



培训材料

WD-320稳定车网络控制系统操作应用

卓海军

2015-08-10

目录



1

操作面板介绍

2

系统工作流程

3

交流

目录



1

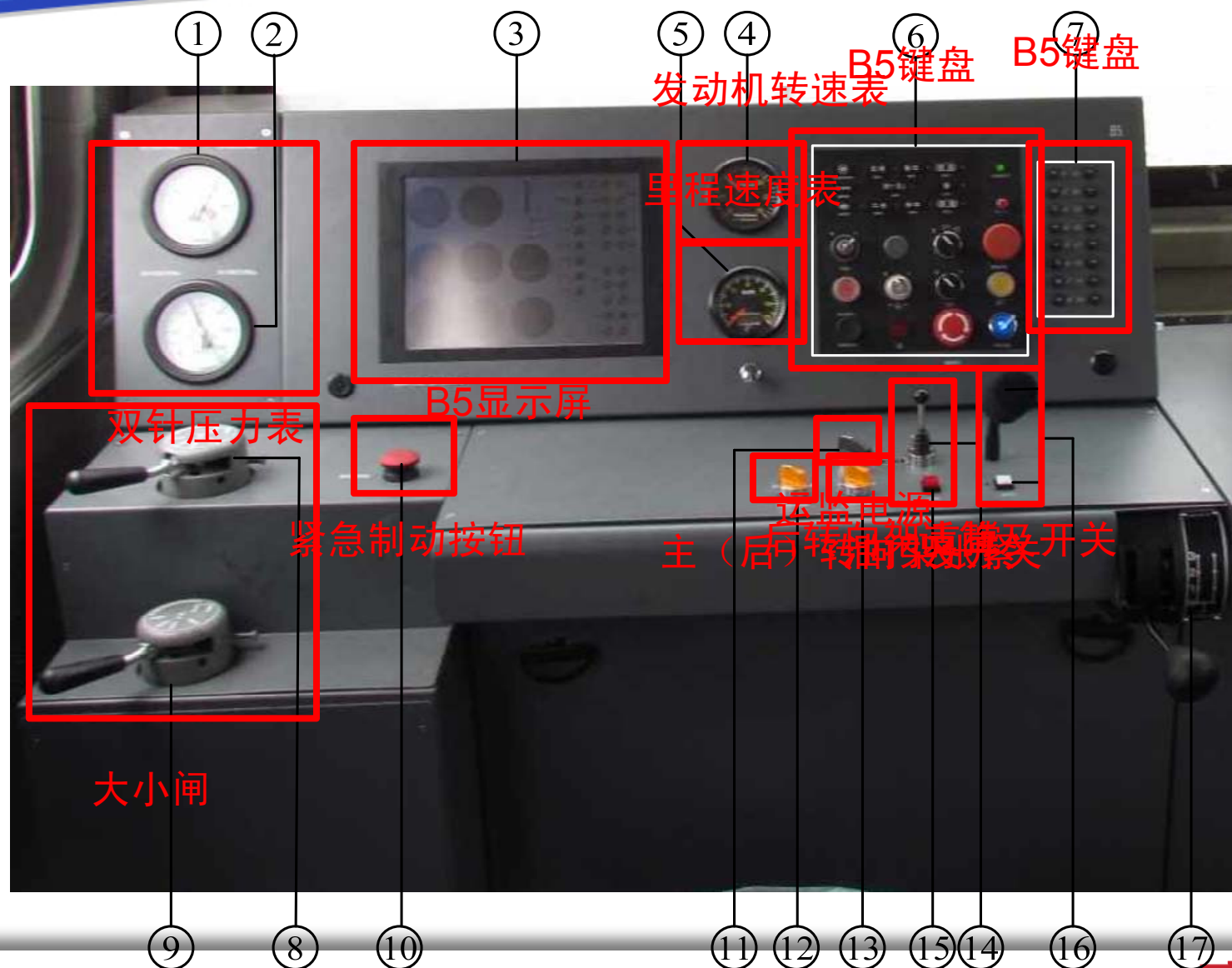
操作面板介绍

1 操作面板介绍



后司机室B5箱：主要控制高速走行、通话、照明等。

1 操作面板介绍



1 操作面板介绍

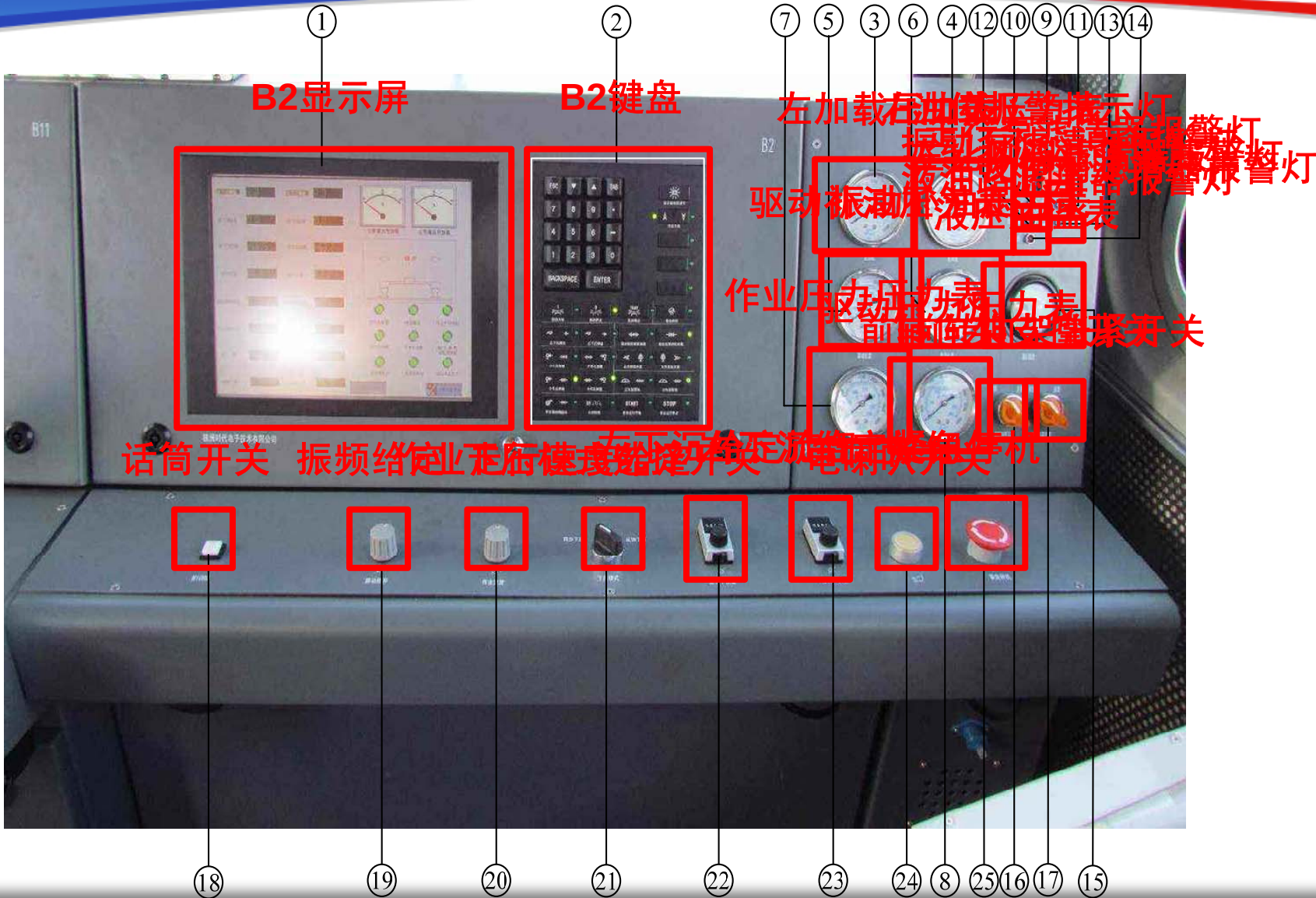


1 操作面板介绍

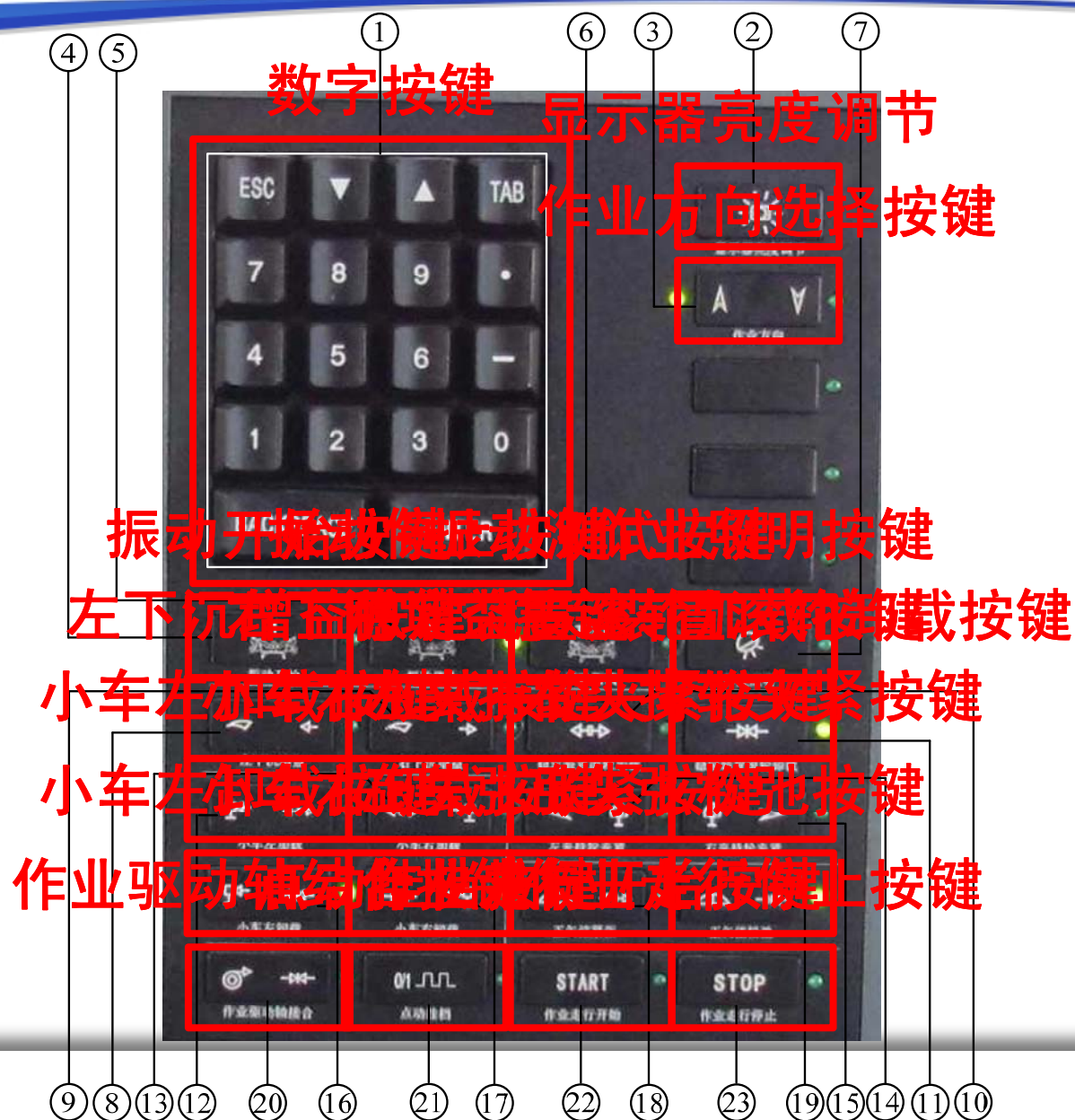


前司机室操作台B2箱：主要控制作业走行速度、振动频率、左右加载等。

1 操作面板介绍



