

Таблица замыканий контактов главного барабана контроллера

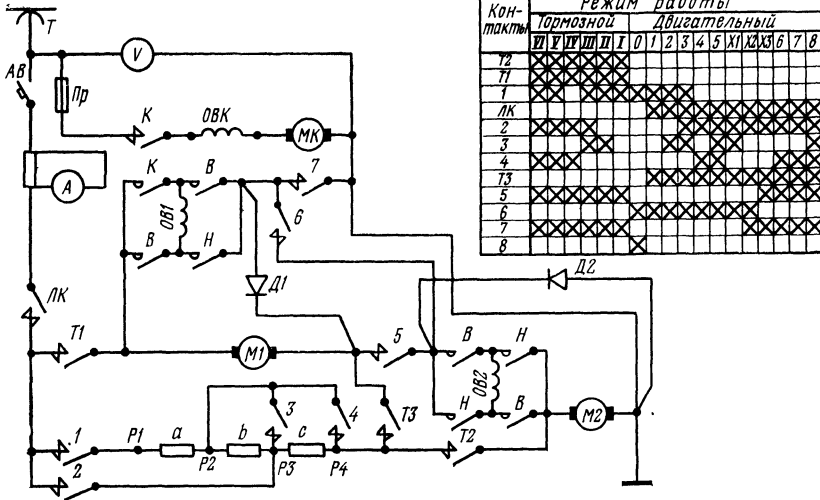


Рис. 9.9. Электрическая схема электровозов К10 и К14 с контроллером КС-303

характеристикой. Электромеханические характеристики тягового двигателя ЭТ-31 приведены ранее на рис. 3.3, а двигателя ЭТ-46 — на рис. 9.8.

Принципиальная электрическая схема контактных электровозов К10 и К14 представлена на рис. 9.9. Пуск электровоза, регулирование скорости его движения и тормозного усилия при динамическом торможении производится за счет изменения величины сопротивления на различных позициях пуско-тормозного реостата, включенного в цепь тяговых двигателей. Пуск электровоза и регулирование скорости движения производится при повороте главной рукоятки контроллера на позиции 1, 2, 3, 4, 5, X1, X2, X3, 6, 7 и 8. При этом контактами 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8 и ЛК контроллера тяговые двигатели включаются последовательно или параллельно и в цепь питания их включаются соответствующие ступени пускового реостата. Длительная езда допускается лишь на ходовых позициях (5 и 8) контроллера.

Динамическое торможение и регулирование тормозного усилия осуществляются при установке главной рукоятки контроллера на позиции I, II, III, IV, V, VI. При этом контактами 1, 2, 3, 4, 5, 7, Т1 и Т2 контроллера тяговые двигатели М1 и М2 включаются параллельно по перекрестно-петлевой схеме, а в цепь двигателей включается соответствующая ступень реостата.

Развернутые схемы токопрохождения по позициям контроллера при разгоне и торможении показаны на рис. 9.10. Формула контроллера: $(4p + 1x) + (2p + 1x) + 6т.$