МИНИСТЕРСТВО ПУТЕЙ СООБЩЕНИЯ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

ДЕПАРТАМЕНТ ПУТИ И СООРУЖЕНИЙ

ИНСТРУКЦИЯ
ПО ПРИВЕДЕНИЮ В ТРАНСПОРТНОЕ ПОЛОЖЕНИЕ И ПОРЯДКУ СОПРОВОЖДЕНИЯ СПЕЦИАЛЬНОГО ПОДВИЖНОГО СОСТАВА



ИКЦ «АКАДЕМКНИГА»

gost.e-ecolog.ru

МИНИСТЕРСТВО ПУТЕЙ СООБЩЕНИЯ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

ДЕПАРТАМЕНТ ПУТИ И СООРУЖЕНИЙ

ЦП-908

Утверждаю:
Заместитель министра
путей сообщения
Российской Федерации
В.Н. Сазонов
03 июля 2002 г.

ИНСТРУКЦИЯ
ПО ПРИВЕДЕНИЮ В ТРАНСПОРТНОЕ ПОЛОЖЕНИЕ И ПОРЯДКУ СОПРОВОЖДЕНИЯ СПЕЦИАЛЬНОГО ПОДВИЖНОГО СОСТАВА



МОСКВА
ИКЦ «АКАДЕМКНИГА»
2003

УДК 629.464
ББК 39.22-04
И 72

Выпущено по заказу
Министерства путей сообщения Российской Федерации

Инструкция по приведению в транспортное положение и порядку сопровождения специального подвижного состава / Департамент пути и сооружений МПС России. – М.: ИКЦ «Академкнига», 2003. – 336 с.: ил.

ISBN 5-94628-019-8

Инструкция содержит подробное описание порядка приведения в транспортное положение и сопровождения путевых машин; приведены чертежи отдельных узлов крепления рабочих органов машин.

Для работников железных дорог РФ, связанных с эксплуатацией и транспортированием путевых машин.

Ответственный за выпуск: С.Л. Хайтин

Нормативное производственно-практическое издание

ИНСТРУКЦИЯ ПО ПРИВЕДЕНИЮ В ТРАНСПОРТНОЕ ПОЛОЖЕНИЕ И ПОРЯДКУ СОПРОВОЖДЕНИЯ СПЕЦИАЛЬНОГО ПОДВИЖНОГО СОСТАВА

Ведущий редактор *А.С. Яновский*
Художник *А.С. Скороход*
Дизайнер *А.А. Зернов*
Корректор *В.Т. Агеева*
Компьютерный дизайн и верстка *Г.Л. Лозинов*

ИД № 04284 от 15.03.2001.
Подписано в печать 10.10.2003. Формат 70×100/16. Гарнитура NewtonC.
Печать офсетная. Усл. печ. л. 27,3. Тираж 8000 экз. Тип. зак. **4370.**

Издательско-книготорговый центр «Академкнига»
117997, Москва, Профсоюзная ул., 90

По вопросам поставок обращаться
в отдел реализации ИКЦ «Академкнига»
Тел./факс: (095) 334-73-18
e-mail: gost.e-ecolog.ru *site:* gost.e-ecolog.ru

Отпечатано с готовых диапозитивов в
ОАО «Ивановской областной типографии»
153008, г. Иваново, ул. Типографская, 6.
E-mail: gost.e-ecolog.ru

ISBN 5-94628-019-8

9 785946 280198

ISBN 5-94628-019-8

© Департамент пути и сооружений МПС России, 2003
© ИКЦ «Академкнига», 2003

1 ОБЩИЕ ПОЛОЖЕНИЯ

1.1. Настоящая Инструкция устанавливает порядок приведения в транспортное положение и сопровождения специального подвижного состава федерального железнодорожного транспорта (далее – машин), условия транспортирования различных машин, определяет необходимые меры, обеспечивающие сохранность транспортируемых машин и безопасность их движения на сети железных дорог Российской Федерации.

К транспортированию по железным дорогам Российской Федерации допускаются машины, конструкция которых соответствует согласованным и утвержденным в установленном порядке проектам и техническим условиям.

Настоящая Инструкция отражает конструкцию машин, находящихся в эксплуатации на железных дорогах Российской Федерации по состоянию технической документации на 01.01.2001 г.

1.2. Требования настоящей Инструкции обязательны для предприятий и организаций путевого хозяйства федерального железнодорожного транспорта.

1.3. Транспортирование машин должно производиться в соответствии с разделами 1, 3 и 4 настоящей Инструкции, а также нормативными актами МПС России об условиях обращения конкретных машин и инструкциями (руководствами) по эксплуатации соответствующих машин.

Условия транспортирования машин приведены в разделе 2 настоящей Инструкции.

1.4. Каждая транспортируемая машина должна иметь отличительные знаки и надписи, предусмотренные Правилами технической эксплуатации железных дорог Российской Федерации (ПТЭ).

1.5. Транспортирование машин должно производиться с соблюдением требований следующих нормативных актов:

а) Правил технической эксплуатации железных дорог Российской Федерации;

б) Инструкции по сигнализации на железных дорогах Российской Федерации;

в) Инструкции по движению поездов и маневровой работе на железных дорогах Российской Федерации;

г) Инструкции по эксплуатации тормозов подвижного состава железных дорог;

д) Инструкции по обеспечению безопасности движения поездов при производстве путевых работ;

е) Правил по охране труда при содержании и ремонте железнодорожного пути и сооружений;

ж) Технических условий погрузки и крепления грузов;

з) Правил перевозок автотракторной техники на железнодорожном транспорте;

и) Правил пожарной безопасности на железнодорожном транспорте;

к) Инструкции по эксплуатации или Инструкции по транспортированию на соответствующую машину;

л) иных нормативных актов МПС России и железных дорог.

1.6. Транспортирование машин может производиться только после приведения их в транспортное положение в соответствии с настоящей Инструкцией.

1.7. Порядок постановки машин в составе грузового поезда и скорость их транспортирования определяются Нормами допускаемых скоростей движения специального подвижного состава (мотовозов, дрезин, специальных автомотрис, железнодорожно-строительных машин) по железнодорожным путям колеи 1520 (1524) мм федерального железнодорожного транспорта или указаниями МПС России по условиям обращения соответствующих машин. При отсутствии указаний МПС России порядок постановки машин в составе грузового поезда и скорость транспортирования определяются инструкциями по эксплуатации на машины, утвержденными МПС России.

1.8. Каждая транспортируемая машина сопровождается проводниками. Допускается транспортирование без проводников порожних хоппер-дозаторов.

Порядок сопровождения машин при их транспортировании и обязанности проводников определены разделами 5 и 6 настоящей Инструкции.

1.9. Транспортируемая машина снабжается средствами сигнализации и необходимым инвентарем в соответствии с разделом 7 настоящей Инструкции.

1.10. Машины, не упомянутые в настоящей Инструкции, приводятся в транспортное положение в соответствии с эксплуатационной документацией, комплектуемой заводом-изготовителем.

2 УСЛОВИЯ ТРАНСПОРТИРОВАНИЯ МАШИН

2.1. Транспортирование машин может производиться:

а) по открытому для движения поездов перегону;

б) по закрытому для движения поездов перегону, т.е. при следовании со станции, ограничивающей свободный перегон, к месту путевых работ и обратно.

2.2. При следовании по открытому для движения поездов перегону, для различных машин, в зависимости от их устройства и конструктивных особенностей, разрешаются следующие виды транспортирования:

а) в составе грузового поезда;

б) с отдельным локомотивом;

в) в составе хозяйственного поезда;

г) транспортирование своим ходом;

д) транспортирование в погруженном состоянии на железнодорожных платформах.

2.3. Порядок приведения машин в транспортное положение при их транспортировании своим ходом, отдельным локомотивом, а также в составе грузового или хозяйственного поезда определен в разделе 3 настоящей Инструкции, а при транспортировании на платформах – в разделе 4 настоящей Инструкции.

2.4. При транспортировании машин в составе грузового поезда их роспуск с сортировочных горок запрещается.

3 ПОРЯДОК ПРИВЕДЕНИЯ МАШИН В ТРАНСПОРТНОЕ ПОЛОЖЕНИЕ

3.1. Общие требования

3.1.1. При всех видах транспортирования машин по открытому или закрытому для движения поездов перегону необходимо:

а) привести все рабочие органы машины, навесное оборудование, агрегаты и механизмы в габарит подвижного состава по ГОСТ 9238–83 в соответствии с требованиями конструкторской документации на конкретную машину;

б) закрепить стопорными устройствами все механизмы, узлы и детали, исключив возможность их смещения, движения и случайного падения на путь или самопроизвольного включения;

в) закрепить все находящиеся на платформах или в кабинах и кузовах машин, а также на прицепленных к ним железнодорожных вагонах и платформах снятые с машин узлы и детали, оборудование и инвентарь;

г) слить воду из систем охлаждения двигателей и топливо из топливных баков; перекрыть краны топливопроводов, систем охлаждения и смазки (за исключением случая транспортирования машин своим ходом или в составе хозяйственного поезда);

д) установить в нулевое положение все рукоятки управления контроллеров, автоматов, выключателей, разомкнуть рубильники, а распределительные щиты и шкафы закрыть на замки (за исключением случая транспортирования машин своим ходом или в составе хозяйственного поезда);

е) аккумуляторные батареи должны быть заряжены и отключены от цепи; провода аккумуляторных батарей отсоединены от клемм аккумуляторов (за исключением случаев транспортирования машин своим ходом или в составе хозяйственного поезда);

ж) при транспортировании машин своим ходом они должны быть оборудованы исправной поездной радиостанцией и системой безопасности движения типа КЛУБ-П для ССПС 2-ой категории и КЛУБ-УП для ССПС – 1-ой категории, с отметкой об их исправности в журнале технического состояния машины формы ТУ-152.

3.1.2. Все транспортные крепления машин: стопорные механизмы,

штыревые крепления, винтовые стяжки, скобы, защелки, цепи и другие элементы транспортных креплений должны быть исправны и надежны. При приведении машин в транспортное положение все детали транспортных креплений подвергаются осмотру и проверке. Трещины, помятости, срывы ниток или искажение профиля резьбы, погнутые болты, проушины, валики и другие дефекты на деталях транспортных креплений не допускаются.

3.1.3. В случаях длительного транспортирования машины (более 5 суток) все металлические неокрашенные поверхности элементов машины покрываются тонким слоем антикоррозионной смазки (смазка УС ГОСТ 1033–79) в соответствии с порядком консервации машины.

Установленные на машинах двигатели, компрессоры и другие агрегаты консервируются согласно инструкциям заводов-изготовителей. Канаты грузоподъемных устройств и лебедок смазываются канатной смазкой 39у (ТУ 38.УССР 2-01-335–80).

3.1.4. В транспортном положении окна кузовов и кабин машин плотно закрываются, а двери запираются на ключ (за исключением случаев транспортирования машин своим ходом). Ключи от дверей транспортируемых машин хранятся у сопровождающих машину проводников. Транспортирование машин с выбитыми стеклами окон или дверей не допускается.

3.1.5. Ходовые части, ударно-тяговые устройства и тормозное оборудование машин до их транспортирования подвергаются осмотру и проверке на соответствие нормативным документам МПС России комиссией в составе представителей вагонного хозяйства и отправителя.

У машин, оборудованных автосцепкой, имеющей запоры расцепных рычагов и запорные болты в головках автосцепки, необходимо проверить указанные запорные устройства.

3.1.6. Приписанные к машинам инструменты, приспособления, запасные части и съемные узлы при транспортировании упаковываются в ящики и закрепляются в кабине машины, либо перевозятся в вагоне, на платформе, контейнере, следующих вместе с машиной. Техническая документация машины упаковывается в ящик и хранится у старшего проводника, сопровождающего машину, или пересылается почтой.

3.1.7. При транспортировании машин на своих осях в составе поезда или с отдельным локомотивом имеющиеся на машинах ручные тормоза отпускаются; краны машиниста отключаются при помощи кранов двойной тяги и комбинированных кранов; разобщительные краны тормозной воздушной магистрали приводятся в положение для следования в составе поезда согласно инструкции по эксплуатации данной машины.

Воздухораспределитель машины устанавливается на равнинный и средний режим или режим короткосоставного поезда.

В случае необходимости транспортирования машины на ремонтное предприятие способ ее доставки определяется грузоотправителем машины с учетом фактического ее состояния.

3.1.8. Порядок приведения в транспортное положение конкретных видов машин указан в пунктах 3.2 – 3.87 настоящей Инструкции.

3.1.9. При модернизации машин с внесением изменений в конструкцию узлов транспортных креплений рабочих органов, приведение в транспортное положение модернизированных машин производится в соответствии с технической документацией, утвержденной в установленном порядке.

3.2. Автодрезина грузовая АГМ^{У}

3.2.1. В зависимости от условий транспортирования автодрезина грузовая АГМ^{У} приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда;

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом;

в) транспортное положение при ее следовании на четырехосной платформе в качестве груза.

3.2.2. Для приведения автодрезины в транспортное положение при ее следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда (рис. 1) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению ее в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) закрыть (поднять) откидные борта платформы и надежно закрепить стопорными устройствами вагонного типа;

в) поднять грузовой крюк в верхнее положение, а грузовую тележку передвинуть в крайнее положение, приблизив ее к колонне крана;

г) установить стрелу крана вдоль платформы и застопорить имеющимся транспортным запором *1*; канат для ручного поворота стрелы закрепить к платформе автодрезины;

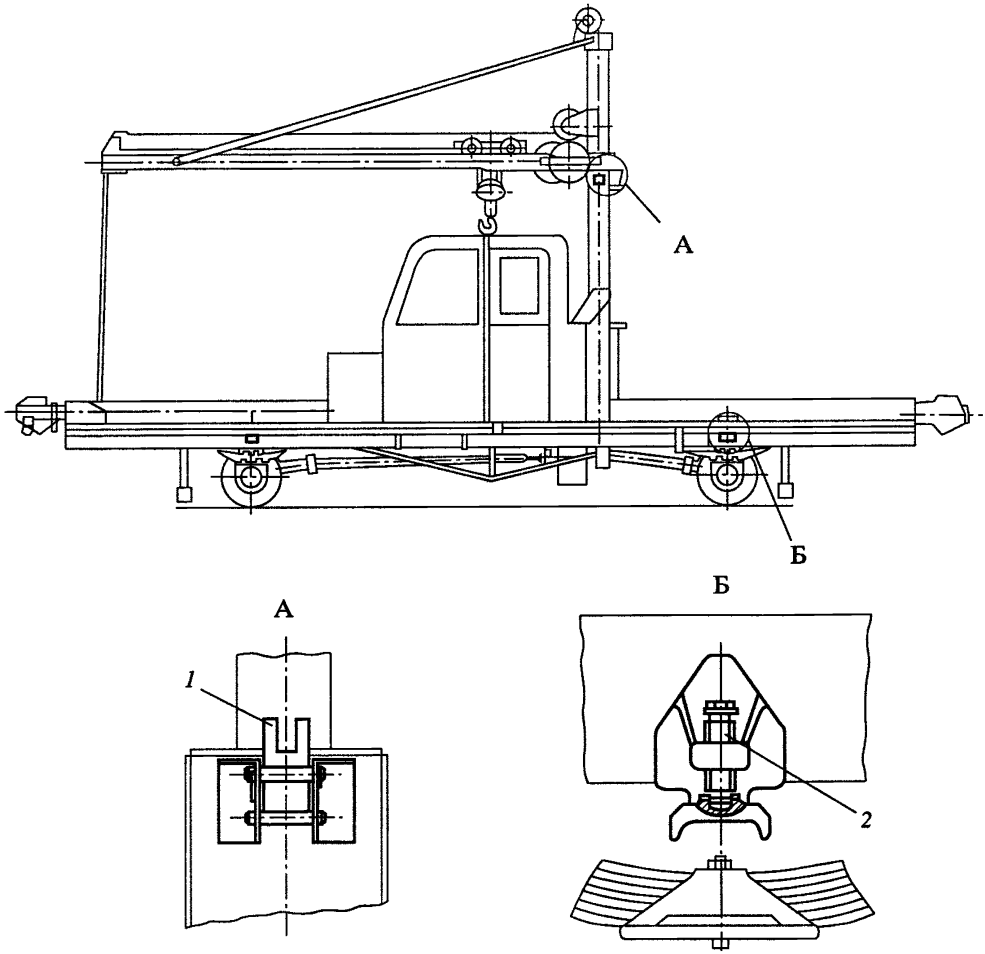
д) освободить рессоры; винт приспособления для выключения рессор *2* вывернуть в верхнее положение.

3.2.3. Для приведения автодрезины в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом (см. рис. 1) необходимо:

а) выполнить все требования подпункта 3.2.2 настоящей Инструкции;

б) снять с автодрезины карданные валы привода колесных пар, уложить их в ящик и транспортировать на платформе автодрезины.

3.2.4. Транспортирование автодрезины на четырехосной платформе в качестве груза производится согласно разделу 4 настоящей Инструкции.



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление стрелы транспортным запором *1*	1
Освобождение рессоры винтом *2*	4

Рис. 1. Схема приведения автодрезины грузовой АГМ^{У} в транспортное положение на собственном ходу

3.3. Автодрезина грузовая АГМС

3.3.1. Автодрезина грузовая АГМС приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда;

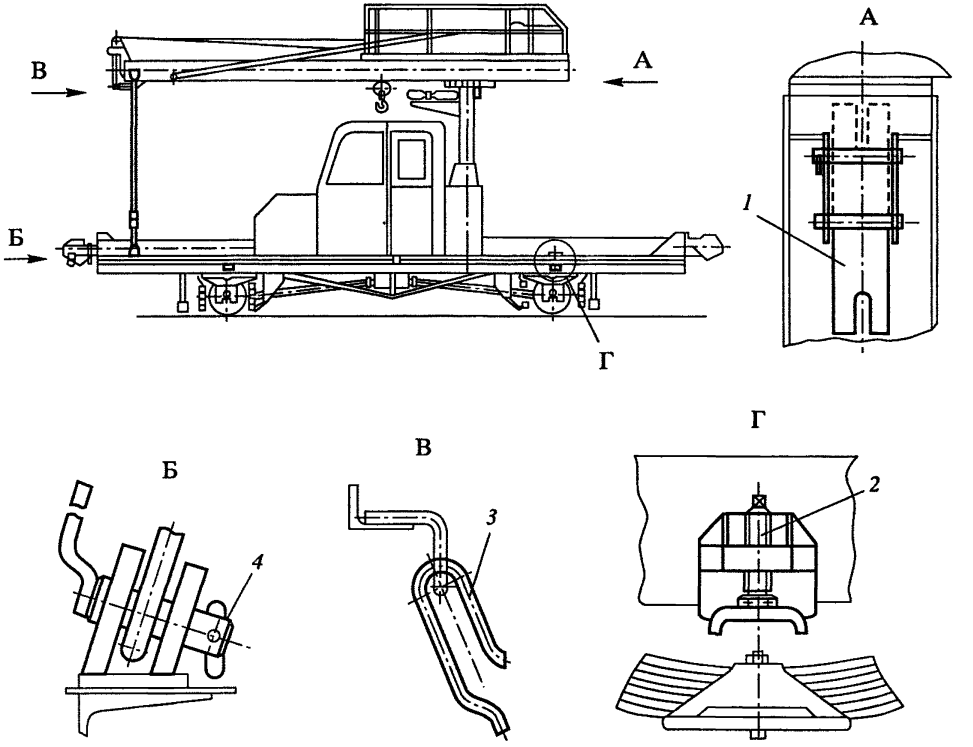
б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом;

в) транспортное положение при ее следовании на железнодорожной платформе в качестве груза.

3.3.2. Для приведения автодрезины в транспортное положение при ее следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда (рис. 2) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) закрыть (поднять) откидные борта платформы и закрепить стопорными устройствами вагонного типа;



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление стрелы транспортным запором *1*	1
Освобождение рессоры винтом *2*	4
Крепление стрелы крана при помощи растяжек *3* и пальцев *4*	2

Рис. 2. Схема приведения автодрезины грузовой АГМС в транспортное положение на собственном ходу

в) поднять грузовой крюк в верхнее положение, а грузовую тележку передвинуть в крайнее положение, приблизив к колонне крана;

г) установить стрелу крана вдоль платформы и застопорить транспортным запором *1*;

д) освободить рессоры; винт приспособления для выключения рессор *2* вывернуть в верхнее положение.

3.3.3. Для приведения автодрезины в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом (см. рис. 2) необходимо:

а) выполнить все требования подпункта 3.3.2 настоящей Инструкции;

б) снять с дрезины карданные валы привода колесных пар, уложить их в ящик и транспортировать на платформе дрезины;

в) дополнительно закрепить стрелу крана двумя инвентарными растяжками *3* и пальцами *4* к раме платформы.

3.3.4. Транспортирование автодрезины на четырехосной платформе в качестве груза производится согласно разделу 4 настоящей Инструкции.

3.4. Автодрезина грузовая АЛГ

3.4.1. Автодрезина грузовая АЛГ приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда;

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом;

в) транспортное положение при ее следовании на железнодорожной платформе в качестве груза.

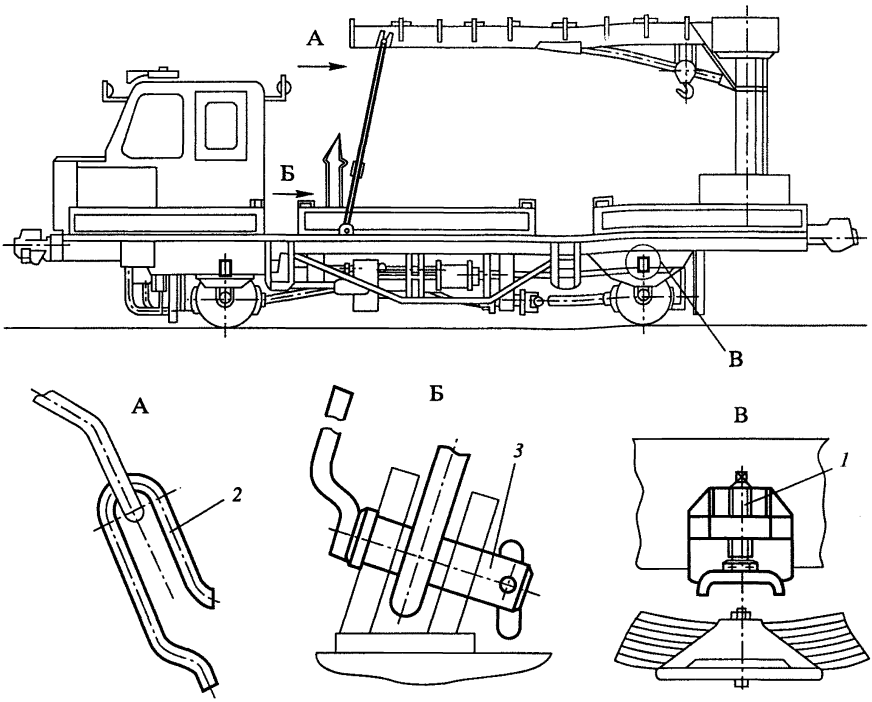
3.4.2. Для приведения автодрезины в транспортное положение при ее следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда (рис. 3) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) закрыть (поднять) откидные борта платформы и надежно закрепить стопорными устройствами вагонного типа;

в) поднять грузовой крюк в верхнее положение, а грузовую тележку передвинуть в крайнее положение, приблизив к колонне крана;

г) установить стрелу крана вдоль платформы и закрепить двумя растяжками *2* и пальцами *3* к раме платформы;



Содержание работ	Количество мест крепления
Освобождение рессоры винтом *1*	4
Крепление стрелы крана при помощи растяжек *2* и пальцев *3*	2

Рис. 3. Схема приведения автодрезины грузовой АЛГ в транспортное положение на собственном ходу

д) освободить рессоры; винт приспособления для выключения рессор *1* вывернуть в верхнее положение.

3.4.3. Для приведения автодрезины в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом (см. рис. 3) необходимо:

а) выполнить все требования подпункта 3.4.2 настоящей Инструкции;

б) снять с автодрезины карданные валы привода колесных пар, уложить их в ящик и транспортировать на платформе автодрезины.

3.4.4. Транспортирование автодрезины на четырехосной платформе в качестве груза производится согласно разделу 4 настоящей Инструкции.

3.5. Автодрезина грузовая ДГК^{у}-5 (ДГК^{у})

3.5.1. Автодрезина грузовая ДГК^{у}-5 (ДГК^{у}) приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда;

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом;

в) транспортное положение при ее следовании в составе грузового поезда;

г) транспортное положение при ее следовании на железнодорожной платформе в качестве груза.

3.5.2. Для приведения автодрезины в транспортное положение при ее следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда (рис. 4) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) укрепить грузоподъемный магнит *2* у заднего торца платформы;

в) установить стрелу грузоподъемного крана вдоль платформы и закрепить ее в транспортном положении предусмотренными для этой цели растяжками *1* на конце стрелы;

г) зацепить грузовой крюк *4* крана за поперечину у ограждающей трубы и затянуть грузовой канат.

3.5.3. При транспортировке автодрезины на расстояние, не превышающее 100 км в сцепе с локомотивом, произвести следующие действия:

а) выполнить все требования подпункта 3.5.2 настоящей Инструкции;

б) установить привод режимов в нейтральное положение, при этом контроль положения режимов проверить по флажку над штоком гидропередачи;

в) отключить кран машиниста;

г) остановить дизель.

3.5.4. Для приведения автодрезины ДГК^{у} в транспортное положение при ее следовании в составе грузового поезда (см. рис. 4) необходимо:

а) выполнить все требования подпункта 3.5.3 настоящей Инструкции;

б) осмотреть и проверить ручные пневматические тормоза и ударно-сцепные приборы; все обнаруженные неисправности устранить;

в) осмотреть ходовые части и устранить обнаруженные неисправности;

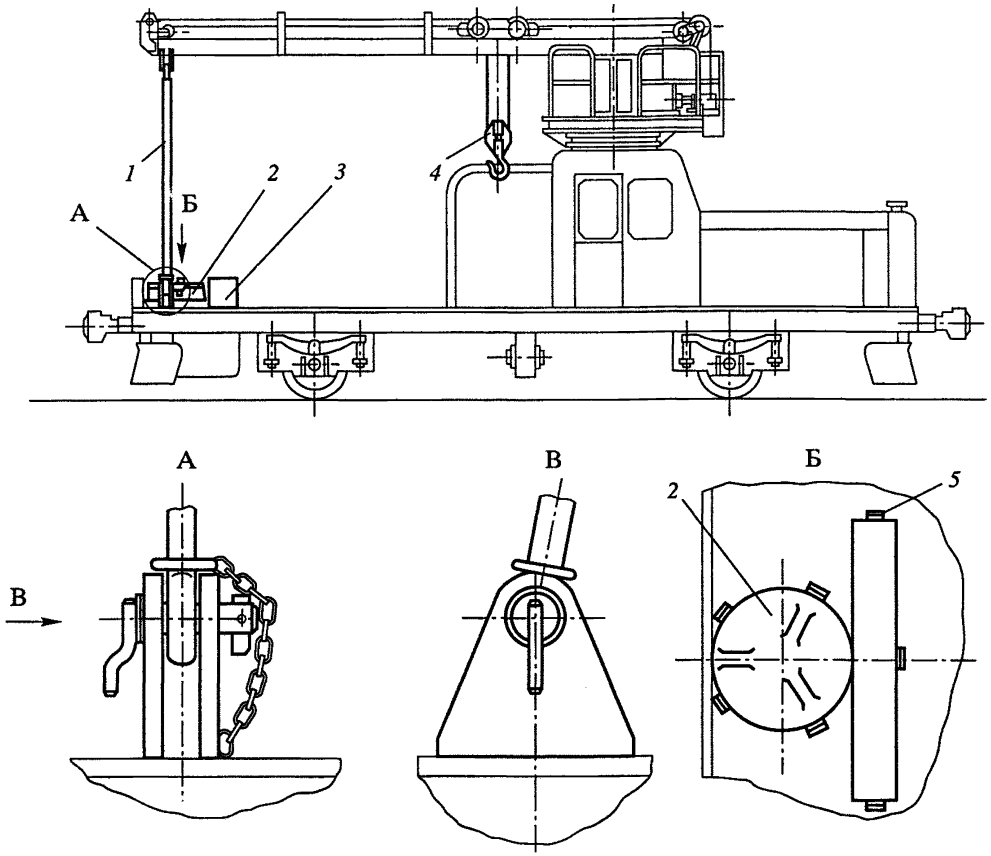
г) осмотреть осевые редукторы и заправить их свежей смазкой;

д) снять карданные валы осевых редукторов и упаковать их в ящик;

е) укрепить ящики *3* с карданными валами у заднего торца платформы для обеспечения нагрузки на оси с разницей не более 2 т;

ж) приварить к настилу уголки *5* сечением 50×50×5 и длиной 100 мм для крепления грузоподъемного магнита и ящика с карданными валами.

3.5.5. Транспортирование автодрезины на двух четырехосных платформах в качестве груза производится согласно разделу 4 настоящей Инструкции.



Содержание работ	Количество мест крепления
Установка стрелы крана вдоль платформы и закрепление ее растяжками *1*	2
Установка и закрепление на платформе грузоподъемного магнита *2*	1
Крепление на платформе ящика *3* с карданными валами	1
Закрепление грузового крюка *4* за поперечину	1
Приварка уголка *5* (уголок $\frac{50\times50\times5\ \text{ГОСТ}\ 8509\text{-}93}{\text{Ст3кп-св ГОСТ}\ 535\text{-}88}$; $l = 100$)	7

Рис. 4. Схема приведения автодрезины грузовой ДКГ^{у}-5 (ДГК^{у}) в транспортное положение на собственном ходу

3.6. Автодрезина служебная АС-1А (АС-1, АС-1М)

3.6.1. Автодрезина служебная АС-1А (АС-1, АС-1М) приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда;

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом;

в) транспортное положение при ее следовании на железнодорожной платформе в качестве груза.

3.6.2. При транспортировании автодрезины на собственном ходу или в составе хозяйственного поезда транспортное положение автодрезины соответствует ее рабочему состоянию.

3.6.3. Для приведения автодрезины в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) снять карданные валы привода колесных пар, уложить их в ящик и транспортировать в салоне автодрезины.

3.6.4. Транспортирование автодрезины на четырехосной железнодорожной платформе в качестве груза производится согласно разделу 4 настоящей Инструкции.

3.7. Автомотриса грузовая дизельная АГД-1 (АГД-1А, АГС-1, АГП-1)

3.7.1. Автомотриса грузовая дизельная АГД-1 (АГД-1А, АГС-1, АГП-1) приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда;

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом;

в) транспортное положение при ее следовании на железнодорожной платформе в качестве груза.

3.7.2. Для приведения автомотрисы в транспортное положение при ее следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) закрыть (поднять) откидные борта платформы и закрепить стопорными устройствами вагонного типа;

в) установить гидроманипулятор вдоль платформы в транспортное положение и зафиксировать его транспортными растяжками к раме автомотрисы;

г) установить в транспортное положение аутригеры и зафиксировать их стопорными пальцами;

д) освободить рессоры, приведя гидроцилиндры выключателей рессор в транспортное положение.

3.7.3. Для приведения автомотрисы в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить все требования подпункта 3.7.2 настоящей Инструкции;

б) снять с автомотрисы карданные валы привода колесных пар, уложить их в ящик и транспортировать на платформе автомотрисы;

в) проверить уровень масла в осевых редукторах колесных пар, при необходимости долить.

3.7.4. Транспортирование автомотрисы на четырехосной платформе в качестве груза производится согласно разделу 4 настоящей Инструкции.

3.8. Автомотриса грузовая дизель-генераторная АГД-1М

3.8.1. Автомотриса грузовая дизель-генераторная АГД-1М приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда;

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом;

в) транспортное положение при ее следовании на железнодорожной платформе в качестве груза.

3.8.2. Для приведения автомотрисы в транспортное положение при ее следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) закрыть (поднять) откидные борта платформы и закрепить стопорными устройствами вагонного типа;

в) установить гидроманипулятор вдоль платформы в транспортное положение и зафиксировать его транспортными растяжками к раме автомотрисы;

г) установить в транспортное положение аутригеры и зафиксировать их стопорными пальцами;

д) освободить рессоры, приведя гидроцилиндры выключателей рессор в транспортное положение.

3.8.3. Для приведения автомотрисы в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить все требования подпункта 3.8.2 настоящей Инструкции;

б) проверить уровень масла в осевых редукторах колесных пар, при необходимости долить.

3.8.4. Транспортирование автомотрисы на четырехосной платформе в качестве груза производится согласно разделу 4 настоящей Инструкции.

3.9. Автомотриса служебная АС-4 (АС-3, АС-3М)

3.9.1. Автомотриса служебная АС-4 (АС-3, АС-3М) приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда;

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом.

3.9.2. При транспортировании автомотрисы своим ходом или в составе хозяйственного поезда ее транспортное положение соответствует ее рабочему состоянию.

3.9.3. Для приведения автомотрисы в транспортное положение при транспортировании ее с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) снять карданные валы привода колесных пар, уложить их в ящик и транспортировать в салоне кузова;

в) поставить в положение экстренного торможения ручки кранов машиниста, а ручки обоих кранов вспомогательного тормоза – в открытое положение, воздухораспределитель установить на равнинный и средний режим.

3.10. Балластоуплотнительная машина БУМ (БУМ-1М)

3.10.1. Балластоуплотнительная машина БУМ (БУМ-1М) приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда;

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом;

в) транспортное положение при ее следовании на железнодорожной платформе в качестве груза.

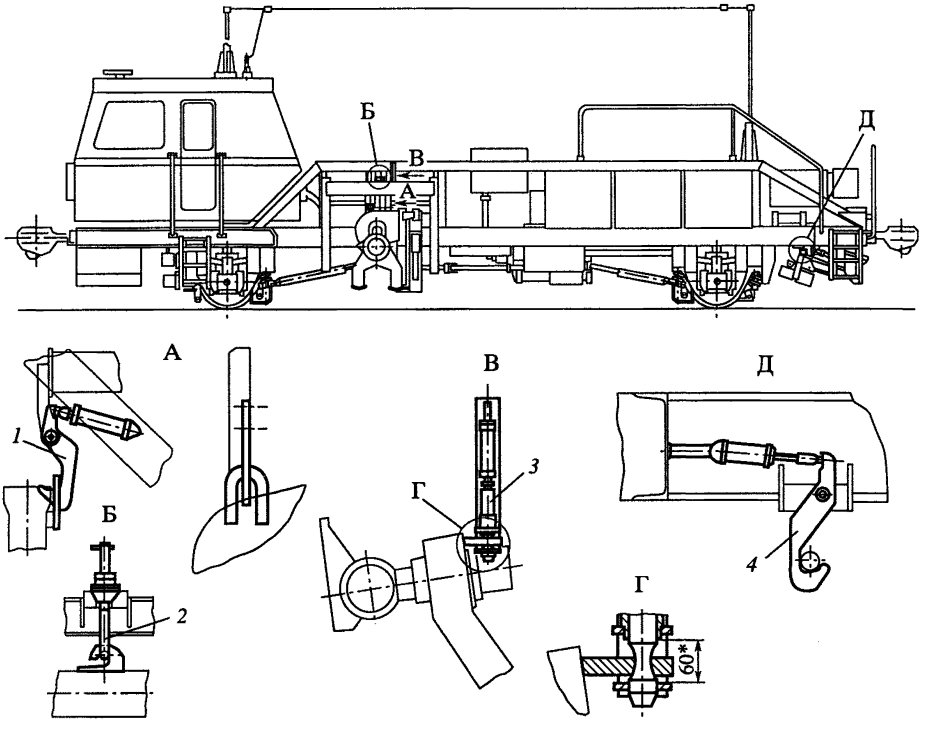
3.10.2. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда (рис. 5) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) поднять в транспортное положение уплотнитель шпальных ящиков так, чтобы транспортный крюк *1* усилием пружины пневмоцилиндра вошел своим носком в скобу корпуса уплотнителя, при этом выступ на носке крюка должен полностью пройти скобу, а последняя должна опираться на прямую часть носка крюка;

в) зафиксировать в транспортном положении вибраторы уплотнителей, подтянув их петлей *2* через крюк к траверсе; при этом сжимаются пружины подвески вибраторов, образуя неподвижное соединение.

Поднять в транспортное положение уплотнители плечей так, чтобы транспортные запоры *3*, состоящие из пневмоцилиндров с подсоединенными к штокам запирающими штырями, попали в проушины, установленные на траверсах уплотнительных плит;



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление уплотнителя шпальных ящиков транспортным крюком *1*	2
Фиксация вибратора уплотнителя плечей петлей *2*	2
Крепление уплотнителя плечей транспортным запором *3*	2
Крепление рельсошпальной щетки транспортным крюком *4*	2

Рис. 5. Схема приведения балластоуплотнительной машины БУМ (БУМ-1М) в транспортное положение на собственном ходу

г) поднять в транспортное положение рельсошпальную щетку так, чтобы крюк запора *4*, управляемый пневмоцилиндром, вошел в соединение с захватом, установленным на несущей балке щетки.

Подъем щетки в транспортное положение производить при параллельно выставленных плужках.

3.10.3. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом (см. рис. 5) необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно подпункту 3.10.2 настоящей Инструкции;

б) снять карданные валы привода колесных пар, уложить их в ящик и

транспортировать в кабине управления.

3.10.4. Транспортирование машины на четырехосной железнодорожной платформе в качестве груза производится согласно разделу 4 настоящей Инструкции.

3.11. Балластоочистительная машина БМС с тракторами

3.11.1. Балластоочистительная машина БМС с тракторами приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом (силой тяги базового трактора);

б) транспортное положение при ее следовании на железнодорожной платформе в качестве груза.

3.11.2. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании своим ходом (силой тяги базового трактора) необходимо (рис. 6):

а) выполнить общие требования по приведению машины в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) отцепить передний трактор;

в) опереть тяговую раму базового трактора на ригель его опорного кронштейна *1*, при этом откидной упор тяговой рамы машины установить в вертикальное положение в гнездо цапфы переднего цилиндра *2*;

г) прикрыть захватные крылья вплотную к тяговой раме трактора и притянуть к раме машины цепными стяжками *3*;

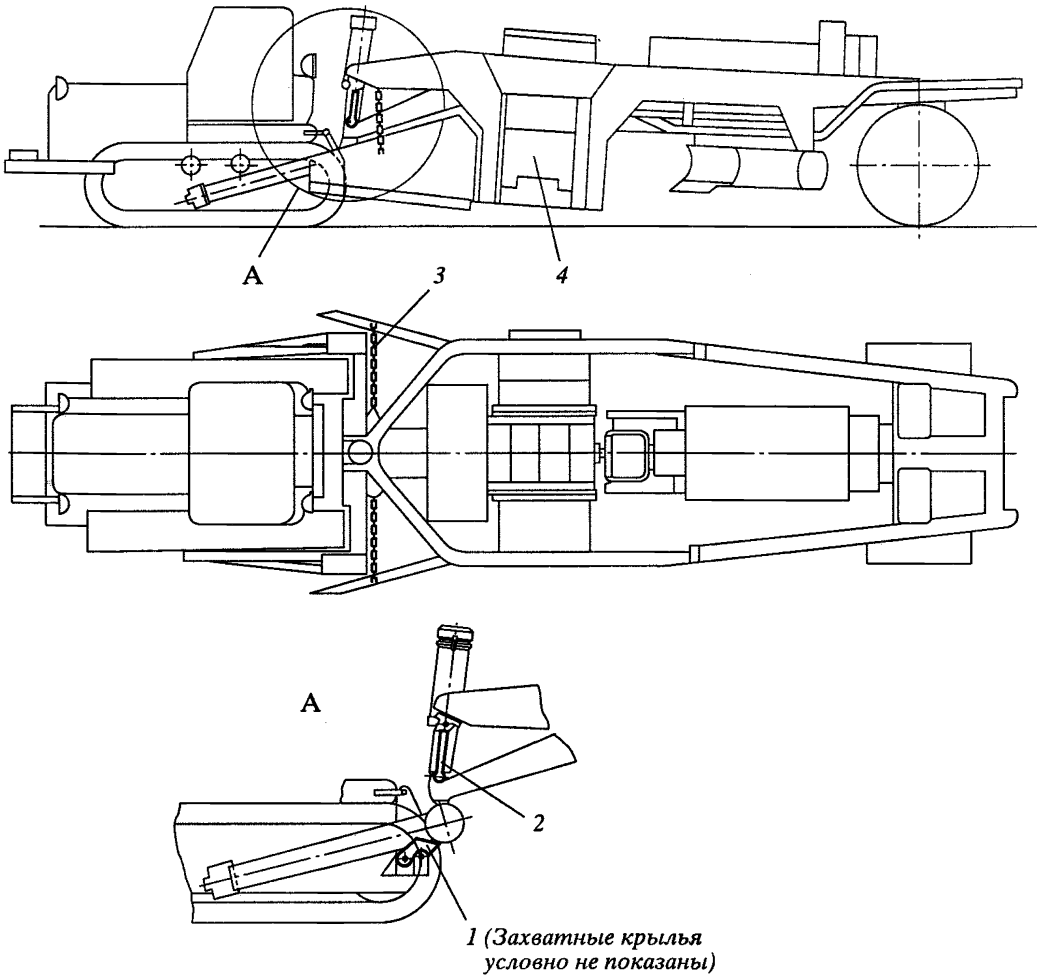
д) привести роликовую батарею или барабан рабочего органа в транспортное положение;

е) поднять планировщик в крайнее верхнее положение;

ж) снять кабели сигнализации между тракторами и уложить в кабину базового трактора;

з) установить рычаг переключения реверс-редуктора машины, а также рычаги ходоуменьшителей тракторов в нейтральное положение.

3.11.3. Транспортирование машины с тракторами на двух четырехосных платформах в качестве груза должно производиться согласно разделу 4 настоящей Инструкции.



Содержание работ	Количество мест крепления
Установка тяговой рамы трактора на ригель его опорного кронштейна *1*	1
Установка откидного упора в гнездо цапфы переднего цилиндра *2*	1
Крепление захватных крыльев цепными стяжками *3*	2
Приведение роликовой батареи или барабана *4* в транспортное положение	

Рис. 6. Схема приведения балластоочистительной машины БМС с тракторами в транспортное положение на собственном ходу

3.12. Машина для нарезки и очистки кюветов МНК-1

3.12.1. Машина для нарезки и очистки кюветов МНК-1 приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании в составе хозяйственного поезда;

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом или в составе грузового поезда.

3.12.2. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом (рис. 7) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) поднять корень крыла до упора, крыло и подкрылок выровнять по отношению к корню крыла, крюки *1* корня крыла и подкрылка завести в соответствующие упоры *2* рамы машины, корень крыла и подкрылок притянуть к раме машины винтовыми стяжками *3*, винтовые стяжки законтрить контргайками;

в) поворотный конвейер привести в транспортное положение, совместив его с одним из поднятых и зафиксированных рычажных упоров *4*, запереть конвейер вторым рычажным упором *5*, который зафиксировать ручным стопором *6*; конвейер притянуть к транспортной опоре винтовыми стяжками *7*, стяжки законтрить контргайками;

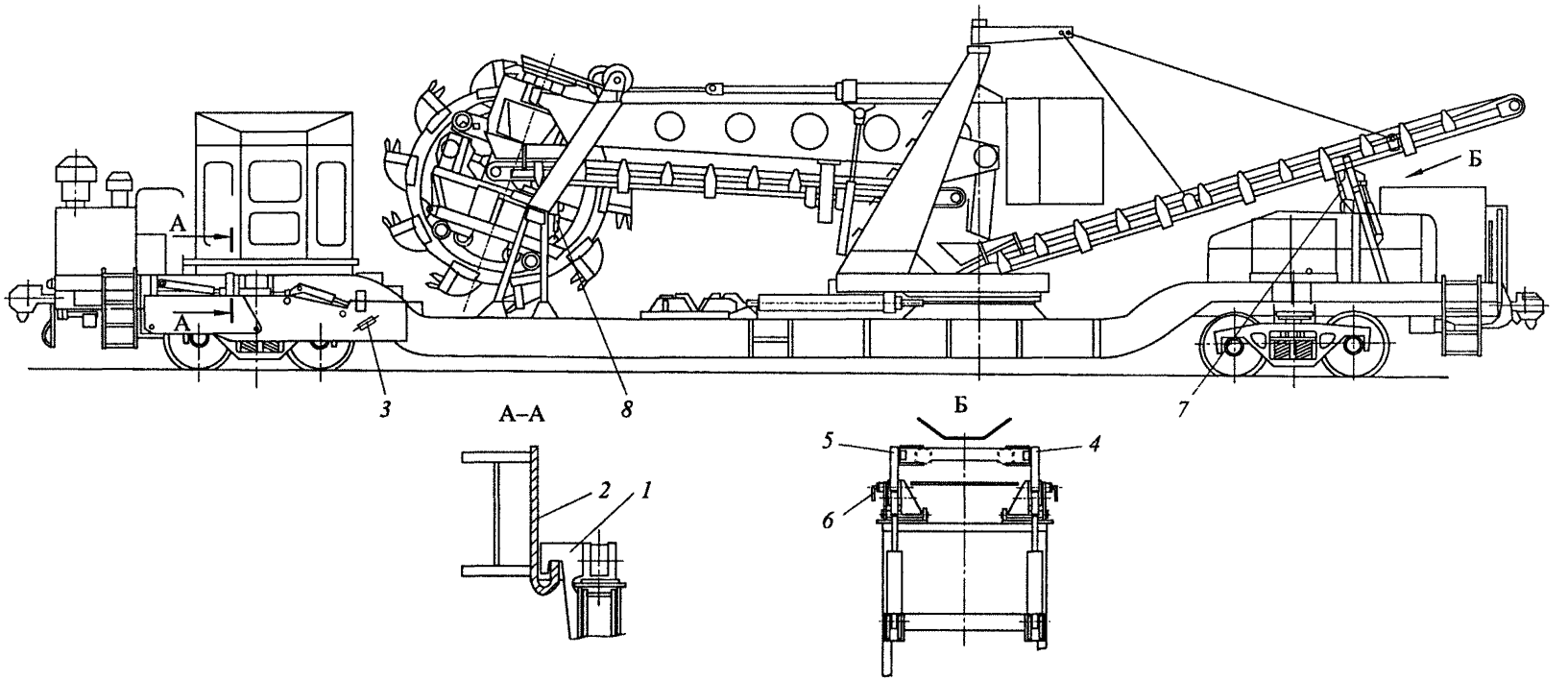
г) развернуть ротор вдоль продольной оси стрелы и опустить на транспортную опору таким образом, чтобы вырез стрелы попал на штырь опоры; ротор и стрелу притянуть к транспортной опоре винтовыми стяжками *8*; винтовые стяжки законтрить контргайками;

д) снять рукава питательной магистрали и перекрыть ее концевые краны;

е) отключить краны машиниста и вспомогательного тормоза от питательной и тормозной магистралей кранами разобщительными и двойной тяги, рукоятки кранов зафиксировать проволокой ∅ 6 мм в одну нить;

ж) воздухораспределитель установить на "средний" режим;

3.12.3. Для приведения машины в транспортное положение для следования в составе хозяйственного поезда необходимо выполнить все требования подпункта 3.12.2 настоящей Инструкции, при этом фиксация кранов тормозной магистрали проволокой не требуется.