1 操作面板介绍

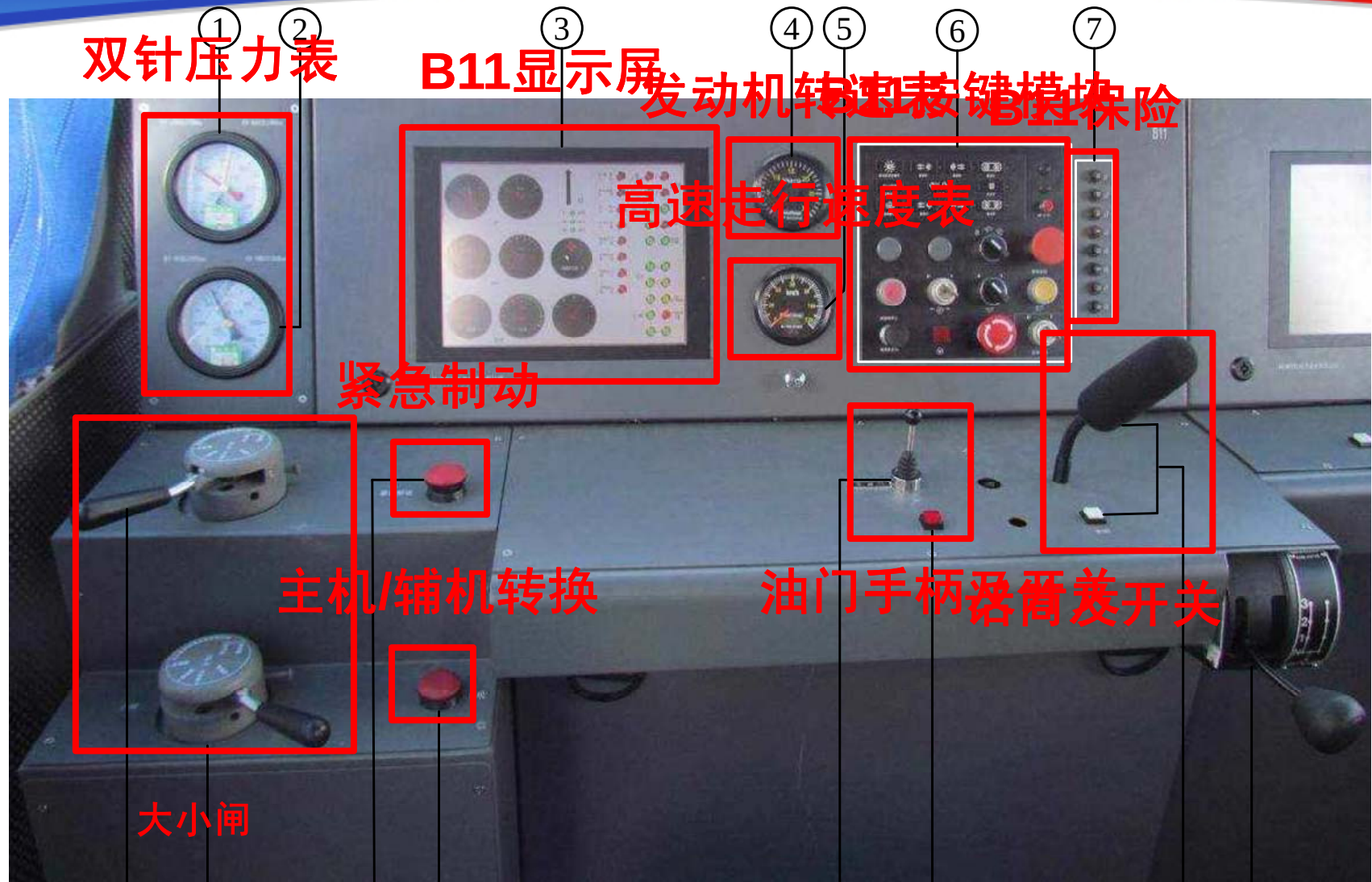


1 操作面板介绍



前司机室操作台B11箱主要功能和B5箱相同，主要控制电源、高速走行、通话、照明等，不同之处主要是没有B5箱的总电源和网络电源开关，而增加了作业电源开关。

1 操作面板介绍



1 操作面板介绍

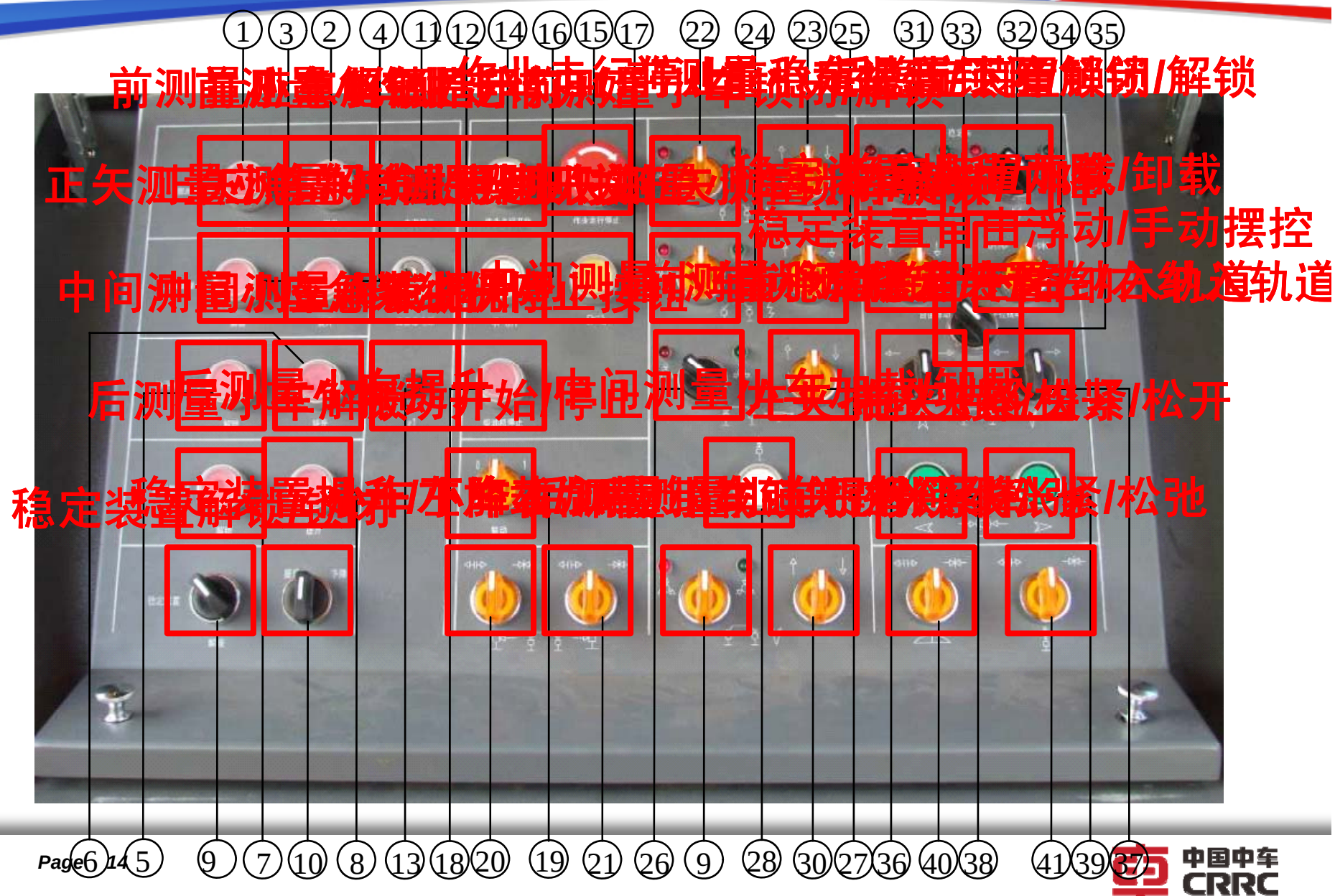


1 操作面板介绍

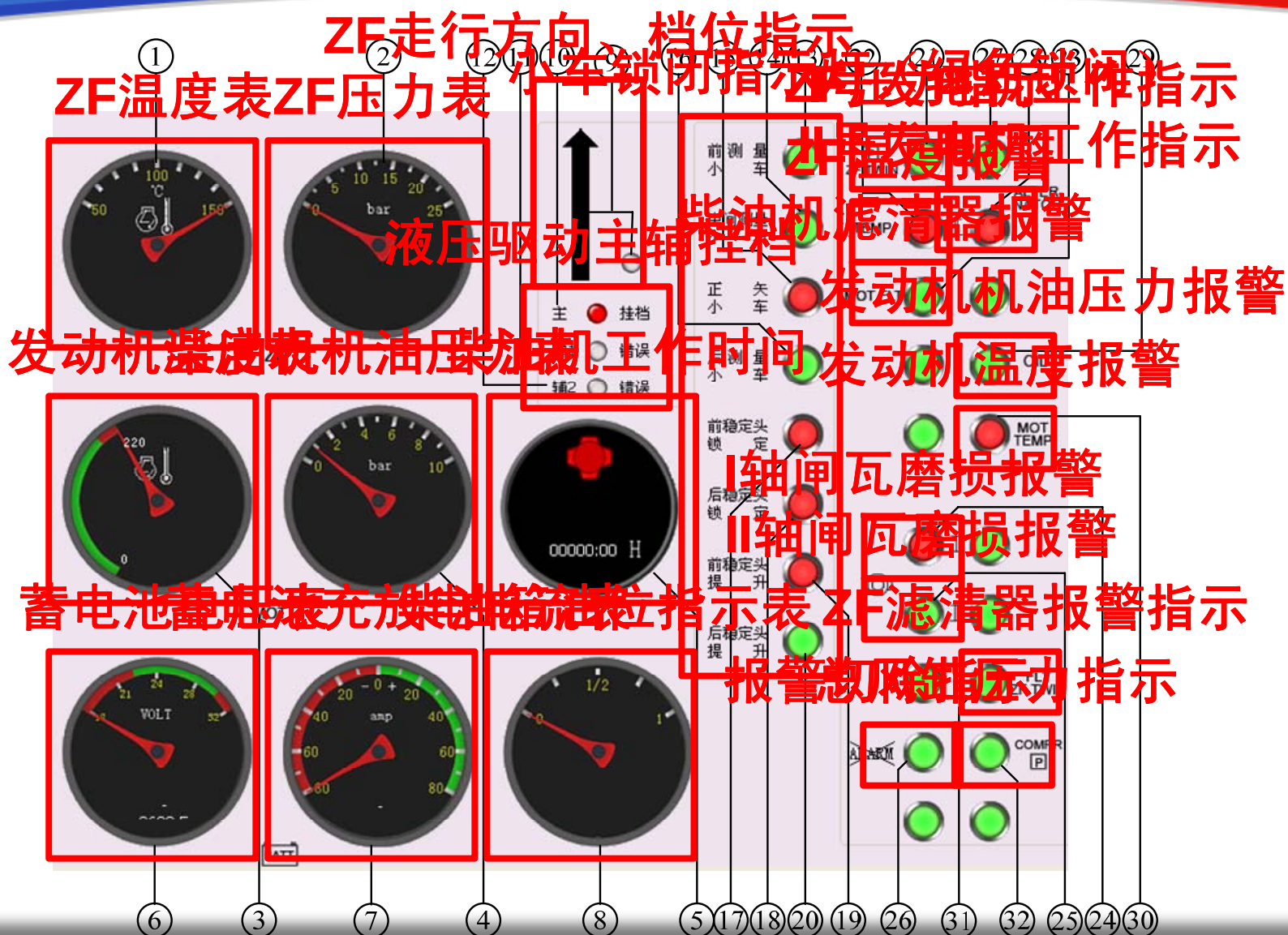


平台稳定头控制台B45箱： 主要控制小车和稳定头的收放，加载，弦张紧等功能，控制小车和稳定头收放有程控和应急两组按钮开关。

