DC} \wedge \overline{DD} \wedge \overline{D7} \wedge \overline{DA} \wedge \overline{DB} \wedge \overline{DH} \wedge \overline{DI} \wedge \overline{DO}$ 保持: $\overline{DC} \wedge \overline{DD} \wedge \overline{D7} \wedge \overline{DA} \wedge \overline{DB} \wedge \overline{DH} \wedge \overline{DI} \wedge \overline{DO}$	正矢测量弦张紧
Q62 (X62)		
Q63 (X63)	输入: $3NA5M$ 保持: $5M$	前测量小车解锁
Q64 (X64)	输入: $4I \wedge \overline{4J}$ 保持: $4J$	后测量小车解锁
Q65 (X65)		
Q66 (X66)	输入: $4A \wedge \overline{49}$ 保持: 49	正矢测量小车解锁
Q67 (X67)	输入: $23A54 \wedge 35$ 保持: 24	双弦小车提升
Q68 (X68)		
Q69 (X69)	输入/输出 操作输入 2b1	程序运行

图例: 见附录 1