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Установка крыльев вдоль продольной оси машины с заведением крюков *1* в соответствующие упоры *2*	4	Фиксация транспортных упоров ручными стопорами *6*	2
Крепление крыльев к раме машины винтовыми стяжками *3*	2	Крепление конвейера винтовыми стяжками *7*	2
Установка поворотного конвейера в транспортное положение с фиксацией транспортными упорами *4* и *5*	2	Крепление ротора и стрелы винтовыми стяжками *8*	2

Рис. 7. Схема приведения машины для нарезки и очистки кюветов МНК-1 в транспортное положение

3.13. Вагон-дефектоскоп магнитный на базе ЦМВ проекта 1750

3.13.1. Вагон-дефектоскоп магнитный на базе ЦМВ проекта 1750 может транспортироваться в составе пассажирского, почтово-багажного поезда или отдельным локомотивом.

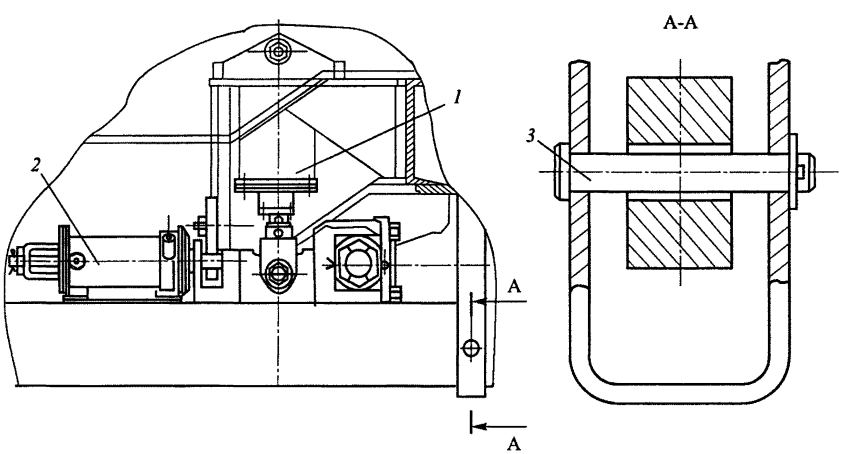
3.13.2. Для приведения вагона-дефектоскопа в транспортное положение необходимо выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции, а также поднять электромагниты средней тележки.

Привод подъема электромагнитов имеет два конструктивных варианта:

а) подъем при помощи четырех редукторов осуществляется вручную, причем подъем электромагнитов в транспортное положение необходимо осуществлять плавно, без перекосов и запирать транспортными запорами;

б) подъем пневматическим механизмом с вертикально расположенными цилиндрами *1* (рис. 8) осуществляется воздухом из рабочей магистрали вагона.

Фиксация электромагнитов в транспортном положении осуществляется горизонтально расположенными пневмостопорами *2*; кроме того, в траверсы и страховочные скобы вставляются страховочные пальцы *3*, которые, в свою очередь, шплинтуются.



Содержание работ	Количество мест крепления
Подъем электромагнитов *1*	2
Фиксация электромагнитов пневмостопорами *2*	2
Установка страховочных пальцев *3*	2

Рис. 8. Схема приведения электромагнитов индукторной тележки в транспортное положение в магнитном вагоне-дефектоскопе на базе ЦМВ проекта 1750

3.14. Вагон-дефектоскоп совмещенный (ультразвуковой и магнитный) ПС

3.14.1. Вагон-дефектоскоп совмещенный (ультразвуковой и магнитный) ПС может транспортироваться в составе пассажирского, почтово-багажного поезда или отдельным локомотивом.

3.14.2. Для приведения вагона-дефектоскопа в транспортное положение (рис. 9) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) рукоятку ручного стопора *1* дефектоскопной тележки вытянуть на себя до упора;

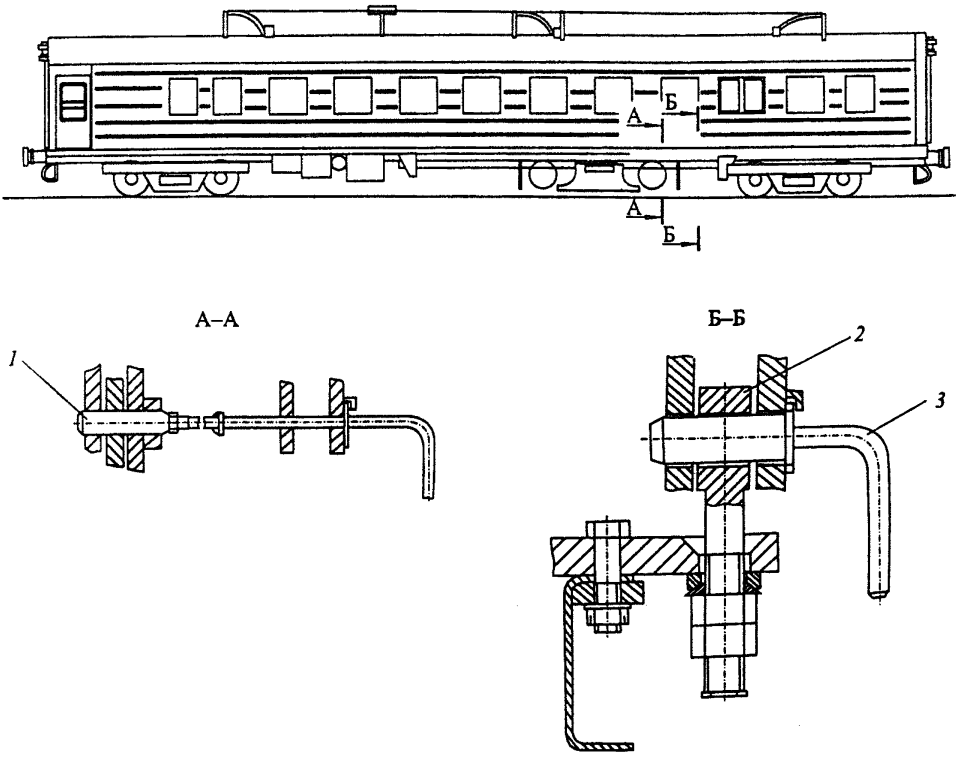
в) поднять дефектоскопную тележку при помощи четырех ручных лебедок (подъем осуществлять плавно, без перекосов) до совпадения отверстий в проушинах дефектоскопной тележки и рамы вагона;

г) задвинуть ручной стопор *1* до упора и зафиксировать его от самопроизвольного выпадения;

д) шпильку *2* дублирующего транспортного крепления зафиксировать стопорным пальцем *3*, навернуть до упора гайку и законтрить ее второй гайкой;

е) ослабить канат подъемной лебедки, снять его с обводного блока и намотать на барабан лебедки, выбрав всю слабину каната;

ж) рукоятку лебедки закрепить фиксатором.



Содержание работ	Количество мест крепления
Подъем и закрепление дефектоскопной тележки стопором *1*	4
Фиксирование шпильки *2* дублирующего транспортного крепления	1
Установка стопорного пальца *3*	1

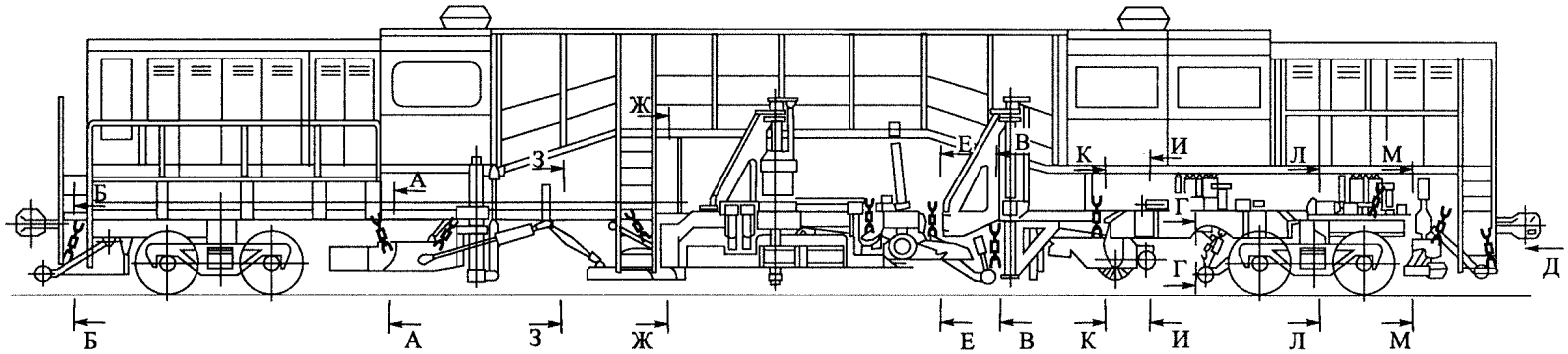
Рис. 9. Схема приведения средней тележки (измерительной) совмещенного вагона-дефектоскопа ПС (ультразвукового и магнитного) в транспортное положение

3.15. Выправочно-подбивочно-отделочная машина ВПО-3-3000

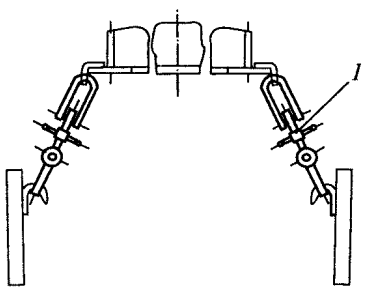
3.15.1. Выправочно-подбивочно-отделочная машина ВПО-3-3000 может транспортироваться отдельным локомотивом или в составе грузового и хозяйственного поезда.

Для приведения машины в транспортное положение (рис. 10) необходимо:

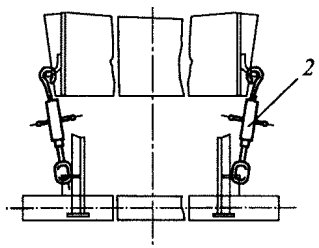
а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;



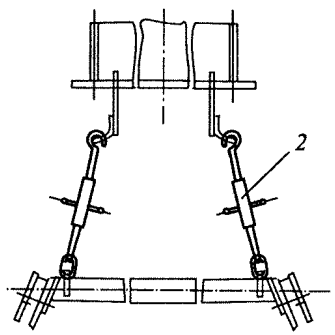
А-А



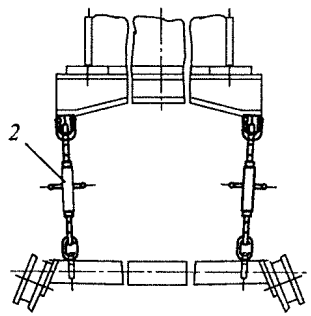
Б-Б



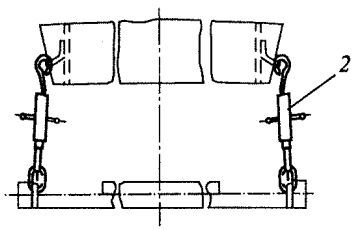
В-В



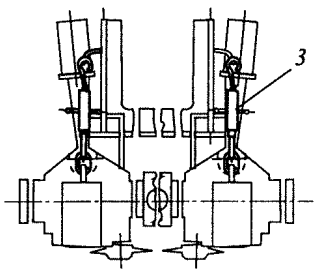
Г-Г



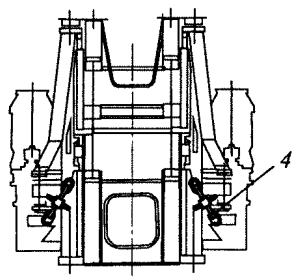
Д



Е-Е



Ж-Ж



З-З

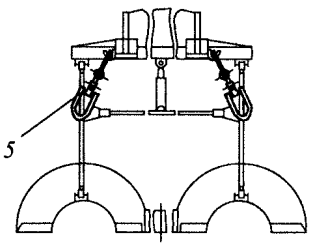
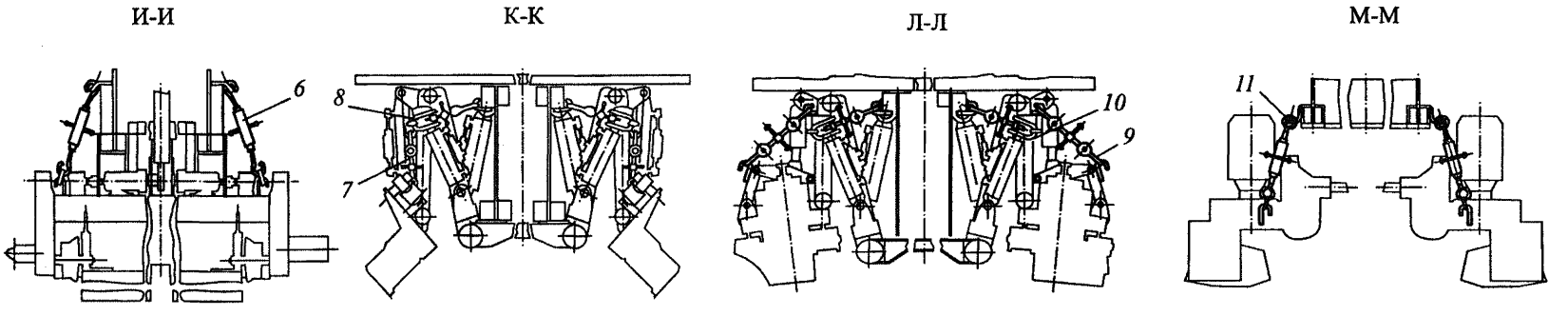


Рис. 10. Схема приведения выправочно-подбивочно-отделочной машины ВПО-3-3000 в транспортное положение



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление крыльев переднего планировщика стяжками *1* к ферме	4
Крепление тележек системы выправки пути стяжками *2* к ферме	8
Крепление электромагнитов с рихтующими роликами стяжками *3* к ферме	4
Крепление виброплит стяжками *4* к ферме	4
Крепление устройства для удаления излишков балласта внутри колеи стяжками *5* к ферме	2

Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление подборщика стяжками *6* к ферме	2
Крепление планировщика откосов стяжками *7* к секции I двухсекционной подвески	2
Крепление секции II двухсекционной подвески стяжками *8* к ферме	2
Крепление уплотнителей откосов секции I двухсекционной подвески стяжками *9*	2
Крепление секции II подвески стяжками *10* к ферме	2
Крепление вертикальных щеток стяжками *11* к ферме	2

б) поднять крылья передних планировщиков в верхнее положение и закрепить к ферме стяжками *1*;

в) ослабить пневмоцилиндрами натяжение троса системы выправки пути. Поднять тележки системы выправки пути в верхнее положение и закрепить их к ферме стяжками *2*;

г) электромагниты с рихтующими роликами максимально сблизить, поднять до упоров и закрепить к ферме стяжками *3*;

д) виброплиты поднять в верхнее положение, максимально сблизить с фермой и закрепить к ферме стяжками *4*;

е) устройство для удаления излишков балласта внутри колеи поднять в верхнее положение и закрепить к ферме стяжками *5*;

ж) подборщик поднять в верхнее положение и закрепить к ферме стяжками *6*;

з) планировщики откосов и междупутья поднять в верхнее положение, каждый планировщик закрепить к секции I двухсекционной подвески стяжкой *7*, секцию II подвески закрепить к ферме стяжкой *8*;

и) уплотнители откосов и междупутья поднять в верхнее положение, каждый уплотнитель закрепить к секции I двухсекционной подвески стяжками *9*, секцию II подвески закрепить к ферме стяжками *10*;

к) вертикальные щетки поднять в верхнее положение и закрепить к ферме стяжками *11*.

3.16. Выправочно-подбивочно-отделочная машина ВПО-3000

3.16.1. Выправочно-подбивочно-отделочная машина ВПО-3000 может транспортироваться только отдельным локомотивом.

Для приведения машины в транспортное положение (рис.11) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) поднять щит и крылья дозатора в крайнее верхнее положение, фиксируемое конечными выключателями механизмов подъема дозатора и механизмов наклона крыльев. Закрепить щит к ферме винтовой стяжкой *1*, а скобы *2* подкрылков закрепить на крюках фермы;

в) установить подъемную раму рельсовых щеток в крайнее верхнее положение, зафиксированное конечным выключателем механизма подъема, и надежно закрепить за проушины направляющих стопорными пальцами *3*;

г) поднять электромагниты в крайнее верхнее положение, зафиксированное конечными выключателями механизмов подъема, а крюки магнитов надежно прикрепить винтовыми стяжками *4* к скобам фермы машины;

д) сблизить рихтующие ролики до срабатывания конечного выключателя сужения роликов;

е) поднять вибрационные уплотнительные плиты в крайнее верхнее положение до срабатывания конечных выключателей механизмов подъема, а также максимально сблизить с фермой машины до срабатывания

конечных выключателей механизмов сдвига. Надежно закрепить плиты винтовыми стяжками *5* к крюкам фермы;

ж) поднять корни крыльев и крылья планировщика откосов в крайнее верхнее положение до срабатывания конечных выключателей механизмов подъема и наклона. Корень крыла и подкрылки надежно закрепить винтовыми стяжками *6*, *7* к крюкам фермы;

з) установить уплотнители откосов в крайнее верхнее положение, зафиксированное конечными выключателями механизмов подъема, и надежно закрепить винтовыми стяжками *10* к крюкам фермы;

и) приведение механизма выключения рессор в транспортное положение производить в зависимости от его конструкции и от типа задней трехосной тележки.

При специальной трехосной тележке со сварной рамой опорные секторы механизма для выключения рессор поднять штурвалом в крайнее верхнее положение, а затем штурвал *8* закрепить к стойке стола отвода возвышения проволокой ∅ 5 мм. Упорные болты *9* крайних рессор должны быть подняты так, чтобы нижняя опорная плоскость болта была заподлицо с упорами рамы тележки.

При наличии вагонной трехосной тележки типа КВЗ-1м (УВЗ-9М) продольные балки механизма для выключения рессор зафиксировать стопорными пальцами *9* на опорном узле фермы. Упорные секторы поднять штурвалами в крайнее верхнее положение, а штурвалы закрепить фиксирующими пальцами *8*;

к) поднять вертикальные щетки в крайнее верхнее положение, фиксируемое конечными выключателями, застопорить поворотные щетки закладными штырями, а редукторы закрепить к ферме винтовыми стяжками *11*;

л) ввернуть маховики маятников автомата уровня и указателя положения пути до упора;

м) на машинах, оборудованных рихтовочными устройствами, двухкоординатным выправочным устройством и регистратором пути по уровню, поднять и установить на крюки мерный каток и тележки стрелографа, а их балки вместе с колесами закрепить винтовыми стяжками *12* к ферме машины.

При наличии прицепного вагона, оборудованного тележкой стрелографа, тележку поднять и установить на крюки, а балку вместе с колесами закрепить винтовыми стяжками к кузову вагона;

н) установить каретку измерительного механизма тележки стрелографа в крайнее положение на предохранительную скобу.

п) освободить рабочую пневмосистему от избыточного давления воздуха и подвесить на поддерживающие скобы трос-хорду. При транспортировке машины на дальнее расстояние трос-хорду с машины снять и поместить в кабину.

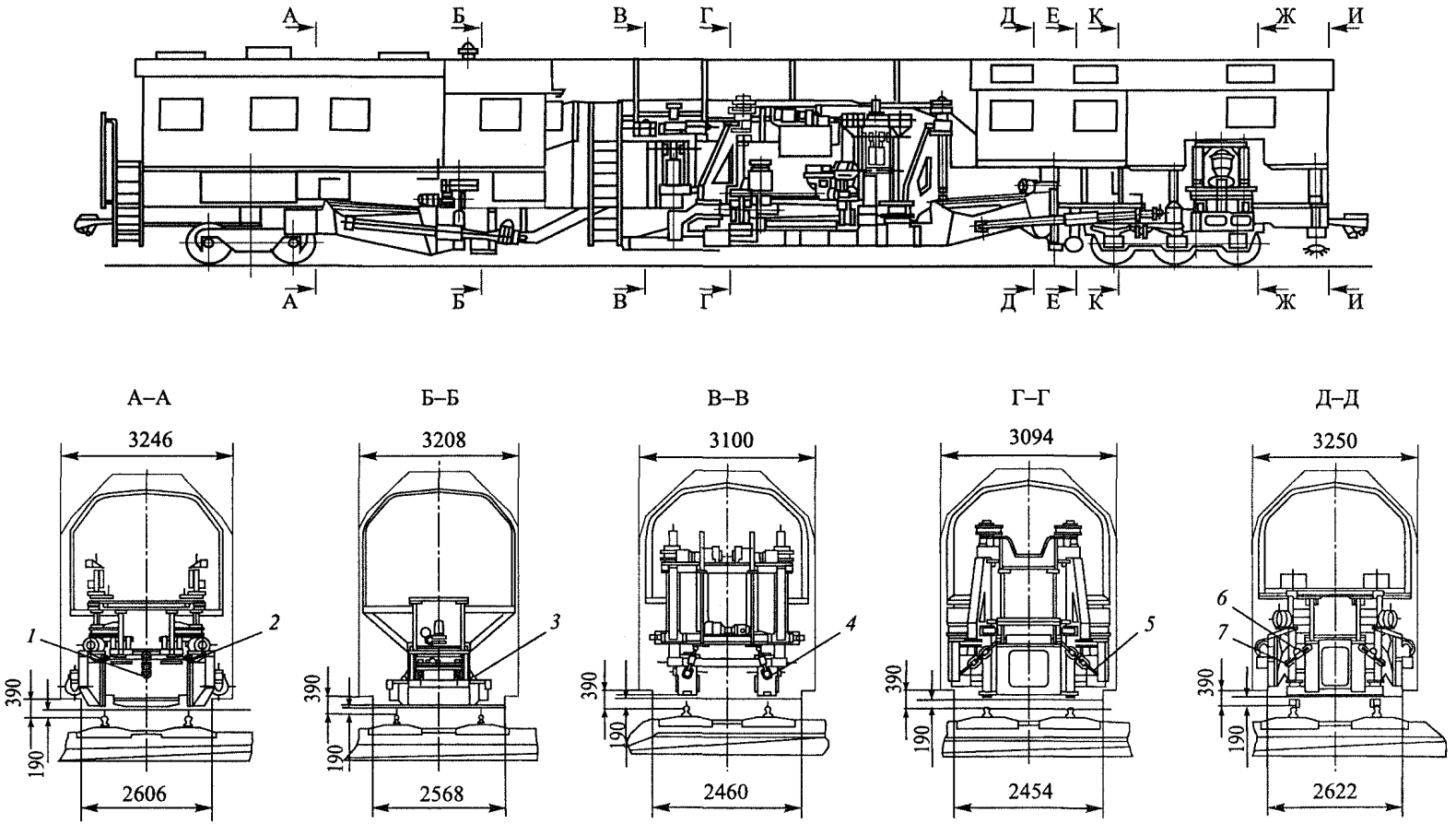
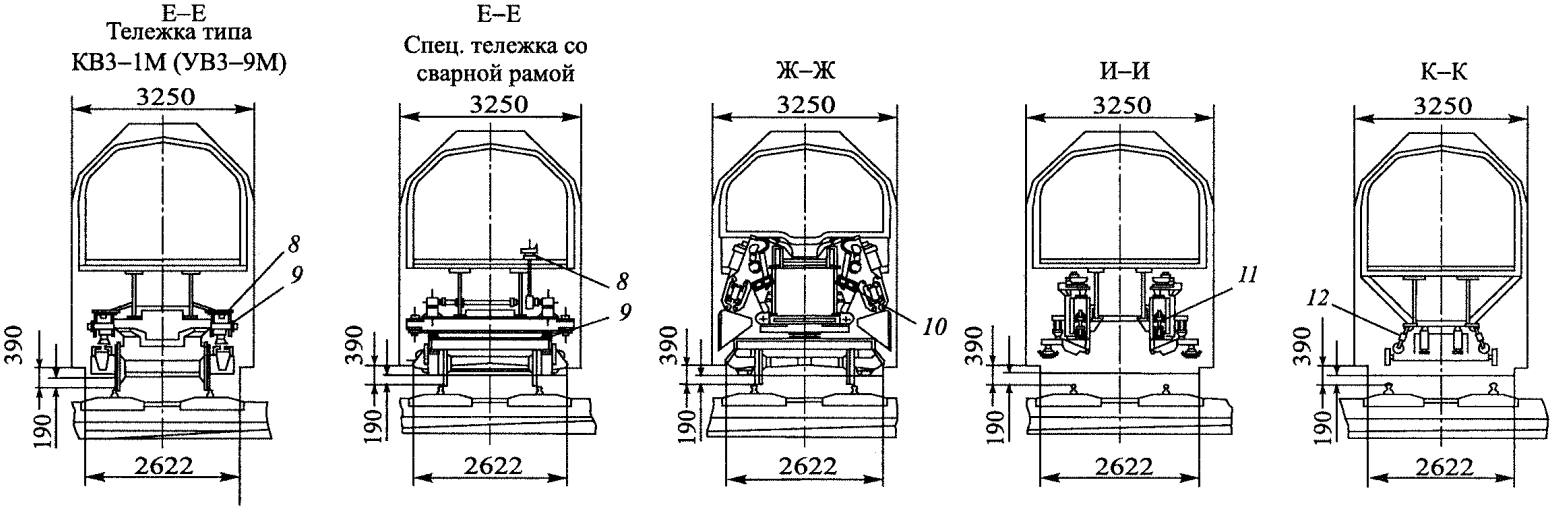


Рис. 11. Схема приведения выправочно-подбивочно-отделочной машины ВПО-3000 с трехосной ходовой тележкой со сварной рамой в транспортное положение



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление щита дозатора винтовой стяжкой *1*	1	Крепление подкрылков планировщика откосов винтовыми стяжками *7* к крюкам фермы	2
Крепление подкрылков дозатора скобами *2* на крюках фермы	2	Крепление штурвала *8* механизма для выключения рессор стальной отожженной проволокой ∅5 мм к стойке стола отвода возвышения	1
Крепление рельсовых щеток стопорными пальцами *3* за проушины направляющих	2	Крепление гайками упорных болтов *9* крайних рессор	4
Крепление электромагнитов винтовыми стяжками *4* к скобам фермы	4	Крепление уплотнителей откосов винтовыми стяжками *10* к крюкам фермы	2
Крепление вибрационных уплотнительных плит винтовыми стяжками *5* к крюкам фермы	4	Крепление вертикальных щеток винтовыми стяжками *11* к крюкам фермы	2
Крепление корней крыльев планировщика откосов винтовыми стяжками *6* к крюкам фермы	2	Крепление тележек стрелографа на машине и прицепном вагоне винтовыми стяжками *12*	8

3.17. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина ВПР-1200

3.17.1. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина ВПР-1200 приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда;

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом;

в) транспортное положение при ее следовании на железнодорожной платформе в качестве груза.

3.17.2. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина ВПР-1200 состоит из самой машины и прицепной платформы и представляет собой единый сочлененный экипаж. При транспортировании машины своим ходом, в составе хозяйственного поезда или отдельным локомотивом ее расчленение запрещается.

3.17.3. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании своим ходом (рис. 12) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) выполнить необходимые операции при переводе машины из рабочего в транспортное положение в кабинах машиниста и оператора в соответствии с инструкцией по эксплуатации на машину;

в) поднять в транспортное положение переднюю тележку вместе с лазерной тележкой и зафиксировать пневмофиксаторами *1*;

г) поднять в транспортное положение измерительное нивелировочное устройство и закрепить фиксаторами *2*;

д) поднять в транспортное положение подъемно-рихтовочные устройства и закрепить их фиксаторами *3*;

е) поднять в транспортное положение измерительную (рихтовочную) тележку и закрепить фиксатором *4*;

ж) поднять в транспортное положение уплотнители балласта и зафиксировать стопорными пальцами *5*;

з) поднять в транспортное положение среднюю измерительную тележку и закрепить фиксаторами *6*;

и) поднять в транспортное положение подбивочные блоки и зафиксировать их стопорами *7*;

к) поднять в транспортное положение контрольно-измерительную тележку и закрепить ее фиксаторами *8*;

л) поднять в транспортное положение контрольную и заднюю тележки прицепной платформы и закрепить их фиксаторами *9*;

м) переключить узлы трансмиссии на транспортный режим;

н) отключить рабочий тормоз задней ходовой тележки и снять давление в рабочей пневмомагистрали, переведя разобщительный кран в положение "Закрыт", предварительно затормозив машину краном вспомогательного тормоза.

3.17.4. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании в составе хозяйственного поезда необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно подпункту 3.17.3 настоящей Инструкции;

б) воздушную магистраль тормозной системы соединить с воздушной магистралью локомотива, краны машиниста отключить при помощи кранов двойной тяги и комбинированных кранов. Закрыть разобщительные краны в обеих кабинах;

в) переключатель управления реверсом установить в нейтральное положение, а переключатель-демультипликатор раздаточной коробки – в положение "Транспортный режим".

3.17.5. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно подпункту 3.17.4 настоящей Инструкции;

б) закрепить все находящееся на прицепной платформе и в кабинах оборудование, инвентарь и снятые с машины узлы и детали;

в) снять карданный вал между двигателем и реверс-раздаточной коробкой.

3.17.6. Транспортирование машины на четырехосной железнодорожной платформе в качестве груза производится согласно разделу 4 настоящей Инструкции.

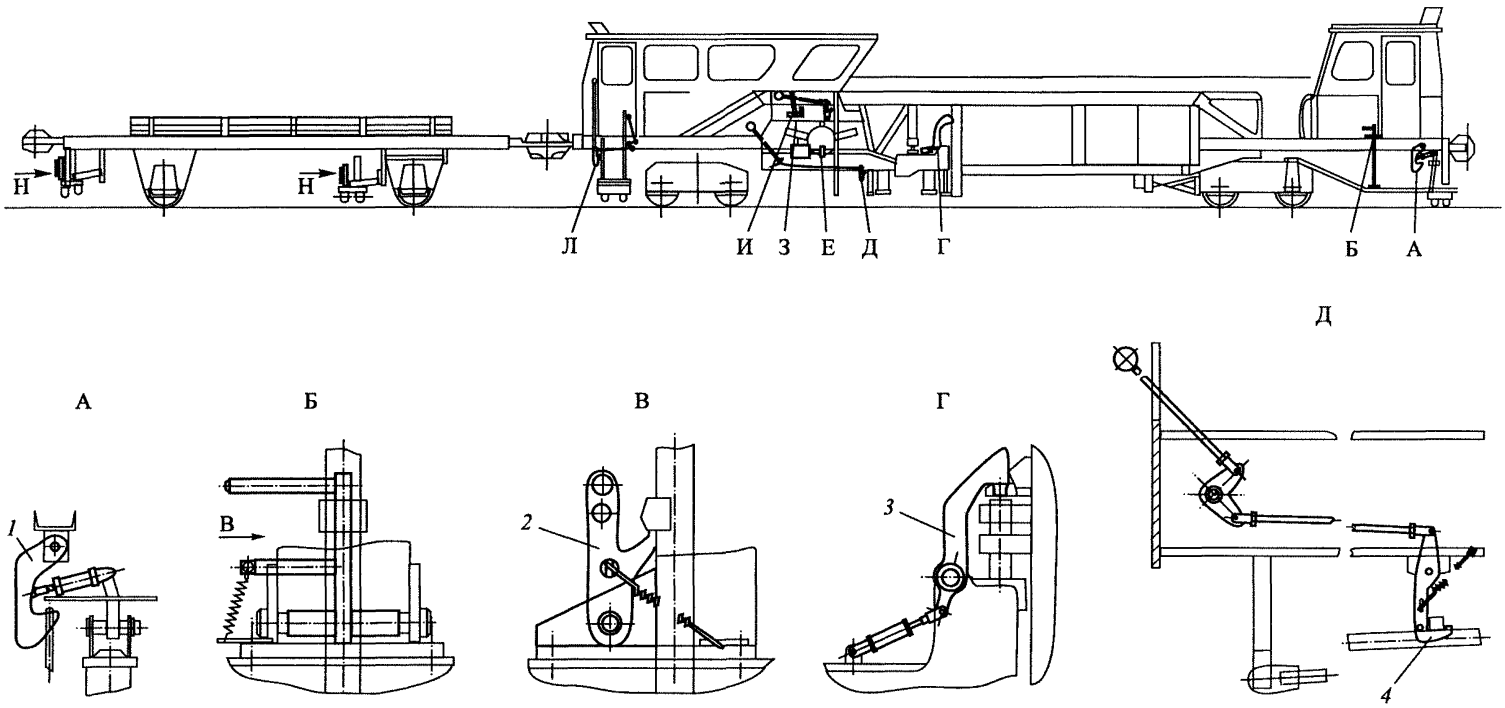
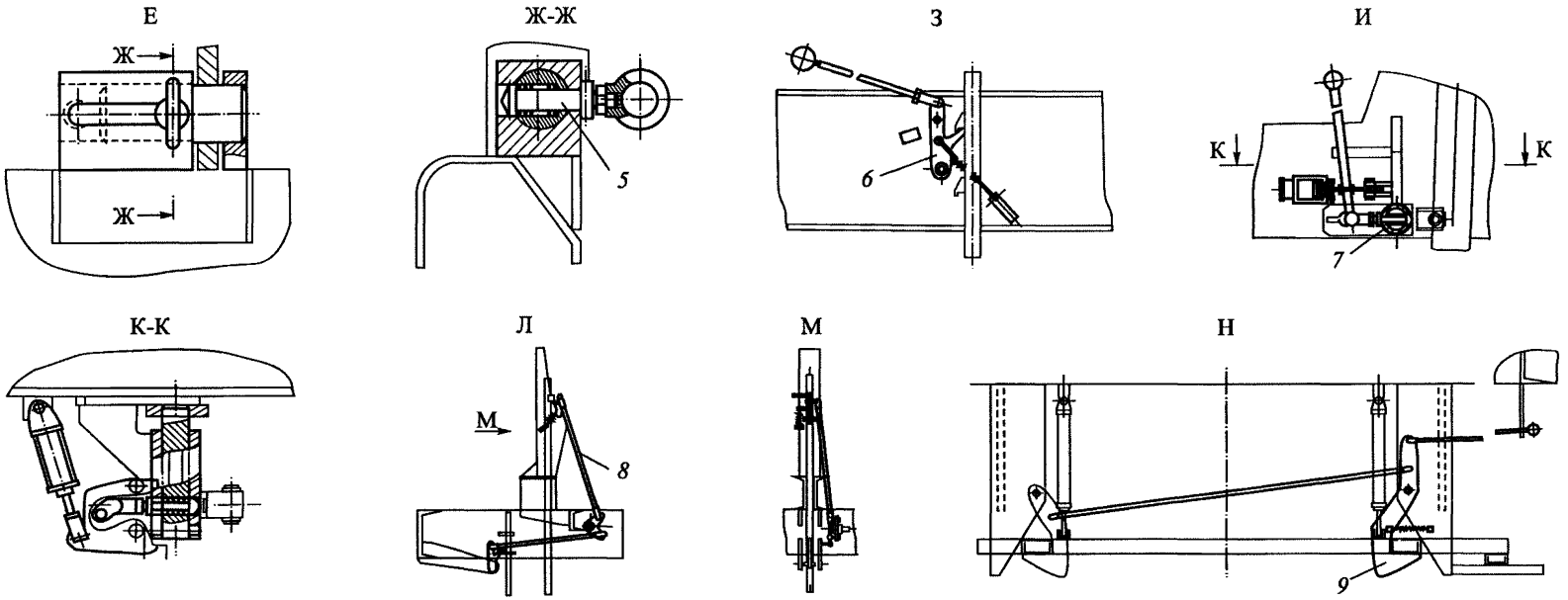


Рис. 12. Схема приведения выправочно-подбивочно-рихтовочной машины ВПР-1200 в транспортное положение на собственном ходу



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление передней тележки пневмофиксаторами *1*	2
Крепление нивелировочного устройства фиксаторами *2*	2
Крепление подъемно-рихтовочного устройства фиксаторами *3*	2
Крепление тележки измерительной (рихтовочной) фиксатором *4*	1
Крепление уплотнителей балласта стопорными пальцами *5*	2

Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление средней измерительной тележки фиксаторами *6*	2
Крепление подбивочных блоков стопорами *7*	2
Крепление контрольно-измерительной тележки фиксаторами *8*	2
Крепление задней и контрольной тележек фиксаторами *9*	2

3.18. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина ВПР-02

3.18.1. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина ВПР-02 приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда;

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом;

в) транспортное положение при ее следовании на железнодорожной платформе в качестве груза.

3.18.2. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина ВПР-02 состоит из самой машины и прицепной платформы и представляет собой единый сочлененный экипаж. При транспортировании машины своим ходом, в составе хозяйственного поезда или отдельным локомотивом ее расчленение запрещается. Разрешается транспортирование прицепной нагрузки общей массой до 30 т.

3.18.3. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании своим ходом (рис. 13) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) выполнить необходимые операции при переводе машины из рабочего в транспортное положение в кабинах машиниста и оператора в соответствии с инструкцией по эксплуатации на машину;

в) поднять в транспортное положение подъемно-рихтовочный агрегат и закрепить его фиксатором *1*;

г) поднять в транспортное положение подбивочные блоки и закрепить их фиксаторами *2*;

д) передвинуть подвижные рамы подбивочных блоков в транспортное положение и зафиксировать их;

е) поднять в транспортное положение уплотнители балласта и закрепить их фиксаторами *3*;

ж) поднять в транспортное положение планировщик балласта, зафиксировать его фиксаторами *4* и подвесить на канате *5*;

з) поднять в транспортное положение переднюю и контрольную измерительные тележки и зафиксировать их стопорами *6*;

и) поднять в транспортное положение рихтовочную тележку и зафиксировать ее стопорами *7*;

к) поднять в транспортное положение заднюю измерительную тележку на прицепной платформе и зафиксировать ее стопорами *8*;

л) зафиксированные измерительные тележки по пунктам “з”, “и”, “к” подвесить на страховочных канатах *9*;

м) переключить узлы трансмиссии на транспортный режим;

3.18.4. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании в составе хозяйственного поезда необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно подпункту 3.18.3 настоящей Инструкции;

б) воздушную магистраль тормозной системы соединить с воздушной магистралью локомотива, краны машиниста отключить при помощи кранов двойной тяги и комбинированных кранов. Закрыть разобщительные краны в обеих кабинах;

в) переключатель управления реверсом установить в нейтральное положение, а переключатель-демультипликатор раздаточной коробки – в положение "Транспортный режим".

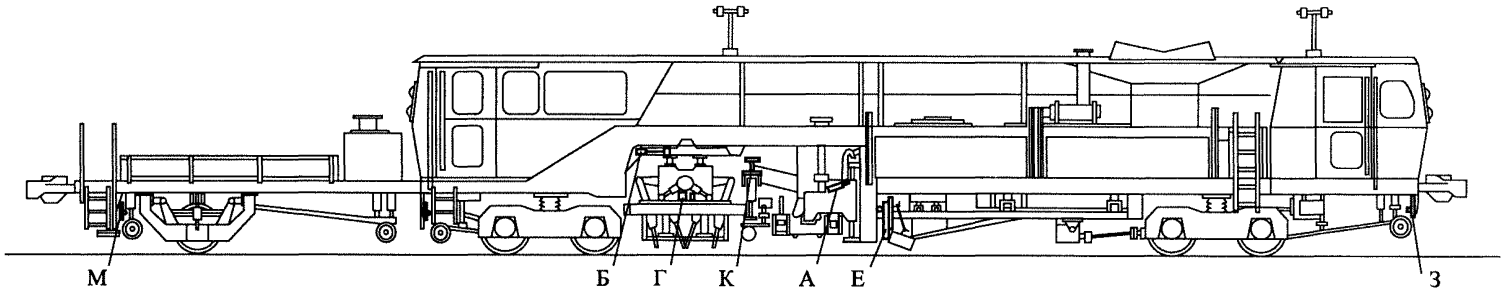
3.18.5. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно подпунктам 3.18.3–3.18.4 настоящей Инструкции;

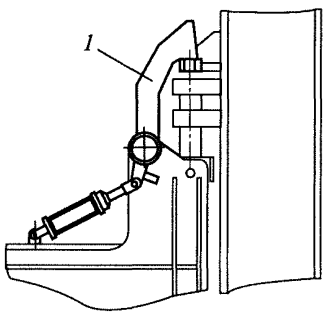
б) закрепить все находящееся на прицепной платформе и в кабинах управления оборудование, инвентарь и снятые с машины узлы и детали;

в) снять карданный вал между двигателем и реверс-раздаточной коробкой.

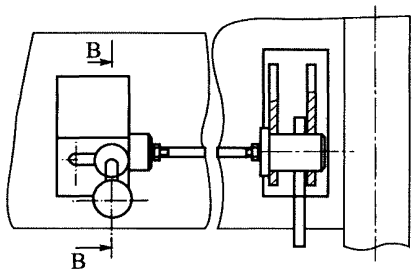
3.18.6. Транспортирование машины на четырехосной железнодорожной платформе в качестве груза производится согласно разделу 4 настоящей Инструкции.