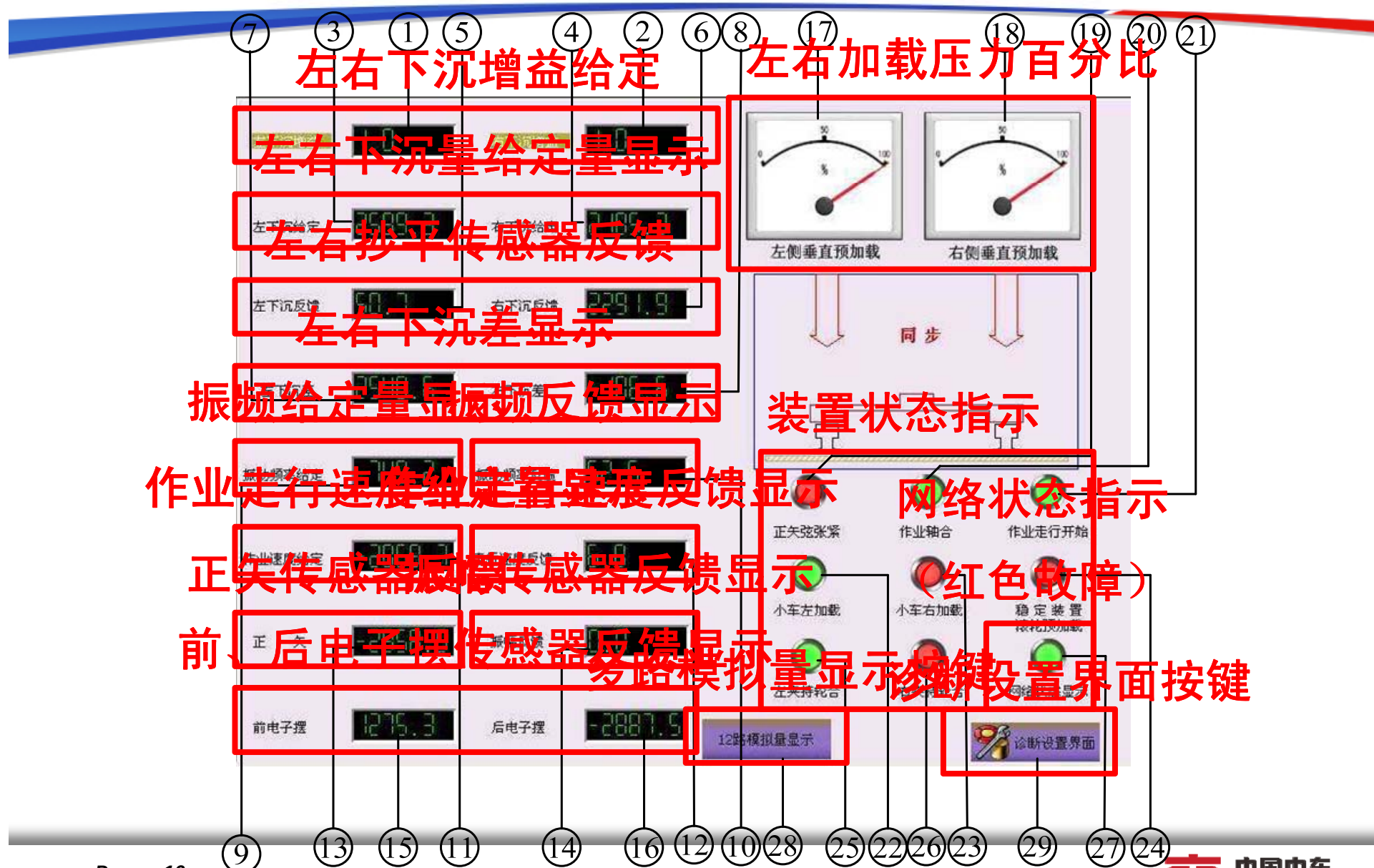
1 操作面板介绍



1 操作面板介绍



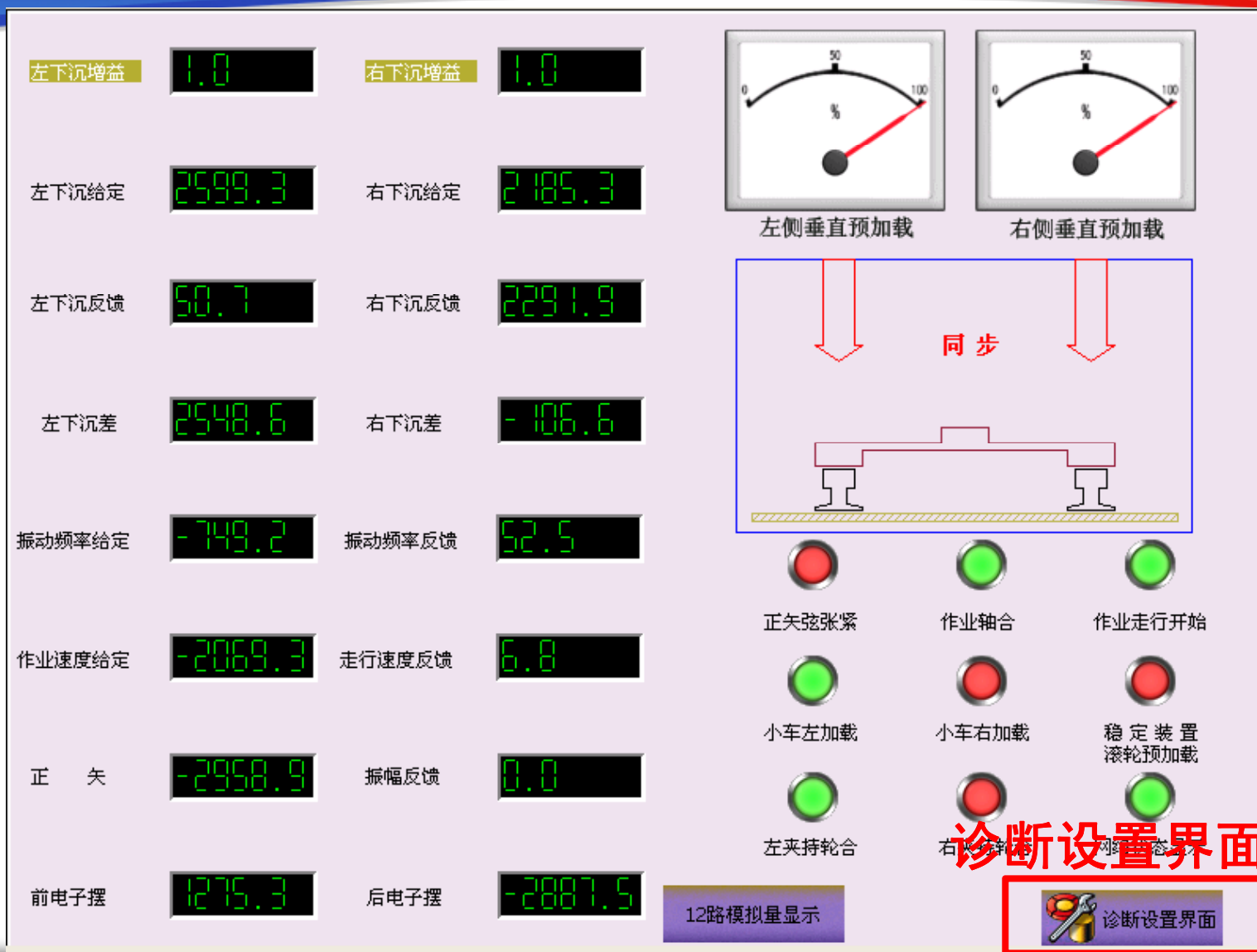
1 操作面板介绍



1 操作面板介绍



1 操作面板介绍



1 操作面板介绍



1 操作面板介绍

返回上一个模块参数设置界面 模块参数设置界面 模块参数设置界面 模块参数设置界面

进入当前模块参数设置界面

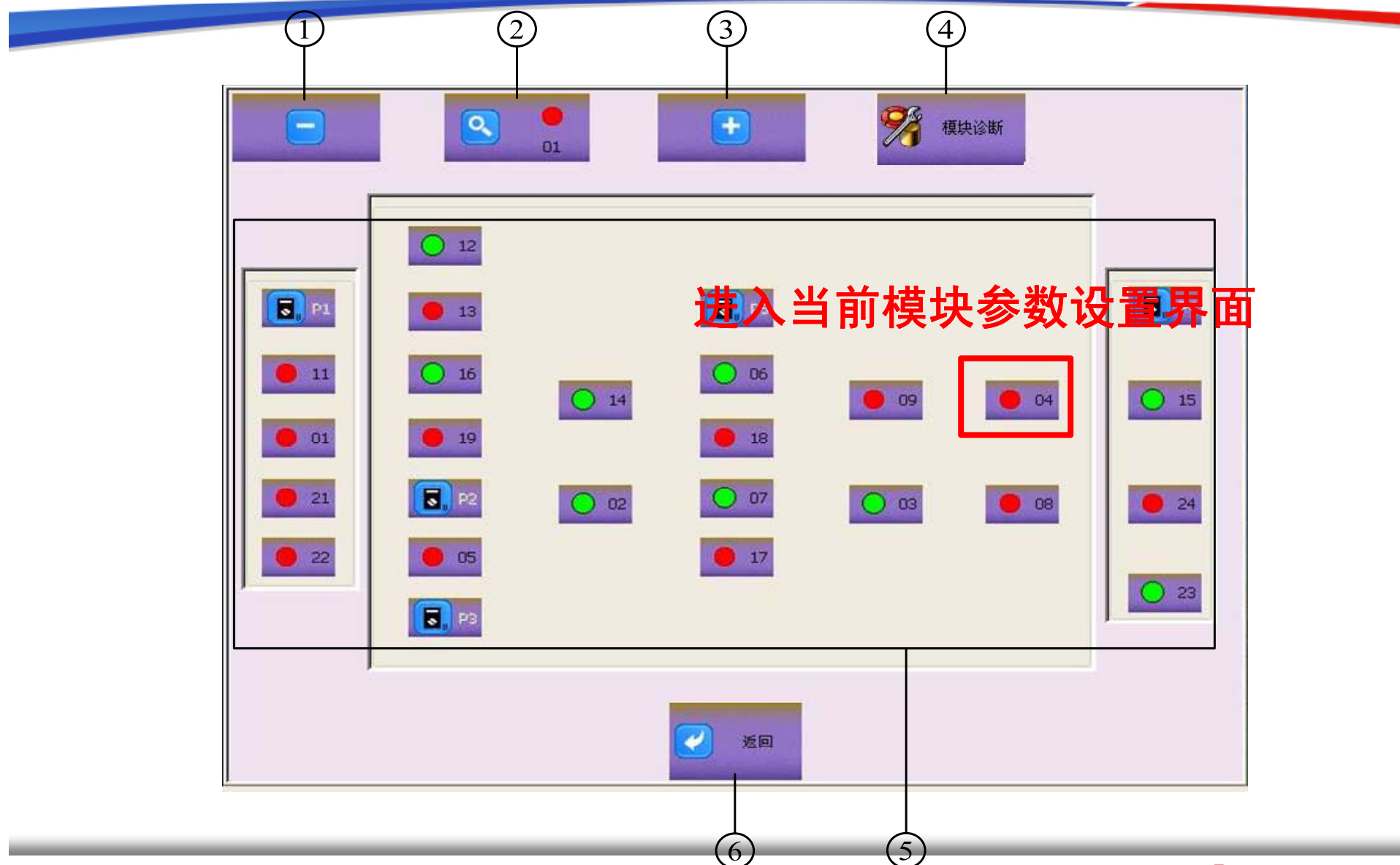


1 操作面板介绍

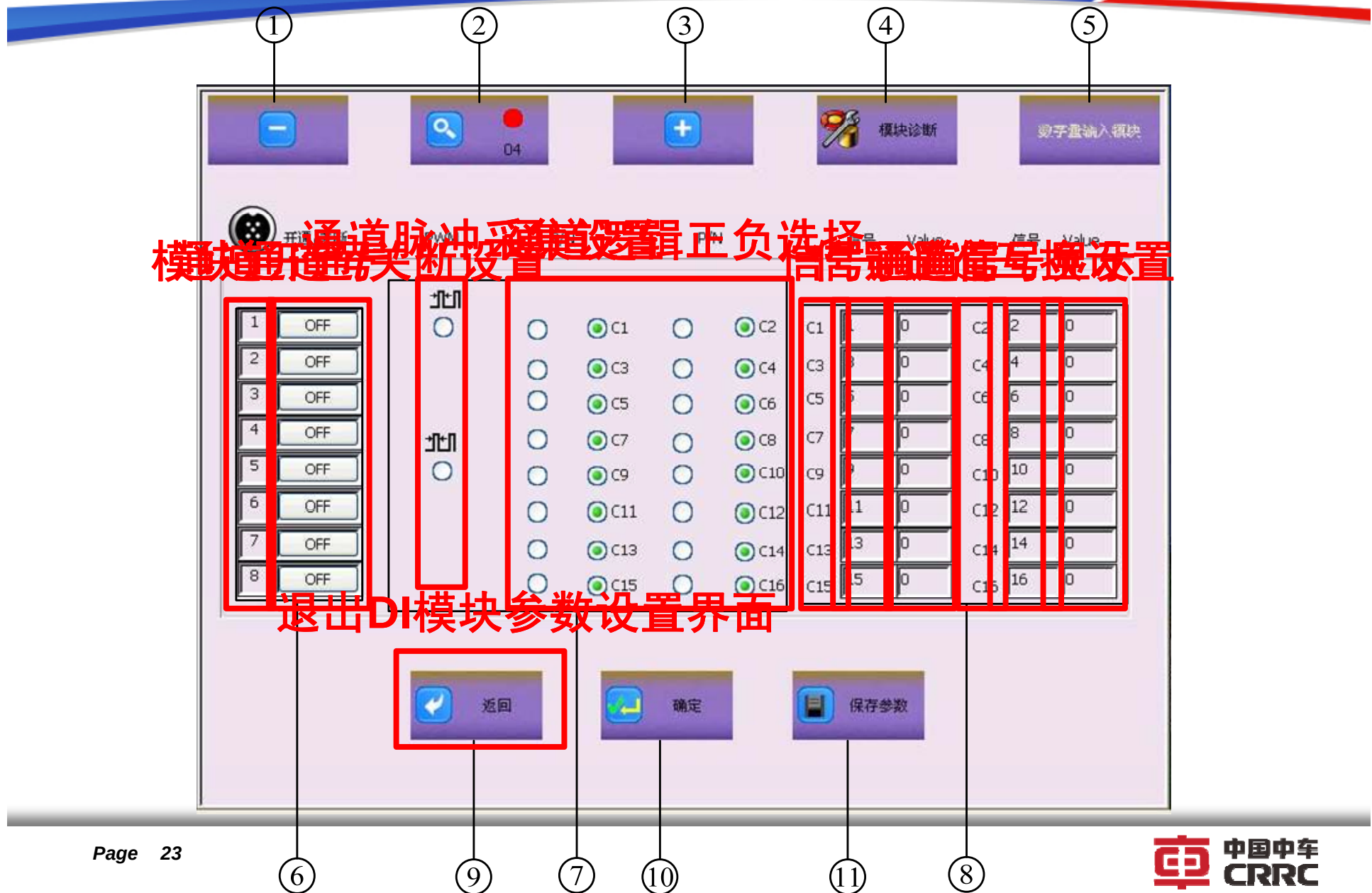
返回上一当量界面 当量界面 模块设置 界面 模块参数设置 模块参数显示 模块参数