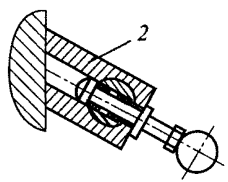
А



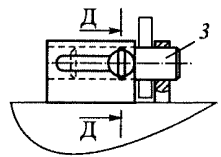
Б



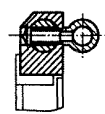
В-В



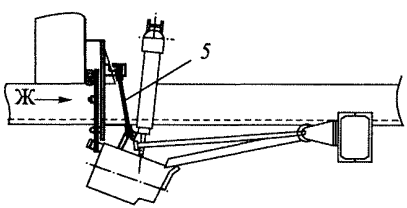
Г



Д-Д



Е



Ж

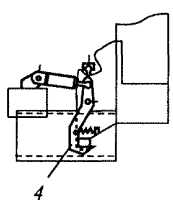
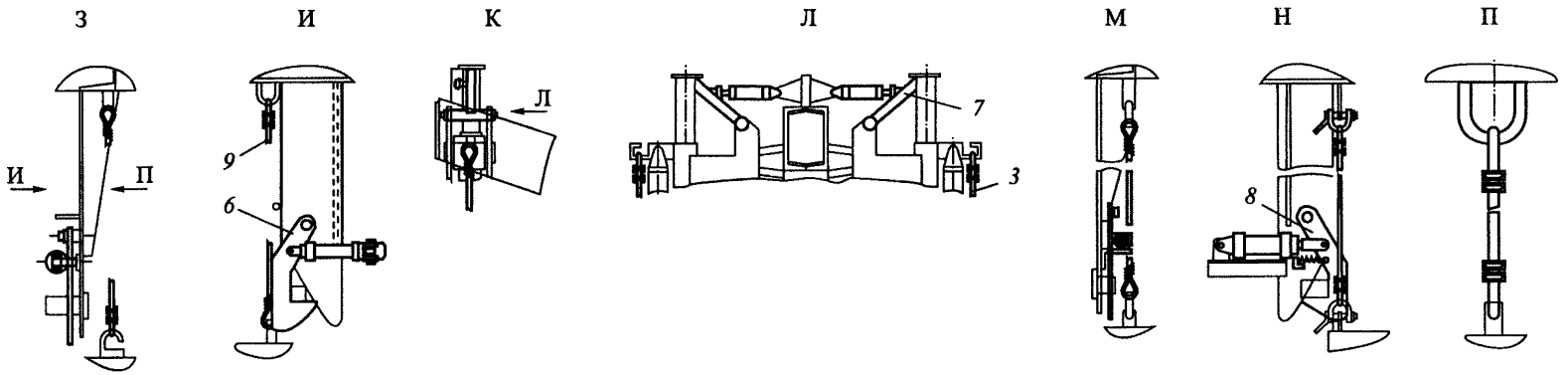


Рис. 13. Схема приведения выправочно-подбивочно-рихтовочной машины ВПР-02 в транспортное положение на собственном ходу



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление подъемно-рихтовочного агрегата фиксатором *1*	1	Крепление передней и контрольной измерительных тележек стопорами *6*	4
Крепление подбивочных блоков в вертикальном положении фиксаторами 2	2	Крепление рихтовочной измерительной тележки стопорами *7*	2
Крепление уплотнителей балласта фиксаторами *3*	2	Крепление задней измерительной тележки стопорами *8*	2
Крепление планировщика балласта стопорами *4*	2	Подвеска измерительных тележек на канатах *9*	8
Подвеска планировщика на канате *5*	2		

3.19. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина ВПРС-500

3.19.1. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина ВПРС-500 приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда;

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом;

в) транспортное положение при ее следовании на железнодорожной платформе в качестве груза.

3.19.2. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина ВПРС-500 состоит из самой машины и прицепной платформы и представляет собой единый сочлененный экипаж. При транспортировании машины своим ходом, в составе хозяйственного поезда или отдельным локомотивом ее расчленение запрещается.

3.19.3. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании своим ходом (рис. 14) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) выполнить необходимые операции при переводе машины из рабочего в транспортное положение в кабинах машиниста и оператора в соответствии с инструкцией по эксплуатации на машину;

в) поднять в транспортное положение переднюю тележку вместе с лазерной и закрепить их пневмофиксаторами *1*;

г) поднять в транспортное положение измерительное нивелировочное устройство и закрепить его фиксаторами *2*;

д) поднять в транспортное положение подъемно-рихтовочное устройство и закрепить его фиксаторами *3*;

е) поднять в транспортное положение измерительную (рихтовочную) тележку и закрепить ее фиксаторами *4*;

ж) поднять в транспортное положение кулачковые клещи и закрепить их фиксаторами *5*;

з) поднять подбивочные блоки в транспортное положение и закрепить их фиксаторами *6*;

и) поднять в транспортное положение измерительное устройство и закрепить его фиксаторами *7*;

к) передвинуть подвижные рамы подбивочных блоков в транспортное положение и закрепить их фиксаторами *8*;

л) поднять уплотнители балласта в транспортное положение и закрепить их фиксаторами *9*;

м) поднять в транспортное положение контрольно-измерительную тележку и закрепить ее фиксаторами *10*;

н) поднять в транспортное положение контрольную и заднюю тележки прицепной платформы и закрепить их фиксаторами *11*;

о) переключить узлы трансмиссии на транспортный режим;

п) отключить рабочий тормоз задней ходовой тележки и снять давле-

ние в рабочей пневмомагистрали, переведя разобщительный кран в положение "Закрыть" и предварительно затормозив машину краном вспомогательного тормоза.

3.19.4. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании в составе хозяйственного поезда необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно подпункту 3.19.3 настоящей Инструкции;

б) воздушную магистраль тормозной системы соединить с воздушной магистралью локомотива, краны машиниста отключить при помощи кранов двойной тяги и комбинированных кранов. Закрыть разобщительные краны в обеих кабинах;

в) переключатель управления реверсом установить в нейтральное положение, а переключатель-демультипликатор раздаточной коробки – в положение "Транспортный режим".

3.19.5. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно подпунктам 3.19.3–3.19.4 настоящей Инструкции;

б) закрепить все находящееся на прицепной платформе и в кабинах оборудование, инвентарь и снятые с машины узлы и детали;

в) снять карданный вал между двигателем и реверс-раздаточной коробкой.

3.19.6. Транспортирование машины на четырехосной железнодорожной платформе в качестве груза производится согласно разделу 4 настоящей Инструкции.

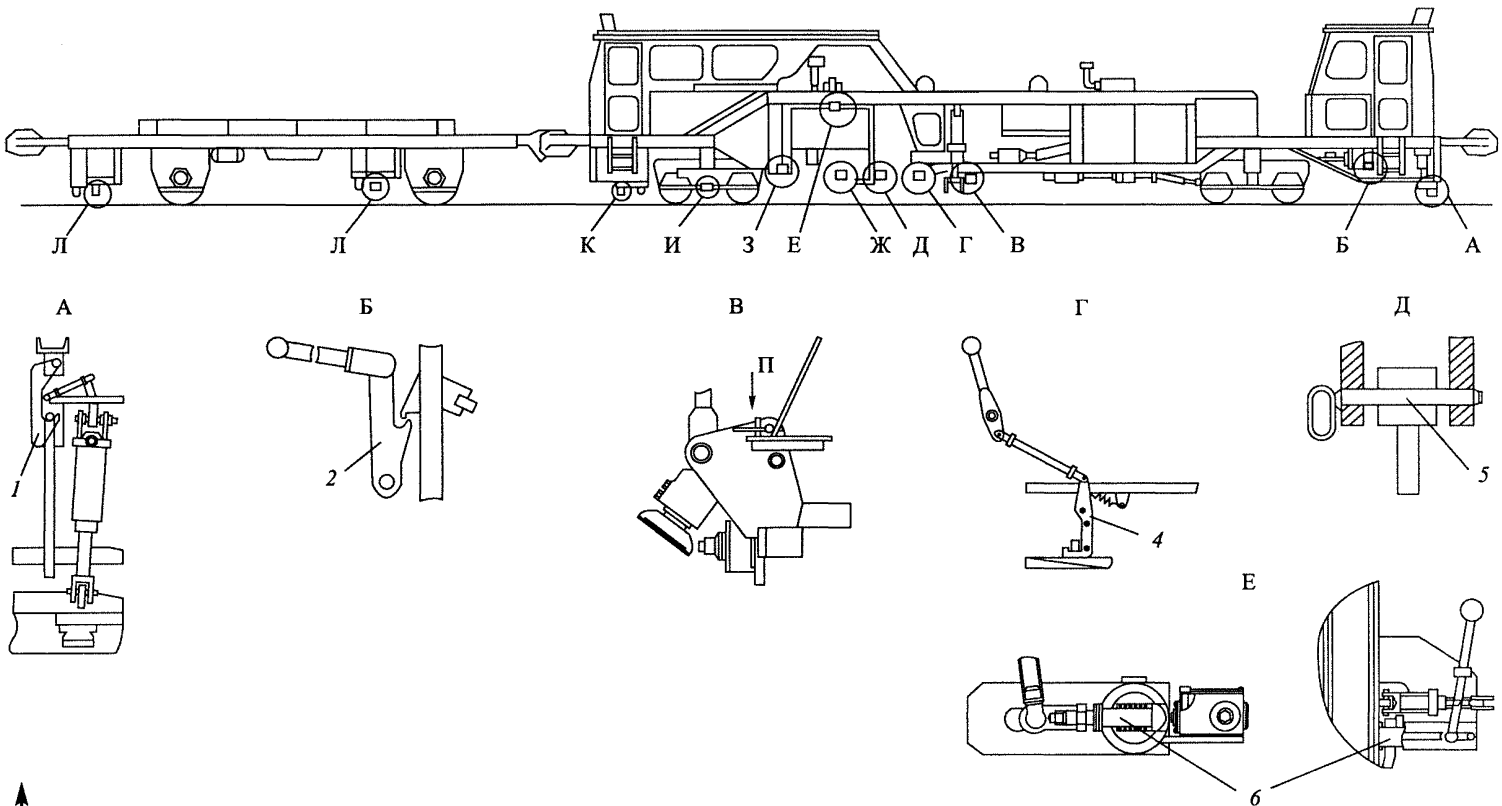
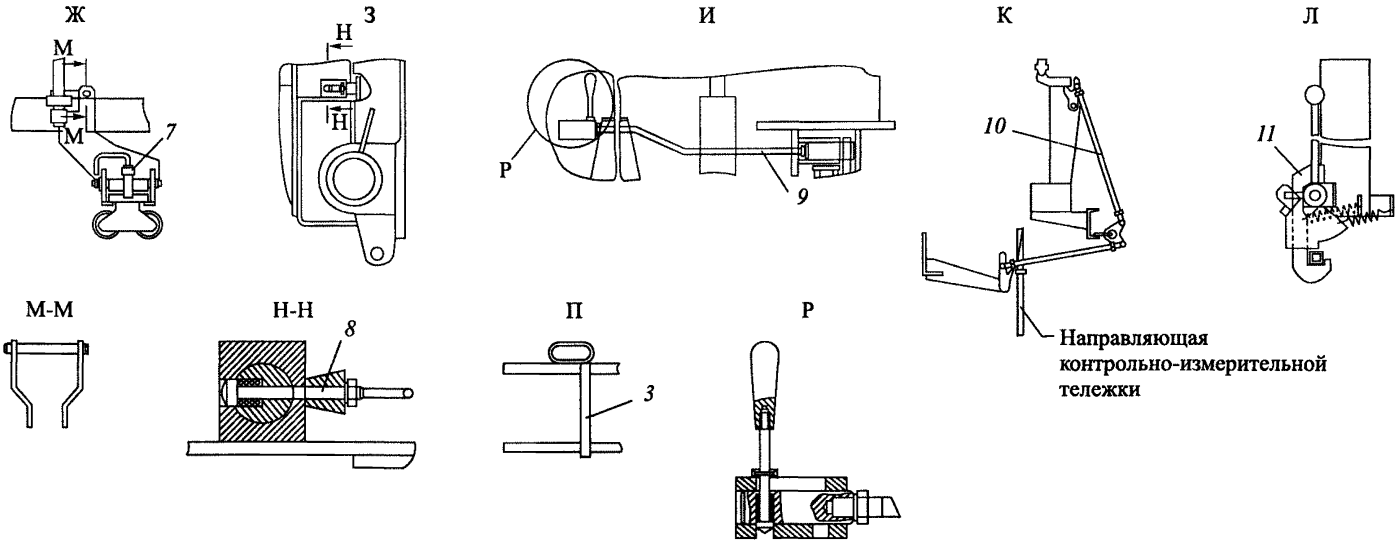


Рис. 14. Схема приведения выправочно-подбивочно-рихтовочной машины ВПРС-500 в транспортное положение на собственном ходу



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление передней тележки фиксаторами *1*	2	Крепление измерительной (нивелировочной) тележки фиксаторами *7*	4
Крепление нивелировочного устройства передней тележки механическими фиксаторами *2*	2	Крепление подвижных рам подбивочных блоков фиксаторами *8*	2
Крепление подъемно-рихтовочного устройства фиксаторами *3*	2	Крепление уплотнителей балласта фиксаторами *9*	2
Крепление измерительной (рихтовочной) тележки фиксаторами *4*	2	Крепление контрольно-измертельной тележки фиксаторами *10*	2
Крепление кулачковых клещей фиксаторами *5*	2	Крепление контрольной и задней тележек прицепной платформы фиксаторами *11*	4
Крепление подбивочного блока стопорами *6*	2		

3.20. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина ВПРС-02

3.20.1. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина ВПРС-02 приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда;

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом;

в) транспортное положение при ее следовании на железнодорожной платформе в качестве груза.

3.20.2. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина ВПРС-02 состоит из самой машины и прицепной платформы и представляет собой единый сочлененный экипаж. При транспортировании машины своим ходом, в составе хозяйственного поезда или отдельным локомотивом ее расчленение запрещается. Разрешается транспортирование прицепной нагрузки общей массой до 30 т.

3.20.3. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании своим ходом (рис. 15) необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) выполнить необходимые операции при переводе машины из рабочего в транспортное положение в кабинах машиниста и оператора в соответствии с инструкцией по эксплуатации на машину;

в) поднять в транспортное положение подъемно-рихтовочное устройство и закрепить его фиксаторами *1*;

г) поднять подбивочные блоки в транспортное положение и закрепить их фиксаторами *2*;

д) передвинуть подвижные рамы подбивочных блоков в транспортное положение и закрепить их фиксаторами *3*;

е) поднять уплотнители балласта в транспортное положение и закрепить их фиксаторами *4*;

ж) поднять в транспортное положение измерительные тележки и закрепить их фиксаторами *5*;

з) зафиксированные измерительные тележки по подпункту "ж" подвесить на страховочных канатах;

и) поднять в транспортное положение измерительную нивелировочно-рихтовочную тележку и зафиксировать стопором *7*;

к) переключить узлы трансмиссии на транспортный режим.

3.20.4. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании в составе хозяйственного поезда необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно подпункту 3.19.3 настоящей Инструкции;

б) воздушную магистраль тормозной системы соединить с воздушной магистралью локомотива, краны машиниста отключить при помощи кранов двойной тяги и комбинированных кранов. Закрыть разобщительные краны в обеих кабинах;

в) переключатель управления реверсом установить в нейтральное положение, а переключатель-демультипликатор раздаточной коробки – в положение "Транспортный режим".

3.20.5. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно подпунктам 3.20.3-3.20.4 настоящей Инструкции;

б) закрепить все находящееся на прицепной платформе и в кабине управления оборудование, инвентарь и снятые с машины узлы и детали;

в) снять карданный вал между двигателем и реверс-раздаточной коробкой.

3.20.6 Транспортирование машины на четырехосной железнодорожной платформе в качестве груза производится согласно разделу 4 настоящей Инструкции.

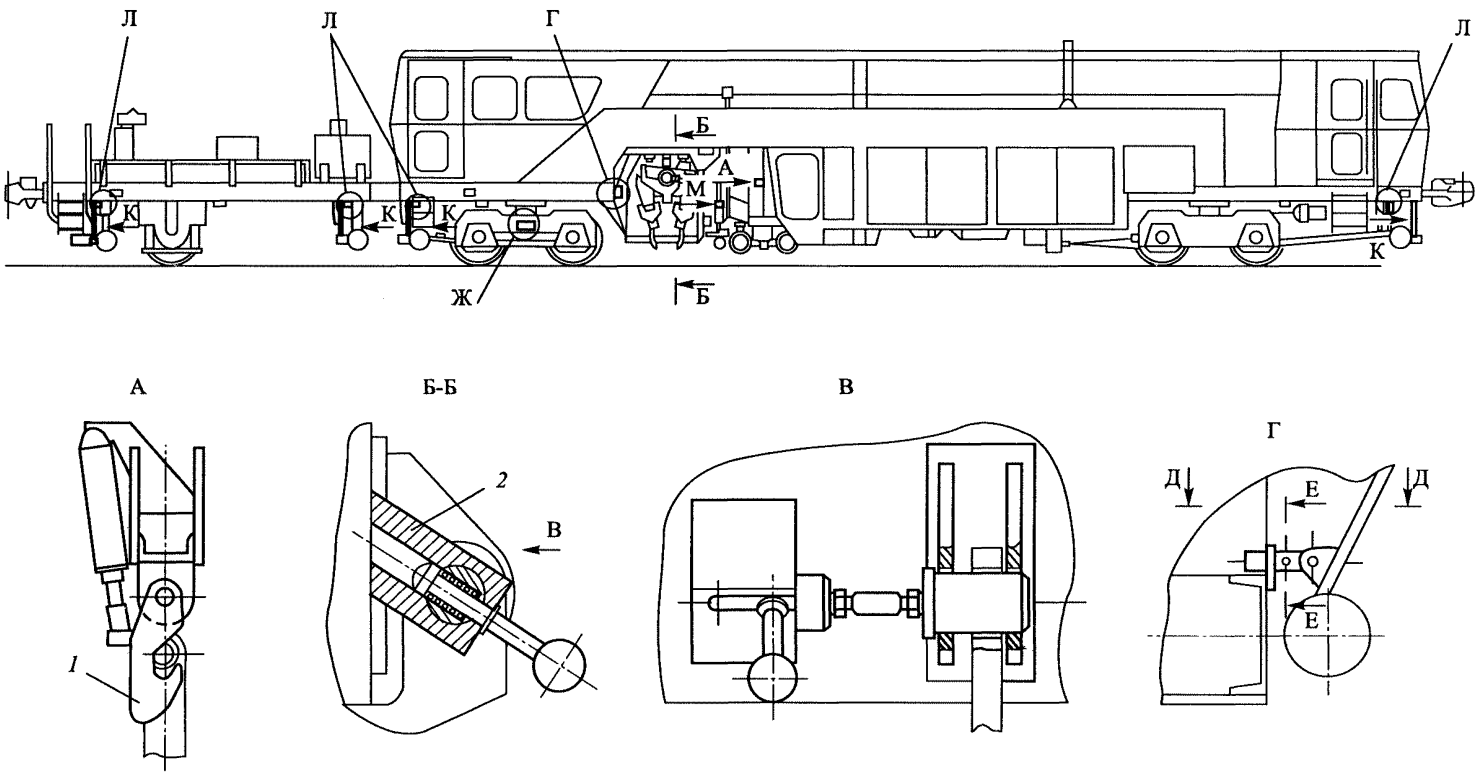
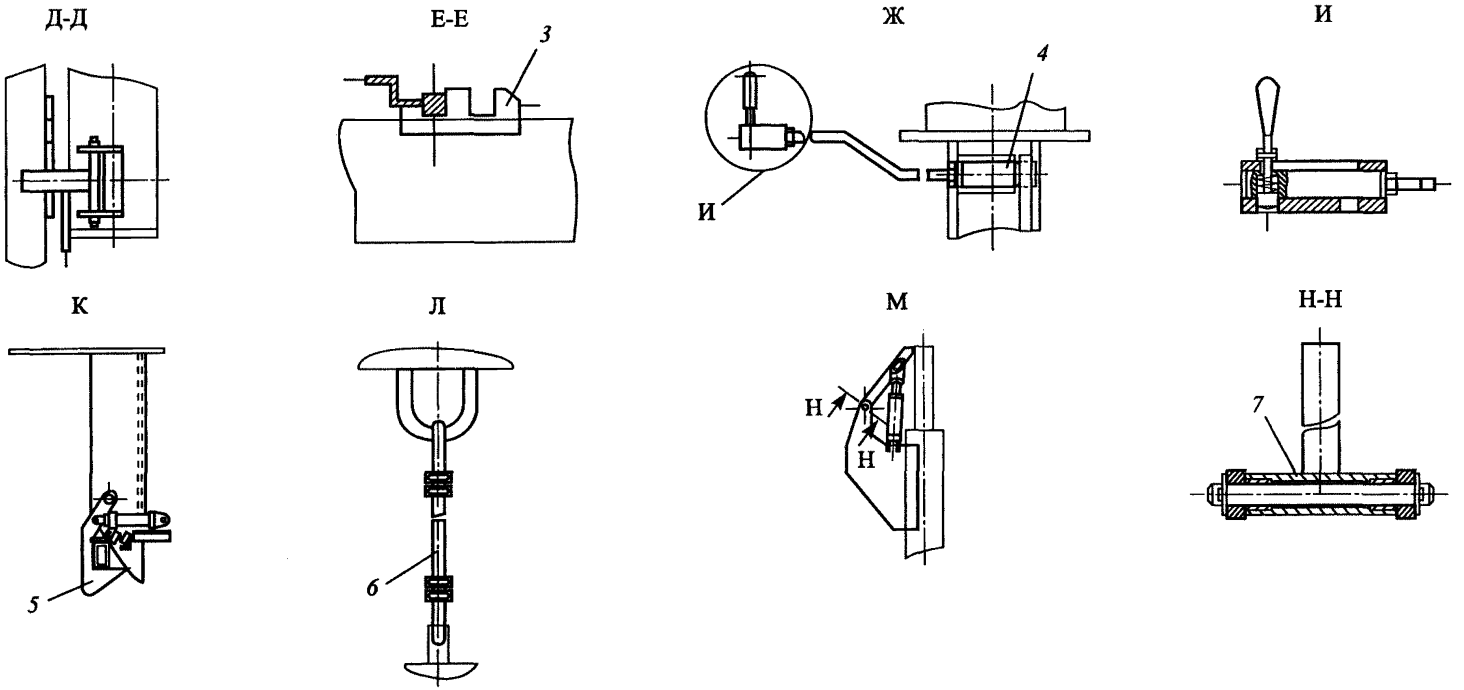


Рис. 15. Схема приведения выправочно-подбивочно-рихтовочной машины ВПРС-02 в транспортное положение на собственном ходу



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление подъемно-рихтовочного устройства фиксаторами *1*	2
Крепление подбивочных блоков фиксаторами *2*	2
Крепление подвижных рам подбивочных блоков фиксаторами *3*	

Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление уплотнителей балласта фиксаторами *4*	
Крепление измерительных тележек фиксаторами *5*	8
Крепление тележек страховочным канатом *6*	10
Крепление измерительной нивелировочно-рихтовочной тележки стопором *7*	2

3.21. Динамический стабилизатор пути ДСП

3.21.1. Динамический стабилизатор пути ДСП приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при следовании своим ходом;

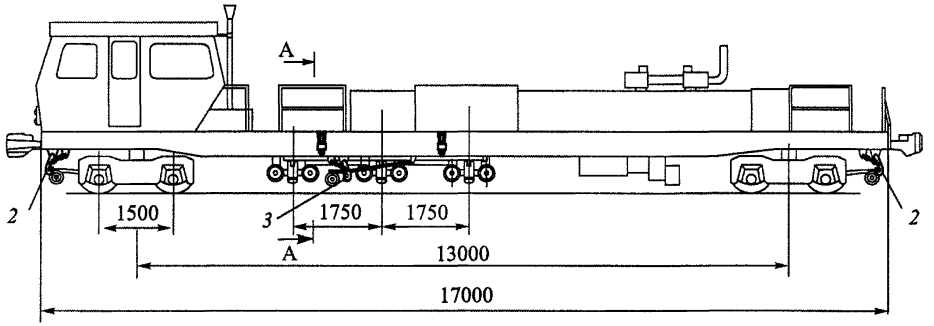
б) транспортное положение при следовании с отдельным локомотивом, в составе грузового или в составе хозяйственного поезда.

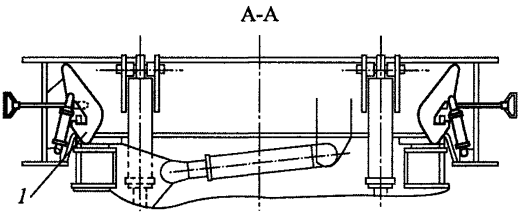
3.21.2. Для приведения стабилизатора в транспортное положение при следовании своим ходом (рис. 16) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) поднять в транспортное положение виброблок и зафиксировать его транспортными крюками *1*;

в) поднять в транспортное положение среднюю и концевые измерительные тележки и зафиксировать их специальными крюками *2* и *3*;





Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление виброблока транспортными крюками *1* Крепление концевой измерительной тележки крюками *2* Крепление средней измерительной тележки крюками *3*	4 2 2

Рис. 16. Схема приведения динамического стабилизатора пути ДСП в транспортное положение

г) зафиксированные измерительные тележки подвесить на страховочные цепи.

3.21.3. Для приведения стабилизатора в транспортное положение при следовании с отдельным локомотивом, в составе грузового или хозяйственного поезда необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно подпункту 3.21.2 настоящей Инструкции;

б) соединить воздушную магистраль тормозной системы машины с тормозной магистралью локомотива;

в) установить переключатель управления реверсом в нейтральное положение, а переключатель демультипликатора раздаточной коробки – в положение "Транспортный режим".

3.22. Уборочная машина УМ

3.22.1. Уборочная машина УМ может транспортироваться отдельным локомотивом, в составе грузового или хозяйственного поезда.

3.22.2. Для приведения машины в транспортное положение (рис. 17) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) роторы поднять в крайнее верхнее положение и сдвинуть их внутрь к оси машины до упора в полки фермы машины, затем опустить их до обеспечения зацепа и зафиксировать транспортными запорами *1*, *2*, *11* и винтовыми стяжками *12*;

в) поворотный конвейер передвинуть в нерабочее положение и зафиксировать транспортными стопорами *3*, развернуть его и зафиксировать в транспортном положении винтовыми стяжками *4*;

г) закрывающийся короб установить в транспортное положение и зафиксировать его транспортными запорами *5*;

д) рессоры ходовых тележек освободить от воздействия механизма выключения рессор *6*;

е) продольный конвейер *7* установить в транспортное положение и зафиксировать его транспортными запорами;

ж) лотки бункера-распределителя *8* установить в транспортное положение и закрепить их транспортными запорами;

з) ножи зачистные *9* поднять и повернуть в транспортное положение, закрепить их транспортными запорами;

и) шпальные щетки *10* поднять в транспортное положение, закрепить их транспортными запорами.

3.22.3. При переводе машины в транспортное положение с неработающей гидросистемой подъем роторов осуществляется с помощью тали.

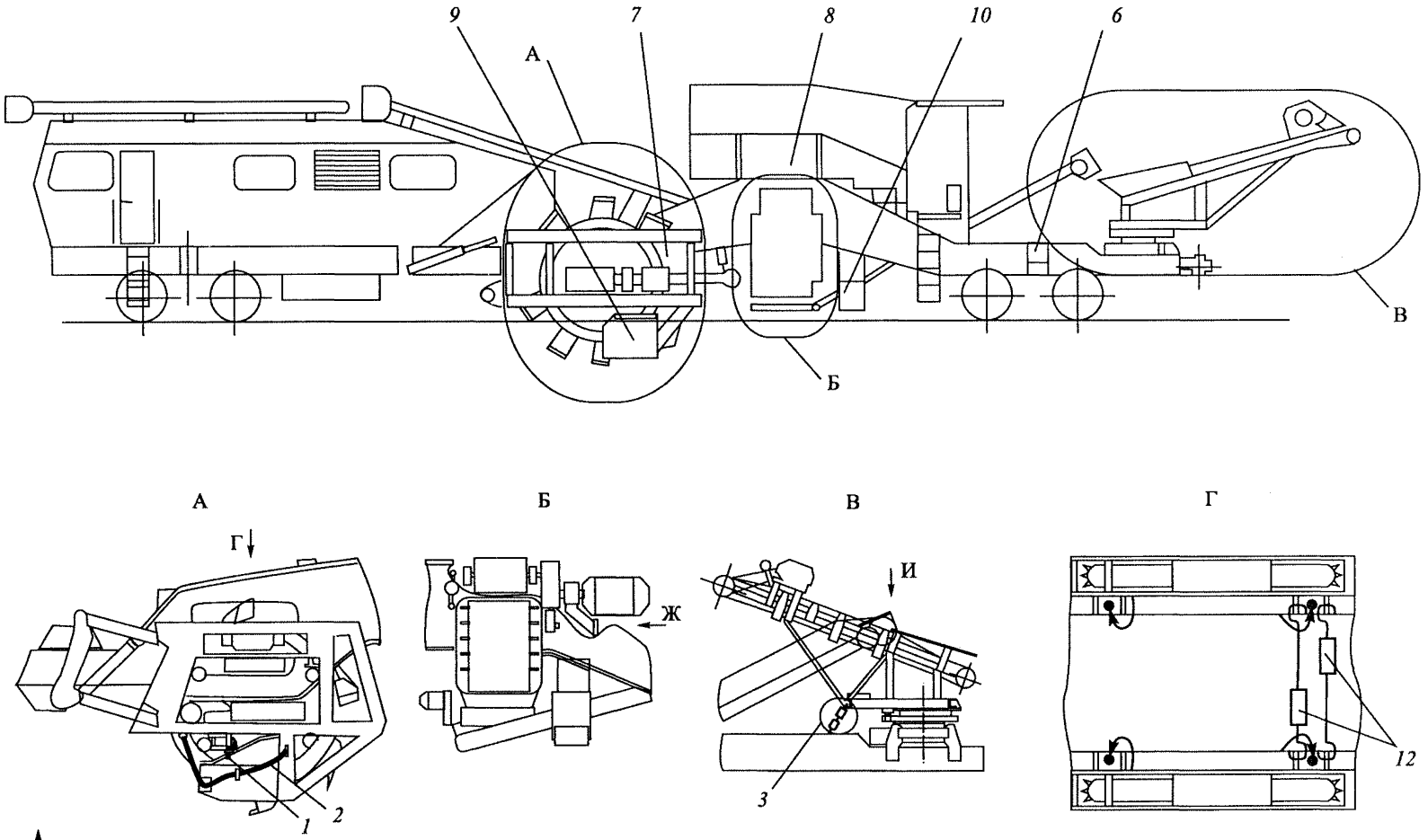
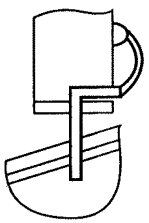
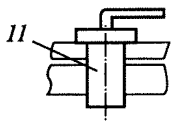


Рис. 17. Схема приведения уборочной машины УМ в транспортное положение

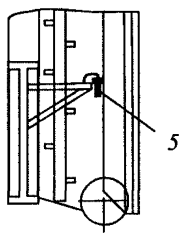
Д-Д



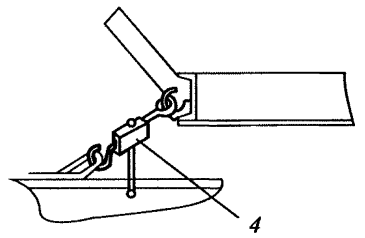
Е-Е



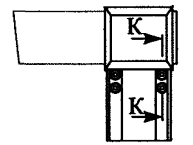
Ж



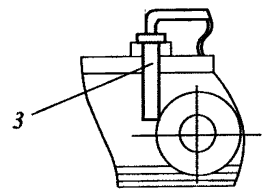
З



И



К-К



Содержание работ	Количество мест крепления
Фиксация роторов транспортными запорами *1* и *2*	2
Фиксация поворотного конвейера транспортными стопорами *3*	4
Фиксация поворотного конвейера винтовыми стяжками *4*	2
Фиксация закрывающегося короба в транспортном положении запорами *5*	1
Освобождение рессор ходовых тележек от воздействия механизма выключения рессор *6*	4
Фиксация продольного конвейера *7* в транспортном положении	1

Содержание работ	Количество мест крепления
Фиксация лотков *8* бункера-распределителя в транспортном положении	2
Фиксация зачистных ножей *9* в транспортном положении запорами	2
Фиксация шпальных щеток *10* в транспортном положении запорами	1
Фиксация роторов транспортными запорами *11*	4
Фиксация роторов винтовыми стяжками *12*	2

3.23. Механизированный комплекс для смены стрелочных переводов КЗСП

3.23.1. Механизированный комплекс для смены стрелочных переводов КЗСП приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при его следовании в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом;

б) груженое транспортное положение при его следовании в составе хозяйственного поезда (транспортирование с производственной базы на место укладки стрелочного перевода или транспортирование от места укладки стрелочного перевода на производственную базу);

3.23.2. Для приведения комплекса в транспортное положение (рис. 18) при его следовании в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) опорные рамы механизированных платформ перевести в горизонтальное положение и зафиксировать их закладными пальцами *1*, после чего затянуть винтовые стопоры *2* до упора;

в) винтовые распорки зафиксировать захватами *3* за рамы платформ;

г) установить концевые упоры в вертикальное положение и закрепить на опорных рамах закладными пальцами *4*;

д) торцевые упоры полностью придвинуть к опорным рамам и закрепить винтовыми прижимами *5*;

е) инвентарные крепления крестовинного блока (за исключением прижимной балки), все съемные узлы (роликовый транспортер, наконечники лыж), транспортные крепления блоков стрелочного перевода, грузозахватные устройства и стропы укладываются в ящики, транспортируемые в полувагоне;

ж) прижимные балки *6* закрепить на опорных рамах проволочными растяжками ∅ 4 мм в одну нить;

з) стрелу укладочного крана установить в среднее положение и закрепить инвентарными растяжками *10*;

и) грузовую траверсу опустить на раму укладочного крана в специальные захваты *11* и закрепить;

к) установить на стекла кабин укладочного крана защитные щиты;

л) сопроводительную документацию упаковать в полиэтилен и уложить в кабину;

м) двери кабин, капота и электрических шкафов закрыть на ключ и опломбировать;

н) гидравлические шланги, соединяющие единицы комплекса в рабочем режиме, закрепить на лобовых листах укладочного крана в специальных зажимах *7*;

о) выдвижные противовесы закрепить проволочными растяжками ∅ 4 мм в две нити *9*;

п) установить транспортные запоры аутригеров и зафиксировать их пальцами *8*.

3.23.3. Для приведения комплекса в груженое транспортное положение (рис. 19) при его следовании в составе хозяйственного поезда необходимо:

а) произвести закрепление блоков стрелочного перевода на механизированной платформе № 2 согласно инструкции по эксплуатации комплекса для смены стрелочных переводов;

б) перевести опорную раму механизированной платформы № 2 в наклонное положение, установить три винтовые распорки *2*, соединив их проушины пальцами *3* с кронштейнами, расположенными на хребтовой балке платформы, после чего на 5-7 с перевести ручки распределителя подъема-опускания в положение "Опускание";

в) затянуть винтовые стопоры *1* до упора;

г) захваты *5* для крепления винтовых распорок в нерабочем положении зафиксировать на раме платформы закладными пальцами *4*;

д) укладочный кран и механизированную платформу № 1 привести в транспортное положение согласно подпункту 3.23.2 ("а"–"д", "ж", "з", "и", "м", "н" и "п") настоящей Инструкции.

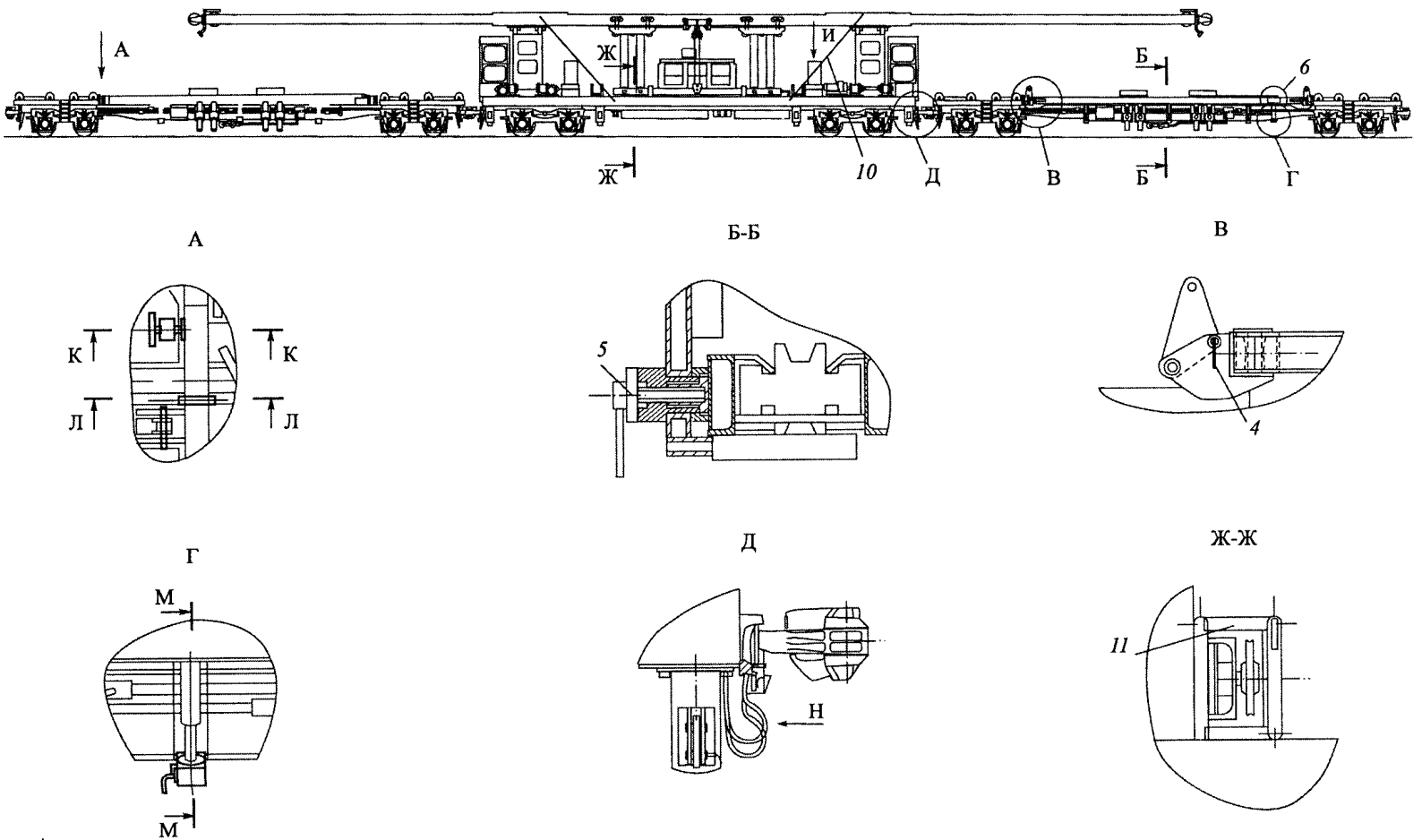
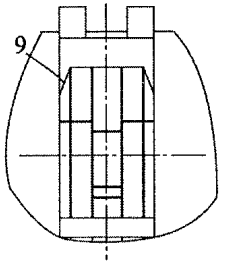
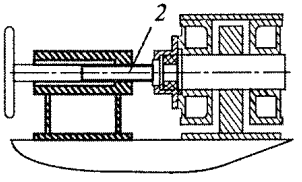


Рис. 18. Схема приведения механизированного комплекса для смены стрелочных переводов КЗСП в транспортное положение при следовании в составе грузового поезда

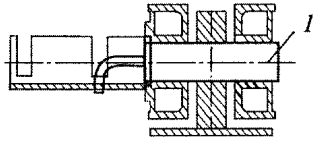
И



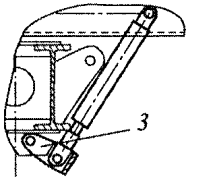
К-К



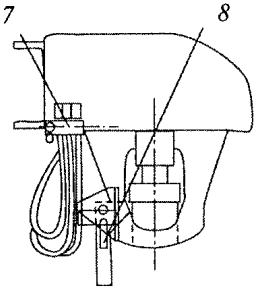
Л-Л



М-М

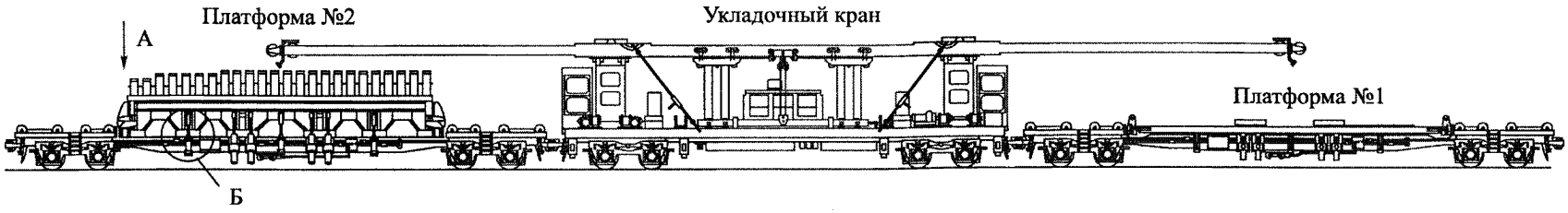


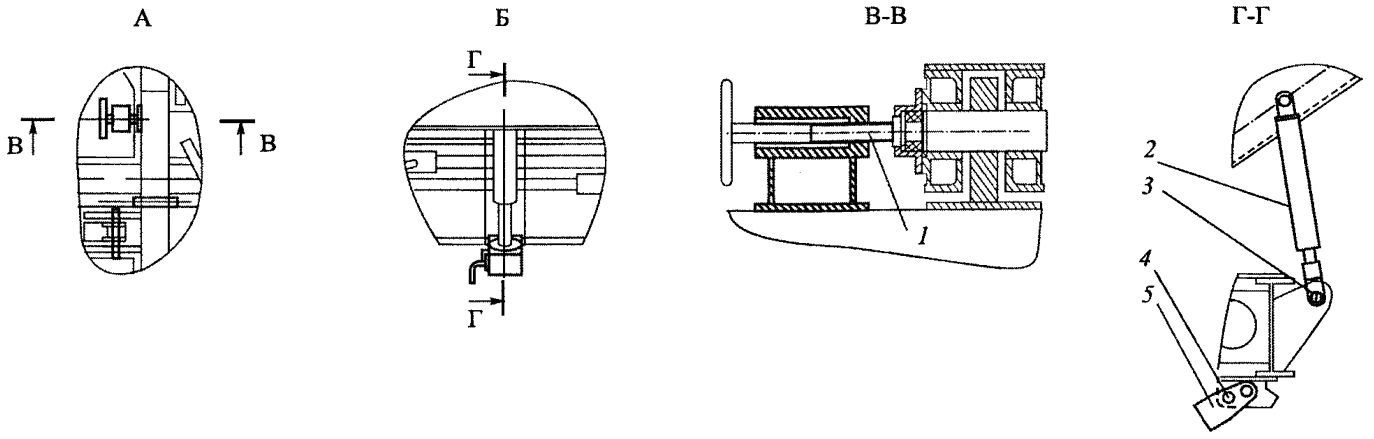
Н



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление опорной рамы закладными пальцами *1*	2
Крепление опорной рамы винтовыми стопорами *2*	2
Крепление винтовых распорок захватами *3*	3
Крепление концевых упоров закладными пальцами *4*	2
Крепление торцевых упоров винтовыми прижимами *5*	2

Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление прижимной балки *6*	1
Крепление гидравлических шлангов зажимами *7*	6
Крепление аутригеров пальцами *8*	6
Крепление противовесов растяжками *9*	2
Крепление грузовой стрелы растяжками *10*	4
Крепление грузовой траверсы в захватах *11*	2





Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление опорной рамы винтовыми упорами *1* Крепление опорной рамы винтовыми распорками *2* Крепление винтовых распорок пальцами *3*	2 3 3	Крепление захвата винтовых распорок пальцами *4* Фиксация захватов *5* винтовых распорок в нерабочем положении	3 3

Рис. 19. Схема приведения механизированного комплекса для смены стрелочных переводов КЗСП в груженое транспортное положение при следовании в составе хозяйственного поезда

3.24. Машина для закрепления и смазки клеммных и закладных болтов непрерывного действия ПМГ

3.24.1 Машина для закрепления и смазки клеммных и закладных болтов непрерывного действия ПМГ приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом;

б) транспортное положение при следовании с отдельным локомотивом или в составе хозяйственного поезда;

в) транспортное положение при ее перевозке на железнодорожной платформе в качестве груза.

3.24.2. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании своим ходом (рис. 20) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) каждый блок гайковертов поднять гидроцилиндром подъема на полный рабочий ход, рукояткой подать вперед до упора крюк транспортного запора, опустить раму блока на расстояние, обеспечивающее полный заход хвостовика транспортного крюка *1* в отверстие проушин рамы машины;

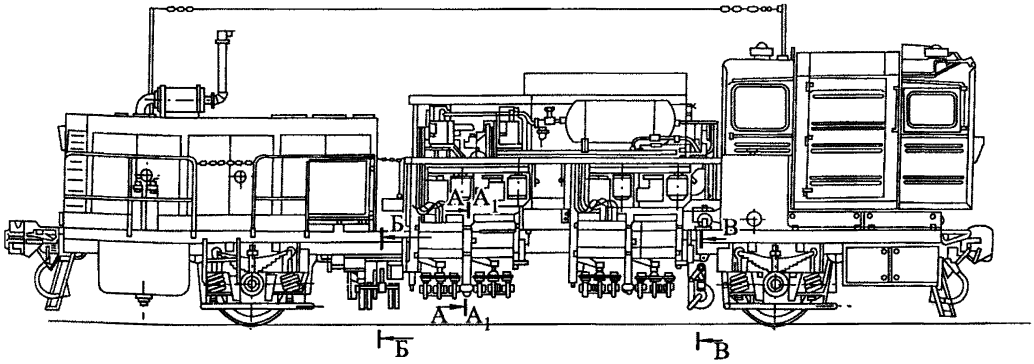
в) для машин с № 1 по № 12 при установке транспортного запора каждого из блоков повернуть ручку запора до совмещения упора № 1 (на ручке) с отверстием в кронштейне; ручку подать "на себя"; поднять блок цилиндром подъема в крайнее верхнее положение; подать ручку "от себя"; при этом упор № 1 на ручке должен пройти через отверстия в кронштейне; ручку повернуть в фиксированное положение так, чтобы упор № 2 на ручке упирался в кронштейн рамы; сбросом давления в цилиндре опустить блок на валик транспортного запора *2*;

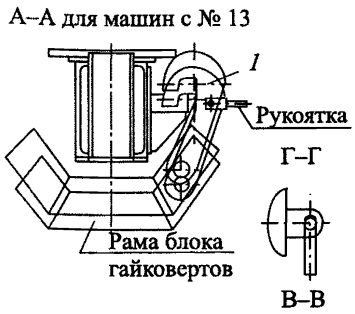
г) горизонтальную балку очистителя скреплений поднять гидроцилиндрами подъема в крайнее верхнее положение, совместить отверстия в стойке и в проушинах подвесной балки, установить в отверстия стопорный валик *4*. Фиксирование запора производить аналогично подпункту "в";

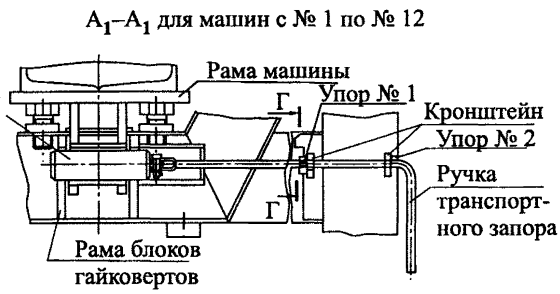
д) датчик обратной связи поднять в транспортное положение вращением рукоятки барабана с закрепленным к нему канатом; фиксировать датчик в транспортном положении стопорным валиком, который установить в отверстие несущего кронштейна так, чтобы паз на буртике валика прошел мимо крюка фиксатора; затем повернуть стопорный валик *3* так, чтобы буртик валика упирался в крюк фиксатора.

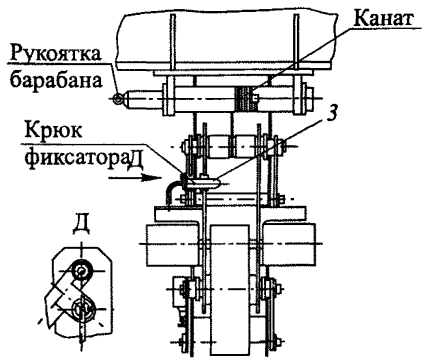
3.24.3. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом или в составе хозяйственного поезда необходимо выполнить требования подпункта 3.24.2 настоящей Инструкции, а воздушную магистраль тормозной системы машины соединить с тормозной магистралью локомотива или поезда.

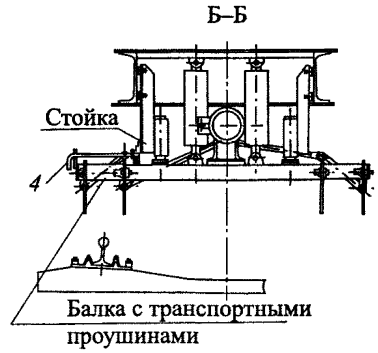
3.24.4. Транспортирование машины на четырехосной железнодорожной платформе в качестве груза производить согласно разделу 4 настоящей Инструкции.











Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление блоков гайковертов крюком *1* на машинах с № 13	8
Крепление блоков гайковертов запором *2* на машинах с № 1 по № 12	8
Крепление датчика обратной связи стопорным валиком *3*	1
Крепление очистителя скреплений тягой со стопорным валиком *4*	1

Рис. 20. Схема приведения машины для закрепления и смазки клеммных и закладных болтов непрерывного действия ПМГ в транспортное положение на собственном ходу

3.25. Машина для нарезки и очистки кюветов СЗП-600

3.25.1. Машина для нарезки и очистки кюветов СЗП-600 приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании в составе грузового или хозяйственного поезда;

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом.

3.25.2. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании в составе грузового или хозяйственного поезда и с отдельным локомотивом (рис. 21) необходимо выполнить требования, содержащиеся в подпунктах 3.25.3-3.25.8 настоящей Инструкции.

3.25.3. Выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

3.25.4. Ротор привести в транспортное положение, выполнив следующие операции:

а) поднять стрелу ротора в крайнее верхнее положение;

б) развернуть ротор вдоль продольной оси стрелы слева или справа до касания боковой поверхности ротора о транспортные упоры на стреле;

в) установить стрелу ротора в среднее положение вдоль продольной оси машины;

г) опустить стрелу ротора на транспортные опоры *1* до полного фиксирования;

д) надеть страховочную цепь *2* на крючок ротора; конец цепи надеть на крючок, расположенный на стреле ротора;

3.25.5. Поворотный конвейер привести в транспортное положение, выполнив следующие операции:

а) установить его вдоль продольной оси машины;

б) установить откидные опоры в вертикальное положение и зафиксировать их пальцами *3*;

в) установить поворотный конвейер на установочные планки откидных опор и зафиксировать пальцами *4*;

г) накинуть предохранительные цепи *5* на крючки винтовых стяжек (талрепов);

д) поворачивая рукоятки талрепов *6*, натянуть цепи, исключив перемещение поворотной стрелы.

3.25.6. Плуги с правой и левой стороны машины привести в транспортное положение, выполнив следующие операции:

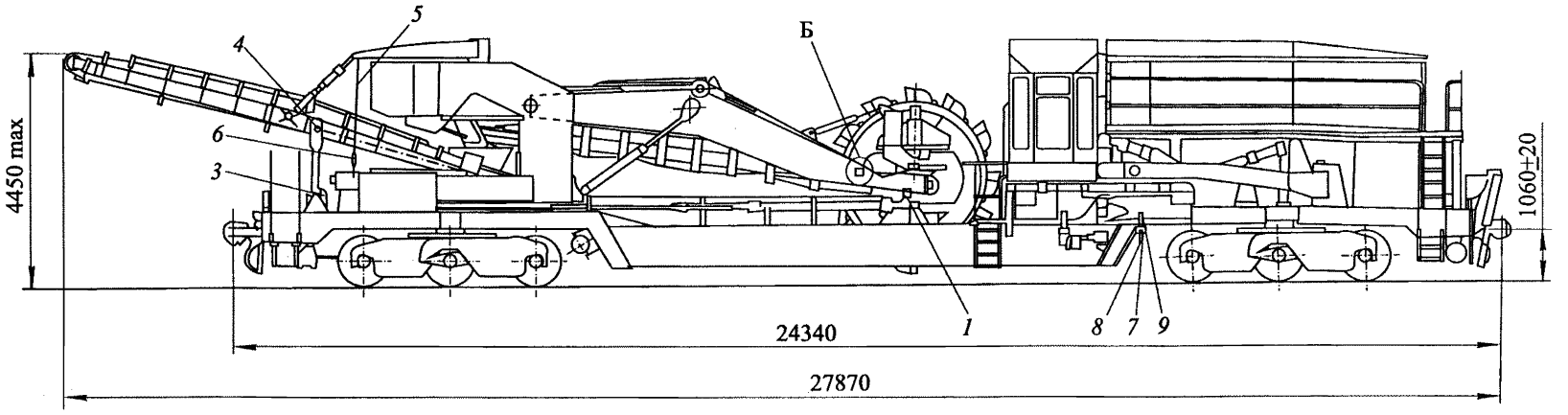
а) поднять плуг в крайнее верхнее положение;

б) установить крылья плуга вдоль продольной оси платформы;

в) установить крылья плуга в горизонтальное положение параллельно нижней поверхности платформы;

г) придвинуть плуг к раме до касания с транспортными кронштейнами *7*;

д) опустить плуг так, чтобы крылья плуга полностью опустились в пазы транспортных кронштейнов;



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Фиксация стрелы ротора на транспортных опорах *1*	1	Фиксация плуга стопорными пальцами *9*	2
Фиксация ротора к стреле цепью *2*	1	Подъём штока гидроцилиндра *10*	2
Крепление откидных опор пальцами *3*	2	Выведение из зацепления опорного пальца *11* с вилкой гидроцилиндра	2
Крепление поворотного конвейера пальцами *4*	2	Установка опорного пальца в транспортное положение и его фиксация болтом *12*	2
Крепление поворотного конвейера цепями *5* и талрепами *6*	2	Крепление гидроцилиндра на кронштейне пальцем *13*	2
Установка плуга на транспортные кронштейны *7*	2	Крепление вилки гидроцилиндра цепью *14*	2
Подготовка транспортного запора *8* к фиксации плуга	2		

Рис. 21. Схема приведения машины для нарезки и очистки кюветов СЗП-600 в транспортное положение (*начало*)

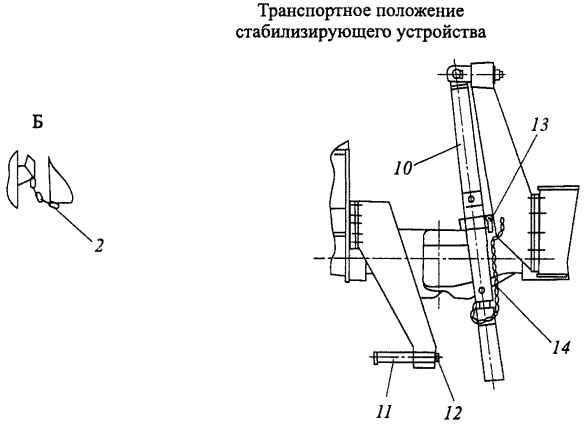


Рис. 21 *(окончание)*

е) развернуть транспортные запоры *8* на 90°, совместив отверстия в планках с отверстиями крыльев плуга и отверстиями в транспортных кронштейнах;

ж) вставить в отверстия плуга и транспортных кронштейнов стопорные пальцы *9* и зафиксировать.

3.25.7. Стабилизирующие опоры с левой и правой стороны машины привести в транспортное положение, для чего выполнить следующее:

а) втянуть штоки гидроцилиндров *10*;

б) снять с кронштейна УТМ опорный палец *11*, выведя его из зацепления с вилкой гидроцилиндра;

в) установить опорный палец в отверстие кронштейна УТМ, повернув его на 180°, и закрепить болтом *12*;

г) поднять до совпадения отверстий хомута гидроцилиндра и проушины на кронштейне машины;

д) закрепить гидроцилиндр на кронштейне пальцем *13*;

е) закрепить предохранительной цепью *14* вилку гидроцилиндра.

3.25.8. Отключить блокировку рессор кнопкой "Арретирование тележки".

3.25.9. Транспортирование машины в составе грузового поезда производится перед последним тормозным вагоном; при этом универсальный тяговый модуль (при его наличии) должен быть прицеплен перед машиной, а вагон прикрытия – за машиной. Перестановка и расцепка машины и вагона прикрытия не допускается.

3.26. Рельсоочистительная машина РОМ-3 (РОМ-3М)

3.26.1. Рельсоочистительная машина РОМ-3 (РОМ-3М) приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом;

б) транспортное положение при следовании ее в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом;

в) транспортное положение при перевозке головной машины на железнодорожной платформе в качестве груза, а цистерны в составе поезда.

3.26.2. Для приведения машины в транспортное положение (рис. 22) при ее следовании своим ходом необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) выполнить необходимые операции при переводе машины из рабочего в транспортное положение в кабине машиниста в соответствии с инструкцией по эксплуатации на машину;

в) перевести тележку гидромонитора в транспортное положение, для чего вывести ручку фиксатора из отверстия проушины штока пневмоцилиндра, повернув ее на 180°. Поднять тележку гидромониторов пневмоцилиндрами до совмещения отверстий в проушине и кронштейне, при этом тележка будет уведена под кабину тягами. Застопорить пневмоцилиндр фиксатором *1*;

г) закрепить тележку гидромонитора в транспортном положении стяжкой *2*, для чего вынуть валик растяжки, предварительно повернув его относительно уголка растяжки. Одеть скобу растяжки на скобу тележки гидромонитора и вставить валик. Растяжку стянуть муфтой.

3.26.3. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) отключить тяговые двигатели, для чего вращая натяжные гайки переместить тяги *3* до упора;

в) осмотреть осевые редукторы и заправить их свежей смазкой;

г) слить воду из системы охлаждения и горючее из топливных баков, перекрыть краны систем – топливной, масляной и охлаждения;

д) дверь кабины и дверки капота закрыть и опломбировать;

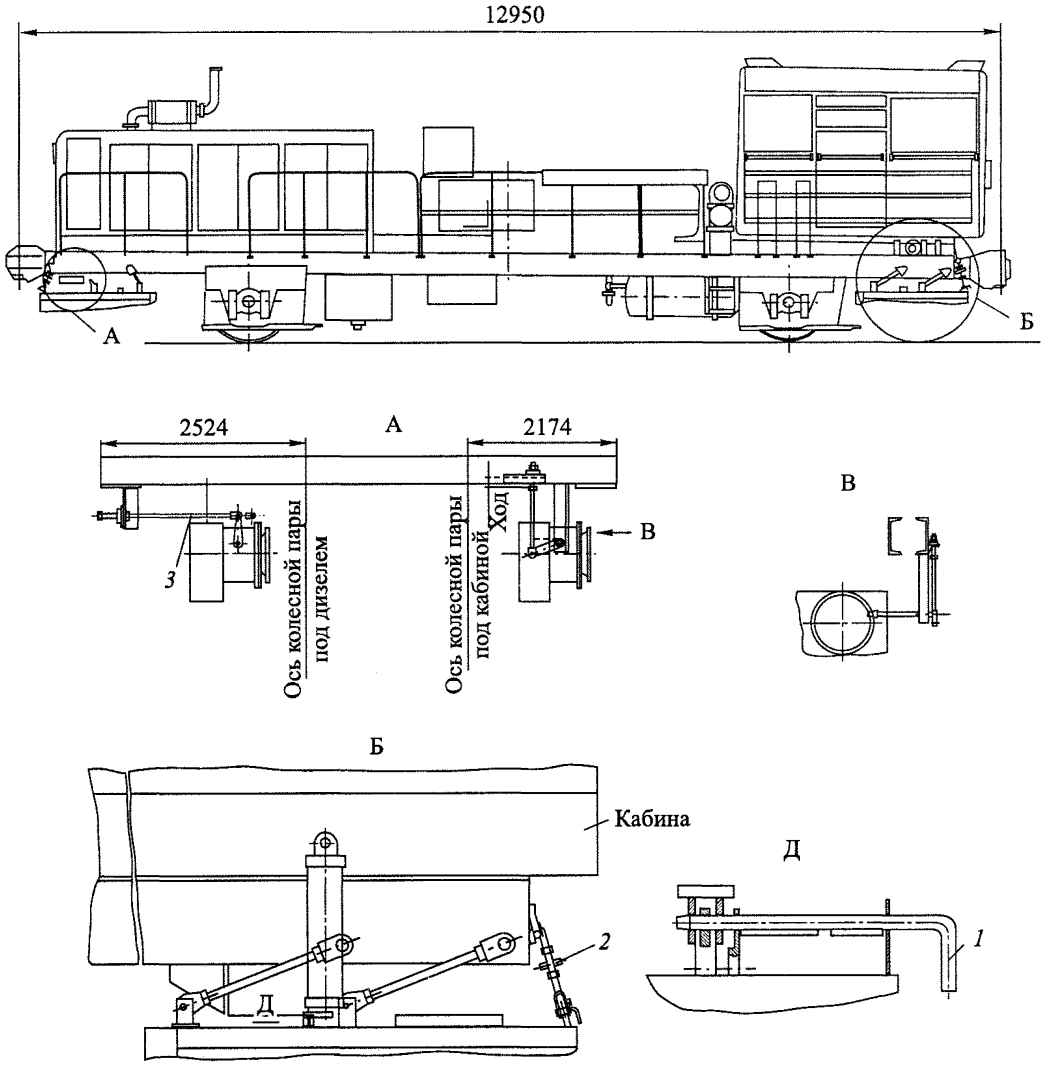
е) зарядить аккумуляторы, отключить их от электроцепей;

ж) крышки люков закрыть и закрепить;

з) инструмент, приспособления, запасные части упаковать в ящики. Опись ящиков закрепить в кабине на видном и защищенном от солнца месте;

и) снять щетки тяговых электродвигателей, обернуть парафинированной бумагой в два слоя, обвязать проволокой и уложить в ящики.

3.26.4. Транспортирование машины на четырехосной железнодорожной платформе в качестве груза производится согласно разделу 4 настоящей Инструкции.



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление тележки гидромонитора фиксатором *1*	2
Крепление тележки гидромонитора стяжкой *2*	2
Отключение тяг *3* двигателя	2

Рис. 22. Схема приведения рельсоочистительной машины РОМ-3 (РОМ-3М) в транспортное положение

3.27. Машина для снятия напряжений в рельсах бесстыкового пути и очистки рельсов РОМ-4

3.27.1. Машина для снятия напряжений в рельсах бесстыкового пути и очистки рельсов РОМ-4 приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом;

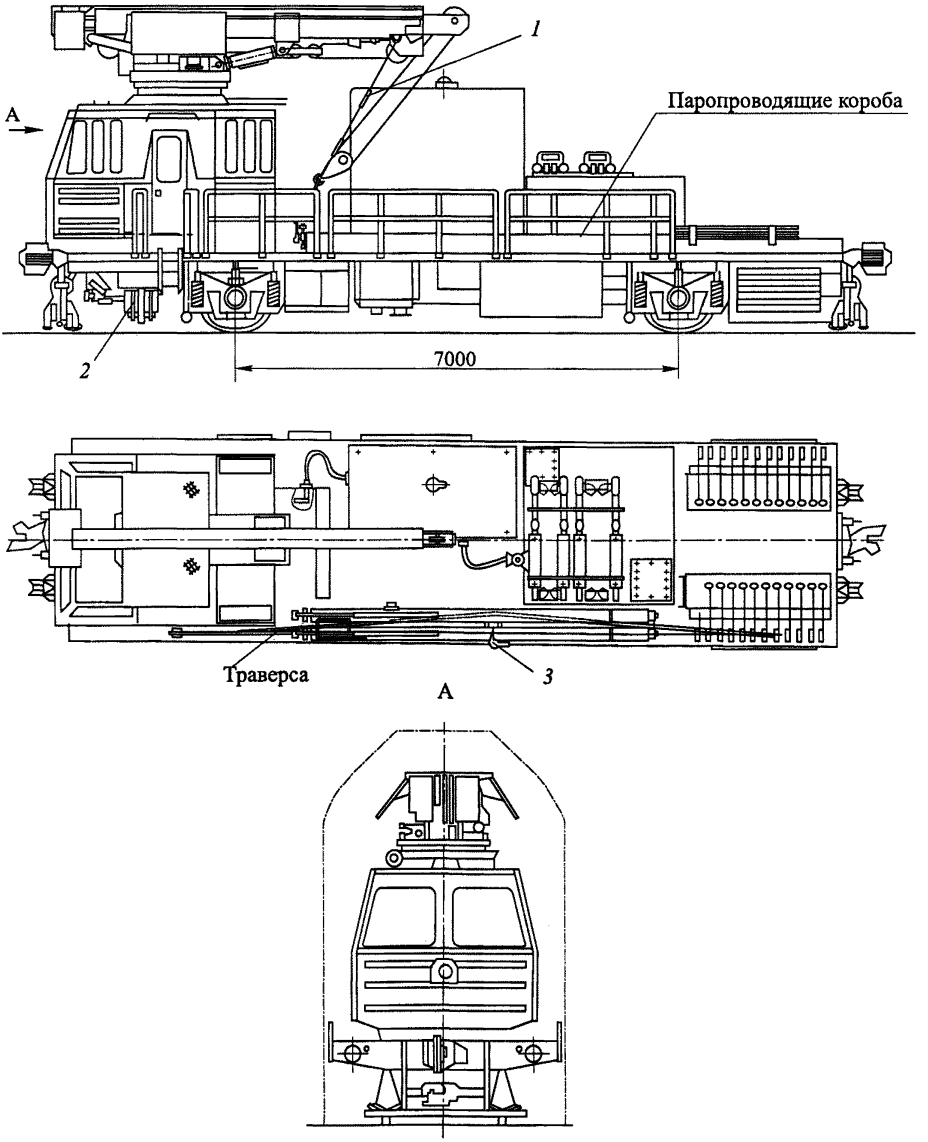


Рис. 23. Схема приведения машины для снятия напряжений в рельсах бесстыкового пути и очистки рельсов РОМ-4 в транспортное положение на собственном ходу (*начало*)

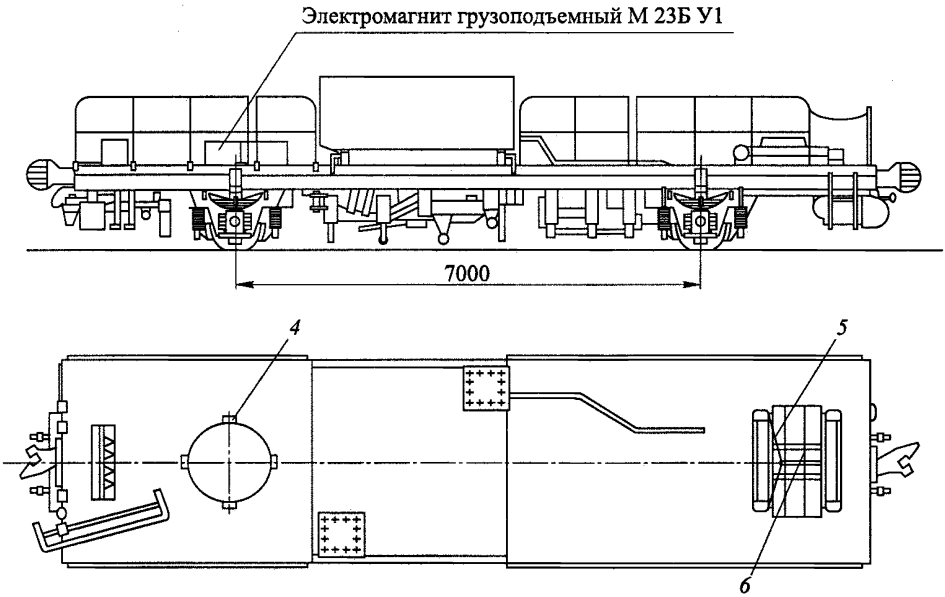
б) транспортное положение при следовании ее в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом;

в) транспортное положение при перевозке машины на железнодорожной платформе в качестве груза.

3.27.2. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании своим ходом (рис. 23) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) установить стрелу крана вдоль платформы машины, приблизив гру-



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление стрелы транспортными растяжками *1*	1	Крепление электромагнита уголками *4* (уголок 75×75×8 ГОСТ85-09-86 / Ст3 пс5-1 ГОСТ 535-88)	4
Установка и крепление в транспортном положении аутригеров закладными штырями *2*	2	Установка стяжек *5* (две нити проволоки 6-О-4 ГОСТ 3282-74, l=4000^{+10} мм)	2
Устройство обвязки *3* (две нити проволоки 6-О-4 ГОСТ 3282-74, l=5000^{+10} мм)	2	Установка стяжек *6* (две нити проволоки 6-О-4 ГОСТ 3282-74, l=5200^{+10} мм)	2

Рис. 23 *(окончание)*

зовую тележку к колонне крана, грузовой крюк зацепить за поперечину, грузовой канат натянуть, закрепить грузоподъемный кран транспортными растяжками *1*;

в) аутригеры поднять в транспортное положение, при этом стойки опорных башмаков поднять в крайнее верхнее положение, транспортное положение аутригеров зафиксировать закладными штырями *2* и дополнительно обвязать проволокой ∅ 6 мм в одну нить;

г) стационарное технологическое оборудование поднять в транспортное положение и закрепить его специальными запорами;

д) съемное технологическое оборудование (траверсу, паропроводящие короба, грузоподъемный электромагнит, тележку для уничтожения сорной растительности) установить на предназначенное для него место и закрепить.

3.27.3. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно подпункту 3.27.2 настоящей Инструкции;

б) выполнить необходимые операции при переводе машины из рабочего в транспортное положение в кабине машиниста в соответствии с инструкцией по эксплуатации на машину;

в) установить стрелу крана вдоль платформы машины, приблизив грузовую тележку к колонне крана, грузовой крюк зацепить за поперечину, грузовой канат натянуть, закрепить грузоподъемный кран транспортными растяжками *1*;

г) траверсу и паропроводящие короба обвязать вместе проволокой *3* в две нити и уложить таким образом, чтобы траверса была внизу (под паропроводящими коробами);

д) грузоподъемный электромагнит уложить на прицепной платформе и закрепить в транспортном положении уголками *4*, приваренными к настилу прицепной платформы (сварные швы – катетом 6 мм);

е) тележку для уничтожения сорной растительности установить на прицепной платформе и обвязать стяжками *5* и *6* из проволоки ∅ 6 мм в две нити;

ж) осмотреть осевые редукторы и заправить их свежей смазкой.

3.27.4. Выполнить необходимые операции по переводу машины из рабочего в транспортное положение в кабине машиниста в соответствии с инструкцией по эксплуатации на машину.

3.27.5. Проверить крепление дизельного двигателя, генератора, компрессора и карданных валов.

3.27.6. Транспортирование машины на трех четырехосных платформах в качестве груза производится согласно разделу 4 настоящей Инструкции.

3.28. Рихтовочная машина Р-2000

3.28.1. Рихтовочная машина Р-2000 приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда;

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом;

в) транспортное положение при ее следовании на железнодорожной платформе в качестве груза.

3.28.2. Рихтовочная машина Р-2000 состоит из самой машины и прицепной платформы и представляет собой единый сочлененный экипаж. При транспортировании машины своим ходом, в составе хозяйственного поезда или отдельным локомотивом ее расчленение запрещается.

3.28.3. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании своим ходом (рис. 24) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) выполнить необходимые операции при переводе машины из рабочего в транспортное положение в кабине машиниста в соответствии с инструкцией по эксплуатации на машину;

в) поднять в транспортное положение переднюю измерительную тележку и зафиксировать ее крюком *1*;

г) поднять в транспортное положение подъемно-рихтовочное устройство и зафиксировать его штырем *2*;

д) поднять в транспортное положение среднюю измерительную тележку и закрепить ее фиксаторами *3*;

е) поднять в транспортное положение уплотнители балласта и закрепить их фиксаторами *4*;

ж) поднять в транспортное положение контрольно-измерительную тележку и закрепить ее фиксаторами *5*;

з) поднять в транспортное положение контрольную и заднюю тележки прицепной платформы и закрепить их фиксаторами *6*;

и) переключить узлы трансмиссии на транспортный режим.

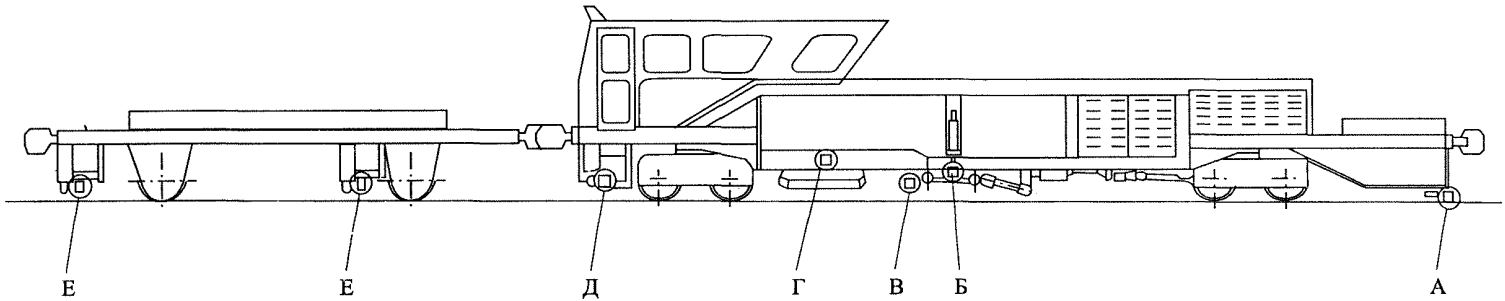
3.28.4. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании в составе хозяйственного поезда необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно подпункту 3.28.3 настоящей Инструкции;

б) воздушную магистраль тормозной системы машины соединить с тормозной магистралью локомотива, краны машиниста отключить при помощи кранов двойной тяги и комбинированных кранов;

в) установить переключатель управления реверсом в нейтральное положение, а переключатель демультипликатора раздаточной коробки – в положение "Транспортный режим".

3.28.5. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом необходимо:



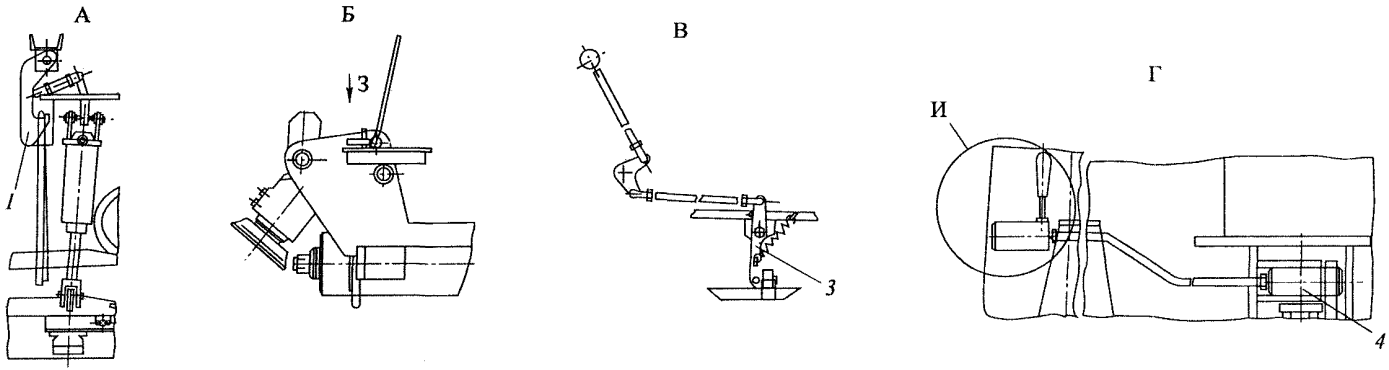
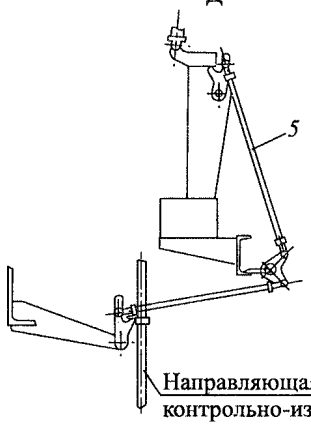
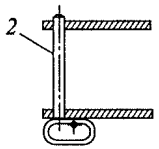


Рис. 24. Схема приведения рихтовочной машины Р-2000 в транспортное положение на собственном ходу

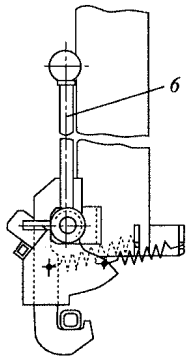
Д



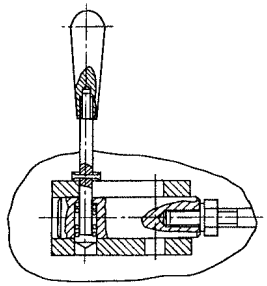
З



Е



И



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление передней тележки крюком *1*	2	Крепление уплотнителей балласта фиксаторами *4*	2
Крепление подъемно-рихтовочного устройства штырем *2*	2	Крепление контрольно-измерительной тележки фиксаторами *5*	2
Крепление средней измерительной тележки фиксаторами *3*	2	Крепление контрольной и задней тележек прицепной платформы фиксаторами *6*	4

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно подпунктам 3.28.3 и 3.28.4 настоящей Инструкции;

б) закрепить все находящееся на прицепной платформе и кабине оборудование, инвентарь и снятые с машины узлы и детали;

в) снять карданный вал между двигателем и реверс-раздаточной коробкой.

3.28.6. Транспортирование машины на четырехосных железнодорожных платформах в качестве груза производится согласно разделу 4 настоящей Инструкции.

3.29. Рихтовочная машина Р-02

3.29.1. Рихтовочная машина Р-02 приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом;

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом;

в) транспортное положение при ее следовании на железнодорожной платформе в качестве груза.

3.29.2. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании своим ходом (рис. 25) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) выполнить необходимые операции при переводе машины из рабочего в транспортное положение в кабине машиниста в соответствии с инструкцией по эксплуатации на машину;

в) поднять в транспортное положение тележку рихтовочного устройства и зафиксировать ее крюками *1* за поперечные балки рамы тележки;

г) поднять в транспортное положение уплотнители балласта и зафиксировать их специальными пальцами *2* (один палец с каждой стороны машины);

д) поднять в транспортное положение балластный плуг и закрепить его стопорным устройством *3*;

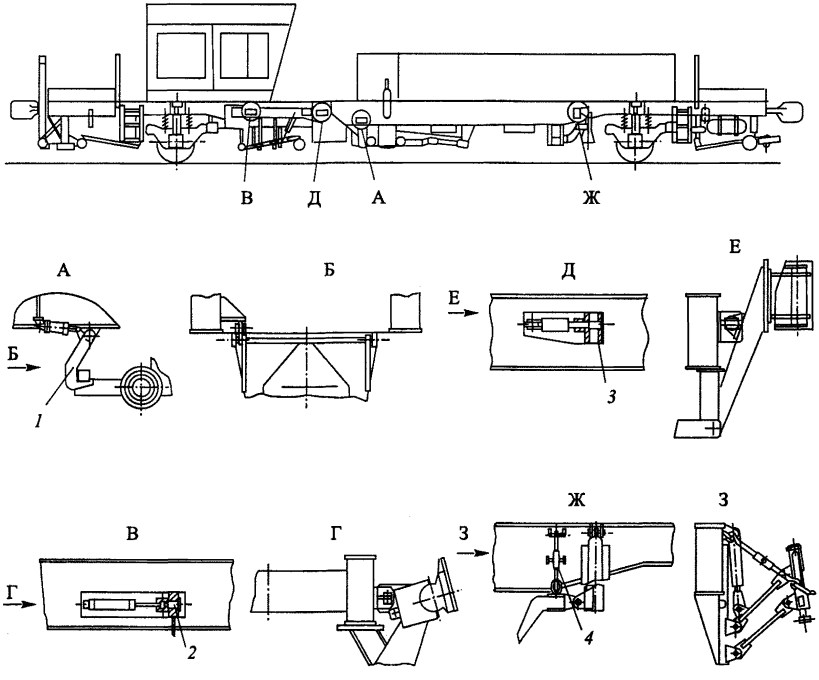
е) поднять в транспортное положение рыхлители и зафиксировать их винтовыми стяжками *4* (по одной стяжке на каждой стороне машины);

3.29.3. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом или в составе хозяйственного поезда необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно подпункту 3.29.2 настоящей Инструкции;

б) закрепить все находящееся в кабине оборудование, инвентарь и снятые с машины узлы и детали;

в) краны машиниста должны быть отключены при помощи кранов двой-



Содержание работ	Количество мест крепления
Стопорение рихтовочной тележки крюками *1*	2
Фиксация уплотнителей балласта специальными пальцами *2*	2
Крепление плуга балластного стопорным устройством *3*	2
Фиксация рыхлителя винтовыми стяжками *4*	2

Рис. 25. Схема приведения рихтовочной машины Р-02 в транспортное положение на собственном ходу

ной тяги и комбинированных кранов. Закрыть разобщительные краны;

г) установить переключатель управления реверсом в нейтральное положение, а переключатель-демультипликатор раздаточной коробки – в положение "Транспортный режим";

д) привести в транспортное положение агрегаты и узлы контрольно - измерительной системы и зафиксировать их штатными транспортными креплениями;

е) снять карданный вал между двигателем и реверс-раздаточной коробкой.

3.29.4. Транспортирование машины на четырехосных железнодорожных платформах в качестве груза производится согласно разделу 4 настоящей Инструкции.

3.30. Машина для смены стрелочных переводов МСП

3.30.1. Машина для смены стрелочных переводов МСП приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом в порожнем состоянии (на первой платформе размещена грузовая каретка; на второй платформе – пролетная ферма);

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом в груженом состоянии (на первой платформе размещена грузовая каретка; на второй платформе – пролетная ферма и блоки стрелочного перевода).

3.30.2. Для приведения машины в транспортное положение в порожнем состоянии (рис. 26) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) передвинуть грузовую каретку на ферму первой платформы до упора и закрепить каретку:

– от продольного перемещения захватами *3*, установленными на ферме, за нижние боковые катки платформы;

– от поперечного перемещения скобами *4*, установленными на раме каретки, за верхнюю балку фермы;

в) поднять стрелы до срабатывания ограничителей подъема стрел;

г) крюки грузовых лебедок зацепить за скобы *5* на настиле платформы и натянуть грузовые канаты;

д) поднять телескопические штанги до срабатывания конечных выключателей приводов подъема штанг;

е) приблизить штанги к каретке до срабатывания конечных выключателей приводов отталкивания штанг;

ж) передвинуть кабину управления в транспортное положение и зафиксировать специальными винтами;

з) соединить обе платформы автосцепками и тормозными магистралями;

и) воздухораспределители обеих платформ установить на груженый режим;

к) установить пролетную ферму на вторую платформу и закрепить ее транспортными стяжками *2* за платформенную ферму;

л) установить поворотную секцию вдоль борта первой платформы и закрепить ее пальцами к стойке;

м) гибкий межплатформенный кабель убрать в ящик под кабиной каретки;

н) привести канатоблочную систему монтажной лебедки в транспортное положение, для чего крюк свободного конца каната зацепить за специальный крюк на торце первой платформы, включив лебедку, выбрать слабину канатно-блочной системы;

о) фермы первой и второй платформ закрепить распорками *1* с замками и пальцами к настилу платформы;

п) опустить площадки стропальщиков в транспортное положение и закрепить их закладными пальцами к раме платформы;

р) закрыть лобовые и боковые окна кабины металлическими щитами;

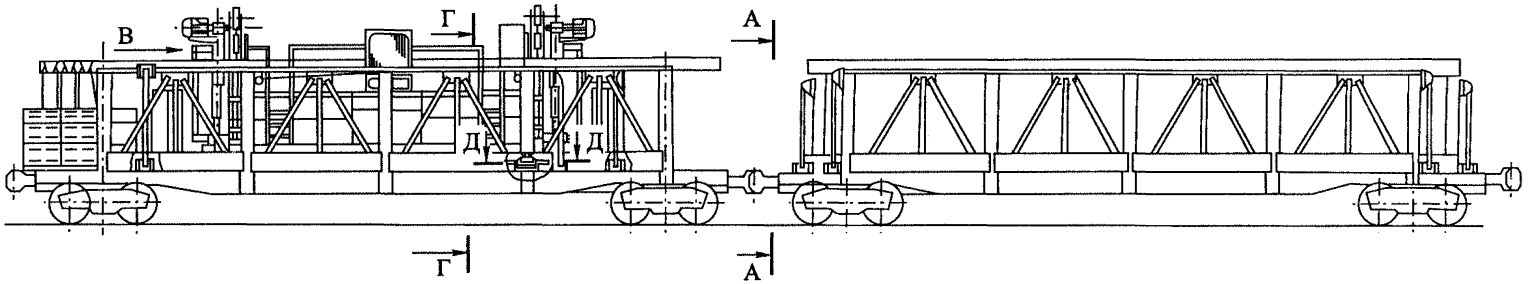
с) закрыть на обеих платформах механизмы оттягивания кожухами.

3.30.3. Для приведения машины в груженое транспортное положение необходимо:

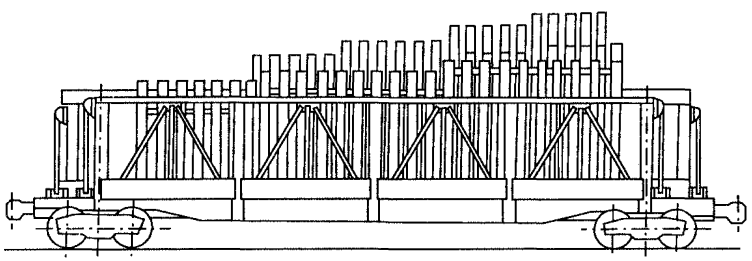
а) выполнить все требования для приведения машины в порожнее транспортное положение согласно подпункту 3.30.2 настоящей Инструкции;

б) закрепить блоки стрелочного перевода к ферме при помощи захватов *6* и цепных стяжек.

I вариант (порожнее транспортное положение)



II вариант (груженое транспортное положение)



II вариант (груженое транспортное положение)
Брусья блоков стрелочного перевода условно не показаны

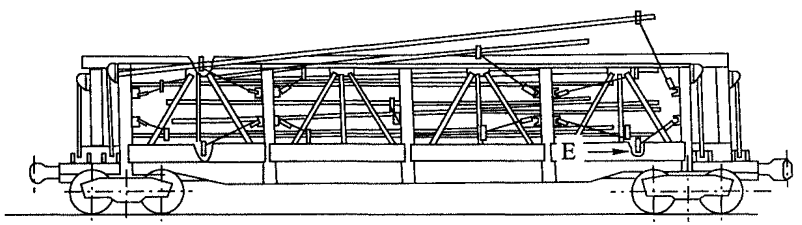
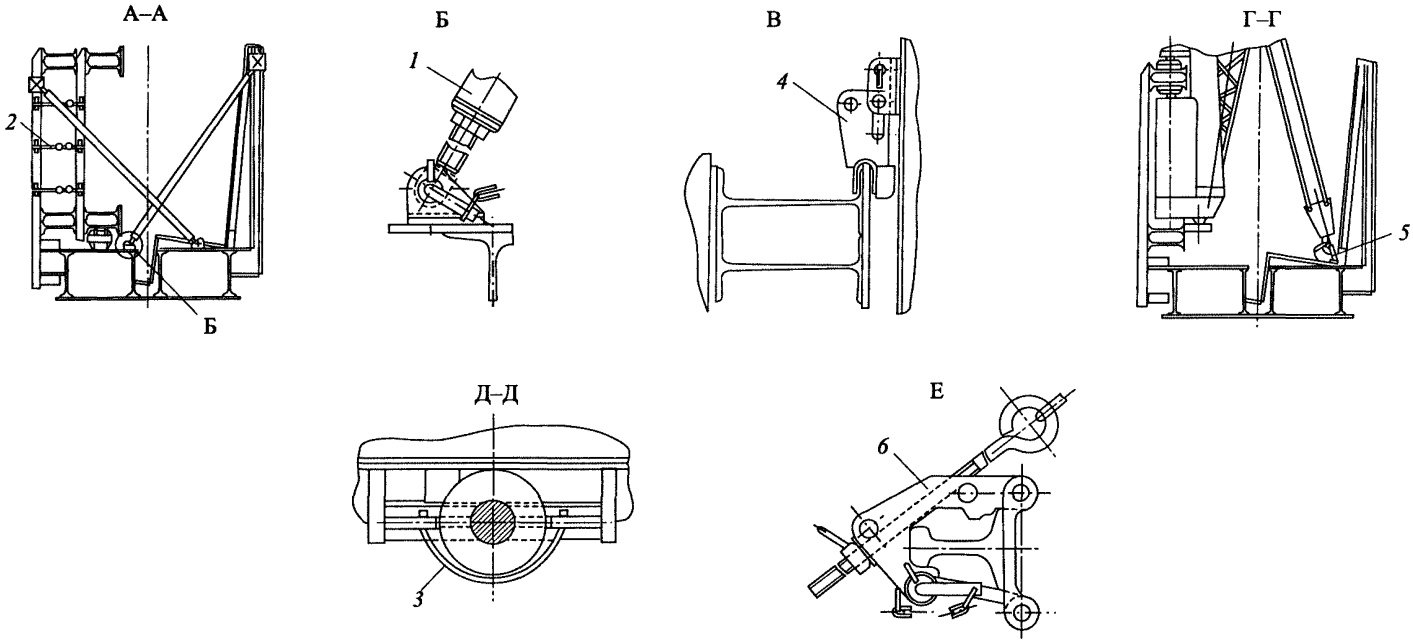


Рис. 26. Схема приведения машины для смены стрелочных переводов МСП в транспортное положение



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление ферм транспортными распорками *1*	7	Крепление каретки скобами *4* за верхнюю балку фермы	2
Крепление пролетной фермы стяжками *2*	6	Крепление крюков грузовых лебедок скобами *5*	2
Крепление нижних боковых катков каретки захватами *3*	2	Крепление блоков стрелочного перевода захватами *6* и цепными стяжками	13

3.31. Мотовоз погрузочно-транспортный МПТ-4

3.31.1. Мотовоз погрузочно-транспортный МПТ-4 приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при его следовании в составе грузового хозяйственного поезда или с отдельным локомотивом;

б) транспортное положение при его следовании своим ходом;

в) транспортное положение при его следовании на железнодорожной платформе в качестве груза.