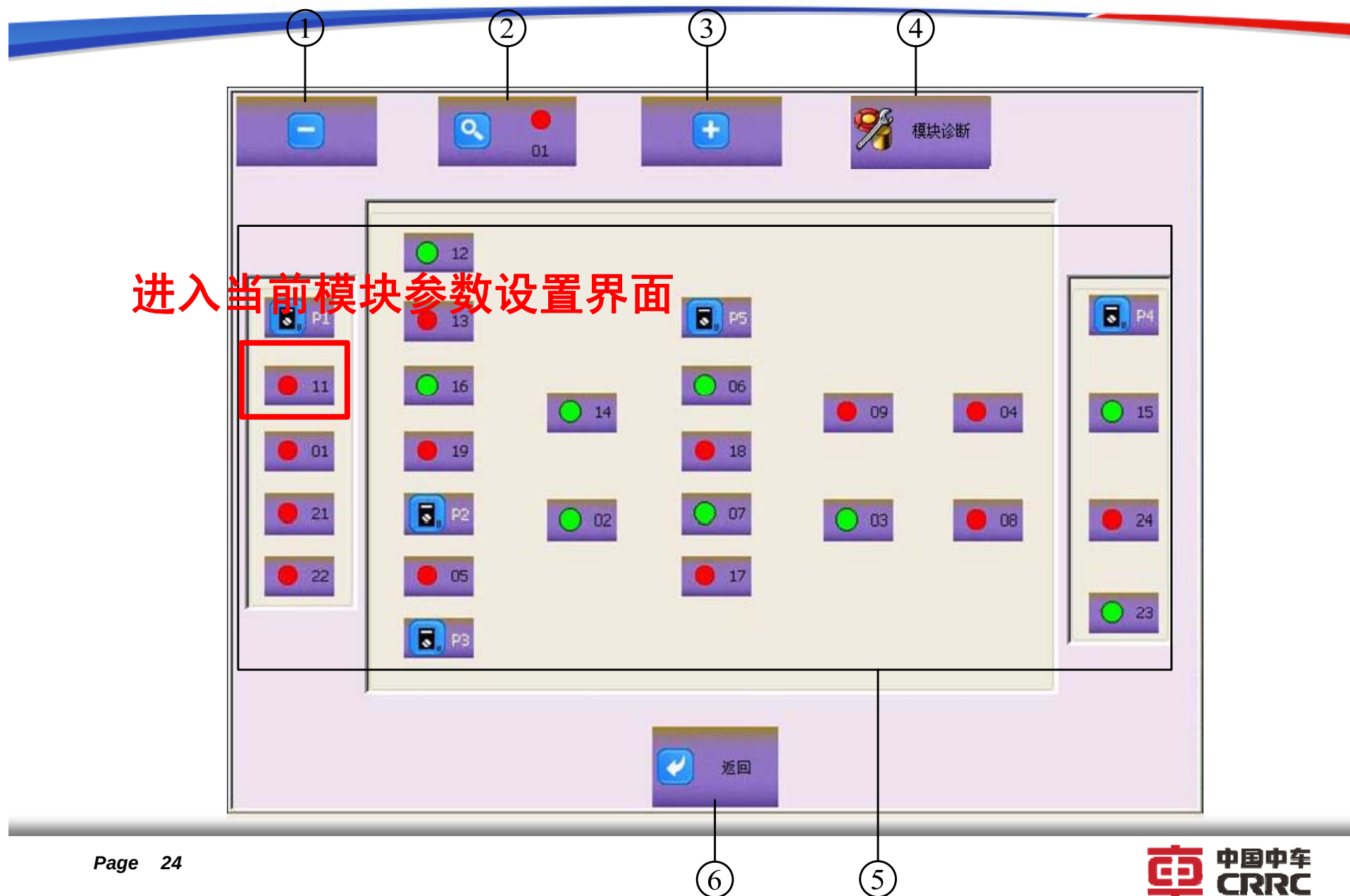
1 操作面板介绍



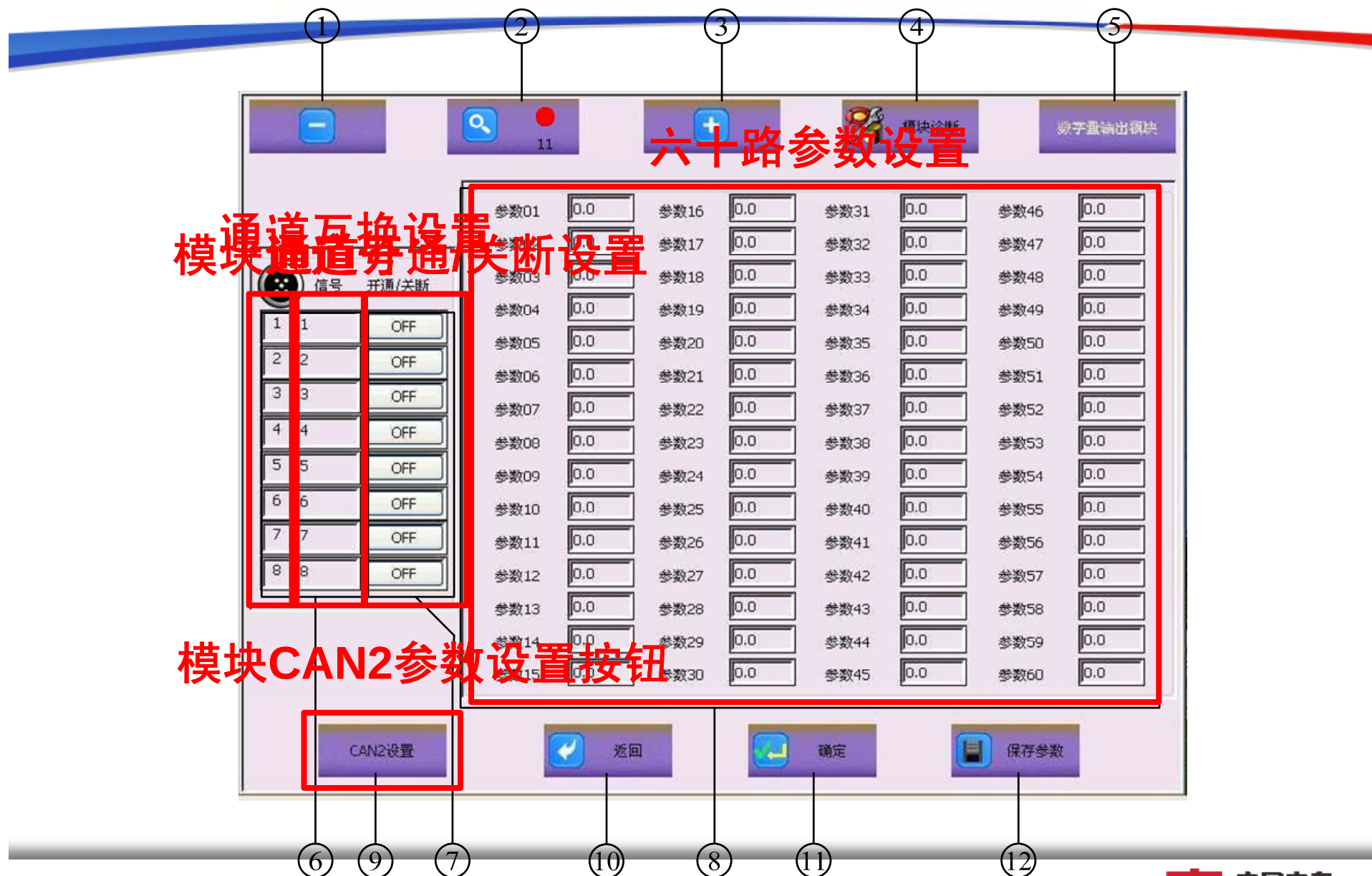
1 操作面板介绍



1 操作面板介绍



1 操作面板介绍



1 操作面板介绍

CAN2传感器参数设置

通道参数设置

	(mv)	(mv/mm)	(mv/mm)	(ms)	(mm)
1	0	0.0	0.0	0	1303.30
2	0	0.0	0.0	0	2746.60
3	0	0.0	0.0	0	-2469.90
4	0	0.0	0.0	0	1459.90

ID参数设置

传感器1ID:

传感器2ID:

传感器3ID:

设置传感器ID

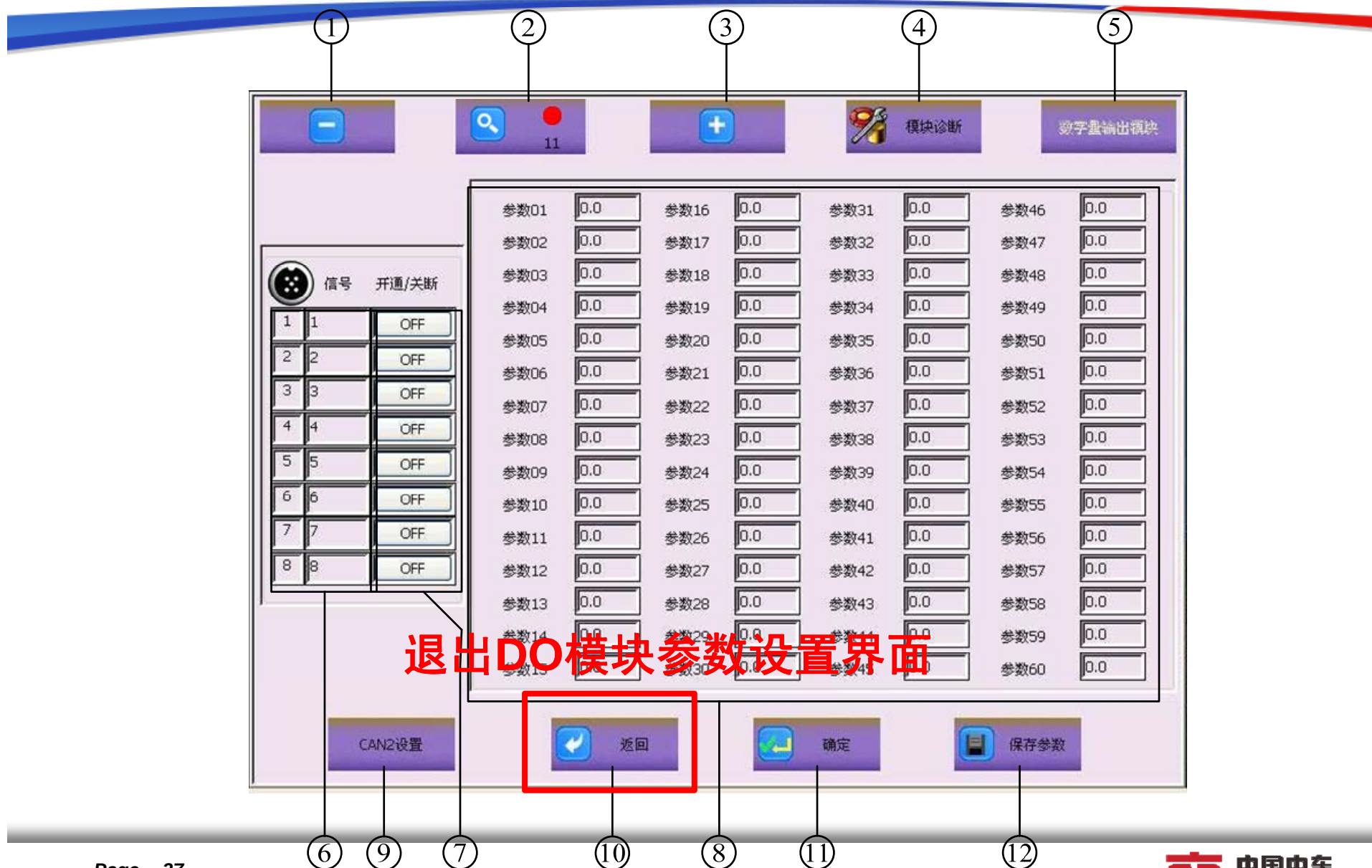
退出CAN2设置界面

返回

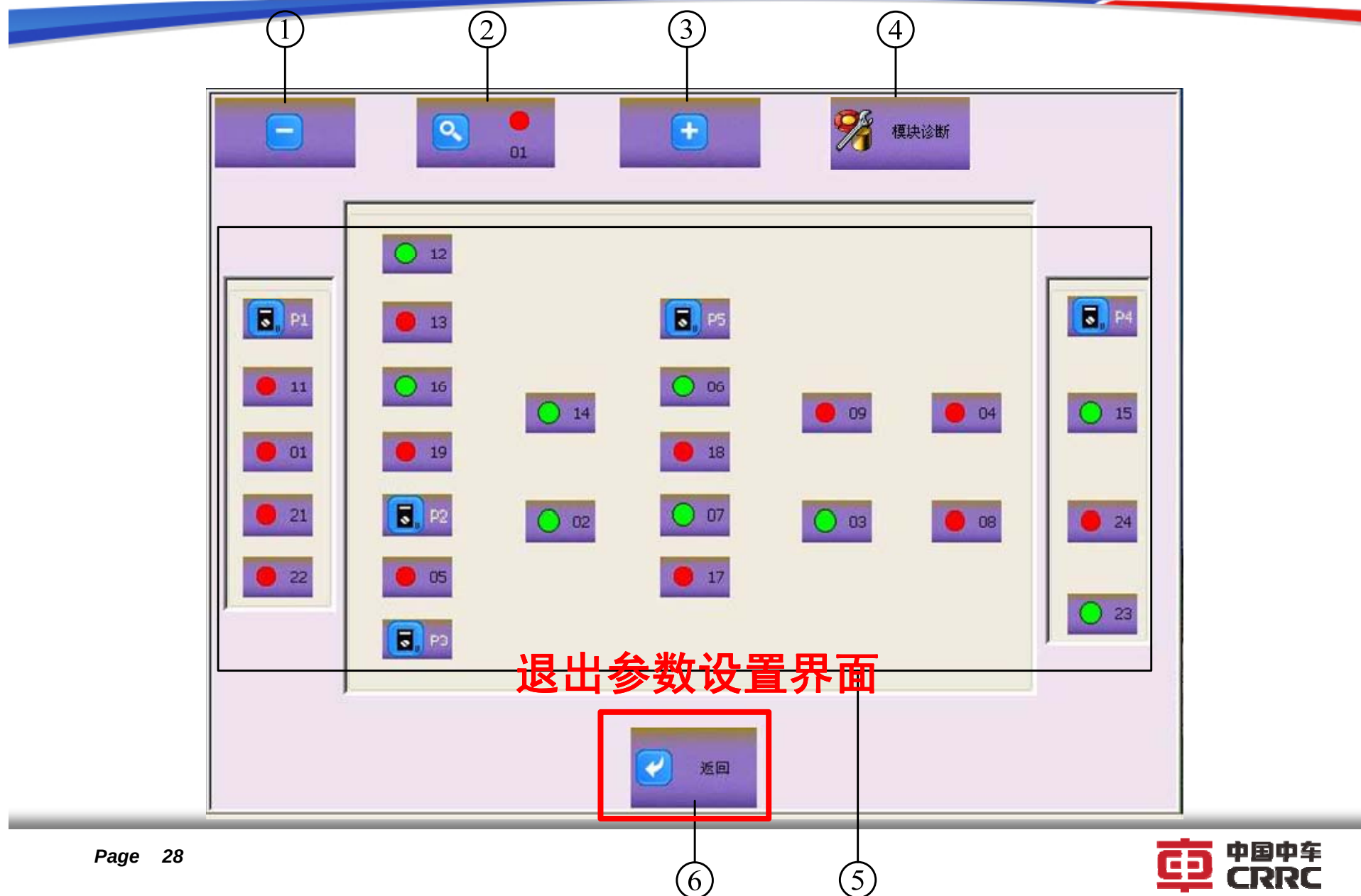
确定

保存参数

1 操作面板介绍



1 操作面板介绍



1 操作面板介绍

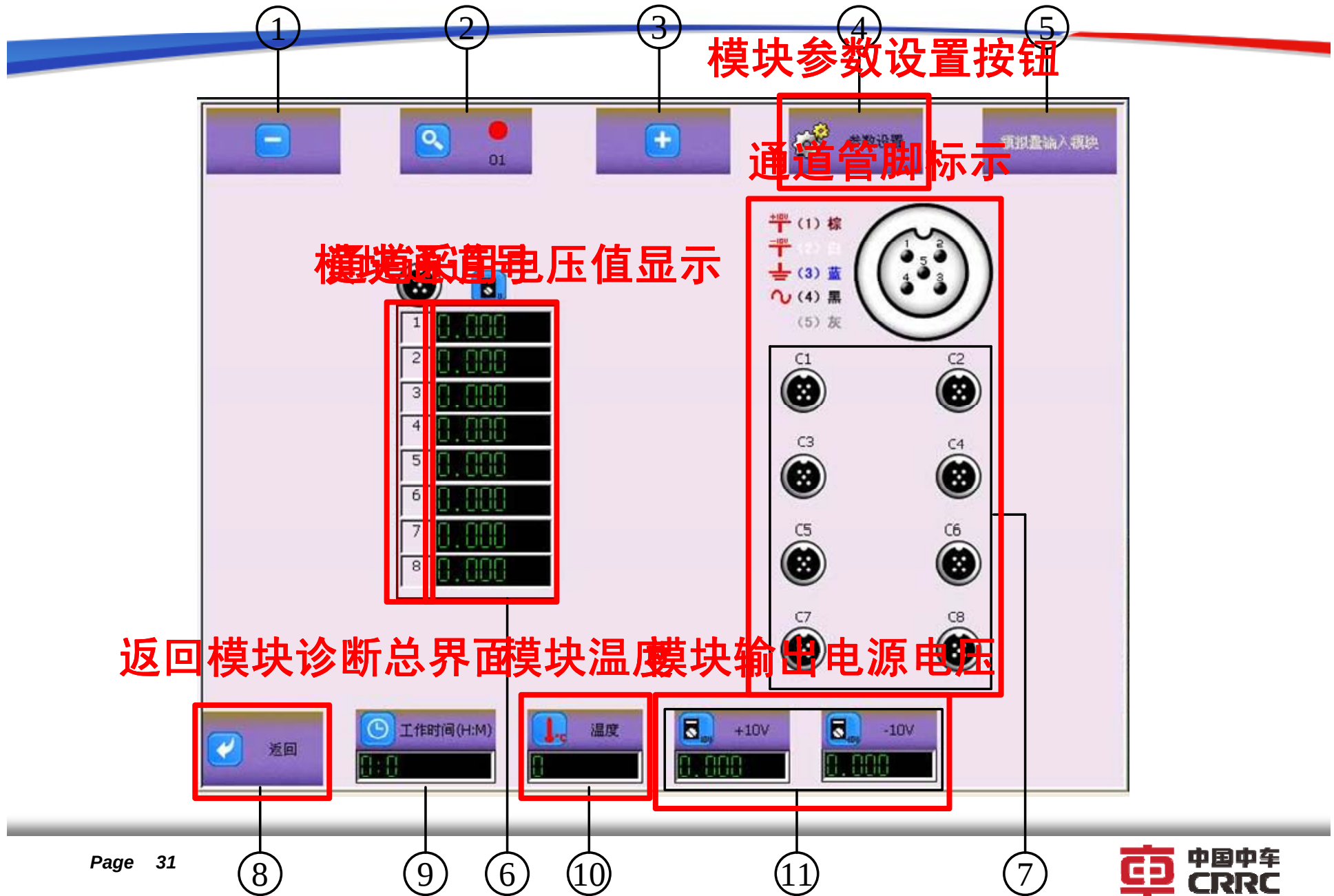


1 操作面板介绍

进入当前模块诊断界面



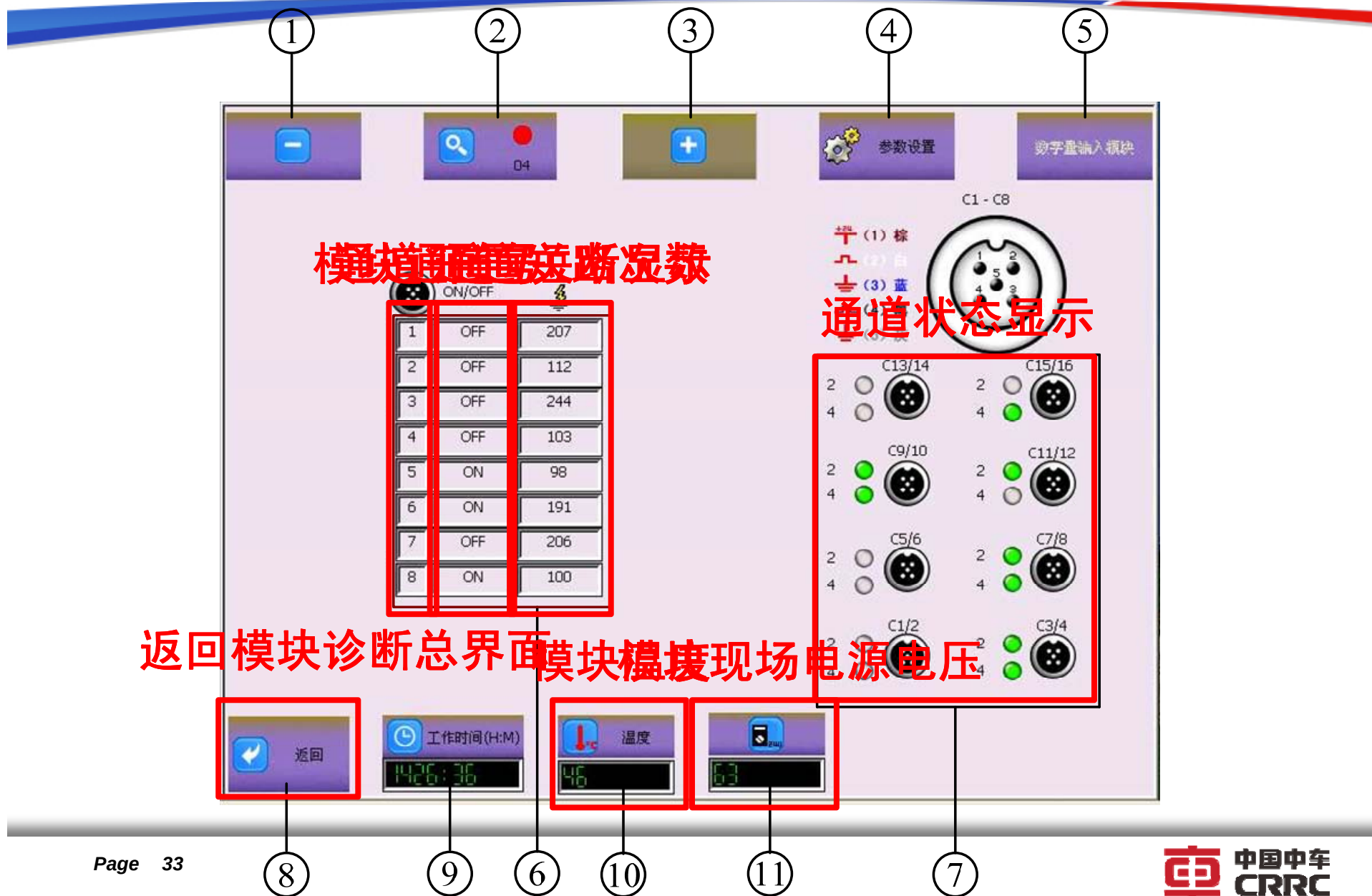
1 操作面板介绍



1 操作面板介绍



1 操作面板介绍

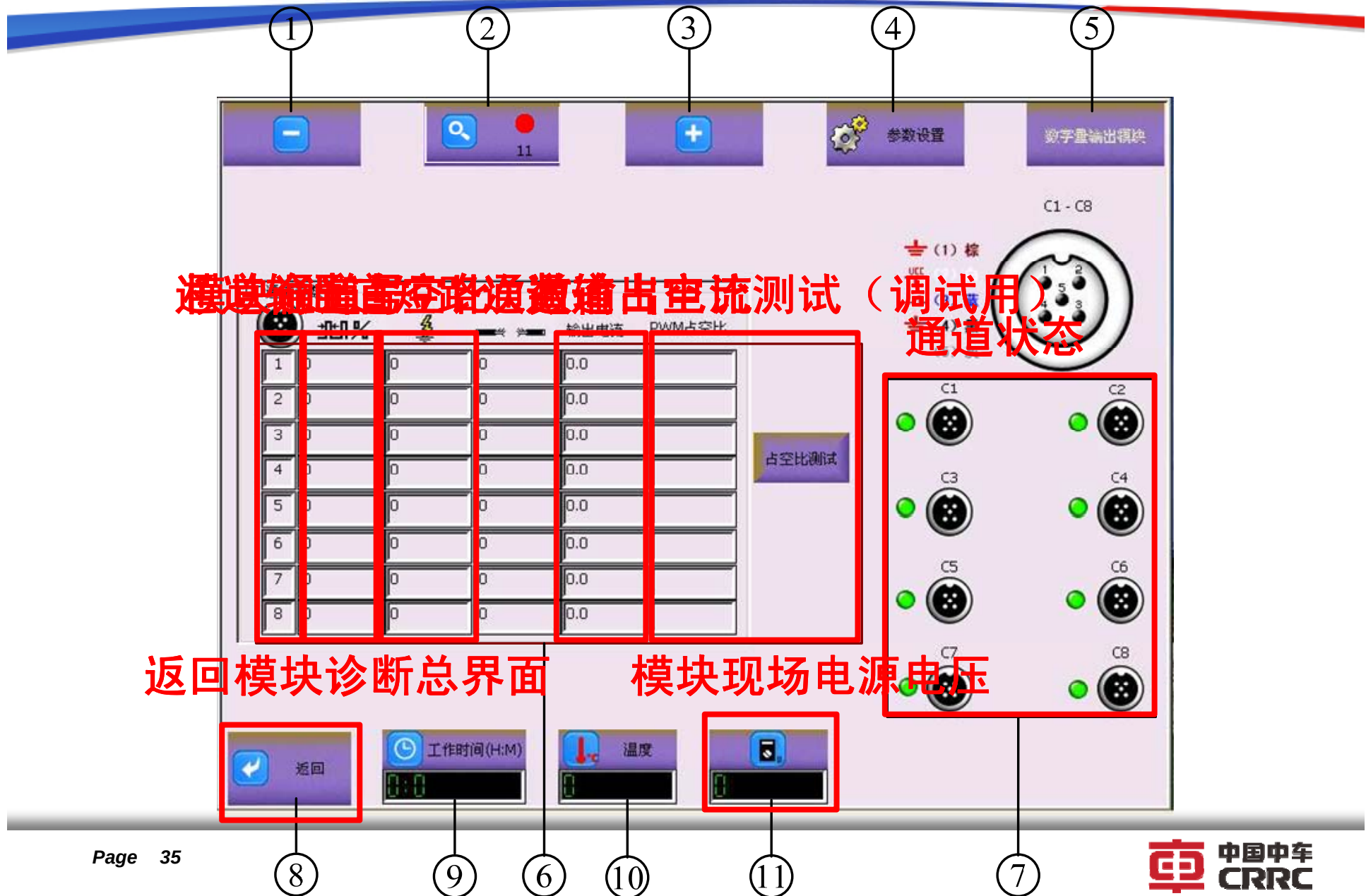


1 操作面板介绍

进入当前模块诊断界面



1 操作面板介绍



1 操作面板介绍



1 操作面板介绍



1 操作面板介绍

模块软件下载状态指示（绿色正常，
红色故障，黄色正在下载）



返回按钮 复位按钮 开始按钮 开始下载按钮

目录

1

操作面板介绍

2

系统工作流程

3

交流

目录

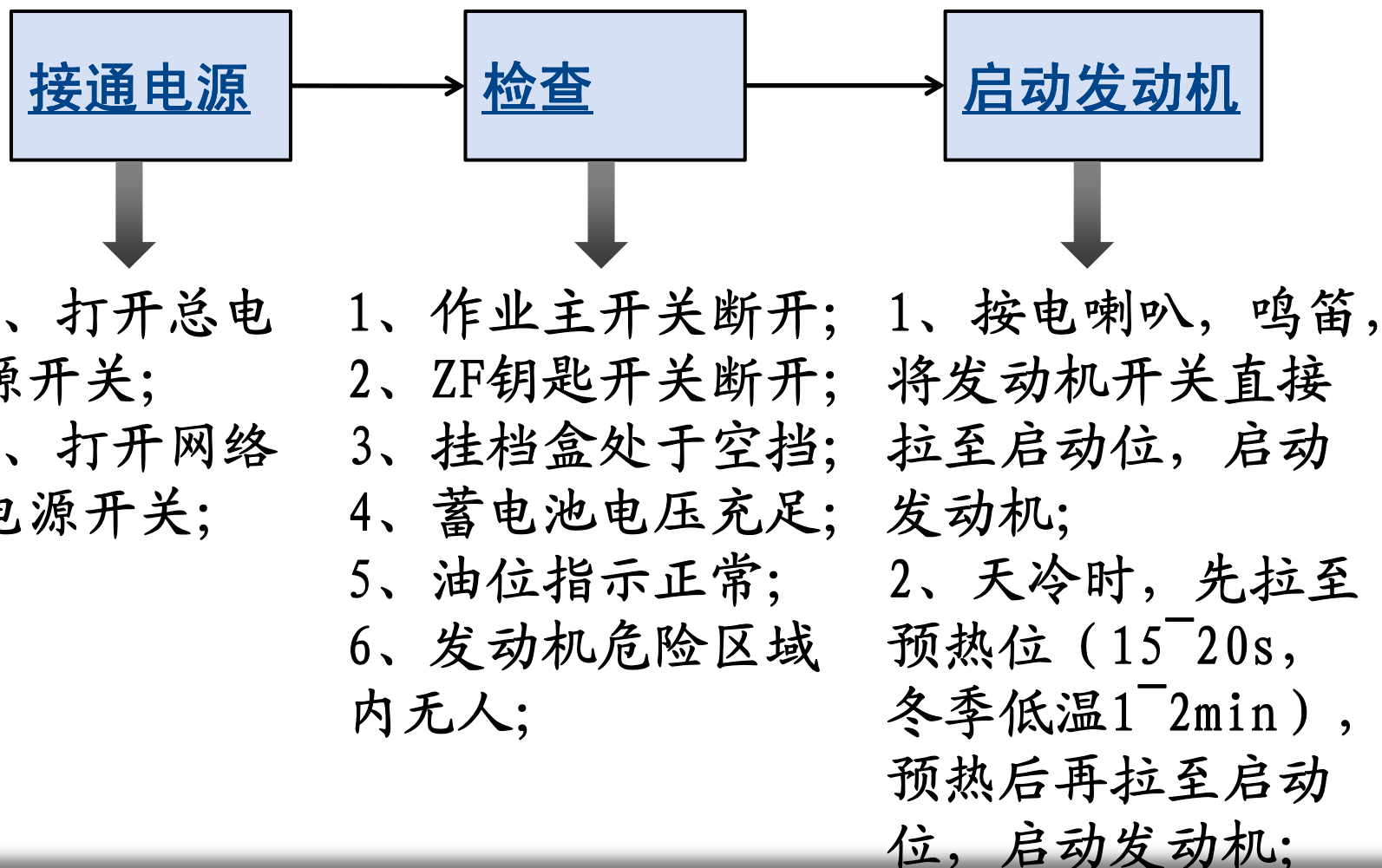


2

系统操作流程

2 系统操作流程

启动:



2 系统操作流程

注意事项:

- 1、柴油发动机启动时，一定保持网络电源开起，且网络系统工作正常；
- 2、柴油发动机启动后，应仔细观察各仪表显示是否正常，发现有异常现象或出现报警声，应立即停机检查；
- 3、柴油发动机启动后，应提油门将转速提到一千转以上，发电机才能正常充电。

2 系统操作流程

正常停机：

- 1、正常情况下，发动机不得从满负荷工况下突然停机；
- 2、降低发动机转速至怠速；