3.31.2. Для приведения мотовоза в транспортное положение при его следовании в составе грузового, хозяйственного поезда или с отдельным локомотивом (рис. 27) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) отключить кран машиниста;

в) разобщительные краны тормозной магистрали привести в положение для следования в составе поезда;

г) осмотреть осевые редукторы и заправить их свежей смазкой;

д) снять карданные валы осевых редукторов, уложить их в ящик *4*, закрепить ящик от перемещения на платформе мотовоза приваркой четырех уголков *6* сечением 36×36×4 мм длиной 200 мм;

е) установить грузоподъемный магнит *3* на верхней крышке капота гидропередачи и закрепить приваркой уголков *7* сечением 100×100×8 мм длиной 150 мм;

ж) слить воду из системы охлаждения и горючее из топливных баков, перекрыть краны систем – топливной и охлаждения;

з) установить стрелу крана вдоль платформы мотовоза и закрепить двумя транспортными растяжками *1*; натяжение растяжек осуществляется муфтами *2*;

и) грузовую тележку передвинуть, приблизив к колонне крана, грузовой крюк зацепить за поперечину *5*, грузовой канат натянуть;

к) траверсу для погрузки рельсов длиной 25 м разместить вдоль платформы на деревянных брусках *8* и закрепить шестью уголками *7* сечением 100х100х8 мм длиной 150 мм. Рельсовые захваты прикрепить к траверсе проволокой ∅ 4 мм в одну нить;

л) дверь кабины и дверки капота закрыть и опломбировать;

м) зарядить аккумуляторы, отключить их от электроцепей; распределительный шкаф на кране запереть на замок.

3.31.3. Для приведения мотовоза в транспортное положение при его следовании своим ходом необходимо выполнить требования подпункта 3.31.2 (“а”, “е”, “з”, “и”) настоящей Инструкции, траверсу разместить вдоль платформы.

3.31.4. Транспортирование мотовоза на двух четырехосных платформах производится согласно разделу 4 настоящей Инструкции.

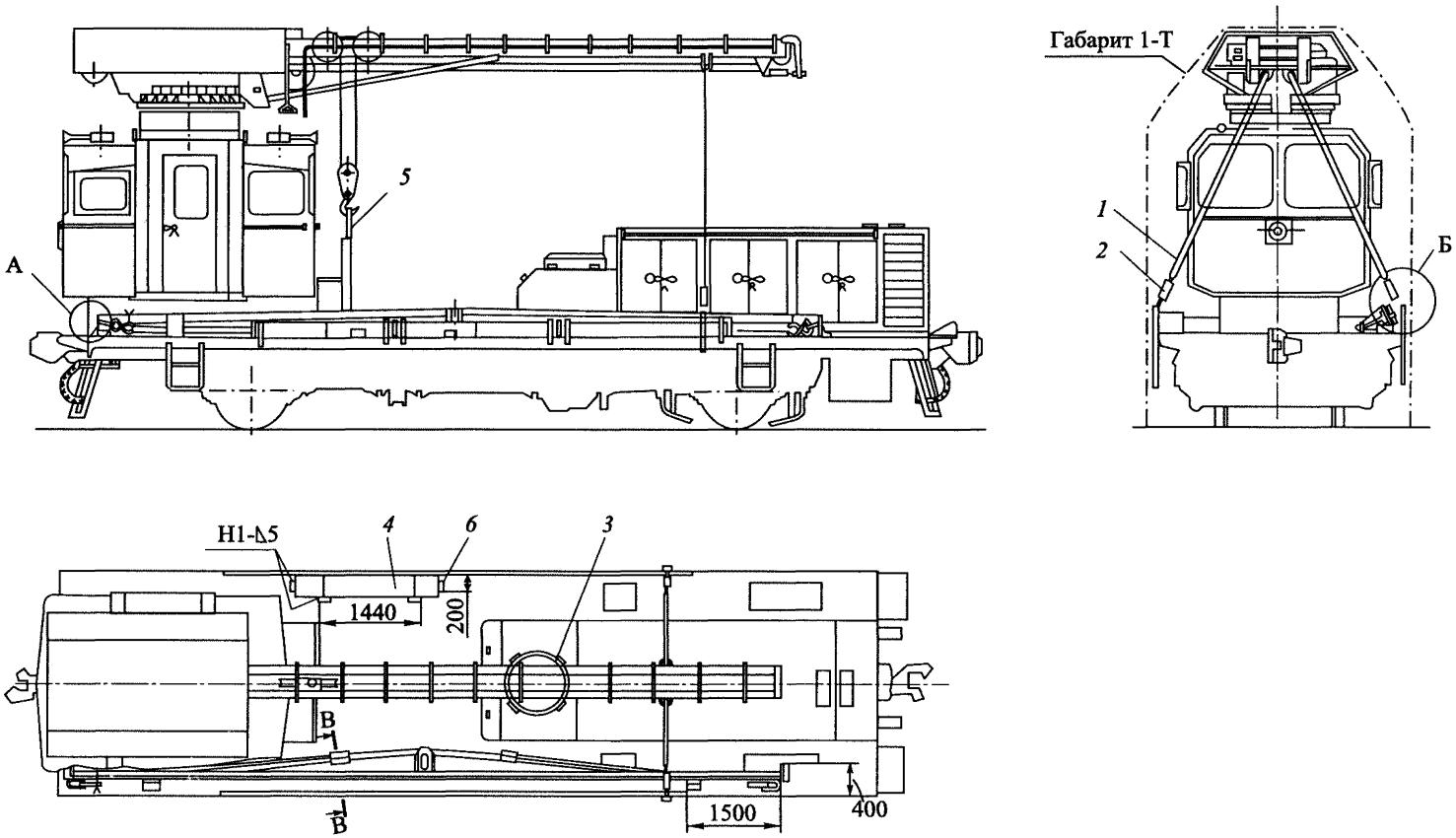
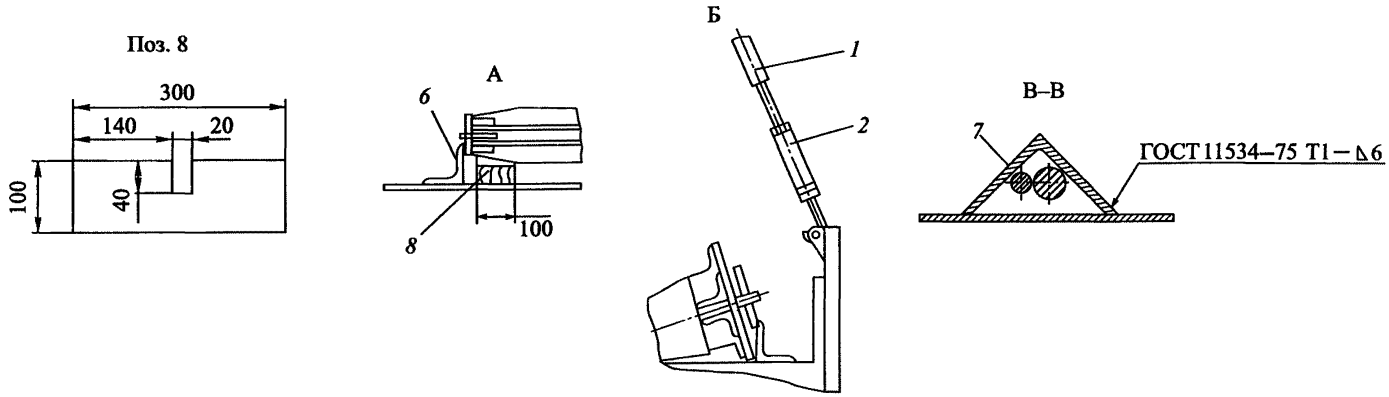


Рис. 27. Схема приведения мотовоза погрузочно-транспортного МПТ-4 в транспортное положение на собственном ходу



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Закрепление стрелы крана двумя транспортными растяжками *1*	2	Закрепление грузового крюка за поперечину *5*	1
Натяжение растяжек муфтами *2*	2	Приварка уголков *6* к настилу (36×36×4, *l* = 200)	4
Установка и закрепление уголками *3* грузоподъемного магнита	1	Приварка уголков *7* к настилу и крышке капота (100×100×8, *l* = 150)	10
Установка на платформе ящика *4* с карданными валами	1	Установка брусков *8* (сосна, III сорт ГОСТ 8486-86)	2

3.32. Мотовоз погрузочно-транспортный МПТ-6

3.32.1. Мотовоз погрузочно-транспортный МПТ-6 приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при его следовании в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом;

б) транспортное положение при его следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда;

в) транспортное положение при его следовании на железнодорожной платформе в качестве груза.

3.32.2. Для приведения мотовоза в транспортное положение при его следовании в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом (рис. 28) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) отключить кран машиниста;

в) разобщительные краны тормозной магистрали привести в положение для следования в составе поезда;

г) осмотреть осевые редукторы и заправить их свежей смазкой;

д) снять карданные валы осевых редукторов, уложить их в ящик *3*, закрепить ящик от перемещения на платформе мотовоза уголками *9* сечением 36×36×4 мм длиной 200 мм;

е) установить противовес *6* (балласт) в соответствии с рисунком 28 и закрепить его уголками *8* сечением 100×100×8 мм длиной 150 мм;

ж) установить грузоподъемный магнит *2* и закрепить его уголками *8* сечением 100×100×8 мм длиной 150 мм;

з) слить воду из системы охлаждения и горючее из топливных баков, перекрыть краны систем – топливной и охлаждения;

и) установить стрелу крана вдоль платформы мотовоза и закрепить двумя транспортными растяжками *1*, натянуть их муфтами *7*;

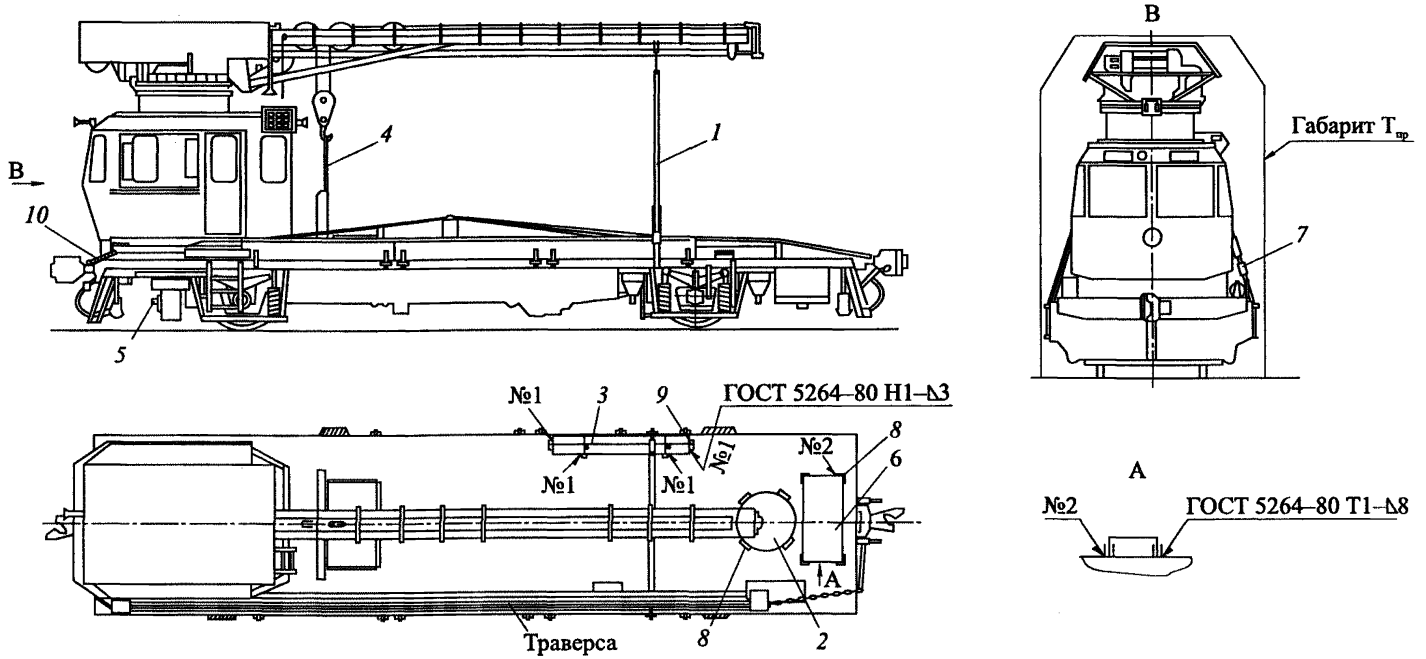
к) грузовую тележку передвинуть, приблизив к колонне крана, грузовой крюк зацепить за поперечину *4*, грузовой канат натянуть;

л) траверсу для погрузки рельсов длиной 25 м разместить вдоль платформы на деревянных брусках и закрепить двумя растяжками *10* из проволоки ∅ 4 мм в четыре нити;

м) аутригеры поднять в транспортное положение, при этом стойки опорных башмаков поднять в крайнее верхнее положение, зафиксировать аутригеры закладными штырями *5* и обвязать их проволокой для предохранения от выпадания при транспортировании;

н) освободить рессоры от воздействия тросовых и гидравлических выключателей рессор.

3.32.3. Для приведения мотовоза в транспортное положение при его следовании своим ходом или в составе хозяйственного поезда необходимо выполнить требования подпункта 3.32.2 (“а”, “ж”, “и”, “к”, “л”, “м”, “н”) настоящей Инструкции.



Наименование	Количество мест крепления	Наименование	Количество мест крепления	Наименование	Количество мест крепления
Установка стрелы крана вдоль платформы и закрепление растяжками *1*	2	Закрепление грузового крюка за поперечину *4*	1	Приварка уголков *8* к настилу (100×100×8, *l*=150)	8
Установка грузоподъемного электромагнита *2*	1	Установка и крепление в транспортном положении аутригеров штырями *5*	2	Приварка уголков *9* к настилу (36×36×4, *l*=150)	4
Установка на платформе ящика *3* с карданными валами	1	Установка противовеса (балласта) *6*	1	Крепление траверсы растяжками *10* (четыре нити проволоки 6-О-4 ГОСТ 3282–74)	2
		Натяжение растяжек муфтами *7*	2		

Рис. 28. Схема приведения мотовоза погрузочно-транспортного МПТ-6 в транспортное положение на собственном ходу

3.32.4. Транспортирование мотовоза на двух четырехосных платформах производится согласно разделу 4 настоящей Инструкции.

3.33. Моторная платформа МПД

3.33.1. Моторная платформа МПД приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом;

б) транспортное положение при ее следовании в составе хозяйственного поезда.

3.33.2. Для приведения платформы в транспортное положение при ее следовании в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом (рис. 29) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) снять сиденье машиниста, сложить и установить на настиле рамы слева от щитка управления шкворнем сиденья во втулку *2*, приваренную к настилу рамы платформы;

в) установить рукоятки универсальных переключателей, расположенные на борту платформы, в нейтральное положение и закрыть кожухом;

г) установить на щитки приборов управления крышки и опломбировать их;

д) убрать фары платформы внутрь рамы и крышки запереть;

е) намотать канаты лебедок для передвижения пакетов на барабаны и закрепить рельсовые захваты канатов проволокой к раме платформы; тормоз барабана и кулачковая муфта лебедки должны быть включены;

ж) закрыть крышки всех верхних и боковых люков платформы и опломбировать их;

з) заправить свежей смазкой осевые редукторы и переключить их на транспортное положение; для этого перевести рукоятку редуктора в положение "Выключено", зафиксировать рукоятку стопором и закрепить ее к тележке болтом *1*;

и) снять, упаковать в ящики для транспортирования:

– съемные ручки механизмов управления платформой;

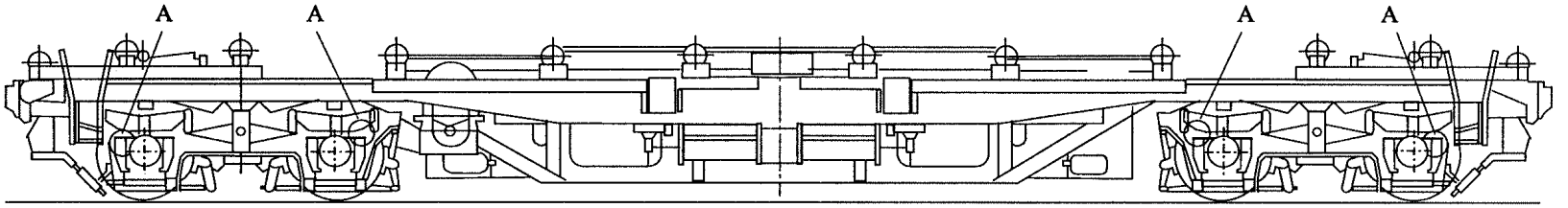
– гибкие рукава песочниц в сборе с нижними трубами и державками, хомутами и крепежными болтами;

к) перекрыть разобщительный кран, соединяющий пролетную трубу с тормозной магистралью;

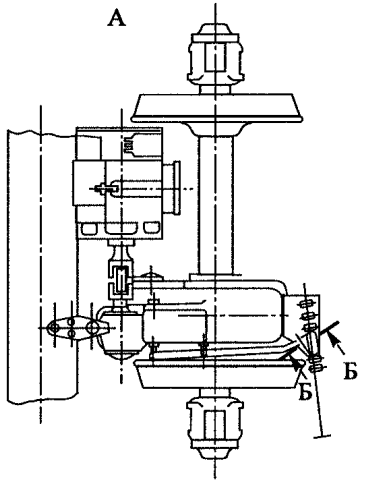
л) перекрыть два разобщительных крана, соединяющих тормозные цилиндры с тормозной магистралью.

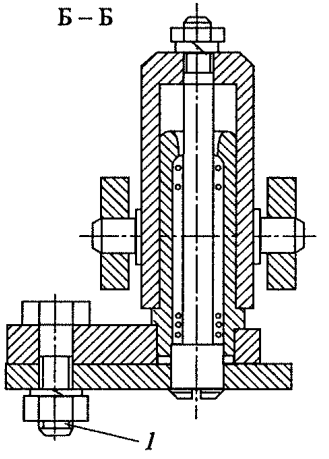
3.33.3. Для приведения платформы в транспортное положение при ее следовании в составе хозяйственного поезда необходимо:

а) выполнить требования подпункта 3.33.2 ["а", "б", "в", "г" (без опломбирования крышек), "е" (без увязки рельсового захвата проволокой),

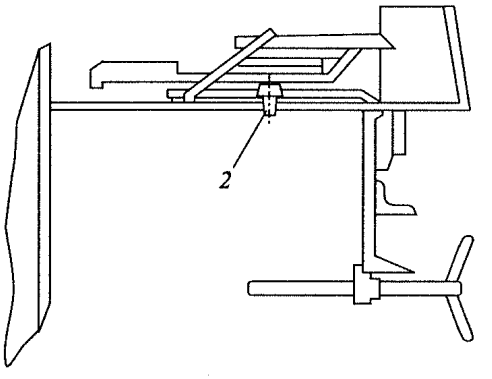


Крепление рукоятки переключения редуктора





Установка сиденья



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление рукоятки переключения редукторов болтом *1*	4
Установка сиденья на настиле рамы шкворнем сиденья во втулку *2*	1

Рис. 29. Схема приведения моторной платформы МПД в транспортное положение

“ж” (без опломбирования крышек люков), “к”, “л”] настоящей Инструкции;

б) перевести рукоятки управления осевых редукторов в положение “Выключено”, зафиксировать каждую рукоятку стопором и закрепить ее к пластине болтом.

3.34. Моторная платформа МПД-2

3.34.1. Моторная платформа МПД-2 приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом;

б) транспортное положение при ее следовании в составе хозяйственного поезда.

3.34.2. Для приведения платформы в транспортное положение (рис. 30) при ее следовании в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) ручки разобщительных и комбинированных кранов закрепить в закрытом положении проволокой, а ручки кранов вспомогательного тормоза снять;

в) намотать канаты лебедок для передвижения пакетов на барабаны и надежно закрепить рельсовые захваты проволокой к раме платформы. Тормоз барабана и кулачковая муфта каждой лебедки должны быть включены;

г) закрыть крышки всех верхних, боковых и нижних люков и шкафов электрооборудования и опломбировать;

д) заправить свежей смазкой осевые редукторы и переключить их на транспортное положение, для этого перевести рукоятку каждого редуктора в положение “Выключено”, зафиксировать рукоятку стопором и закрепить ее болтом *1*;

е) переключить воздухораспределитель на длинносоставный режим “Д”;

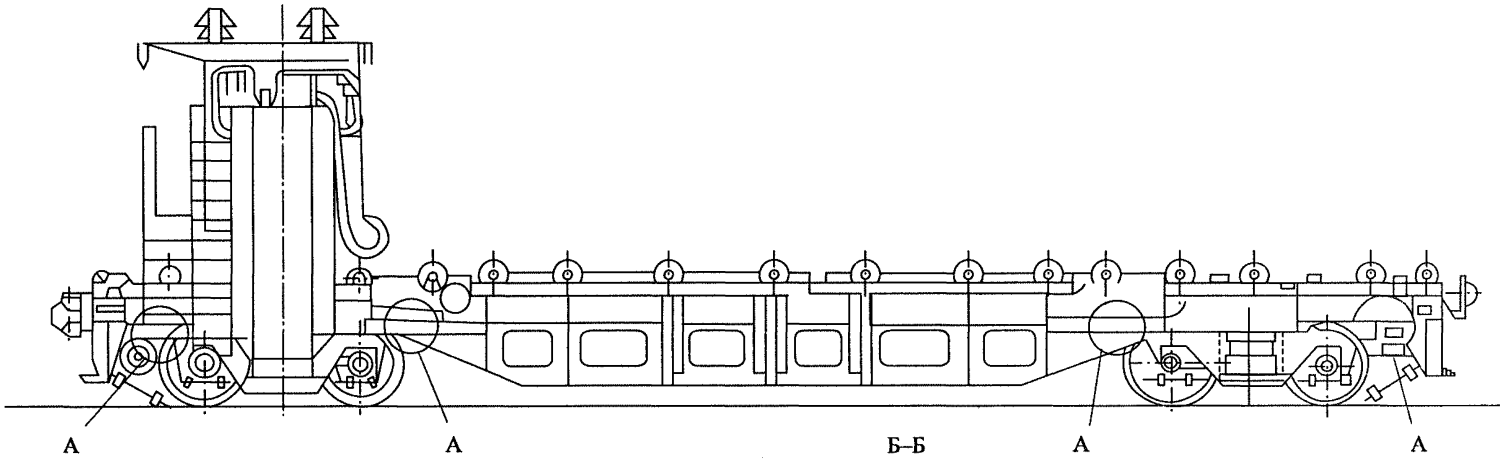
ж) отсоединить кабели управления от кабины и закрепить к одной стойке;

з) инструменты, приспособления, запчасти и съемные узлы упаковать в ящики в соответствии с упаковочными ведомостями и транспортировать в вагоне или кабине.

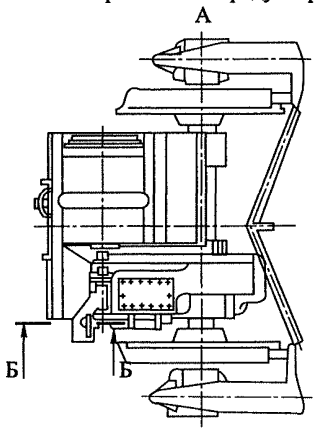
3.34.3. Для приведения платформы в транспортное положение при ее следовании в составе хозяйственного поезда необходимо:

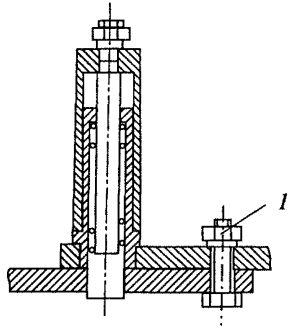
а) выполнить требования подпункта 3.34.2 [“а”, “в” (без увязки рельсовых захватов), “г” (без опломбирования) и “е”] настоящей Инструкции;

б) перевести рукоятки управления осевых редукторов в положение “Выключено”, завернуть болты, фиксирующие рукоятки переключения.



Крепление рукоятки переключения редуктора





Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление рукоятки переключения осевого редуктора болтом *1*	4

Рис. 30. Схема приведения моторной платформы МПД-2 в транспортное положение

3.35. Мощный отвальный плуг МОП

3.35.1. Мощный отвальный плуг МОП приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при его следовании в составе хозяйственного поезда;

б) транспортное положение при его следовании в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом.

3.35.2. Для приведения плуга в транспортное положение (рис. 31) при его следовании в составе хозяйственного поезда необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) установить носовую часть плуга и закрепить в транспортном положении, для этого необходимо:

– поднять пневматическим цилиндром носовую часть в верхнее поло-жение, зафиксировать пневмостопором *1*, установить два штыревых запора *2*;

– если носовая часть была настроена на одностороннее отбрасывание материала, снять распорку повернутого переднего щита и вручную развернуть щит, прижав его к носовой части;

– заложить транспортные крюки *3* передних щитов в проушины;

– боковые щиты носовой части должны быть установлены параллельно продольной оси плуга и закреплены распорками, а подкрылки боковых щитов прижаты к раме плуга пружинами;

в) установить главные крылья плуга в транспортное положение, для этого необходимо:

– пневмодвигателем передвинуть кюветную часть крыла в крайнее положение, приблизив к корню крыла;

– поднять откосную часть крыла в верхнее положение, зафиксировать пневмостопором *4*, установить в общую плоскость с основным крылом и зафиксировать стопорным болтом *5*, притянув ее к сектору;

– поднять корень главного крыла пневмоцилиндром в крайнее верхнее положение, установить крыло параллельно продольной оси машины и опустить на транспортный кронштейн *6*, прикрепленный к ферме машины;

– зафиксировать крыло пневматическим стопором (на схеме не показан) и штыревым стопором *7*, притянуть крыло к ферме винтовой стяжкой *8*;

– пневматические стопоры всех распорок должны быть зафиксированы.

3.35.3. Для приведения плуга в транспортное положение при его следовании в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно подпункту 3.35.2 настоящей Инструкции;

б) обвязать проволокой ∅3 мм транспортные крюки носовых щитов и штыревые стопорные валики вертикального перемещения носовой части и главных крыльев;

в) снять ножи с крыльев и щитов носовой части и транспортировать их в сопровождающем машину вагоне;

г) стянуть винтовой тягой выступающие над палубой плуга откосные части главных крыльев;

д) вход на палубу плуга оградить цепью с укрепленным на ней плакатом: “Вход воспрещен”.

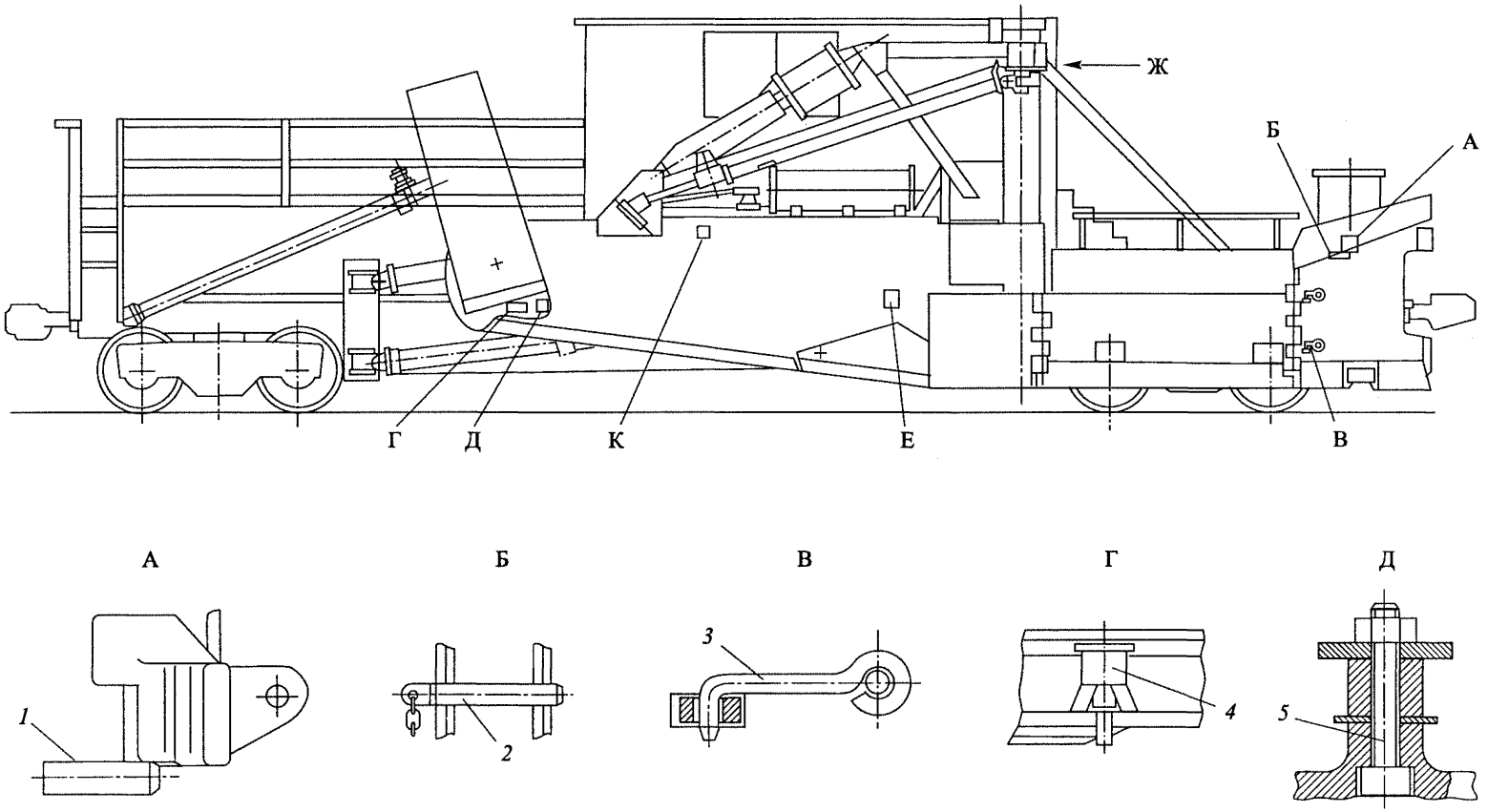
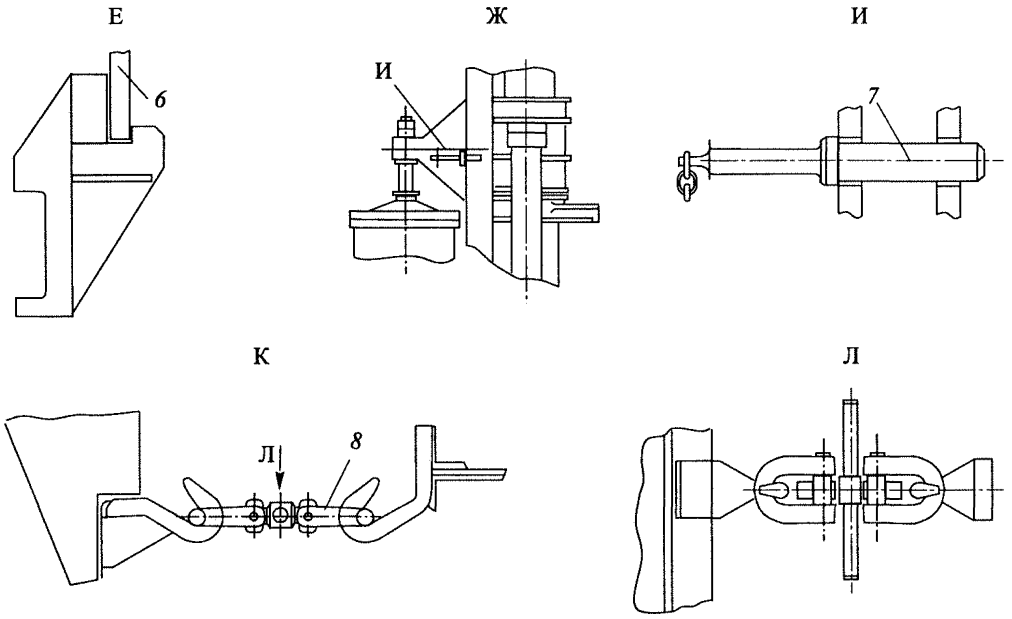


Рис. 31. Схема приведения мощного отвального плуга МОП в транспортное положение



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление носовой части пневмостопором *1*	1	Крепление откосной части крыла стопорным болтом *5*	2
Крепление носовой части штыревым запором *2*	2	Установка крыла на транспортный кронштейн *6*	2
Крепление передних щитов крюками *3*	4	Крепление крыла штыревым стопором *7*	2
Крепление откосной части крыла пневмостопором *4*	2	Крепление крыла винтовой стяжкой *8*	2

3.36. Планировщик балласта ПБ (ПБ-01)

3.36.1. Планировщик балласта ПБ (ПБ-01) приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при следовании своим ходом;

б) транспортное положение при его следовании с отдельным локомотивом или в составе хозяйственного поезда;

в) транспортное положение при следовании на железнодорожной платформе в качестве груза.

3.36.2. Для приведения планировщика в транспортное положение (рис. 32) при его следовании своим ходом необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) поднять в транспортное положение подборщик балласта и застопорить его фиксатором *1*;

в) щетки для очистки скреплений привести в транспортное положение и зафиксировать винтовыми стяжками *2*;

г) привести в транспортное положение туннели и зафиксировать их крюками *3*, висящими на оси кронштейнов, установленных на поворотных рамах центрального плуга;

д) поднять в транспортное положение центральный плуг и зафиксировать транспортными крюками *4*.

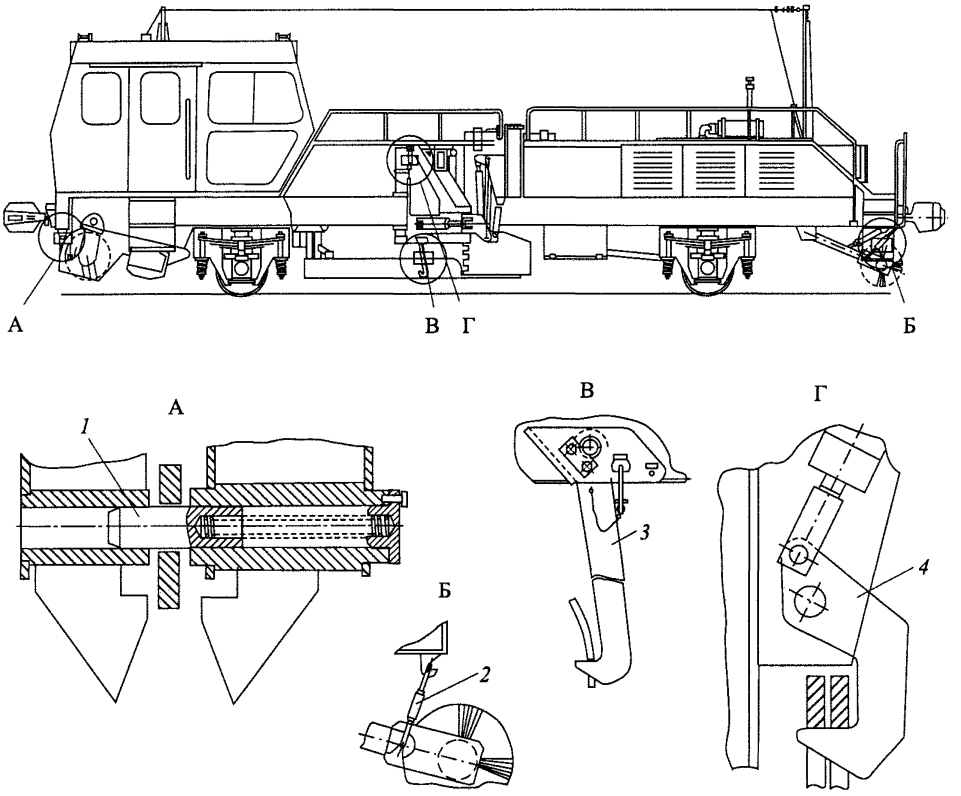
3.36.3. Для приведения планировщика в транспортное положение при его следовании с отдельным локомотивом или в составе хозяйственного поезда необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно подпункту 3.36.2 настоящей Инструкции;

б) воздушную магистраль тормозной системы соединить с воздушной магистралью локомотива, краны машиниста отключить при помощи кранов двойной тяги и комбинированных кранов;

в) трансмиссию установить и зафиксировать в нейтральное положение.

3.36.4. Транспортирование планировщика на четырехосной железнодорожной платформе в качестве груза производить согласно разделу 4 настоящей Инструкции.



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление подборщика балласта фиксатором *1*	1
Крепление щетки для очистки скрепления стяжками *2*	1
Фиксация туннелей крюками *3*	2
Крепление центрального плуга крюками *4*	2

Рис. 32. Схема приведения планировщика балласта ПБ (ПБ-01) в транспортное положение на собственном ходу

3.37. Платформа с тяговой лебедкой ПТЛ

3.37.1. Платформа с тяговой лебедкой ПТЛ приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании в составе грузового поезда;

б) транспортное положение при ее следовании в составе хозяйственного поезда;

3.37.2. Для приведения платформы в транспортное положение (рис. 33) при ее следовании в составе грузового поезда необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции.

б) снять площадку поста управления, положить между стойками портала, закрепив проволокой ∅ 4–5 мм в одну нить *1* за конструкцию порталов;

в) кулачковую муфту перевести в положение включения тягового барабана, а возвратный барабан лебедки зафиксировать ручным фрикционным тормозом (для предотвращения самопроизвольного проворота барабана);

г) тяговый и возвратный канаты намотать на барабаны до отказа (до упора коушей в направляющие ролики), а затем проволокой ∅ 4–5 мм в одну нить *2* коуши канатов привязать к конструкции роликов;

д) пульт управления закрыть крышкой, закрепить болтами и опломбировать;

е) все съемные щиты настила закрепить болтами;

ж) аккумуляторные клеммы отсоединить от аккумуляторных батарей, а выключатель "массы" установить в положение "Выключено";

з) каждую ограничительную цепь оборудования УСО натянуть, пропустить сквозь трубу в основании портала и зафиксировать закидкой; свободный конец цепи должен быть закреплен на специальном крюке, приваренном на основании портала.

3.37.3. Для приведения платформы в транспортное положение при ее следовании в составе хозяйственного поезда необходимо:

а) выполнить требования подпункта 3.37.2, за исключением содержащихся в подпунктах "е" и "ж";

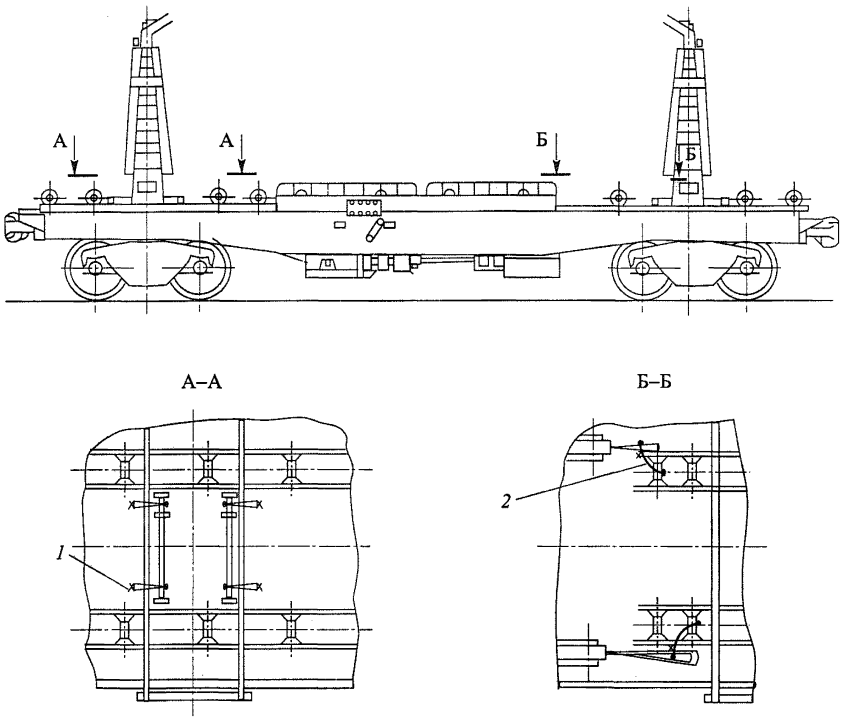
б) все съемные щиты, не оборудованные фиксирующими ручками, должны быть закреплены болтами.

3.38. Платформа с тяговой лебедкой ОЛП

3.38.1. Платформа с тяговой лебедкой ОЛП приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при следовании в составе грузового поезда;

б) транспортное положение при ее следовании в составе хозяйственного поезда;



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление площадки проволокой *1*	4
Крепление тягового и возвратного канатов проволокой *2*	2

Рис. 33. Схема приведения платформы с тяговой лебедкой ПТЛ в транспортное положение

3.38.2. Для приведения платформы в транспортное положение при ее следовании в составе грузового поезда необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции.

б) выхлопную трубу дизеля закрыть крышкой;

в) закрыть капот электростанции на замки и опломбировать их;

г) щит управления электростанции закрыть защитным кожухом;

д) канат лебедки смотать на барабан и конец каната закрепить проволокой ∅ 4–5 мм в одну нить за конструкцию рамы лебедки;

е) проемы навесов электростанции и лебедки закрыть съемными щитами и закрепить болтами.

3.38.3. Для приведения платформы в транспортное положение при ее следовании в составе хозяйственного поезда необходимо выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции.

3.39. Механизированная платформа ППК

3.39.1. Механизированная платформа ППК приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом;

б) порожнее транспортное положение при ее следовании в составе хозяйственного поезда (транспортирование от места укладки стрелочного перевода на производственную базу);

в) груженое транспортное положение при ее следовании в составе хозяйственного поезда (транспортирование с производственной базы на место укладки стрелочного перевода);

3.39.2. Для приведения платформы в транспортное положение (рис. 34) при ее следовании в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) закрепить винтовыми упорами *1* и *2* опорную раму относительно рамы платформы;

в) талрепы (закрепляющие в горизонтальном положении опорную раму) и съемные элементы крепления крестовинного блока уложить в металлические ящики, расположенные на площадках обслуживания;

г) ящики закрыть на замки и опломбировать;

д) концевые краны и кран управления пневмосистемы привода наклона опорной рамы закрыть;

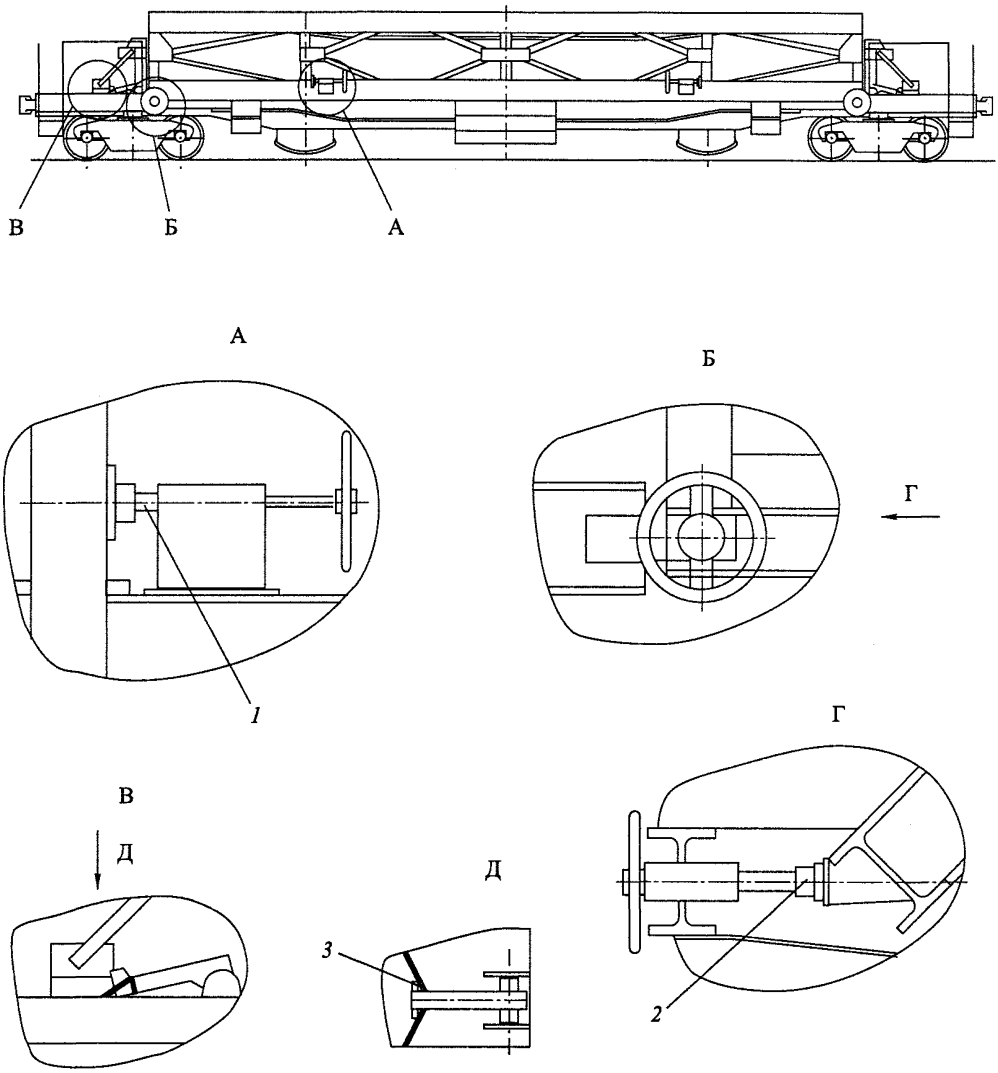
е) откидные стойки закрепить проволокой ∅ 4 мм в одну нить *3* на раме платформы;

ж) техническую документацию на платформу, упакованную в полиэтилен, уложить в металлические ящики.

3.39.3. Для приведения платформы в транспортное положение при ее следовании в составе хозяйственного поезда в порожнем состоянии необходимо выполнить требования подпункта 3.39.2 (“а”, “б”, “в”, “д”) настоящей Инструкции.

3.39.4. Для приведения платформы в транспортное положение при ее следовании в составе хозяйственного поезда в груженом состоянии необходимо:

а) произвести закрепление крестовинного блока стрелочного перевода на опорной раме согласно "Техническому описанию и инструкции по эксплуатации оборудования для транспортировки блоков стрелочного перевода 2658.00.00.000 ТО";



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление опорной рамы винтовым упором *1*	2
Крепление опорной рамы винтовым упором *2*	2
Крепление откидной стойки проволокой *3*	2

Рис. 34. Схема приведения механизированной платформы ППК в транспортное положение при следовании в составе грузового поезда

б) перевести опорную раму в наклонное положение;

в) выполнить требования подпункта 3.39.2 (“а”, “б”, “д”) настоящей Инструкции.

3.40. Механизированная платформа ППК-2Б

3.40.1. Механизированная платформа ППК-2Б приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом;

б) транспортное положение в порожнем состоянии при ее следовании в составе хозяйственного поезда (транспортирование от места укладки стрелочного перевода на производственную базу);

в) транспортное положение в груженом состоянии при ее следовании в составе хозяйственного поезда (транспортирование с производственной базы на место укладки стрелочного перевода);

3.40.2. Для приведения платформы в транспортное положение при ее следовании в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом (рис. 35) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) опорную раму перевести в горизонтальное положение и зафиксировать ее закладными пальцами *1*, после чего затянуть винтовые стопоры *2* до упора;

в) винтовые распорки зафиксировать захватами *3* за раму платформы;

г) установить концевые упоры в вертикальное положение и закрепить на опорной раме закладными пальцами *4*;

д) торцевые упоры полностью придвинуть к опорной раме и закрепить винтовыми прижимами *5*;

е) рабочую жидкость слить из гидросистемы в бочку и закрепить ее проволочными растяжками ∅ 4 мм в одну нить на площадке обслуживания;

ж) инвентарные крепления крестовинного блока (за исключением прижимной балки) и техническую документацию на платформу, упакованную в полиэтилен, уложить в ящики, расположенные на площадках обслуживания платформы;

з) прижимную балку *6* закрепить на опорной раме проволочными растяжками ∅ 4 мм в одну нить;

и) силовой агрегат упаковать в ящик и закрепить проволочными растяжками ∅ 4 мм в одну нить на площадке обслуживания.

3.40.3. Для приведения платформы в транспортное положение при ее следовании в составе хозяйственного поезда в порожнем состоянии (см. рис. 35) необходимо:

а) выполнить требования подпункта 3.40.2 (“а”, “б”, “в”, “г”, “д” и “з”) настоящей Инструкции;

б) инвентарные крепления крестовинного блока уложить в ящики, расположенные на площадках обслуживания платформы;

в) перекрыть кран на всасывающей магистрали гидравлического насоса;

г) кожух силового агрегата закрыть на навесной замок.

3.40.4. Для приведения платформы в транспортное положение при ее следовании в составе хозяйственного поезда в груженом состоянии (рис. 36) необходимо:

а) произвести закрепление крестовинного блока стрелочного перевода на опорной раме согласно "Инструкции по эксплуатации платформы";

б) перевести опорную раму в наклонное положение, установить распорки *1*, соединив их проушины пальцами *2* с кронштейнами, расположенными на хребтовой балке платформы, после чего на 5–7 с перевести ручки распределителя подъема-опускания в положение "Опускание";

в) затянуть винтовые стопоры *3* до упора;

г) выполнить требования подпункта 3.40.3 ("в" и "г") настоящей Инструкции.

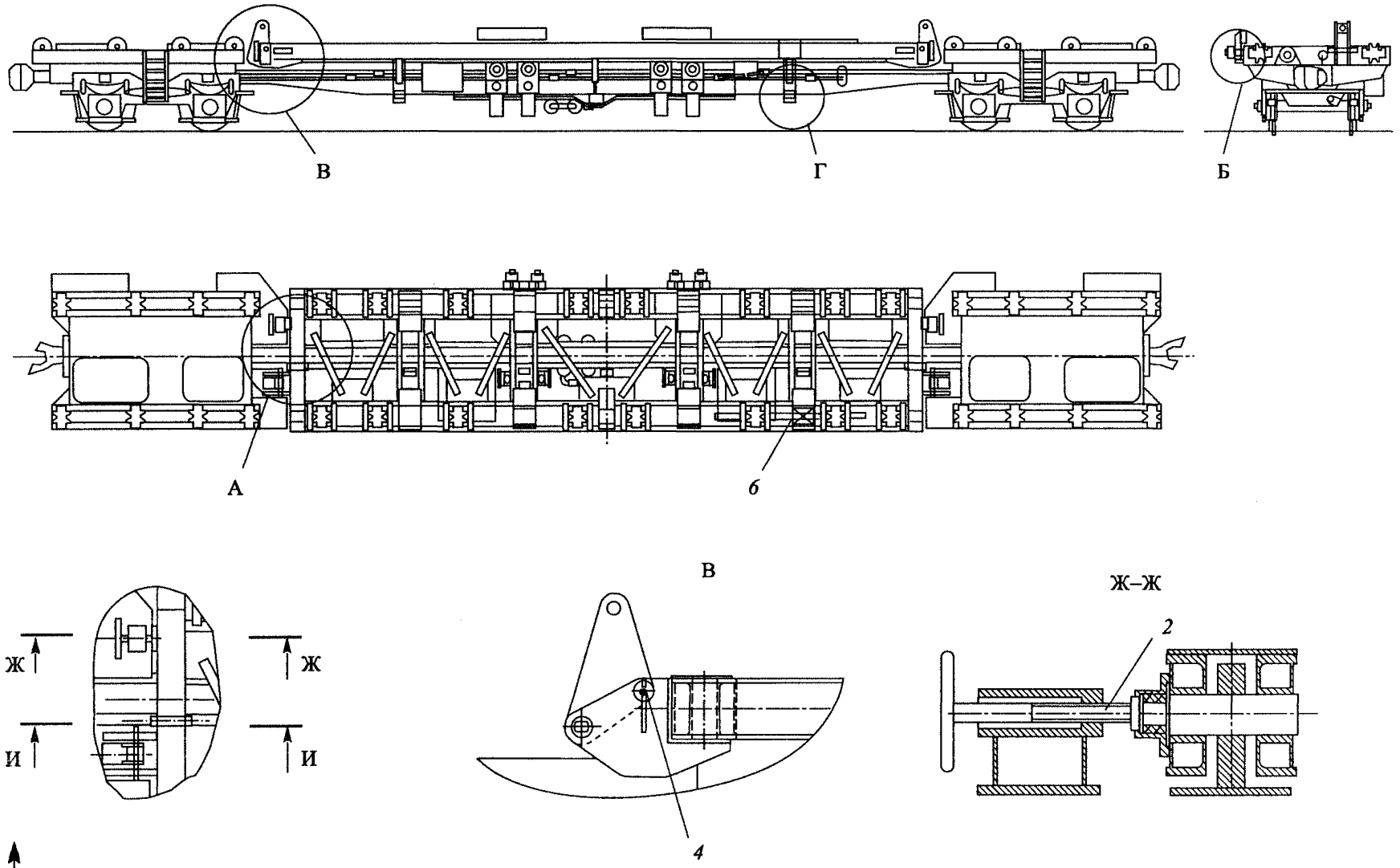
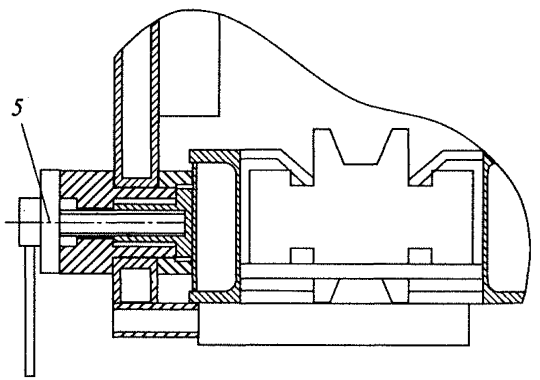
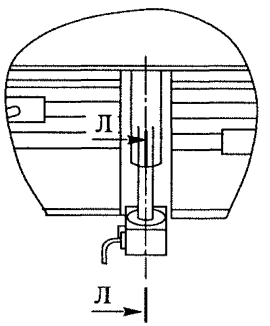


Рис. 35. Схема приведения механизированной платформы ППК-2Б в транспортное положение при следовании в составе грузового или хозяйственного поезда или с отдельным локомотивом

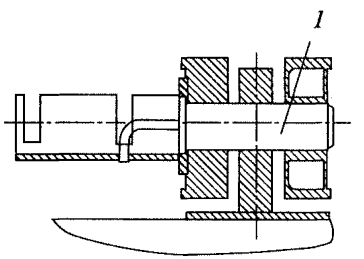
Б



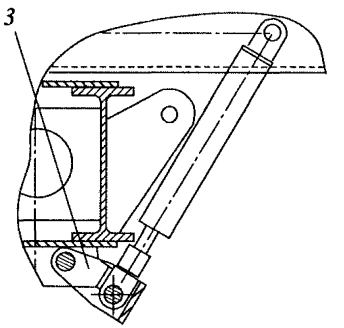
Г



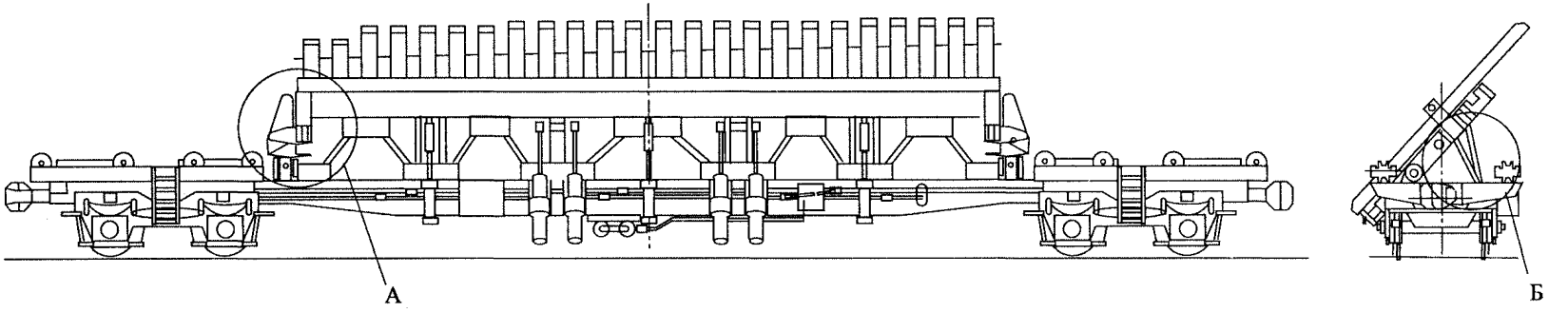
И–И

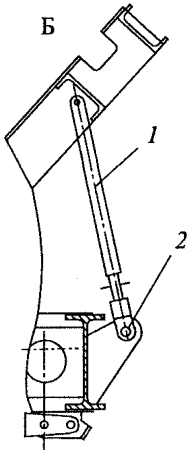


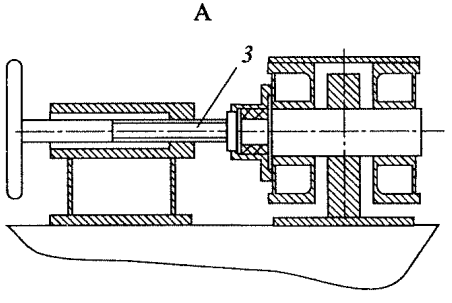
Л–Л



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление опорной рамы закладными пальцами *1*	2	Крепление концевых упоров закладными пальцами *4*	2
Крепление опорной рамы винтовыми стопорами *2*	2	Крепление торцевых упоров винтовыми прижимами *5*	4
Крепление винтовых распорок захватами *3*	3	Крепление прижимной балки *6* проволокой	1







Содержание работ	Количество мест крепления
Установка распорок *1* опорной рамы	3
Крепление распорок пальцами *2*	3
Крепление опорной рамы винтовыми стопорами *3*	2

Рис. 36. Схема приведения механизированной платформы ППК-2Б в транспортное положение при следовании в составе хозяйственного поезда в груженом состоянии

3.41. Погрузочный кран ПКД

3.41.1. Погрузочный кран ПКД транспортируется отдельным локомотивом.

3.41.2. Для приведения крана в транспортное положение (рис. 37) необходимо:

3.41.2.1) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

3.41.2.2) установить кабину в транспортное положение на платформу крана, для чего выполнить следующие операции:

а) отсоединить, снять и сложить токоподводящие кабели кабины, уложить кабели в специальный отсек кабины;

б) освободить от натяжения и снять винтовые растяжки, закрепляющие кабину на вспомогательной платформе;

в) переместить кабину со вспомогательной платформы на платформу погрузочного крана и установить в центре платформы;

г) установить на четыре ролика транспортера специальные хомуты для крепления транспортных винтовых растяжек кабины;

д) закрепить кабину на платформе крана четырьмя винтовыми растяжками *1* за хомуты на роликах транспортера;

е) опоясать кабину по периметру на высоте одного метра проволокой ∅ 5 мм в четыре ряда; затянуть проволоку скруткой;

3.41.2.3) установить вдоль продольной оси платформы и закрепить обе грузоподъемные балки; для этого необходимо:

а) снять с платформы четыре съемных ролика роликового транспортера и уложить в ящик;

б) передвинуть грузовую тележку к вертикальной стойке балки до упора в конечный выключатель; дополнительно закрепить грузовую тележку к балке проволокой ∅ 5 мм в одну нить;

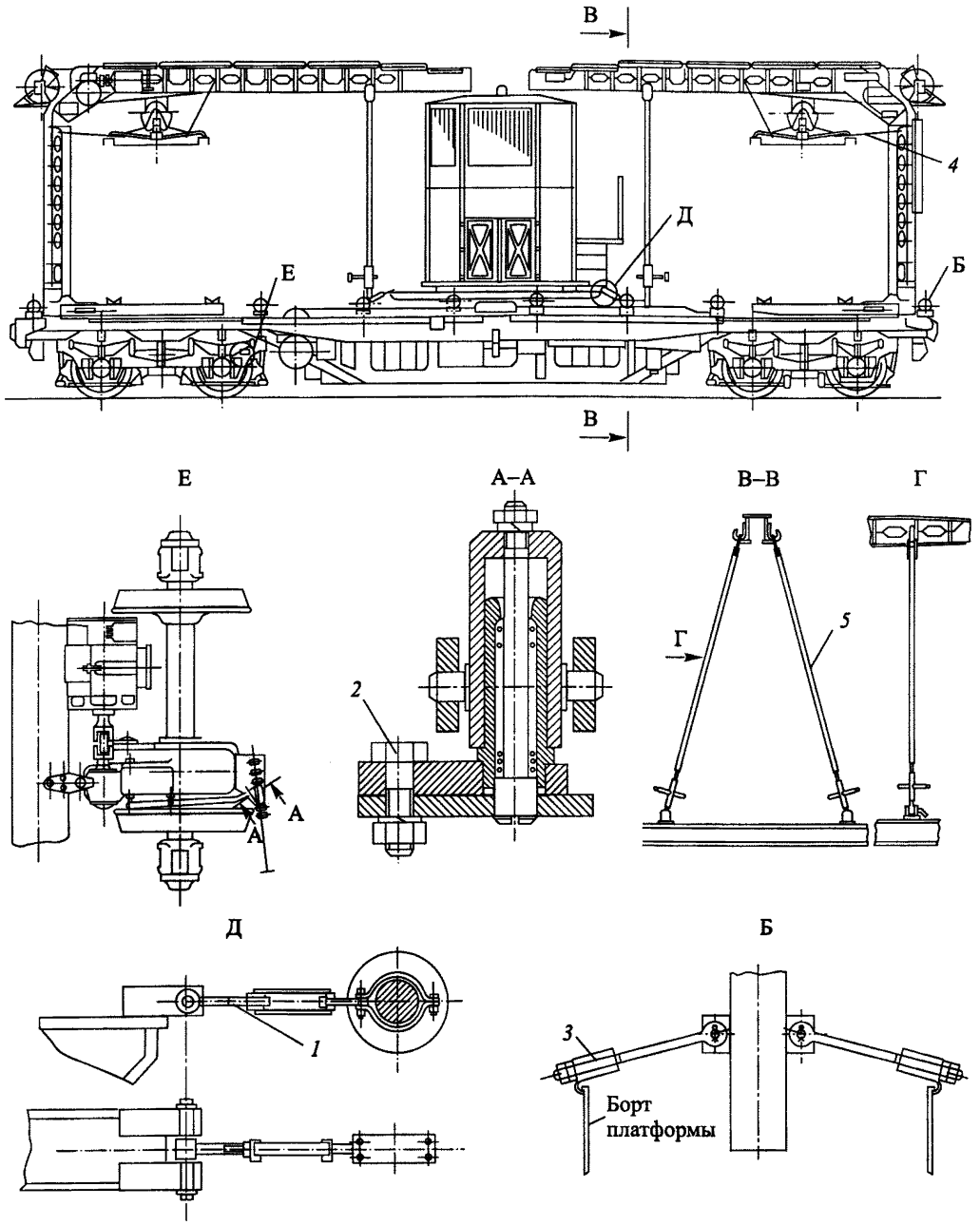
в) поднять грузовую траверсу в крайнее верхнее положение и закрепить растяжками *4* из проволоки ∅ 5 мм в одну нить к горизонтальной части балки и стойке;

г) отвернуть болты, крепящие упоры стойки балки, снять упоры и уложить в ящик для транспортирования, опустить при помощи встроенного домкрата балки в крайнее нижнее положение;

д) отвернуть болты, удерживающие основание крана в рабочем положении от опрокидывания, заложить их в проушины для хранения в транспортном положении и навернуть гайки;

е) развернуть стрелу крана консольной частью к кабине управления и установить вдоль продольной оси платформы; стойки ограждений на стрелах опустить (повернуть на шарнирах в горизонтальное положение) и привязать к стрелам проволокой ∅ 5 мм в одну нить;

ж) закрепить основание балки в транспортном положении двумя инвентарными растяжками *3*. С одной стороны растяжка закрепляется в



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление кабины винтовыми растяжками *1*	4
Крепление рукоятки переключения осевого редуктора болтом *2*	4
Крепление грузоподъемной балки винтовыми растяжками *3*	4
Крепление грузовой траверсы проволочными растяжками *4*	4
Крепление стрелы растяжками *5*	4

Рис. 37. Схема приведения погрузочного крана ПКД в транспортное положение

проушине шарнирным валиком с шайбой, а с другой стороны гайками, валик и гайка должны быть зашплинтованы;

з) закрепить стрелы грузоподъемных балок инвентарными растяжками *5* за платформу крана. При этом верхнюю скобу растяжки надеть на крюк стрелы, нижнюю проушину установить в кронштейн рамы платформы и соединить пальцем; натянуть растяжку муфтой и законтрить;

3.41.2.4) снять с крана:

а) упорные кронштейны для установки погрузочного крана в рабочем положении (аутригеры) и транспортировать их на платформе, закрепив стяжками из проволоки ∅ 5 мм в одну нить к роликам транспортера;

б) сиденье машиниста транспортировать в вагоне для следования сопровождающей бригады;

в) съемные ручки механизмов управления платформой уложить в ящик для транспортирования;

г) гибкие рукава песочниц в сборе с нижней трубой и державками-хомутами и крепежными болтами уложить в ящик для транспортирования;

д) прожекторы уложить в ящик для транспортирования;

е) шланг и ручку подкачивающего насоса упаковать в ящик;

3.41.2.5) вывернуть болты, расположенные над хомутами рессор, обеспечив зазор не менее 40 мм, законтрить головки болтов, стянув их проволокой ∅ 5 мм в одну нить с упорами рамы тележки;

3.41.2.6) установить рукоятки универсальных переключателей, расположенных на борту платформы, в нейтральное положение и закрыть кожухом;

3.41.2.7) установить крышки на щитки приборов управления;

3.41.2.8) намотать канаты лебедок для передвижения пакетов на барабаны и закрепить рельсовые захваты канатов проволокой ∅ 5 мм в одну нить к раме платформы; тормоз барабана и кулачковая муфта лебедки должны быть включены;

3.41.2.9) убрать фары платформы внутрь рамы и крышки запереть;

3.41.2.10) закрыть крышки всех верхних и боковых люков платформы и опломбировать;

3.41.2.11) заправить свежей смазкой осевые редукторы и переключить их на транспортное положение, для этого перевести рукоятку редуктора в положение “Выключено”, зафиксировать рукоятку стопором и закрепить ее к пластине болтом *2*;

3.41.2.12) перекрыть разобщительный кран, соединяющий пролетную трубу с тормозной магистралью;

3.41.2.13) перекрыть два разобщительных крана, соединяющих тормозные цилиндры с тормозной магистралью;

3.41.2.14) убрать кабели, питающие крановую часть, в отсек рамы платформы.

3.42. Грузовой прицеп УП-3 (УП-3М)

3.42.1. Грузовой прицеп УП-3 (УП-3М) приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при его следовании в составе хозяйственного поезда;

б) транспортное положение при его следовании на железнодорожной платформе в качестве груза.

3.42.2. Для приведения прицепа в транспортное положение (рис. 38) при его следовании в составе хозяйственного поезда необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) опрокидывающийся кузов установить в горизонтальном положении и зафиксировать пальцами *1*;

в) рукоять с грейфером или крюком максимально прижать под стрелу манипулятора и опустить в кузов прицепа вдоль оси платформы; стрелу манипулятора закрепить растяжками из проволоки ∅ 5 мм в одну нить, при этом грейферный ковш должен опираться на днище кузова или груз;

г) установить аутригеры в транспортное (горизонтальное) положение и зафиксировать стопорными пальцами *2* за раму платформы;

д) установить рельсовые захваты *3* в транспортное положение.

3.42.3. Транспортирование прицепа на четырехосной платформе в качестве груза производится согласно разделу 4 настоящей Инструкции.

3.43. Грузовой прицеп УП-2 (УП-4)

3.43.1. Грузовой прицеп УП-2 (УП-4) приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при его следовании в составе хозяйственного поезда;

б) транспортное положение при его следовании на железнодорожной платформе в качестве груза.

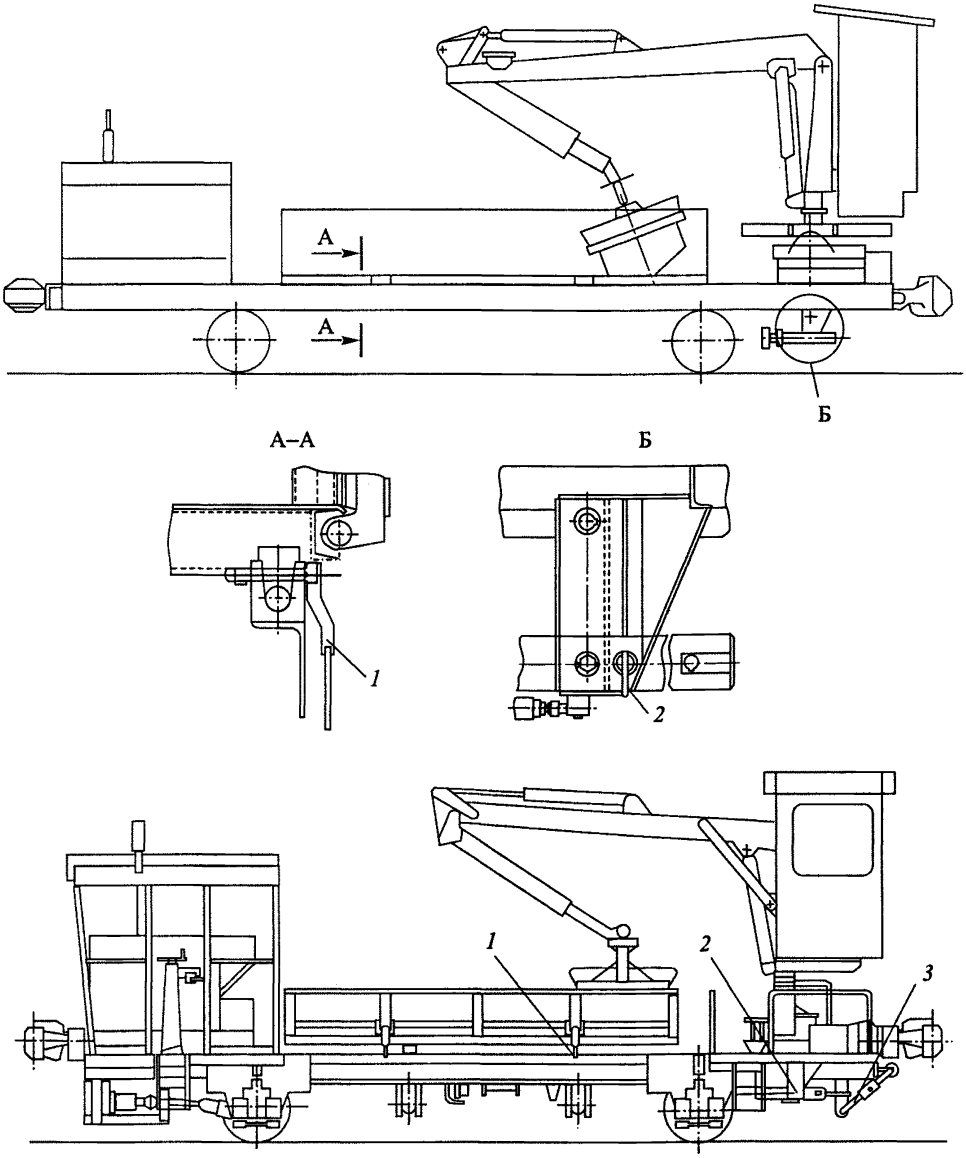
3.43.2. Для приведения прицепа УП-2 в транспортное положение при его следовании в составе хозяйственного поезда необходимо закрыть (поднять) откидные борта прицепа и закрепить стопорными устройствами вагонного типа.

3.43.3. Для приведения прицепа УП-4 в транспортное положение при его следовании в составе хозяйственного поезда необходимо:

а) закрыть (поднять) откидные борта прицепа и закрепить стопорными устройствами вагонного типа;

б) закрыть откидные борта на торцевых стенках опрокидывающегося кузова и зафиксировать их в транспортном положении штатными устройствами;

в) закрыть боковые борта опрокидывающегося кузова и зафиксировать их в транспортном положении штатными устройствами.



Содержание работ	Количество мест крепления
Установка опрокидывающегося кузова в горизонтальном положении и фиксирование его пальцами *1*	4
Установка аутригеров в горизонтальном положении и фиксирование пальцами *2*	2
Крепление рельсовых захватов *3* в транспортном положении	2

Рис. 38. Схема приведения грузового прицепа УП-3 (УП-3М) в транспортное положение на собственном ходу

3.43.4. Транспортирование прицепа на четырехосной платформе в качестве груза производится согласно разделу 4 настоящей Инструкции.

3.44. Путерихтовочная машина ПРБ

3.44.1. Путерихтовочная машина ПРБ транспортируется отдельным локомотивом или в составе грузового поезда.

3.44.2. Для приведения машины в транспортное положение (рис. 39) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) выпустить воздух из цилиндров натяжения хорд;

в) поднять концевые и следящие тележки рабочего и контрольного стрелографов в верхнее положение, подвесить на крюки и закрепить болтами *1*;

г) проверить подвесное крепление пневмоцилиндра натяга рабочей хорды;

д) закрепить плуги с дисками в транспортном положении пневмостопорами и ручными стопорами *2*;

е) закрепить уплотняющие катки в транспортном положении пневмостопорами и ручными стопорами *3*;

ж) рихтовочный рычаг поставить в среднее положение и зафиксировать штурвалами с постановкой на упоры;

з) поднять масштабный каток и зафиксировать пневмостопором и ручным стопором *4*;

и) контрольный стрелограф поднять в транспортное положение, зафиксировать пневмостопором и ручным стопором *5*;

к) тележки стрелографов, кроме транспортных запоров, зафиксировать подвесными крюками *6* (по два крюка на каждую тележку);

л) все штыревые транспортные запоры и крюки, закрепляющие рабочие органы рихтовки, дополнительно закрепить проволокой ∅ 3 мм;

м) отключить рабочую магистраль и выпустить из нее воздух, все рабочие краны поставить в нейтральное положение;

3.44.3. При транспортировании машины к месту выполнения работ, когда бригада следует непосредственно на машине, необходимо выполнить требования подпункта 3.44.2 настоящей Инструкции, за исключением следующих операций:

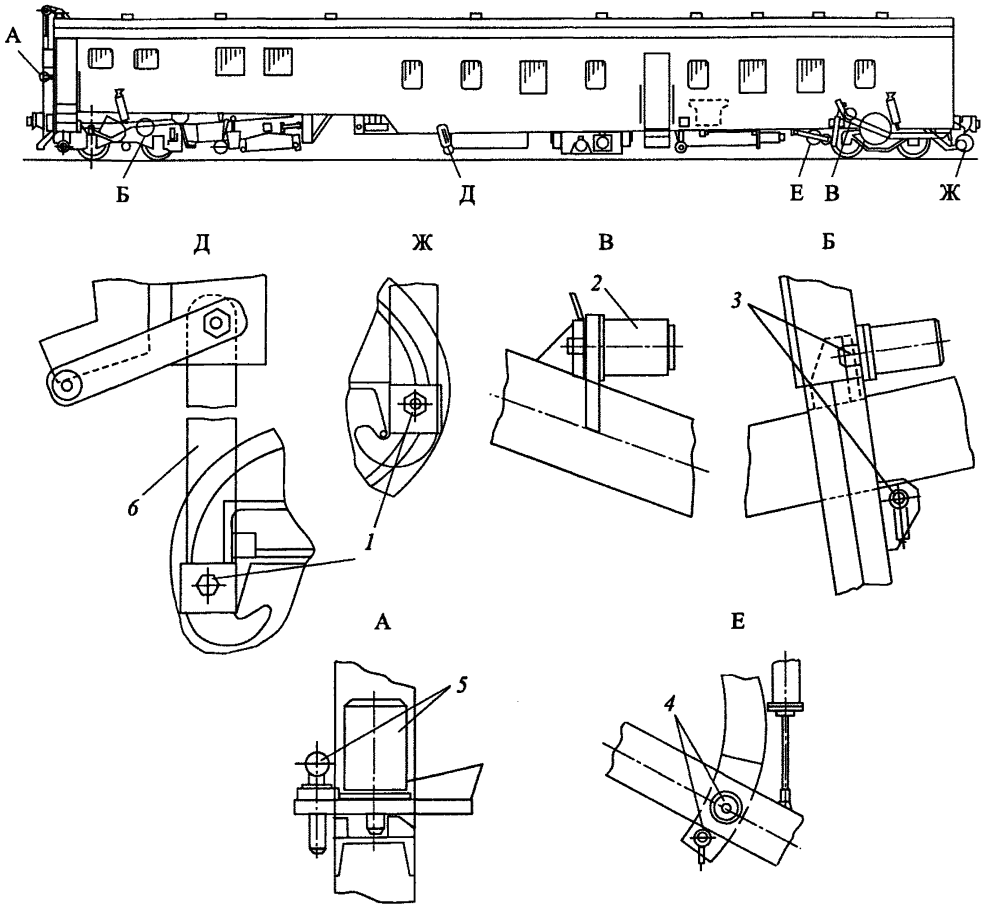
а) воздух из рабочей магистрали не спускать;

б) рабочую хорду подвесить на крюках и подвесках;

в) не обвязывать проволокой штыревые транспортные запоры и крюки для подвески рабочих органов;

г) рихтовочный рычаг не фиксировать штурвалами, а только установить на упоры;

д) не ставить дополнительные ручные стопоры на тележки стрелографов и рабочие органы.



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление концевых и следящих тележек рабочего и контрольного стрелографов болтами *1*	8
Крепление плугов с дисками пневмостопорами и ручными стопорами *2*	2
Крепление уплотняющих катков пневмостопорами и ручными стопорами *3*	2
Крепление масштабного катка пневмостопором и ручным стопором *4*	2
Крепление контрольного стрелографа пневмостопором и ручным стопором *5*	1
Крепление тележек стрелографов подвесными крюками *6*	5

Рис. 39. Схема приведения путерихтовочной машины ПРБ в транспортное положение

3.45. Путеизмеритель системы ЦНИИ-2 (ЦНИИ-4)

3.45.1. Для приведения путеизмерителя системы ЦНИИ-2 (ЦНИИ-4) в транспортное положение (рис. 40) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) снять вертикальные штанги приемников перемещений механизмов уровня и просадок и убрать их в вагон.

В машинах выпуска с 1974 года и прошедших заводской ремонт в 1974 году и позже, вместо вертикальных штанг механизма просадок должны быть убраны в вагон тросы, соединяющие скобу-вилку, укрепленную в козырьках буксовых крышек с корректором механизма просадок;

в) освободить измерительные тележки механизмов шаблона и рихтовки от неподрессоренных балок и закрепить на раме ходовой тележки вагона согласно подпунктам 3.45.2 и 3.45.3 настоящей Инструкции;

г) отсоединить от коробки отбора мощности нижний конец кардана привода лентопротяжного механизма, повернуть его относительно верхнего конца и закрепить на раме вагона к специальной скобе согласно подпункту 3.45.4 настоящей Инструкции;

д) тщательно осмотреть боковые неподрессоренные балки, проверить их крепление на специальных буксовых крышках, проверить все предохранительные скобки, шплинты, гайки и др. устройства, предохраняющие от самоотвинчивания, на всех механизмах и узлах подвагонного оборудования.

3.45.2. Освобождение измерительных тележек механизмов шаблона и рихтовки от неподрессоренных балок на модернизированных путеизмерителях, изготовленных по проекту 0982.00.00.00, должно производиться согласно рис. 40 (вариант 1).

Для снятия измерительных тележек с неподрессоренных балок и закрепления их в транспортном положении необходимо:

а) навесить на специальные сухари, расположенные по углам рамы ходовой тележки, скобы транспортного крепления; продеть в них штыри *1* и зафиксировать каждый от выпадения специальной серьгой и шплинтом с шайбой;

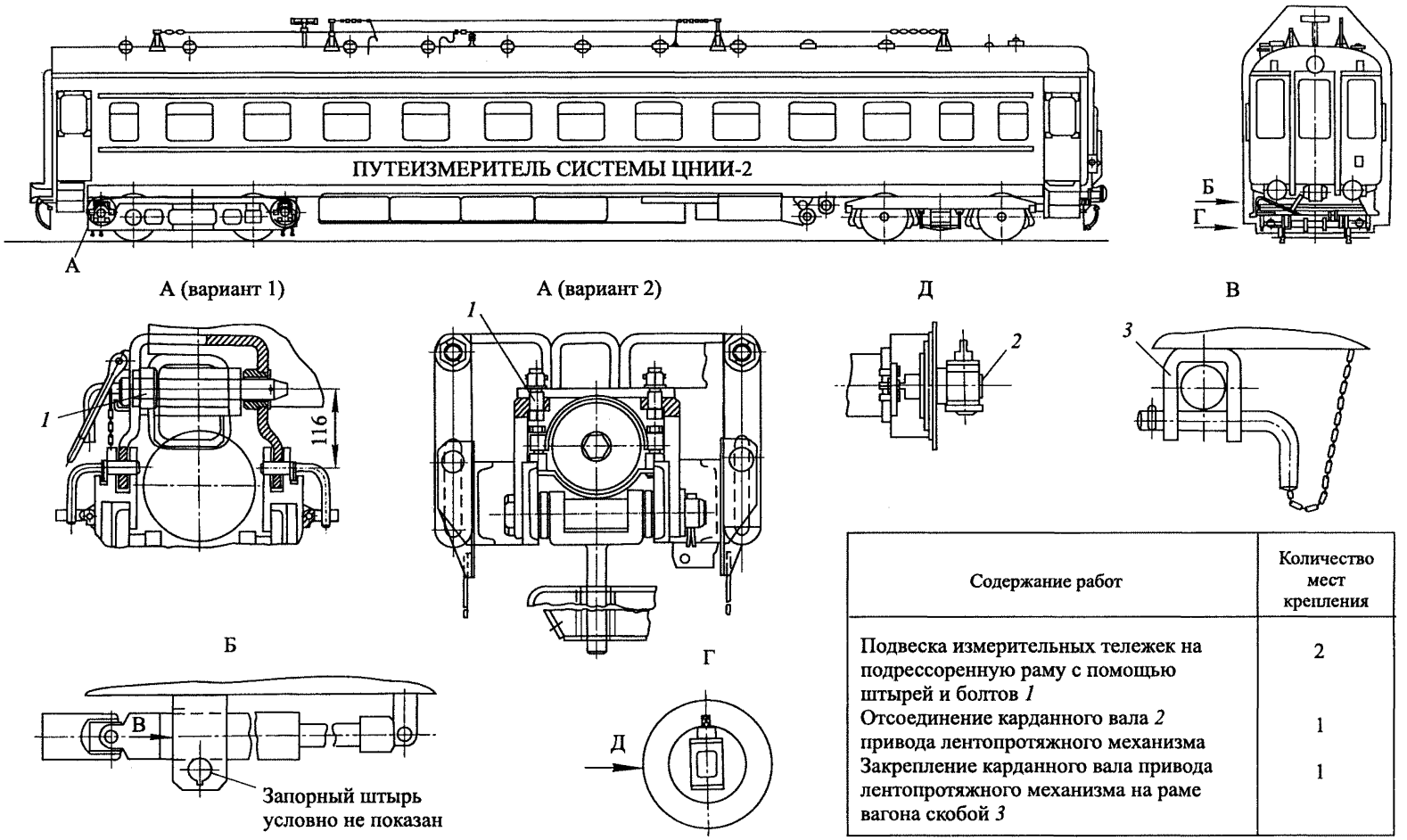
б) освободить хвостовики вилок измерительных тележек, для чего расшплинтовать и выбить клинья крепления вилок к неподрессоренным балкам;

в) вынуть запорные штыри из ушек концов измерительных тележек, посредством которых измерительные тележки подвешиваются к скобам транспортного крепления;

г) приподнять измерительные тележки при помощи ломика на 50 мм до совпадения отверстий и вставить запорные штыри, соединяющие измерительные тележки со скобами транспортного крепления;

д) зафиксировать рукоятки запорных штырей специальными вилками.

3.45.3. Для освобождения измерительных тележек механизмов шаблона



Содержание работ	Количество мест крепления
Подвеска измерительных тележек на подрессоренную раму с помощью штырей и болтов *1*	2
Отсоединение карданного вала *2* привода лентопротяжного механизма	1
Закрепление карданного вала привода лентопротяжного механизма на раме вагона скобой *3*	1

Рис. 40. Схема приведения путеизмерителя системы ЦНИИ-2 (ЦНИИ-4) в транспортное положение

и рихтовки от неподрессоренных балок на путеизмерителях старого выпуска, изготовленных по проекту 0875А.00.00 (у которых транспортные подвески находятся в средней части измерительных тележек), необходимо:

а) расшплинтовать и выбить клинья из хвостовиков вилок, освободить вилки от соединения с неподрессоренными балками;

б) приподнять измерительные тележки при помощи ломика на 50 мм до совпадения отверстий и вставить валики, соединяющие измерительные тележки с транспортными подвесками.

3.45.4. Отсоединение карданного вала привода лентопротяжного механизма от коробки отбора мощности, установленной на буксе колесной пары, должно производиться следующим порядком:

а) снять нижний конец карданного вала *2* с квадрата хвостовика шестерни коробки отбора мощности;

б) повернуть карданный вал на верхнем шарнире и завести его в скобу на раме вагона;

в) закрепить надежно карданный вал в транспортной скобе *3*, приваренной к раме вагона, запорный штырь повернуть в скобе, штифт запорного штыря вывести из паза скобы и повернуть вверх.

3.45.5. Приведение путеизмерителя системы ЦНИИ-2 по проекту 2022.00.00.000 и ЦНИИ-4 в транспортное положение должно производиться согласно рис. 40 (вариант 2).

Для приведения путеизмерителя в транспортное положение необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) освободить хвостовики вилок измерительных тележек, для чего расшплинтовать и выбить клинья из хвостовиков крепления вилок к неподрессоренным балкам;

в) приподнять измерительные тележки при помощи ломиков вверх до упора в транспортные плиты рамы ходовой тележки;

г) прикрепить измерительные тележки к транспортным плитам при помощи болтов *1* с корончатыми гайками, корончатые гайки транспортного крепления зашплинтовать;

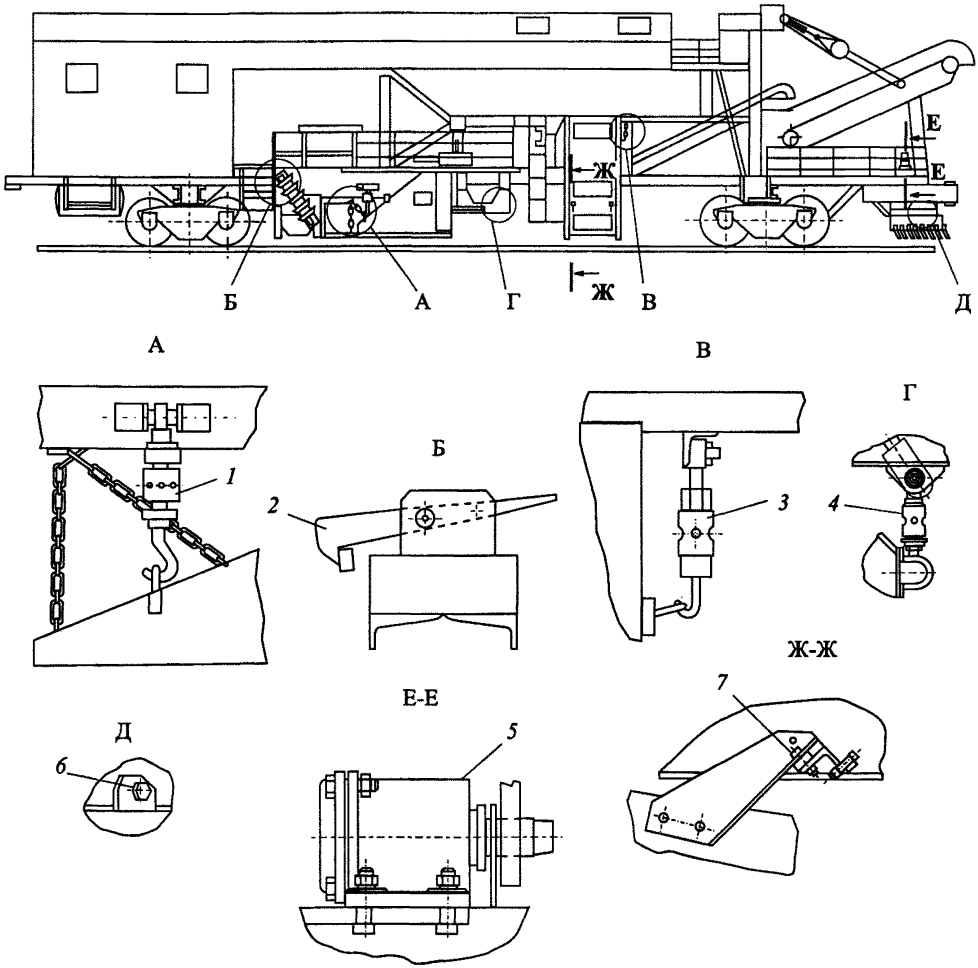
д) проверить крепление боковых неподрессоренных балок на специальных крышках букс, проверить другие устройства для предохранения от самоотвинчивания на всех механизмах и узлах подвагонного оборудования.

3.46. Путевая уборочная машина Балашенко

3.46.1. Путевая уборочная машина Балашенко транспортируется отдельным локомотивом или в составе грузового поезда.