- 3、在怠速状态下保持发动机运转4~5min；
- 4、按下[停机按钮](#)，发动机停止转动。

2 系统操作流程

紧急停机：

- 1、仅在发生紧急情况时才按下紧急停机按钮；
- 2、前后司机室各一个，供司机在紧急情况下停机使用；
- 3、车体两侧设有六个停机按钮，B45操作面板上一个停机按钮，供操作人员在作业时遇到紧急停机使用。

2 系统操作流程

作业操作——准备：

- 1、将三个作业液压泵的离合器手柄置于“**接合**”位（注意：液压泵离合器在接合和脱开时，一定要关闭柴油发动机）；
- 2、重新启动柴油发动机，并将转速置于怠速；
- 3、将作业控制主开关旋至右位，接通作业主电源；

2 系统操作流程

作业操作——准备：

4、检查作业驱动主、从动转向架的液压马达离合器是否合上，即三个作业驱动闭合指示灯全亮红色。若没有全部合上，可通过点动挂档操作，使相应离合器接合，直至三个作业驱动闭合指示灯全亮红色；

点动挂档：按下作业驱动轴按键不放（制动缓解）——再按下点动挂档按键不放——稳定车走行（闭合指示灯亮红色后，自动停止走行）——松开按键

2 系统操作流程

作业操作——准备：

- 5、将前、后转向架轴支撑和张紧开关旋转至右位；
- 6、缓解大、小闸制动，将大、小闸手柄置于运转位；
- 7、按下作业“停止”按键，自动施加作业空气制动；
- 8、按下作业转速按钮，将发动机增速至2000r/min左右。

2 系统操作流程

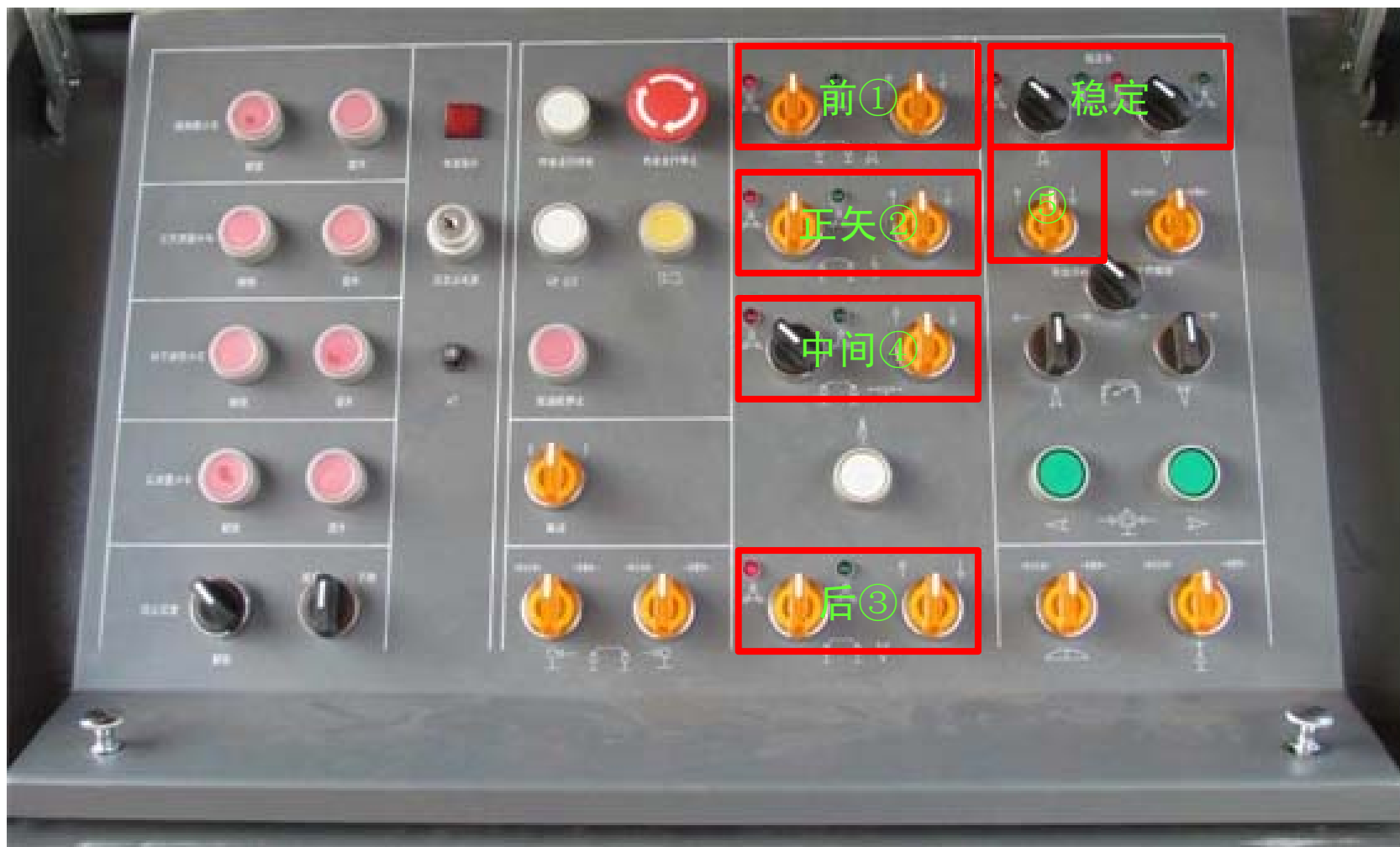
作业操作——落下各测量小车和稳定装置：

操纵B45箱开关和按钮，按“**提升—解锁—下降**”程序，依次放下前测量小车、正矢测量小车、后测量小车和中间测量小车，最后放下稳定装置。

注意：

必须先放中间测量小车，后放稳定装置。

2 系统操作流程