3.46.2. Для приведения путевой уборочной машины Балашенко в транспортное положение (рис. 41) необходимо:

3.46.2.1) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление боковых крыльев винтовыми стяжками *1* и цепью	2
Крепление рыхлителей защелкой *2* с установкой стопорного пальца	2
Крепление боковых элеваторов винтовой стяжкой *3* и болтом с гайкой *7*	2
Крепление среднего элеватора транспортными стяжками *4*	2
Крепление льдоскалывающего устройства пневмостопорами *5* и болтами *6*	3

Рис. 41. Схема приведения путевой уборочной машины Балашенко в транспортное положение

3.46.2.2) поднять щиты скалывающего устройства в верхнее положение так, чтобы расстояние между нижними кромками скалывающих зубьев и уровнем головки рельса составляло не менее 200 мм, закрепить стопорный диск механизма подъема щитов фиксатором, а каждый щит закрепить болтами и гайками; гайки зашплинтовать;

3.46.2.3) установить собирающее устройство с обеих сторон машины в транспортное положение, для чего выполнить следующие операции:

а) поднять боковое крыло и направляющий подкрылок в верхнее положение;

б) развернуть крылья параллельно продольной оси машины и прижать к нижнему поясу фермы;

в) закрепить крылья к ферме машины винтовыми стяжками *1* и цепью;

г) прикрепить крыло к ферме стопорными болтами;

д) зафиксировать направляющий подкрылок пневматическим стопором;

е) установить на вертикальный вал механизма подъема стопорный хомут.

3.46.2.4) поднять очистной плуг в верхнее положение и зафиксировать пневматическими стопорами и фиксирующими болтами;

3.46.2.5) повернуть вверх дисковые рыхлители по обеим сторонам машины так, чтобы рама рыхлителя застопорилась за транспортную защелку *2*, стопорное положение защелки зафиксировать установкой пальца, раму рыхлителя дополнительно закрепить к ферме болтами;

3.46.2.6) установить боковые элеваторы с обеих сторон машины в транспортное положение, для чего выполнить следующие операции:

а) поднять нижнюю раму элеватора в верхнее положение и закрепить транспортной стяжкой;

б) развернуть элеватор на 90°, прижав к ферме машины, притянуть винтовой стяжкой к обвязке фермы и закрепить при помощи болта и гайки;

в) закрепить оба элеватора между собой винтовой стяжкой *3*;

3.46.2.7) подтянуть поворотный транспортер ручной лебедкой вверх, развернуть параллельно продольной оси машины и опустить на транспортную подставку; закрепить транспортер к подставке стопорными болтами, пропустив их в совмещенные отверстия каркаса транспортера и стоек подставки;

3.46.2.8) поднять ковши среднего элеватора в транспортное положение и закрепить транспортными стяжками *4*;

3.46.2.9) поднять льдоскалывающее устройство и закрепить в транспортном положении пневмостопором *5* и болтами *6*.

3.46.3. Для приведения в транспортное положение снегоземлеуборочной машины системы Балашенко с улучшенным заборным органом (рис. 42) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) поднять рельсовые щетки в транспортное положение и зафиксировать пневмоцилиндром *1* и стопорным штырем *2*;

в) поднять щеточный питатель в транспортное положение и зафиксировать его пневмостопорами *13* и стопорными штырями *14*;

г) поднять боковые щетки в транспортное положение и зафиксировать их пневмостопорами *15* и болтами *16* с гайками, а защитные листы стопорами *17*;

д) повернуть вверх дисковые рыхлители по обеим сторонам машины и закрепить их пневмостопорами *3* и фиксирующими болтами *4*;

е) поднять и развернуть крылья вдоль оси машины, прижать их к нижнему поясу фермы, подтянуть крылья транспортными стяжками *5* и зафиксировать пневмостопорами *7*;

ж) поднять ковш среднего элеватора в транспортное положение и закрепить транспортными стяжками *8*;

з) поднять в транспортное положение боковое льдоскалывающее устройство и закрепить стяжками *9*;

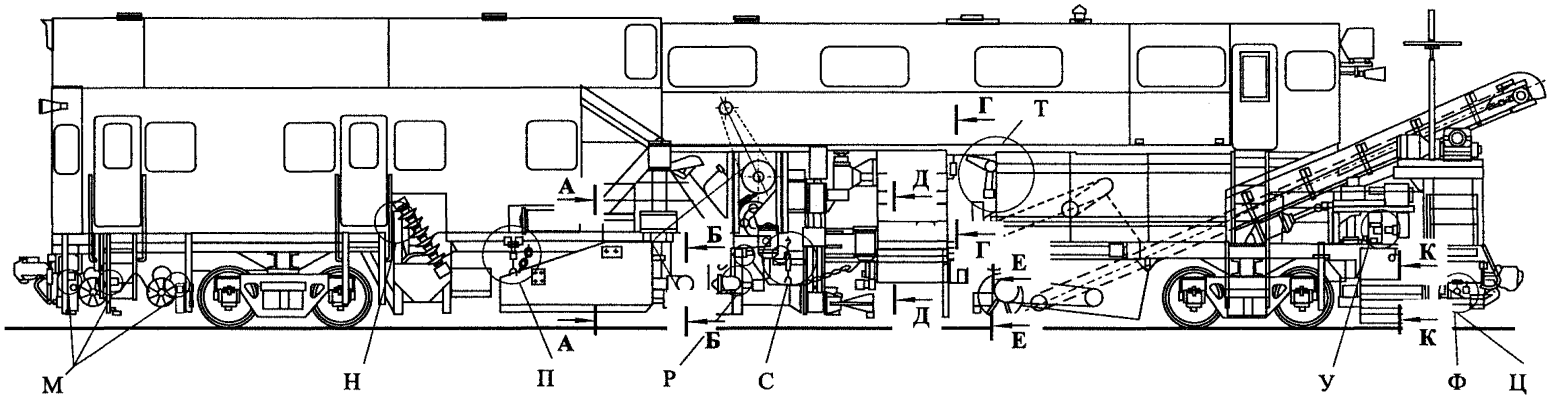
и) установить боковые элеваторы в транспортное положение и закрепить транспортными стяжками *10* и болтами *11* с гайками *12*;

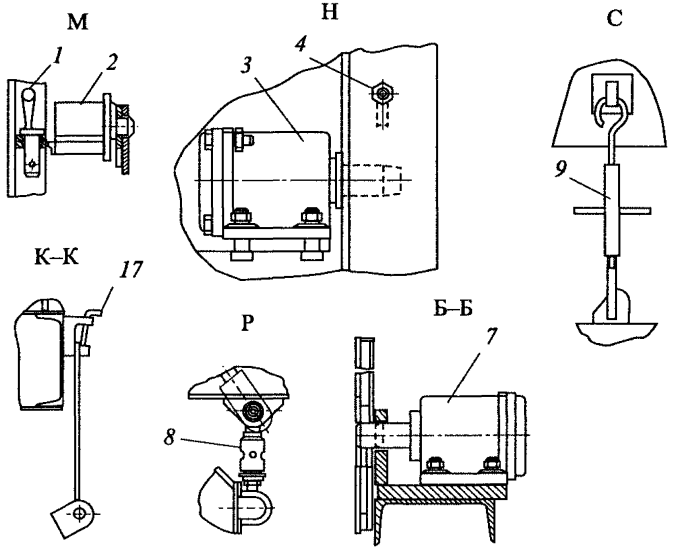
к) поднять среднее льдоскалывающее устройство и закрепить в транспортном положении пневмостопорами *18* и стяжками *19*.

3.46.4. К локомотиву машина прицепляется со стороны передней кабины управления.

Машина ставится в хвосте грузового поезда перед тормозной платформой прикрытия, при этом платформа прикрытия устанавливается со стороны транспортера машины.

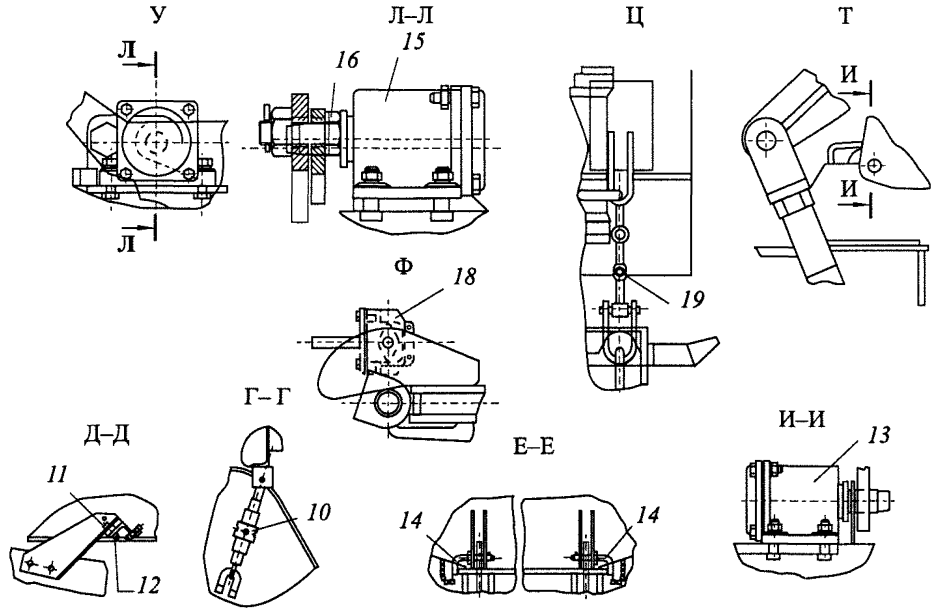
Допускается постановка машины в середине поезда с платформой прикрытия со стороны транспортера.





Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление рельсовых щеток пневмоцилиндром *2* и стопорным штырем *1*	12
Крепление рыхлителей пневмостопорами *3* и фиксирующими болтами *4*	4
Крепление боковых крыльев транспортными стяжками *5*, упорами *6* и пневмостопорами *7*	6
Крепление среднего элеватора транспортными стяжками *8*	2
Крепление бокового льдоскалывающего устройства стяжками *9*	2

Рис. 42. Схема приведения снегоземлеуборочной машины Балашенко с улучшенным заборным органом в транспортное положение *(начало)*



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление боковых элеваторов транспортными стяжками *10* и болтами *11* с гайками *12*	6
Крепление щеточного питателя пневмостопорами *13* и стопорными штырями *14*	4
Крепление боковых щеток пневмостопорами *15* и болтами *16* с шплинтованными гайками, а защитных листов – стопорами *17*	8
Крепление среднего льдоскалывающего устройства пневмостопорами *18* и транспортными стяжками *19*	2

Рис. 42 *(окончание)*

3.47. Путеремонтная летучка ПРЛ-3 (ПРЛ-3/2)

3.47.1. Путеремонтная летучка ПРЛ-3 (ПРЛ-3/2) транспортируется в составе грузового поезда или отдельным локомотивом.

3.47.2. Для приведения летучки в транспортное положение (рис. 43) у всех трех платформ летучки необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) поднять откидные боковые борта и надежно закрепить стопорными устройствами;

в) включить тормозную магистраль и воздухораспределители в тормозную магистраль поезда (локомотива);

г) осмотреть автосцепки платформ, проверить исправность всех элементов; запорные болты головок автосцепки между платформами должны быть завернуты;

д) выполнить работы, связанные с приведением в транспортное положение крановых платформ согласно подпункту 3.47.3 настоящей Инструкции.

3.47.3. На каждой крановой платформе необходимо выполнить следующие работы:

а) поднять грузовую обойму с крюком в крайнее верхнее положение;

б) установить грузовую тележку крана в крайнее положение, передвинув вплотную к опорному устройству;

в) установить подвижную раму крановой платформы в среднее положение, чтобы ось подвижной рамы совпадала с продольной осью платформы;

г) закрепить подвижную раму за неподвижную двумя цепными растяжками *1* и штырями;

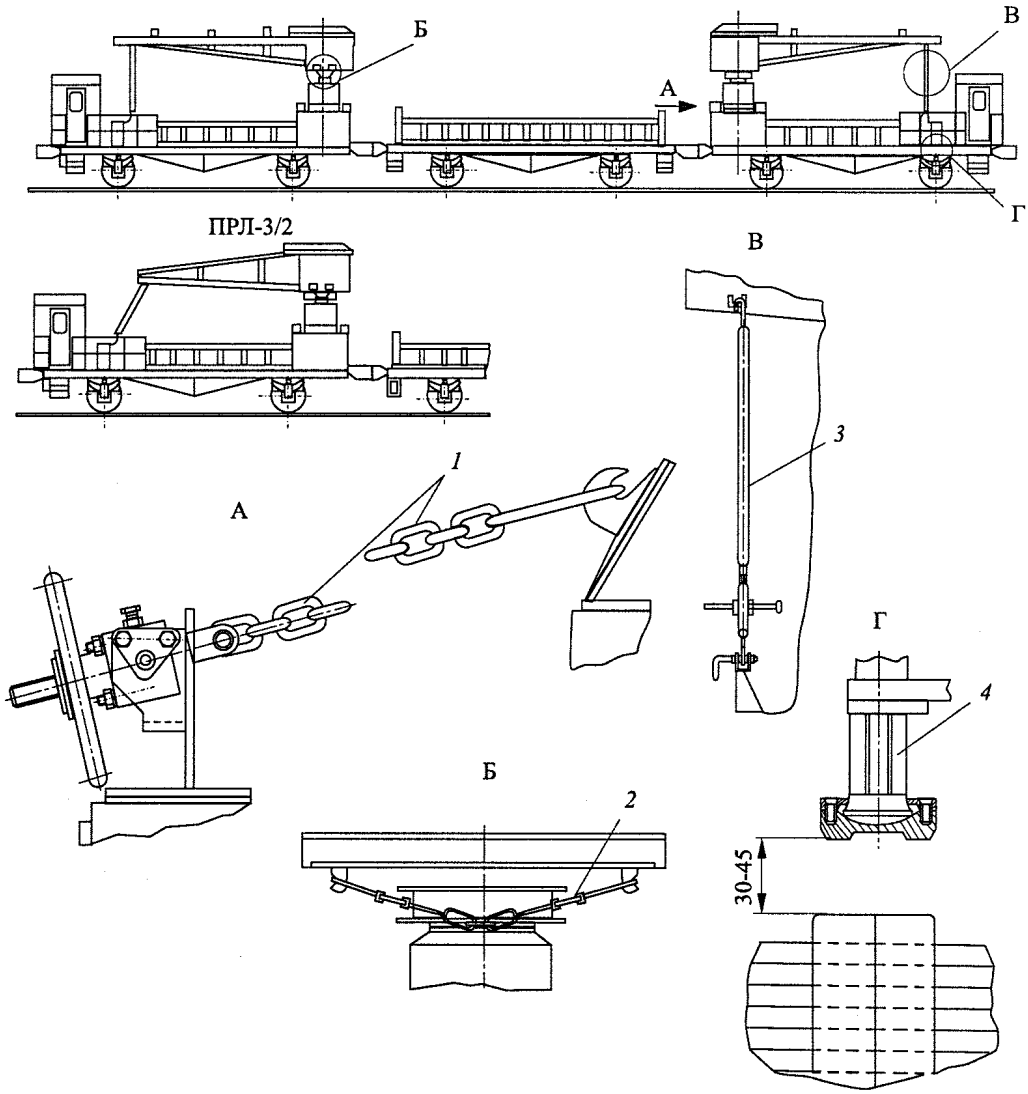
д) установить стрелу крана вдоль платформы в сторону будки так, чтобы продольная ось крана совпадала с продольной осью платформы и закрепить стрелу транспортными стопорами согласно подпункту 3.47.4 настоящей Инструкции;

е) установить на консольной части стрелы и закрепить две транспортные штанги-растяжки *3*;

ж) освободить рессоры от домкратов выключения рессор, вывернуть винты домкратов в верхнее положение и застопорить. Зазор между упором домкрата *4* и хомутом рессоры должен быть в пределах 30–45 мм.

3.47.4. Путеремонтные летучки ПРЛ-3 и ПРЛ-3/2 имеют различную конструкцию транспортных стопоров стрелы. У летучки ПРЛ-3 стопорение стрелы производится винтовыми стяжками *2* у опорного круга, а у летучки ПРЛ-3/2 – пневматическим стопором, расположенным на раме стрелы.

3.47.5. Грузы, перевозимые на платформах летучки, должны располагаться с учетом равномерного распределения нагрузки на колесные пары.



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление подвижной рамы цепными растяжками *1*	2
Крепление стрелы стяжками *2*	2
Установка штанг-растяжек *3* стрелы	4
Освобождение рессор с установкой зазора между домкратом *4* и хомутом рессоры	8

Рис. 43. Схема приведения путеремонтной летучки ПРЛ-3 (ПРЛ-3/2) в транспортное положение

3.48. Путеремонтная летучка ПРЛ-4

3.48.1. Путеремонтная летучка ПРЛ-4 транспортируется в составе грузового поезда или отдельным локомотивом.

3.48.2. Для приведения летучки в транспортное положение (рис. 44) на обеих платформах летучки необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) поднять откидные боковые борта и надежно закрепить стопорными устройствами;

в) включить тормозную магистраль и воздухораспределители в тормозную магистраль поезда (локомотива);

г) осмотреть автосцепки платформ, проверить исправность всех элементов; запорные болты головок автосцепки между платформами должны быть завернуты;

д) выполнить работы, связанные с приведением в транспортное положение крановых платформ согласно подпункту 3.48.3 настоящей Инструкции;

3.48.3. На каждой крановой платформе необходимо выполнить следующие работы:

а) поднять грузовую обойму с крюком в крайнее верхнее положение;

б) установить грузовую тележку крана в крайнее положение, передвинув вплотную к опорному устройству;

в) установить подвижную раму крановой платформы в среднее положение, чтобы ось подвижной рамы совпадала с продольной осью платформы;

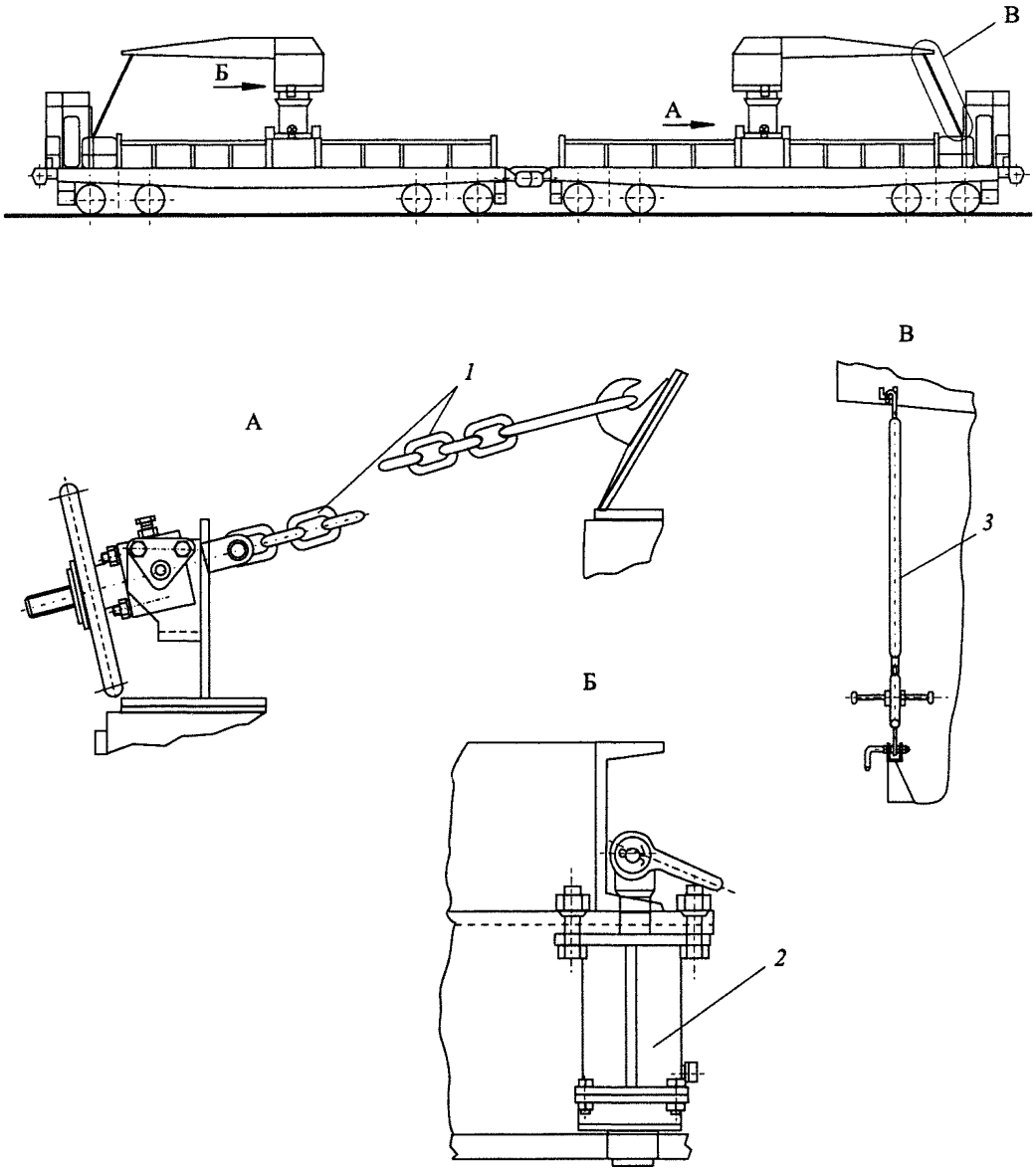
г) закрепить подвижную раму на неподвижной двумя цепными растяжками *1* и штырями;

д) установить стрелу крана вдоль платформы в сторону будки на одной платформе и вдоль платформы в сторону электростанции на другой платформе;

е) установить на консольной части стрелы и закрепить две транспортные штанги-растяжки *3*;

ж) стрела стопорится пневматическими стопорами *2*, расположенными на раме стрелы.

3.48.4. Грузы, перевозимые на платформах летучки, должны располагаться с учетом равномерного распределения нагрузки на колесные пары.



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление подвижной рамы цепными растяжками *1* Крепление стрелы стопорами *2* Установка штанг-растяжек *3* стрелы	4 2 4

Рис. 44. Схема приведения путеремонтной летучки ПРЛ-4 в транспортное положение

3.49. Путевая тяговая машина ПТМ-630

3.49.1. Путевая тяговая машина ПТМ-630 приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом;

б) транспортное положение при ее следовании в составе грузового поезда;

в) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом.

3.49.2. При транспортировании машины своим ходом ее транспортное положение соответствует ее рабочему состоянию.

3.49.3. Для приведения машины в транспортное положение для транспортирования в составе грузового поезда или отдельным локомотивом на расстояние более 200 км необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции и провести комплекс работ по техническому обслуживанию машины согласно техническому описанию и инструкции по эксплуатации; перечень выполняемых работ приведен ниже;

б) отвернуть болты крепления на фланцах карданных валов у тележек, приподнять карданные валы при помощи скоб, перемещаемых по подвескам с помощью гаек, закрепить карданные валы на специальных проушинах, болты и гайки на подвесках зафиксировать от самоотвинчивания;

в) проверить наличие масла в осевых редукторах, при необходимости долить масло до уровня контрольных пробок;

г) проверить наличие масла в карманах буксовых челюстей, при необходимости долить масло;

д) привести в отторможенное состояние ручные тормоза в обеих кабинах, проверить наличие зазора между колесами и тормозными колодками;

е) слить рабочие жидкости из систем охлаждения и гидропередачи, системы продуть сжатым воздухом, а краны оставить открытыми;

ж) перевести муфты реверсов и режимов гидропередачи в нейтральное положение;

з) привести в выключенное положение главный автоматический выключатель;

и) отсоединить, заизолировать и закрепить от перемещений концы "плюс" и "минус", идущие от аккумуляторных батарей в схему машины;

к) снять концевые рукава питательной магистрали и уложить в ящик ЗИП, концевые краны питательной магистрали закрыть;

л) перекрыть в обеих кабинах комбинированные краны на воздухопроводах к кранам машиниста, кранам вспомогательного тормоза и клапанам автостопа;

м) перекрыть разобщительный кран на воздухопроводе, соединяющем воздухораспределитель с краном вспомогательного тормоза передней кабины;

н) открыть разобщительный кран на трубопроводе между воздухораспределителем и тормозной магистралью, разобщительный кран между воздухораспределителем и переключательным клапаном;

о) открыть четыре разобщительных крана, отключающих тормозные цилиндры.

3.49.4. Для приведения машины в транспортное положение для транспортирования отдельным локомотивом на расстояние до 200 км необходимо:

а) выполнить требования подпункта 3.49.3 настоящей Инструкции за исключением содержащихся в подпунктах "б" и "е";

б) проверить наличие масла в гидропередаче, при необходимости долить масло.

3.50. Передвижная рельсосварочная машина ПРСМ-2 (с вагоном-электростанцией ВЭС)

3.50.1. Передвижная рельсосварочная машина ПРСМ-2 состоит из самой машины, выполняющей сварочные работы, и вагона-электростанции ВЭС, питающего сварочную машину.

3.50.2. Машина приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании в составе грузового поезда;

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом в пределах участка путевых работ.

3.50.3. Для приведения машины в транспортное положение (рис. 45) при ее следовании в составе грузового поезда необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) установить сварочные головки в гнезда на полу машины, закрепить винтовыми растяжками *1* и закрыть чехлами;

в) установить электротали на свои транспортные места, транспортные упоры *2* электроталей на стреле опустить и закрепить к стреле проволокой ∅ 3 мм;

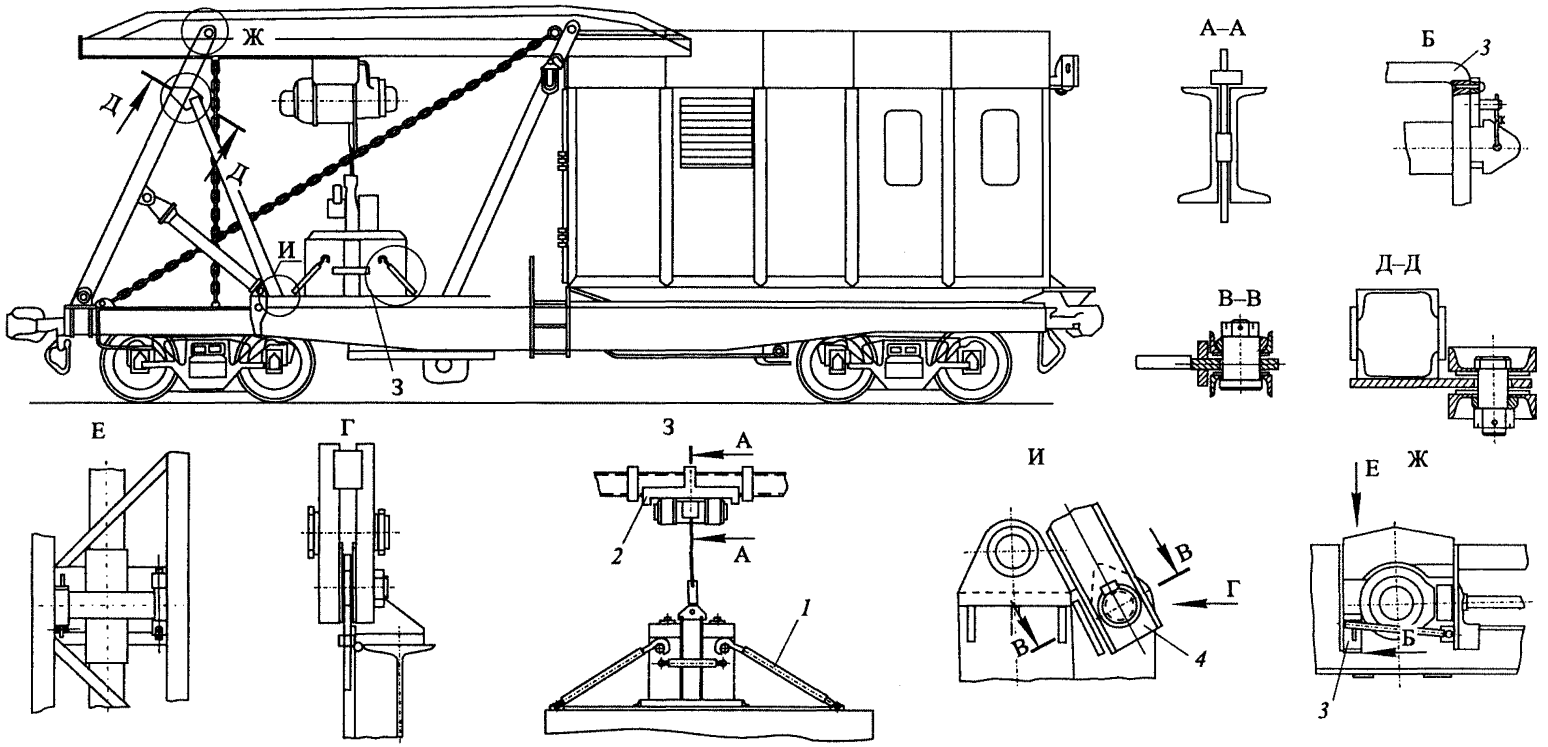
г) переместить качающиеся рамы со стрелой при помощи гидроцилиндров назад до отказа, при этом гидроцилиндры должны сидеть на своих шариковых замках;

д) установить стрелу на качающихся рамах в среднее положение так, чтобы ее ось совпала с продольной осью машины;

е) запереть стрелу на качающихся рамах фиксаторами *3* транспортного положения; фиксатор дополнительно обвязать проволокой ∅ 3 мм;

ж) установить подкосы *4* транспортного положения передней качающейся рамы;

з) закрепить крюки электроталей за серьги сварочных головок, выбрать канаты электроталей, но не натягивать;



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление сварочных головок при помощи растяжек *1* Крепление транспортных упоров *2* электроталей проволокой	4 2	Крепление стрелы на качающихся рамах фиксаторами *3* Установка подкосов *4* транспортного положения передней качающейся рамы	4 2

Рис. 45. Схема приведения передвижной рельсосварочной машины ПРСМ-2 в транспортное положение

и) уложить цепи качающихся рам на платформу машины, а цепь для поперечного перемещения стрелы закрепить за раму, все цепи дополнительно закрепить проволокой ∅ 3 мм;

к) снять ручку ручного тормоза и транспортировать ее в кузове машины;

л) снять направляющие устройства канатов лебедок для подтягивания рельсов, установленные на нижних балках ходовых тележек, и транспортировать их в кузове машины;

м) намотать канаты лебедок для подтягивания рельсов на барабаны и закрепить, кулачковые муфты барабанов включить, чтобы барабаны не имели свободного вращения;

н) снять откидную площадку будки и транспортировать в будке машины;

о) слить воду из системы охлаждения сварочного оборудования.

3.50.4. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом в пределах участка путевых работ необходимо выполнить все работы, предусмотренные подпунктом 3.50.3 настоящей Инструкции, за исключением укрытия сварочных головок чехлами, крепления транспортных упоров к стреле проволокой и работ согласно подпунктов “ж”, “н”, “о”.

3.50.5. Вагон-электростанция ВЭС приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании в составе грузового поезда;

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом в пределах участка путевых работ.

3.50.6. Для приведения вагона-электростанции в транспортное положение при ее следовании в составе грузового поезда необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) закрепить предметы, находящиеся внутри вагона;

в) затянуть болты, крепящие дизель-генераторы к раме вагона;

г) закрыть жалюзи и вентиляционные люки системы охлаждения дизелей;

д) слить воду из систем охлаждения и подогрева дизелей, сливные краны оставить открытыми;

е) если системы охлаждения заполнены незамерзающей жидкостью, слить ее в бидоны;

ж) установить выключатели, магнитные пускатели и автоматы в положение “Выключено”;

з) внутренние двери открыть и закрепить в этом положении, наружные двери закрыть и запереть;

и) допускается оставлять топливо в топливных баках;

к) нахождение людей внутри вагона при его транспортировании запрещается.

За приведение вагона-электростанции в транспортное положение при ее следовании в составе грузового поезда отвечает машинист вагона-электростанции.

3.50.7. Для приведения вагона-электростанции в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом в пределах участка путевых работ необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) закрепить предметы, находящиеся внутри вагона.

3.50.8. Вагон в пределах участка путевых работ может транспортироваться с неработающим или работающим дизелем. В последнем случае нахождение машиниста внутри вагона обязательно.

3.51. Путевая рельсосварочная самоходная машина ПРСМ-3

3.51.1. Путевая рельсосварочная самоходная машина ПРСМ-3 приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании в составе грузового поезда;

б) транспортное положение при ее следовании своим ходом.

3.51.2. Для приведения машины в транспортное положение (рис. 46) при ее следовании в составе грузового поезда необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) установить сварочные головки в гнезда на раме машины, их шланги и провода подобрать и закрепить, накрыть сварочные головки чехлами и закрепить транспортными растяжками *1* к раме;

в) поднять переднюю стойку кузова и зафиксировать подкосом *7*;

г) переместить качающиеся рамы со стрелами назад до отказа с постановкой гидроцилиндров *6* на шариковые фиксаторы, фиксаторы поперечного положения качающихся рам *8* должны охватывать упоры с амортизаторами, установленными на кузове машины;

д) установить электротали на свои транспортные места, транспортные упоры электроталей на стреле опустить, на каждый упор накинуть и зацепить своим крючком цепь *5*;

е) завести предохранительные цепи, укрепленные на ригелях передней и задней качающихся рам, в проушины, находящиеся на стойках кузова, установить соединительные валики и зафиксировать их в проушинах предохранительными скобами *3* и *4*;

ж) накинуть предохранительные цепи на фиксаторы поперечного положения передней и задней качающихся рам и зацепить цепи крючками;

з) зацепить крюками тяговые канаты лебедок за скобы *9* на буферном брусе машины и намотать на барабаны, выбрав слабину; кулачковые муфты барабанов лебедок должны быть включены и барабаны не должны иметь свободного хода;

и) упаковать в ящики выносной пульт с кабелем, инструмент, приспособления, запасные части и документацию;

к) слить воду из системы охлаждения дизеля, сварочного оборудования и охлаждающего агрегата. Сливные краны оставить в открытом положении;

л) проверить наличие масла в осевых редукторах, при необходимости долить масло до уровня контрольной пробки;

м) выключить муфты всех четырех осевых редукторов путем перевода рукояток муфт в положение "Выключено". В выключенном положении рукоятки муфт запереть болтами *2*. **Транспортирование машины в составе поезда с включенными осевыми редукторами категорически запрещается**;

н) уложить поперечную балку для крепления электротали на палубе машины и надежно закрепить тремя стяжками из проволоки ∅ 5 мм в четыре нити, проволоку стянуть скруткой;

о) закрыть жалюзи на водомасляном радиаторе;

п) выключатели в шкафу электроаппаратуры, на пульте управления и щитке дизеля установить в выключенное положение, рукоятку контроллера машиниста установить в нулевое положение, дверцы шкафа электроаппаратуры закрыть на запоры;

р) выключатели аккумуляторной батареи установить в выключенное положение. Отсоединить концы "плюс" и "минус", идущие в схему рельсосварочной машины. Концы заизолировать и закрепить от перемещения;

с) перекрыть в кабине машиниста кран двойной тяги и комбинированный кран на трубопроводах к крану машиниста, оба разобщительных крана на трубопроводе к крану вспомогательного тормоза, перекрыть и опломбировать кран экстренного торможения, спускные краны на главных резервуарах и маслоотделителе, все остальные краны привести в открытое положение;

3.51.3. При транспортировании машины в составе грузового поезда поперечную балку для крепления электротали в соответствии с инструкцией по эксплуатации разрешается транспортировать на стреле машины. В этом случае для приведения машины в транспортное положение необходимо выполнить все требования подпункта 3.51.2 настоящей Инструкции и дополнительно произвести следующие работы:

а) поставить стрелы в вертикальное положение, отключив пневмоцилиндр их поворота;

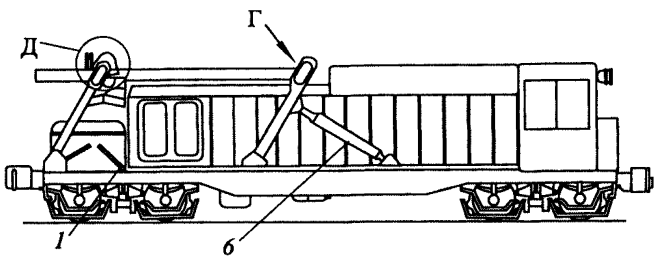
б) снять обе электротали со стрел и установить на стрелы поперечную балку, закрепив ее транспортными раскосами *11*, раскосы закрепить зажимами, на фиксаторы балки *12* накинуть предохранительные цепи и обвязать их проволокой ∅ 3 мм в одну нить;

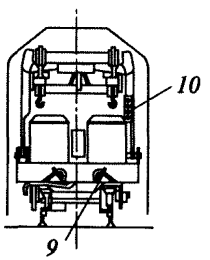
в) установить одну электроталь на свое транспортное место, а вторую транспортировать в сопровождающем вагоне;

г) опустить упоры *13*, фиксирующие электроталь на поперечной балке, на каждый упор накинуть и зацепить своим крючком цепь, дополнительно привязать упоры проволокой ∅ 3 мм к захватам балки.

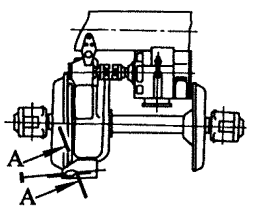
3.51.4. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании своим ходом необходимо:

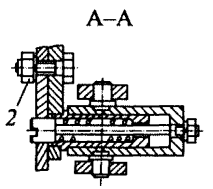
Общий вид машины с левой боковой стороны с талями, установленными на стреле



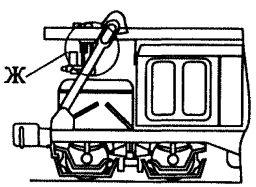


Крепление рукоятки переключения редукторов тележек

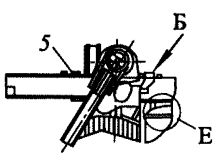




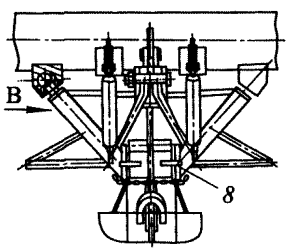
Общий вид машины с талью, установленной на поперечной балке



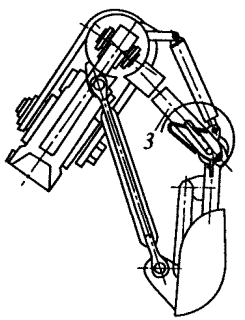
Д



Б



В



Г

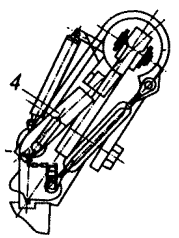
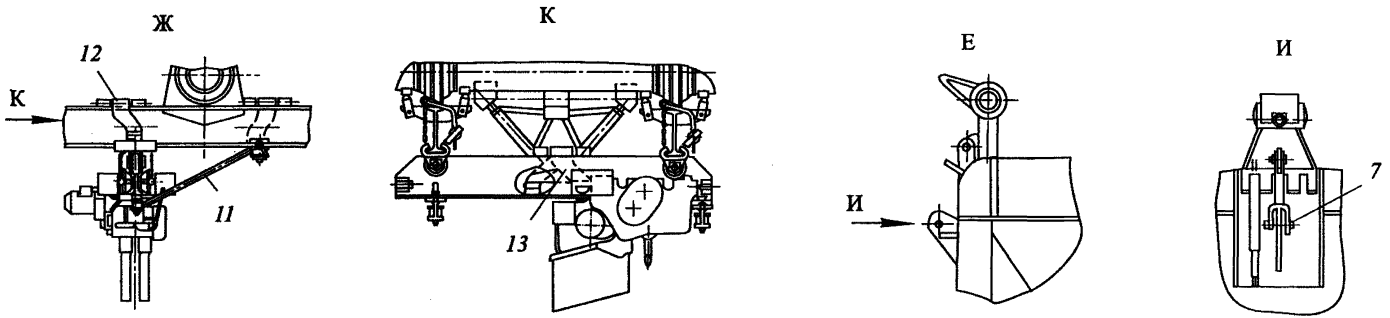


Рис. 46. Схема приведения путевой рельсосварочной самоходной машины ПРСМ-3 в транспортное положение



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление сварочных головок при помощи растяжек *1*	12	Крепление передней откидной стойки кузова подкосом *7*	1
Крепление рукояток переключения редукторов при помощи болтов *2*	4	Охват фиксаторами *8* упоров с амортизаторами	2
Крепление передней качающейся рамы фиксатором *3* транспортного положения	1	Крепление канатов лебедок за скобы *9* на буферном брусе машины	2
Крепление задней качающейся рамы фиксатором *4* транспортного положения	1	Крепление выносного пульта *10* на передней качающейся раме крючком	1
Крепление электроталей упорами и предохранительными цепями *5* на стреле	4	Крепление поперечной балки раскосом *11*	2
Фиксация гидроцилиндров *6* шариковыми фиксаторами	2	Крепление поперечной балки откидными фиксаторами *12* с предохранительными цепочками	2
		Крепление электротали на поперечной балке откидным упором *13* и предохранительной цепочкой	2

а) выполнить требования подпункта 3.51.2 (“а”, “б”, “в”, “г”, “д”, “з”, “л”) настоящей Инструкции;

б) выполнить требования Инструкции по эксплуатации машины ПРСМ-3, а также прилагаемых с машиной инструкций по эксплуатации оборудования, установленного на машине (дизель-генератор, компрессор, сварочные головки и т. д.);

в) повесить выносной пульт управления *10* на транспортный крючок на передней качающейся раме;

г) отключить все технологические механизмы, управление машиной переключить с выносного пульта на пульт машиниста;

д) отпустить ручной тормоз;

е) открыть разобщительные краны тормозной магистрали (компрессор должен исправно работать, давление в воздушных резервуарах должно составлять 8,5 кгс/см^2, а в запасном резервуаре – 5,5 кгс/см^2), тормозную магистраль соединить с вагоном, прицепленным к машине;

ж) проверить исправность ходового освещения и сигнальных устройств;

з) переключить осевые редукторы с транспортного на рабочее положение путем перевода рукояток муфт в положение “Включено”, зафиксировать рукоятки муфт стопорами и закрепить к пластинам болтами *2*.

Работа машины при выключенном хотя бы одном осевом редукторе категорически запрещается;

и) опробовать автотормоза в полном соответствии с ПТЭ и соответствующими инструкциями.

3.52. Путевая рельсосварочная машина ПРСМ-4

3.52.1. Путевая рельсосварочная машина ПРСМ-4 транспортируется в составе поезда или отдельным локомотивом.

Транспортирование производится с сопровождающим лицом и только после перевода машины в транспортное положение.

3.52.2. В состав поезда машина может включаться как тормозная, так и не тормозная единица.

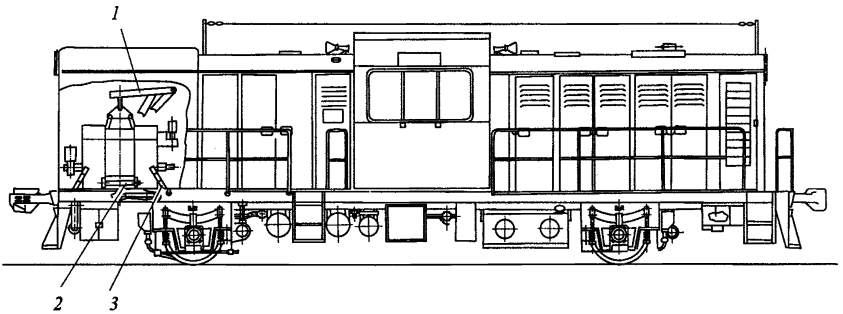
3.52.3. Для приведения машины в транспортное положение (рис. 47) необходимо:

а) убедиться, что устройство *1* для перемещения сварочной головки установлено в транспортное положение и застопорено штырем, а сварочная головка установлена в свое гнездо на платформе поворотного устройства;

б) подвижные половины сварочной головки стянуть стяжным болтом *2* и закрепить четырьмя транспортными растяжками *3*;

в) проверить установку подъемного капота, который должен стоять на уголках, приваренных к раме. Передняя дверь должна быть плотно закрыта;

г) проверить наличие масла в осевых редукторах и приводе спидометра, при необходимости долить масло до уровня контрольной пробки;



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление устройства *1* для перемещения сварочной головки штырем	1
Стягивание половин сварочной головки стяжным болтом *2*	1
Закрепление сварочной головки растяжками *3*	4

Рис. 47. Схема приведения путевой рельсосварочной машины ПРСМ-4 в транспортное положение

д) привести в отторможенное состояние ручной тормоз и проверить наличие зазоров между колесами и колодками;

е) привести надрессорные упоры на передней оси в транспортное положение;

ж) рельсовые захваты закрепить за скобы на раме машины и зафиксировать проволокой;

з) при отрицательной температуре окружающего воздуха слить воду из системы охлаждения дизеля, сварочного оборудования и охлаждающего агрегата. Сливные краны оставить в открытом положении;

и) выключатели в шкафу электроаппаратуры и на пульте управления дизеля установить в выключенное положение, рукоятку контроллера машиниста установить в нулевое положение, дверцы шкафа электроаппаратуры закрыть на запоры;

к) выключатели аккумуляторной батареи установить в выключенное положение. Отсоединить концы "плюс" и "минус", идущие в схему рельсосварочной машины. Концы заизолировать и закрепить от перемещения;

л) двери отсеков кузова закрыть на запоры. Жалюзи закрыть.