2 系统操作流程

作业操作——降下前测量小车（例）：

- 1、解开前测量小车[安全链](#)；
- 2、将前测量小车升降开关（[B45箱](#)）置于提升位（左位），提起前测量小车；
- 3、确认前测量小车提升后，将前测量小车锁定开关置于解锁位，脱开锁定机构的挂钩；

2 系统操作流程

作业操作——降下前测量小车（例）：

- 4、前测量小车解锁指示灯亮红色后，将升降开关置于下降位（右位），小车落至轨面（必要时地面人工配合）；
- 5、脱开作业走行距离测量轮的锁钩，放下走行测量轮至轨面。

2 系统操作流程

作业操作——测量小车加载与弦张紧（[B45操作箱](#)）：

1、打开正矢小车和前后测量小车左侧（**左超高**）或右侧（**右超高**）“预加载/卸载”和中间测量小车“预加载”开关，加载测量小车；

2、打开正矢弦和抄平弦张紧开关，张紧正矢弦和抄平弦，同时对前、后和正矢测量小车施加下压力，避免小车脱轨。

注意：

必须先加载，才能张紧弦线。

2 系统操作流程



2 系统操作流程

作业操作——稳定装置加载（[B45箱](#)）：

- 1、打开稳定装置滚轮“预加载”开关，前、后稳定装置的水平油缸将走行轮紧靠在两条钢轨的内侧；
- 2、打开左、右侧夹钳轮“夹紧/放松”开关，使前、后稳定装置左、右两侧的夹钳轮同时夹紧钢轨。

注意：

必须将稳定装置放至钢轨上（12个接近开关动作），才能对稳定装置进行加载。

2 系统操作流程



2 系统操作流程

在作业前，应根据轨道条件和计划下沉量调整和校正作业参数：

- 1、下沉增益（范围：1~10）——调节下沉电流放大倍数；
- 2、下沉量给定（范围：0~20mm）——给定下沉量；
- 3、振动频率（范围：0~42Hz）；
- 4、作业走行速度（范围：0~2.5Km/h）。

2 系统操作流程

作业操作——作业走行(B2箱)

- 1、选择作业方向，并确认作用走行速度给定旋钮为0；
- 2、按作业走行开始按键，缓解作业空气制动；
- 3、根据需要，利用走行速度给定旋钮调整作业速度，可以通过B2显示界面观察走行速度。



2 系统操作流程

作业操作——稳定作业

- 1、当作业走行速度大于0.2km/h时，按下振动‘开始’按键（[B2箱](#)），给定振动频率（30~35Hz），稳定装置开始振动，可以通过[B2显示界面](#)观察振动频率和振幅；
- 2、根据线路需要，调节预定下沉量；
- 3、根据需要调整下沉增益，以完成预定的下沉量；
- 4、作业结束后，将作业速度给定和振频给定回零，并按下“作业走行‘停止’”和“振动‘停止’”按键。

注意：只有作业走行速度 $\geq 0.2\text{Km/h}$ ，才能进行振动作业。

2 系统操作流程

作业结束——收车准备

- 1、将小闸置于制动位，施加空气制动；
- 2、按下稳定装置左、右侧夹钳轮夹紧/放松按钮（[B45箱](#)），使前、后稳定装置左、右两侧的夹钳轮张开；
- 3、将稳定装置滚轮“预加载-卸载”开关旋向卸载位，使稳定装置的滚轮复位；
- 4、松开正矢弦和抄平弦；
- 5、卸载正矢小车和前后测量小车；
- 6、卸载中间测量小车。

2 系统操作流程

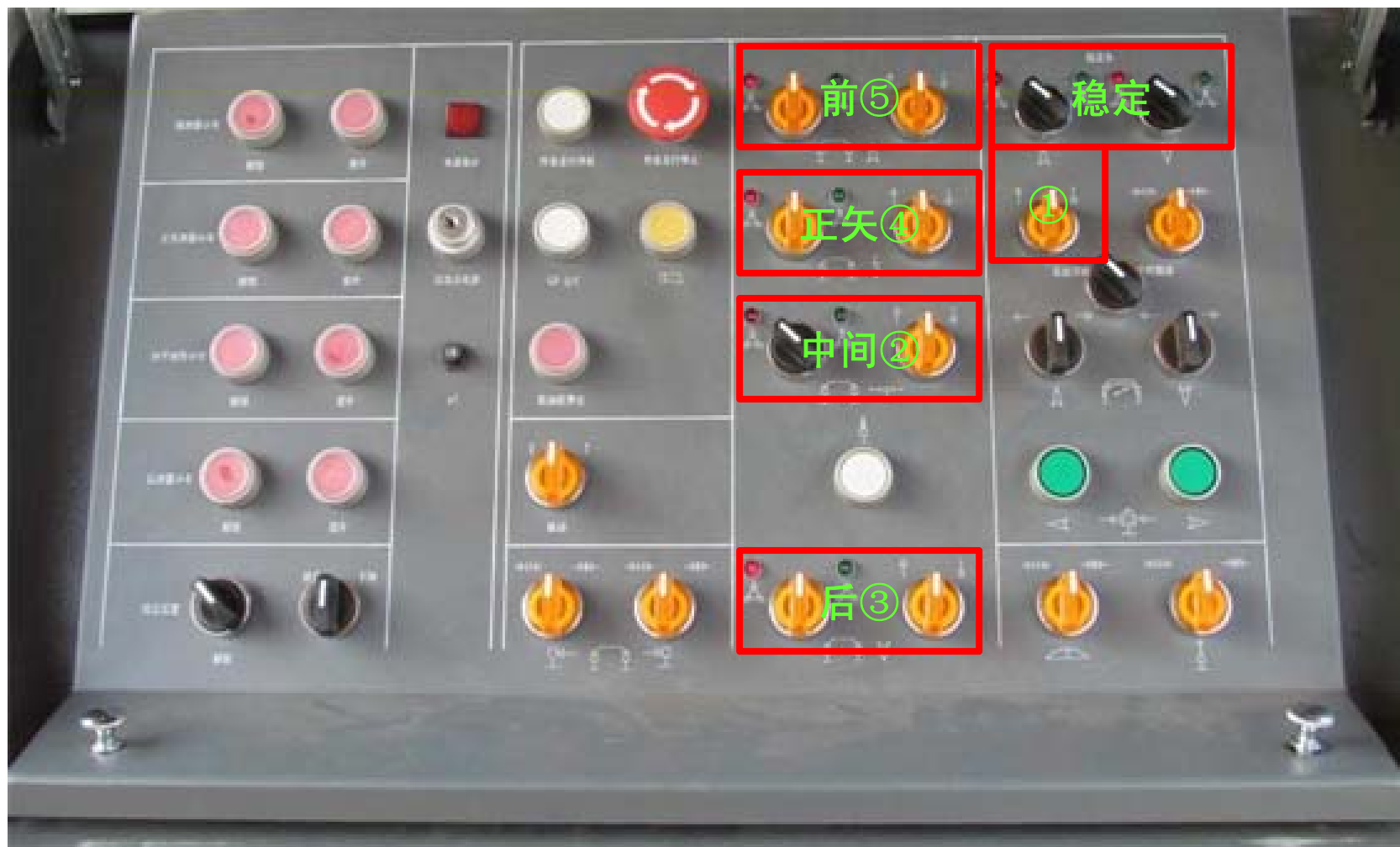
作业结束——锁定各测量小车和稳定装置

操纵B45控制箱上开关，按提升—锁定—下降程序，按照与放车相反的顺序依次收起并锁定“稳定装置、中间测量小车、后测量小车、正矢测量小车和前测量小车”。

注意：

必须先收稳定装置，后收中间测量小车。

2 系统操作流程

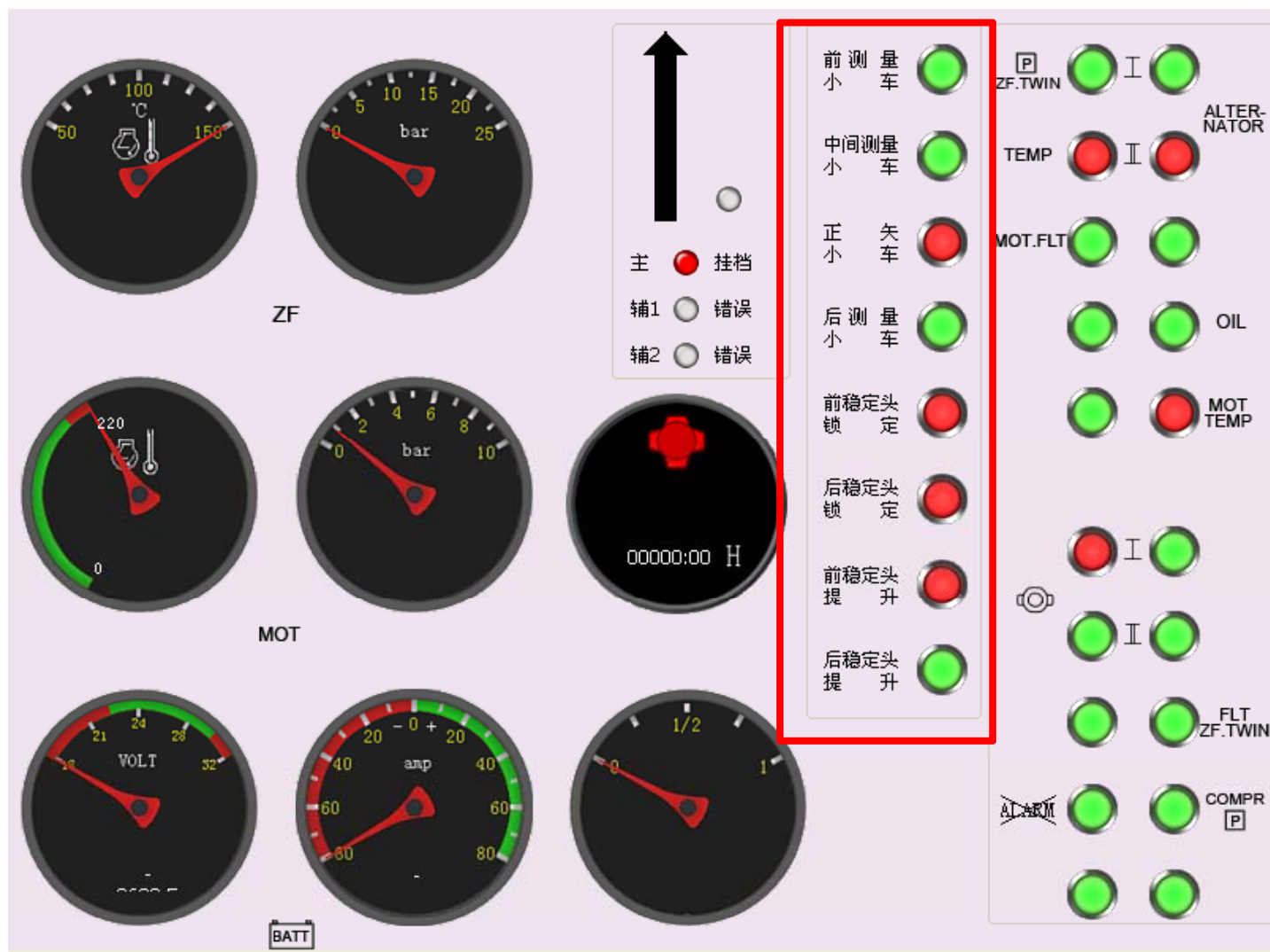


2 系统操作流程

作业结束——锁定稳定装置（例）

- 1、确认前、后稳定装置左右夹钳轮均已张开，将稳定装置升降开关（B45箱）置于提升位，提升前、后稳定装置；
- 2、确认稳定装置提升至锁定位，前、后稳定装置上升限位报警指示灯灭（对应B5、B11行车界面指示灯亮绿色）；
- 3、将前后稳定装置锁定开关置于锁定位，使稳定装置锁定机构的机械锁销闭合，锁闭报警指示灯灭（对应B5、B11行车界面指示灯亮绿色）；

2 系统操作流程



2 系统操作流程

作业结束——锁定稳定装置（例）

- 4、把稳定装置升降开关置于下降位，使稳定装置落于锁定机构的机械锁销上；
- 5、将稳定装置升降开关旋回到中位；
- 6、栓上前、后稳定装置安全链。

2 系统操作流程

作业转换——从作业状态转换成运行状态

- 1、按下作业转速按钮（[B11箱](#)），操纵发动机油门手柄将发动机转速降至怠速；
- 2、将前、后转向架支撑和张紧开关均旋转至左位（[B2](#)、[B5](#)），支撑阀和张紧阀失电复位；
- 3、关闭作业控制电源主开关（[B11按键模块](#)），作业驱动液压马达全部脱开，[B5、B11主界面](#)指示灯亮绿色；

2 系统操作流程

作业转换——从作业状态转换成运行状态

- 5、按发动机“停机”按钮，熄灭柴油发动机；
- 6、将各作业驱动液压泵的离合器置于“脱开”位置；
- 7、全面检查机器，确认所有作业装置和测量装置等均处于正确锁定位置后，方可运行操作。

目录



1

操作面板介绍

2

系统工作流程

3

交流

3 交流





谢谢！