3.52.4. При приведении машины в транспортное положение при ее следовании как тормозной единицы необходимо перекрыть в кабине машиниста кран двойной тяги и комбинированный кран на трубопроводах

к крану машиниста, оба разобщительных крана на трубопроводе к крану вспомогательного тормоза на обоих постах управления, спускные краны на главных резервуарах и маслоотделителе; все остальные краны привести в открытое положение.

3.52.5. При приведении машины в транспортное положение при ее следовании как не тормозной единицы необходимо дополнительно перекрыть разобщительный кран перед воздухораспределителем и два разобщительных крана перед тормозными цилиндрами.

3.52.6. Машина должна включаться в состав грузового поезда в хвосте с прикрытием от хвоста одним четырехосным тормозным вагоном.

3.53. Рельсошлифовальный поезд РШП

3.53.1. В состав рельсошлифовального поезда РШП входят следующие специальные вагоны и цистерны:

а) рельсошлифовальный вагон РШВ или РШВ-ЦМВ-2, оборудованные на базе цельнометаллического багажного или пассажирского вагона;

б) рельсошлифовальный вагон РШВ-3 на трех шлифовально-ходовых тележках;

в) рельсошлифовальный вагон РШВ-2 на двух шлифовально-ходовых тележках;

г) цистерна РШЦ-2 на двух шлифовально-ходовых тележках;

д) специальная четырехосная цистерна-водохранилище емкостью 50 $м^3$.

3.53.2. Для приведения в транспортное положение рельсошлифовального вагона РШВ (рис. 48) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

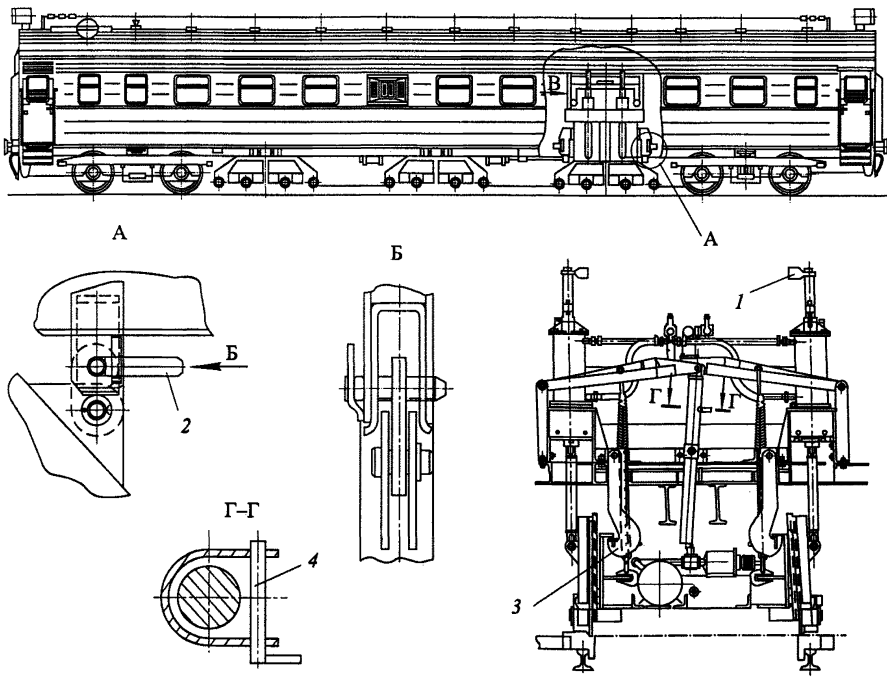
б) поднять суппорты шлифовальных тележек в крайнее верхнее положение и вставить в пазы штоков пневматических цилиндров предохранительные скобы *1*;

в) поднять шлифовальные тележки гидравлическими домкратами в верхнее положение до совмещения отверстий транспортных кронштейнов на раме вагона с отверстиями в проушинах тележки, установить на шток каждого домкрата (между головкой штока и крышкой домкрата) распорную скобу, зафиксировать распорные скобы пальцами *4*. Подъем штоков домкратов производить гидравлическими насосами с пневматическим приводом или запасными ручными насосами;

г) закрепить шлифовальные тележки к раме вагона, установив в совмещенные отверстия проушин тележки и транспортных кронштейнов штыри *2*; зафиксировать штыри в отверстиях и обвязать проволокой ∅ 2 мм;

д) завести предохранительные крюки *3* под полки боковых шлифовальных тележек;

е) снять соединительные концевые рукава пневматической рабочей магистрали вагона.



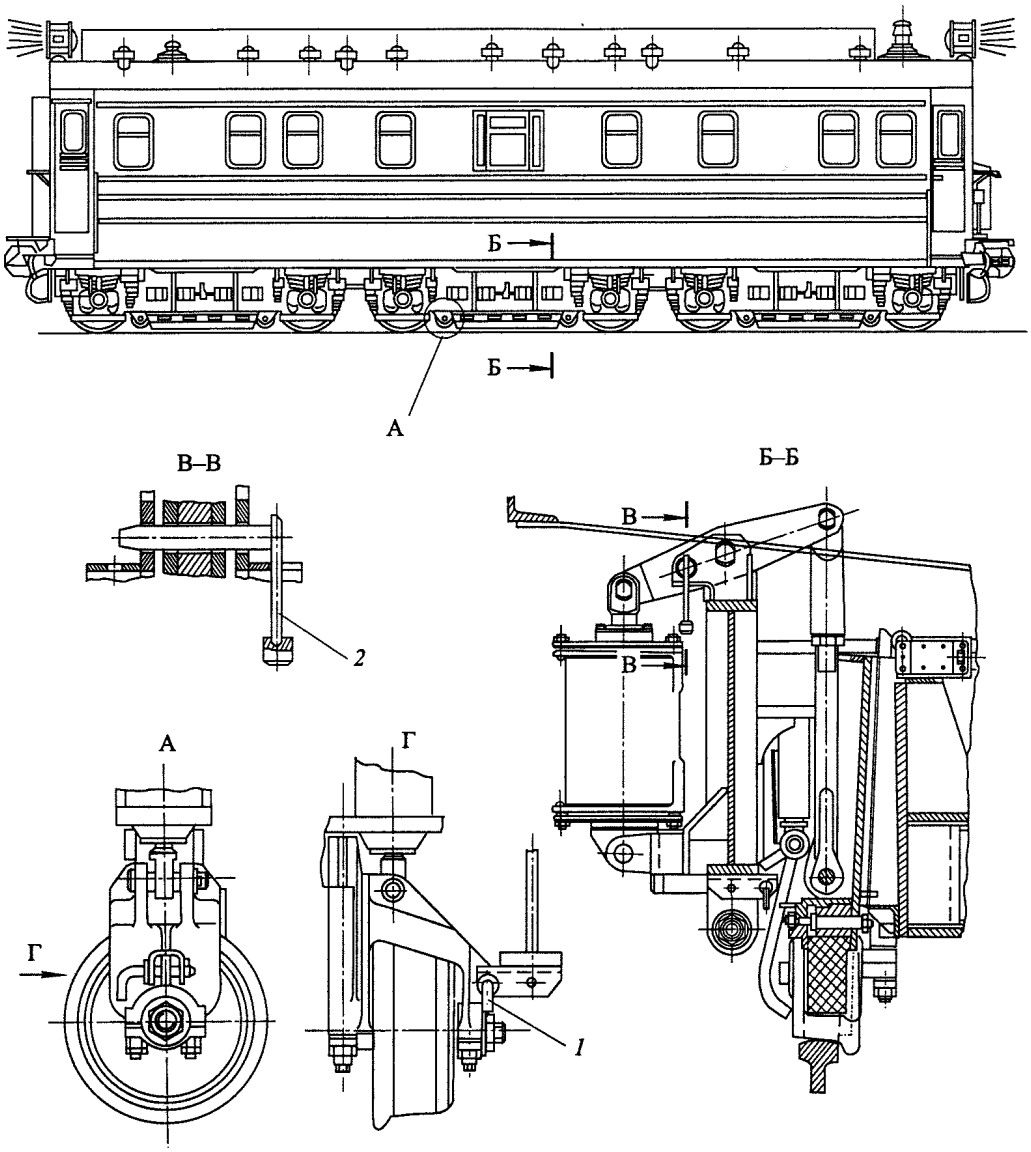
Содержание работ	Количество мест крепления
Установка предохранительных скоб *1* в пазы штоков пневматических цилиндров	6
Закрепление шлифовальных тележек к раме вагона штырями *2*	12
Установка предохранительных крюков *3* под полки боковых шлифовальных тележек	6
Фиксация распорных скоб пальцами *4*	3

Рис. 48. Схема приведения рельсошлифовального вагона РШВ в транспортное положение

3.53.3. Для приведения в транспортное положение рельсошлифовального вагона РШВ-3 (РШВ-2, РШВ-ЦМВ-2) (рис. 49) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) поднять суппорты шлифовальных тележек в крайнее верхнее положение, каждый рычаг подъема суппорта зафиксировать установкой пальца, а пальцы *2* обвязать проволокой ∅ 2 мм;



Содержание работ	Количество мест крепления
Подъем и крепление катков шлифовальных тележек пальцами *1*	12
Крепление суппортов шлифовальных тележек пальцами *2*	6

Рис. 49. Схема приведения рельсошлифовального вагона РШВ-3 (РШВ-2, РШВ-ЦМВ-2) в транспортное положение

в) в шлифовально-ходовых тележках, оборудованных катками, поднять катки в верхнее положение, застопорить обойму пальцами *1* и обвязать проволокой ∅ 2 мм;

г) снять соединительные концевые рукава пневматической рабочей магистрали вагона.

3.53.4. Для приведения в транспортное положение цистерны РШЦ-2 необходимо:

а) выполнить все работы, предусмотренные подпунктом 3.53.3 настоящей Инструкции;

б) закрыть клапан раздачи воды;

в) плотно закрыть ящики для аккумуляторных батарей и запасных абразивных сегментов, дверцы ящиков запереть, запоры обвязать проволокой ∅ 2 мм.

3.53.5. Для приведения в транспортное положение специальной цистерны-водохранилища необходимо:

а) закрыть клапан раздачи воды;

б) плотно закрыть ящики для аккумуляторных батарей и запасных абразивных сегментов, дверцы ящиков запереть, запоры обвязать проволокой ∅ 2 мм;

в) снять соединительные концевые рукава пневматической рабочей магистрали вагона.

3.54. Снегоочиститель трехроторный электрический ЭСО-3

3.54.1. Снегоочиститель трехроторный электрический ЭСО-3 транспортируется отдельным локомотивом.

3.54.2. Для приведения снегоочистителя в транспортное положение (рис. 50) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

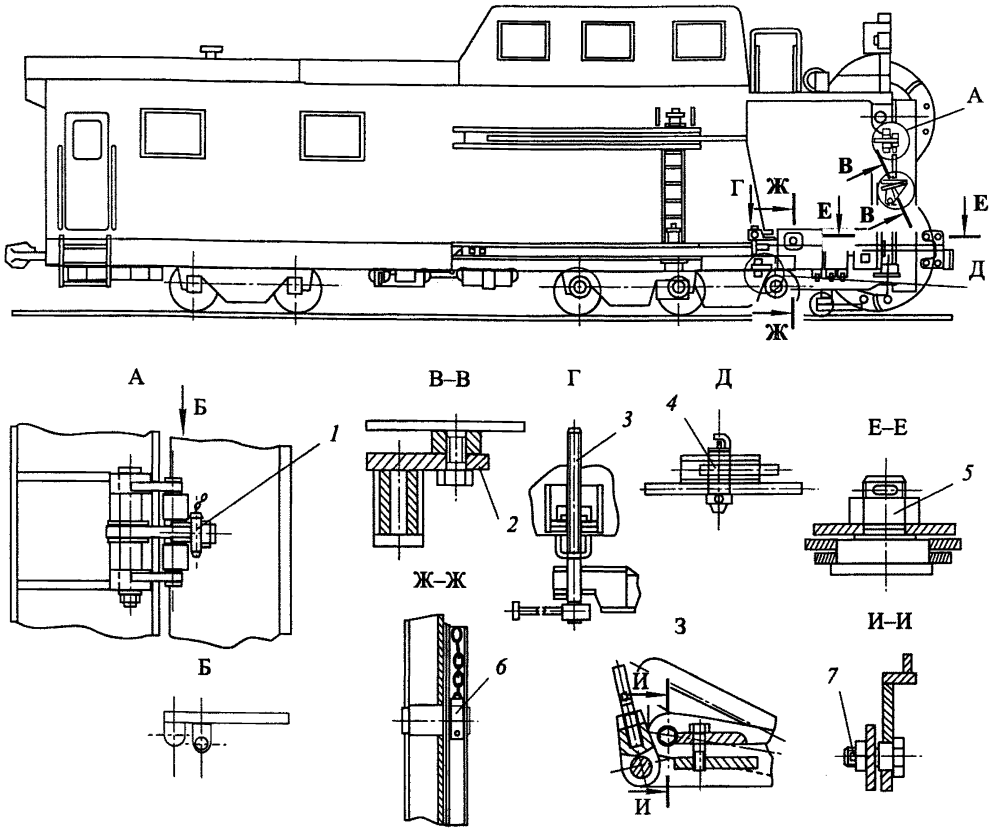
б) повернуть вертикальные подкрылки к середине машины до совпадения отверстий в петлях и зафиксировать их закладными пальцами *1* (по два крепления на подкрылок);

в) установить на рассекателе съемный кронштейн *2*, закрепив им нижний питатель от проворачивания;

г) при помощи механизма открытия установить боковые крылья вдоль стенок кузова, притянуть к раме машины при помощи винтовых стяжек *3* и закрепить закладными штырями *4*;

д) на среднем диске питателя установить ограничительный буфер, закрепить его специальными пальцами *5* с гайками. Кроме того, к одной из лопаток питателя прикрепить кронштейн для установки хвостового сигнала;

е) поднять нижние откидные подкрылки в верхнее положение, прижать к крылу и закрепить клиньями *6*, которые зашплинтовать специальными шплинтами.



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление вертикальных подкрылков закладными пальцами *1*	4
Крепление нижнего питателя от проворачивания съемным кронштейном *2*	1
Крепление крыла винтовыми стяжками *3*	2
Крепление крыльев закладными штырями *4*	2
Установка ограничительного буфера и крепление пальцами *5*	4
Крепление нижних подкрылков закладными клиньями *6*	4
Крепление подрезного ножа болтами с гайками *7*	2

Рис. 50. Схема приведения снегоочистителя трехроторного электрического ЭСО-3 в транспортное положение

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Для снегоочистителей, выпущенных до 1964 года (типа БРС), нижние откидные подкрылки снять и транспортировать в кузове снегоочистителя, так как в поднятом состоянии эти подкрылки не вписываются в габарит подвижного состава;

ж) поднять подрезной нож в крайнее верхнее положение и закрепить двумя болтами, затянув их гайками *7*. Гайки зашплинтовать;

з) отключить пневматическую рабочую магистраль машины от тормозной магистрали, перекрыв кран, расположенный под рамой снегоочистителя. Выпустить воздух из главных резервуаров. Перекрыть краны, расположенные перед столами управления.

3.55. Снегоочиститель двухроторный ЭСО-Щ

3.55.1. Снегоочиститель двухроторный ЭСО-Щ транспортируется отдельным локомотивом.

3.55.2. Для приведения снегоочистителя в транспортное положение (рис. 51) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) при наличии на питателе щеточного устройства снять с питателя нижний ряд щеток;

в) установить на питателе упоры, закрепив их болтами *4* с гайками и контргайками. Опустить передний щит при помощи механизма подъема в нижнее положение и притянуть тремя клиньями *5* к упорам, установленным на питателе.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Находиться под поднятым передним щитом, не установленным на откидные крючья-упоры, имеющиеся на крыльях, воспрещается. При осмотре питателя или установке креплений крылья должны быть развернуты вперед и установлены вдоль продольной оси машины, а передний щит должен быть опущен на крючки-упоры, имеющиеся на крыльях;

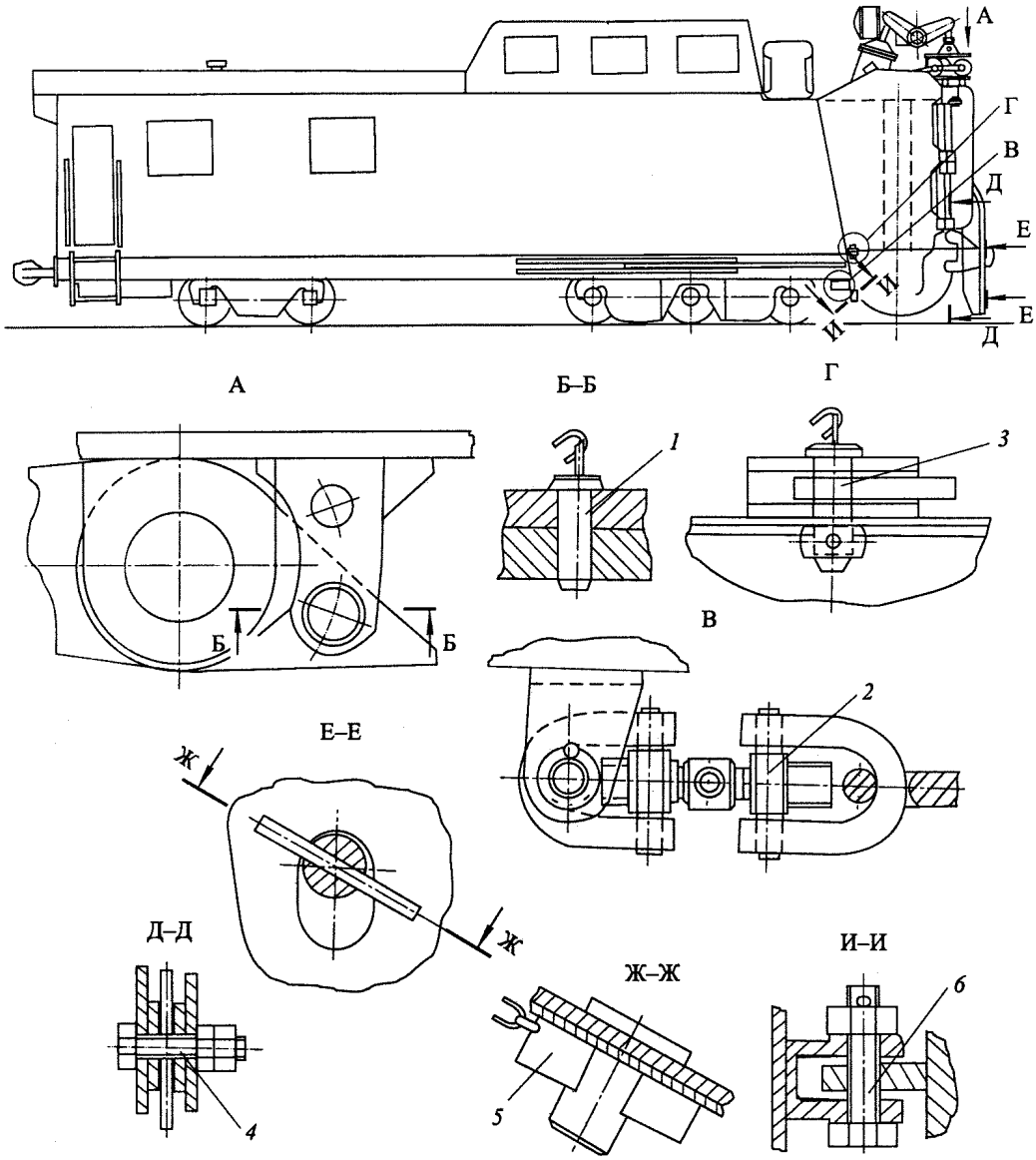
г) поднять механизмом подъема поперечную траверсу вместе с крыльями и подкрылками в самое верхнее (транспортное) положение и зафиксировать ее пневматическим стопором. Установить крылья вдоль кузова снегоочистителя, прижать к кузову и зафиксировать винтовыми стяжками *2* и закладными штырями *3*;

д) вертикальные подкрылки повернуть внутрь машины и зафиксировать четырьмя закладными штырями *1*;

е) поднять подрезной нож в верхнее положение и зафиксировать двумя болтами *6* с гайками и шплинтами;

ж) установить на переднем щите ограждающий деревянный брус;

з) отключить пневматическую рабочую магистраль машины от тормозной магистрали, перекрыв кран, расположенный под рамой снегоочистителя. Выпустить воздух из главных резервуаров. Перекрыть краны, расположенные перед столами управления.



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление вертикальных подкрылков закладными штырями *1*	4
Крепление крыльев винтовыми стяжками *2*	2
Крепление крыльев закладными штырями *3*	2
Крепление съемных упоров на питателе болтами *4* с гайками	3
Крепление переднего щита закладными клиньями *5*	3
Крепление подрезного ножа болтами *6* с гайками и шплинтами	2

Рис. 51. Схема приведения снегоочистителя двухроторного ЭСО-Щ в транспортное положение

3.56. Снегоочиститель фрезерно-роторный ФРЭС-2

3.56.1. Снегоочиститель фрезерно-роторный ФРЭС-2 транспортируется отдельным локомотивом.

3.56.2. Для приведения снегоочистителя в транспортное положение (рис. 52) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) полностью закрыть крылья и зафиксировать их пневматическими стопорами *2* и винтовыми стяжками *1*;

в) поднять нижние подкрылки и закрепить каждый подкрылок гайками *3* с пружинными шайбами;

г) закрепить упорный брус пальцем *4*;

д) подрезной нож поднять в крайнее верхнее положение (транспортное) и закрепить его пневмостопором *5* и закладными пальцами *6*;

е) нижний питатель развернуть таким образом, чтобы концы крайних витков полуфрез установились на максимальном расстоянии от уровня головки рельсов и закрепить винтовыми стяжками *7*;

ж) на нижней части рассекателя установить ограничительный буфер, к которому должен быть прикреплен кронштейн для установки хвостового сигнала;

з) все пневматические краны приводов рабочих органов установить на "Закрытие" или "Подъем";

и) все рукоятки управления, автоматы, выключатели (за исключением реостатов двигателей и фрез) установить в нулевое положение, распределительные шкафы запереть на замки;

к) проверить крепление тормозных башмаков.

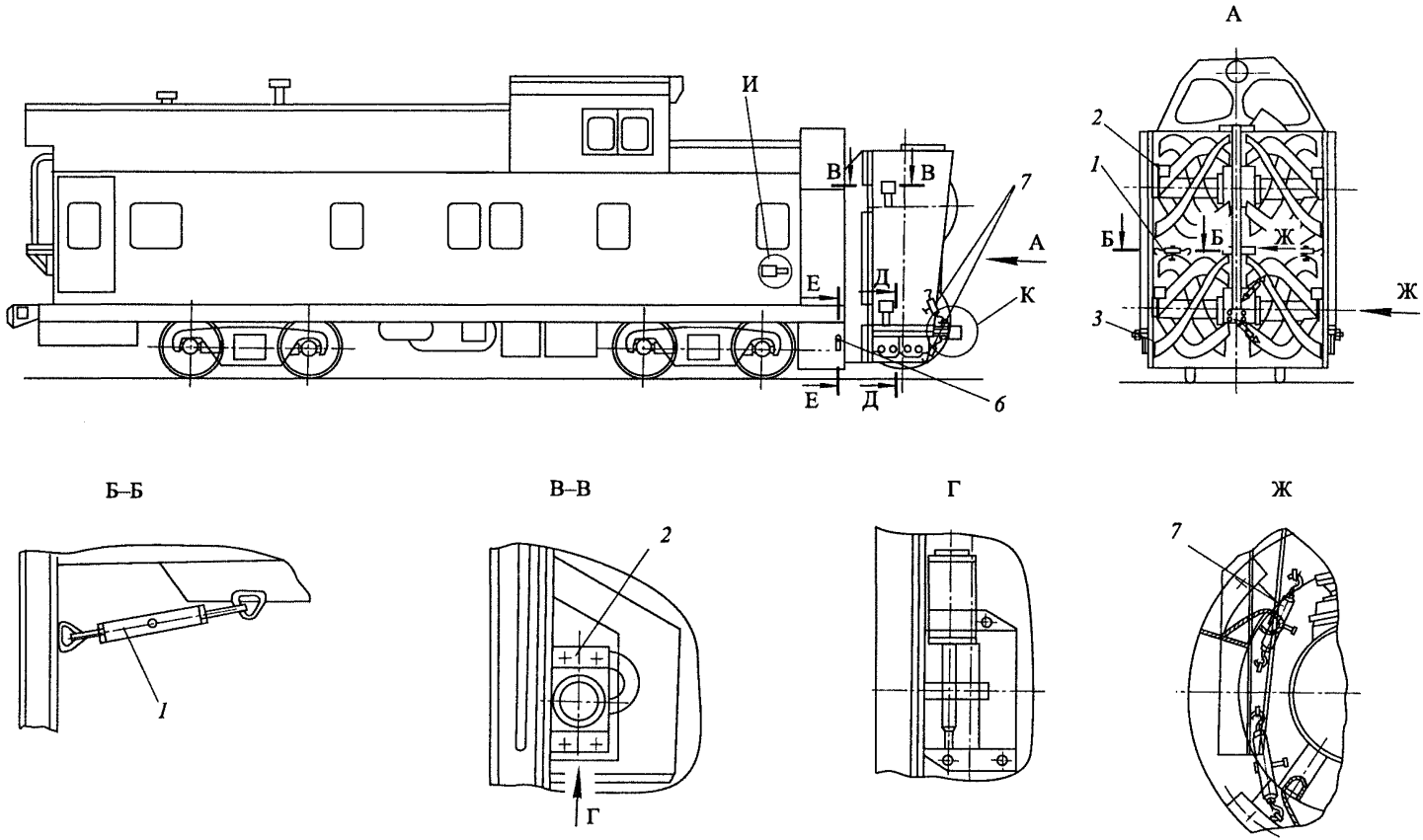
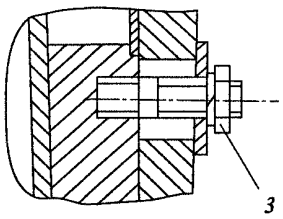
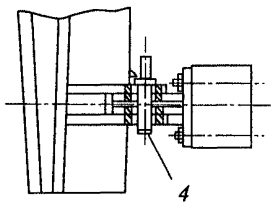


Рис. 52. Схема приведения снегоочистителя фрезерно-роторного ФРЭС-2 в транспортное положение

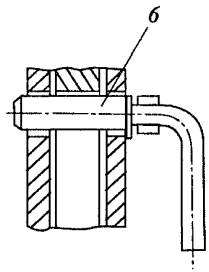
Д–Д



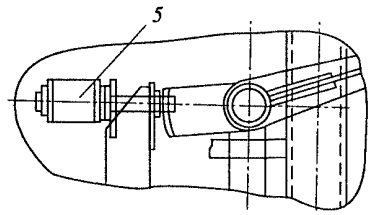
К



Е–Е



И



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление крыльев винтовыми стяжками *1*	2	Крепление подрезного ножа пневмостопором *5*	1
Крепление крыльев пневмостопорами *2*	4	Крепление подрезного ножа закладными пальцами *6*	2
Крепление подкрылков гайками *3*	8	Крепление нижнего питателя винтовыми стяжками *7*	2
Крепление упорного бруса пальцем *4*	1		

3.57. Снегоуборочная одновагонная самоходная машина СМ-5

3.57.1. Снегоуборочная одновагонная самоходная машина СМ-5 приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом;

б) транспортное положение при ее следовании в составе поезда или отдельным локомотивом.

3.57.2. Для приведения машины в транспортное положение (рис. 53) при ее следовании своим ходом необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) каждое крыло поднять вверх до упора, закрыть, повернув до упора внутрь, и опустить на транспортный кронштейн *1*. Установить винтовую стяжку *2* и притянуть стяжкой крыло к упору.

Установить между крыльями ограничительную цепь *3*. При переездах внутри станции винтовые стяжки и цепь можно не устанавливать;

в) питатель с приводом поднять в крайнее верхнее положение до упора, на крюк набросить цепь и притянуть питатель винтовой стяжкой *4* до упора. При переездах внутри станции винтовые стяжки можно не устанавливать;

г) каждую створку вентиляторов поднять пневмоцилиндром в транспортное положение, после чего установить ручные штыревые стопоры *5*. При переездах внутри станции штыревые стопоры можно не устанавливать;

3.57.3. Для приведения машины в транспортное положение при следовании в составе поезда или отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) выполнить требования подпункта 3.57.2 (“б”, “в”, “г”) настоящей Инструкции;

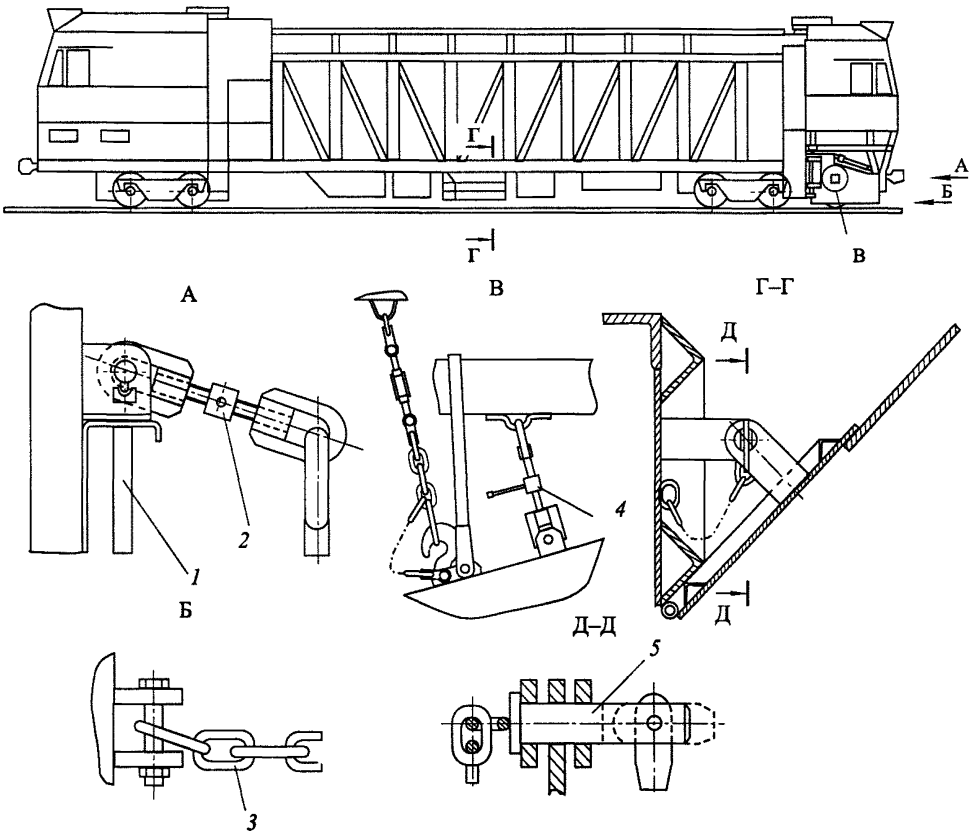
в) выпустить воздух из питательной магистрали, краны управления установить в нейтральное положение, разобщительные краны перекрыть;

г) проверить установку режима воздухораспределителя, при использовании чугунных тормозных колодок воздухораспределитель устанавливают на средний режим, при композиционных – на порожний режим.

3.58. Снегоуборочный поезд с головной машиной СМ-2, снегоуборочный поезд СМ-2М

3.58.1. Для приведения в транспортное положение снегоуборочного поезда с головной машиной СМ-2 (снегоуборочного поезда СМ-2М) необходимо привести в транспортное положение все входящие в него единицы подвижного состава, а именно: головную машину, два промежуточных и один концевой полувагоны. Все указанные единицы подвижного состава снегоуборочного поезда могут транспортироваться вместе или раздельно только после приведения их в транспортное положение.

3.58.2. Для приведения поезда в транспортное положение необходимо



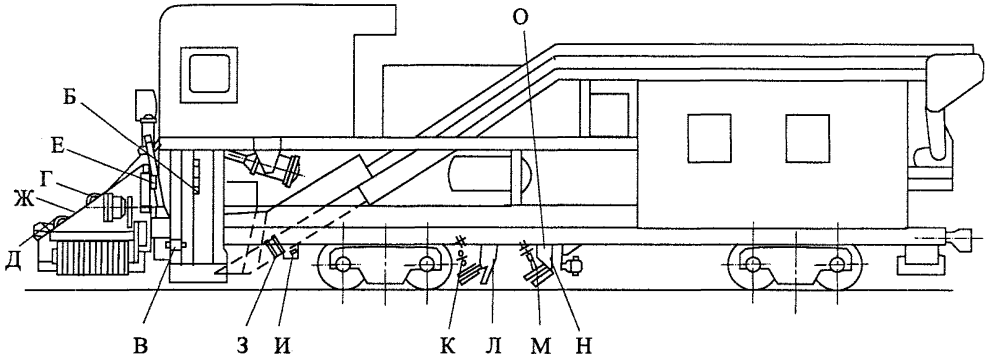
Содержание работ	Количество мест крепления
Установка крыльев на транспортные кронштейны *1*	2
Крепление крыльев винтовыми стяжками *2*	2
Установка между крыльями ограничительной цепи *3*	1
Крепление питателя винтовой стяжкой *4* и цепью	2
Крепление створок вентиляторов ручными штыревыми стопорами *5*	2

Рис. 53. Схема приведения снегоуборочной одновагонной самоходной машины СМ-5 в транспортное положение

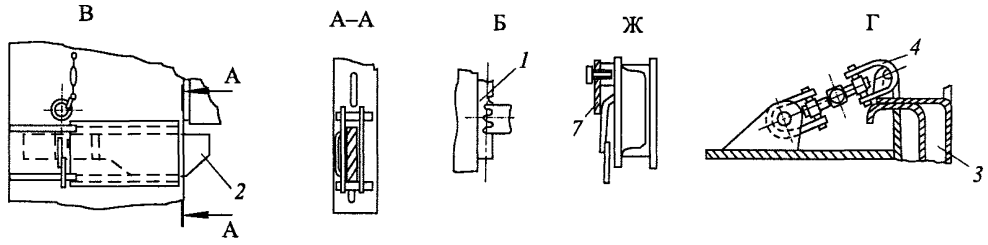
выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

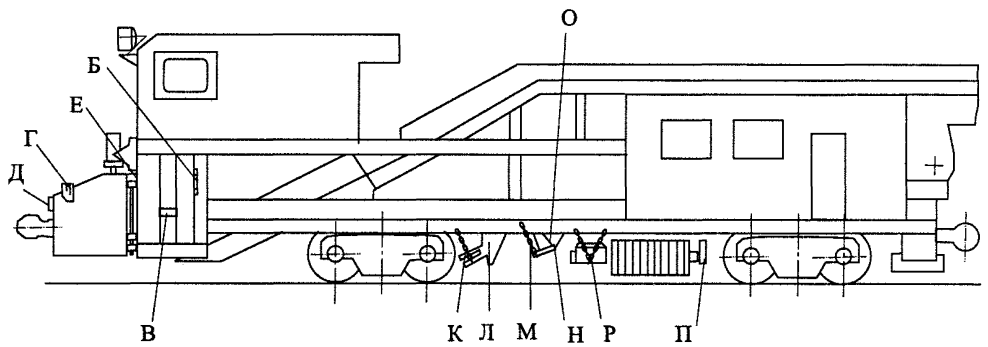
3.58.3. Для приведения в транспортное положение головной машины СМ-2 со щетками впереди (рис. 54) необходимо ввести в габарит подвижного состава и закрепить все рабочие органы, в том числе:

а) питатель – поднять в крайнее верхнее положение, застопорить



Машина СМ-2 со щетками впереди





Машина СМ-2 со щетками в базе

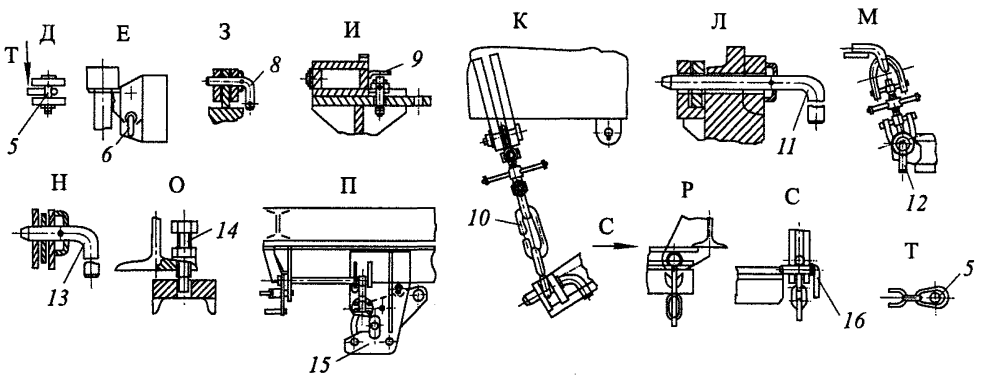


Рис. 54. Схема приведения снегоуборочного поезда с головной машиной СМ-2 в транспортное положение (*начало*)

Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление питателя пневматическими упорами *1*	2
Крепление питателя боковыми ограничителями *2* с фиксацией штырем	2
Установка крыла на кронштейн *3*	2
Крепление крыла винтовой стяжкой *4*	2
Крепление цепи закладными пальцами *5*	1
Крепление поворотного упора закладным пальцем *6*	2
Крепление откидных щеток прихватами *7*	4
Крепление носовой части транспортера закладными штырями *8*	2
Выдвижение ограничительного упора *9*	2
Крепление среднего льдоскалывателя винтовыми стяжками *10* с закладными штырями	2
Крепление среднего льдоскалывателя закладными штырями *11*	2
Крепление боковых льдоскалывателей винтовыми стяжками с закладными штырями *12*	2
Крепление гребенок боковых льдоскалывателей закладными штырями *13*	2
Крепление боковых льдоскалывателей фиксирующими болтами *14* с контргайками	2
Крепление боковых щеток замком *15*	2
Крепление нижнего редуктора цепью со штырем *16*	2

Рис. 54 *(окончание)*

пневматическими упорами *1*, выдвинуть боковые ограничители *2*, установленные в носовой части рамы, подвести их под упоры траверсы питателя, а сами ограничители зафиксировать штырем;

б) боковые крылья – откидные щетки крыла поднять вверх и притянуть к крылу прихватами *7*, крыло поднять вверх до упора, закрыть, повернув до упора внутрь, опустить на транспортный кронштейн *3*. При помощи закладного штыря установить винтовую стяжку *4* и притянуть этой стяжкой крыло к упору.

Поворотный упор в верхней части шарнира крыла поднять вверх и зафиксировать закладным пальцем *6*. Привести аналогичным образом в транспортное положение второе крыло. Между крыльями установить ограничительную цепь в проушины, расположенные на боковых крыльях.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! При установке в транспортное положение откидных щитков боковых крыльев необходимо предварительно закрепить на крыле упорную предохранительную штангу, предотвращающую случайное закрытие крыла при нахождении между ним и рамой человека.

Крылья машин, у которых боковые щетки расположены в базе, приводятся в транспортное положение так же, как описано выше, за исключением откидных щитков, которые у этих машин отсутствуют;

в) носовая часть транспортера – выдвинуть верхний ограничительный упор *9* промежуточного положения, поднять подъемную часть транспортера в крайнее верхнее положение и зафиксировать закладными штырями *8*, вдвинуть внутрь машины выдвижной упор и зафиксировать его болтом с гайкой;

г) боковые льдоскалыватели – поднять вверх гребенки боковых льдоскалывателей и зафиксировать закладными штырями *13*, закрыть боковые льдоскалыватели, при помощи штырей *12* установить винтовые стяжки и притянуть льдоскалыватели к раме машины. Ввернуть фиксирующие болты *14*, введя их концы в соответствующие отверстия кронштейнов боковых льдоскалывателей и зафиксировать болты контргайками;

д) средний льдоскалыватель – поднять вверх, зафиксировать закладным штырем *11* и притянуть к раме машины винтовыми стяжками *10*.

3.58.4. Для приведения в транспортное положение головной машины СМ-2 со щетками в базе машины (см. рис. 54) необходимо установить и закрепить все рабочие органы согласно требованиям подпункта 3.58.3 настоящей Инструкции.

Приведение щеток в транспортное положение производить в следующем порядке:

а) поднять боковые щетки в крайнее верхнее положение, развернуть к середине колеи, установив параллельно оси пути. При этом пальцы щеточного барабана и редуктора войдут в пазы замка полуавтоматического крепления *15*;

б) опустить щетки в полукруглые вырезы кронштейна, зафиксировать замок полуавтоматического крепления, повернув рукоятку замка влево, а затем саму рукоятку зафиксировать пружинным фиксатором;

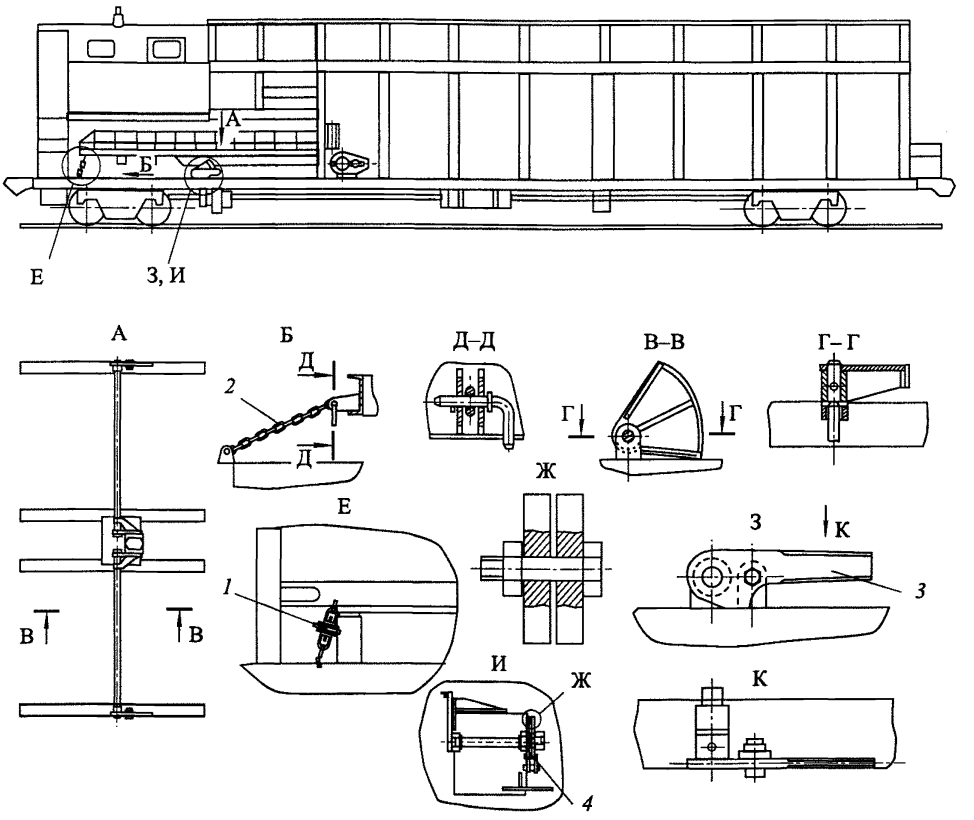
в) под нижний редуктор завести цепь, зафиксировав ее свободный конец закладным штырем *16*.

3.58.5. Для приведения в транспортное положение концевого полувагона поезда с головной машиной СМ-2 (рис. 55) необходимо закрепить транспортными креплениями разгрузочный конвейер, для чего установить конвейер вдоль рамы полувагона, зафиксировать его фиксатором *3* с ручным приводом или пневматическим фиксатором *4*. При установке стопоров необходимо убедиться, что поворотный упор стопора заходит за удерживаемый элемент конвейера не менее, чем на 40–50 мм. Каждый пневматический стопор зафиксировать болтом с гайкой. Установить винтовые стяжки *1* и притянуть носовую часть транспортера к опорным брусьям, установить страховочные цепные крепления *2*.

3.58.6. Для приведения в транспортное положение головного вагона машины СМ-2М (рис. 56,*а*) необходимо ввести в габарит подвижного состава и закрепить все рабочие органы, в том числе:

а) питатель – поднять в крайнее верхнее положение, застопорить пневматическими фиксаторами *6*, выдвинуть боковые ограничители *7*, установленные в носовой части рамы, подвести их под упоры траверсы питателя, а сами ограничители зафиксировать штырем;

б) боковые крылья – откидные щетки крыла поднять вверх и притянуть к крылу прихватами *1*, крыло поднять вверх до упора, закрыть, повернув до упора внутрь, опустить на транспортный кронштейн *2*. При помощи закладного штыря установить винтовую стяжку *3* и притянуть этой стяжкой крыло к упору. Поворотный упор *5* в верхней части шарнира



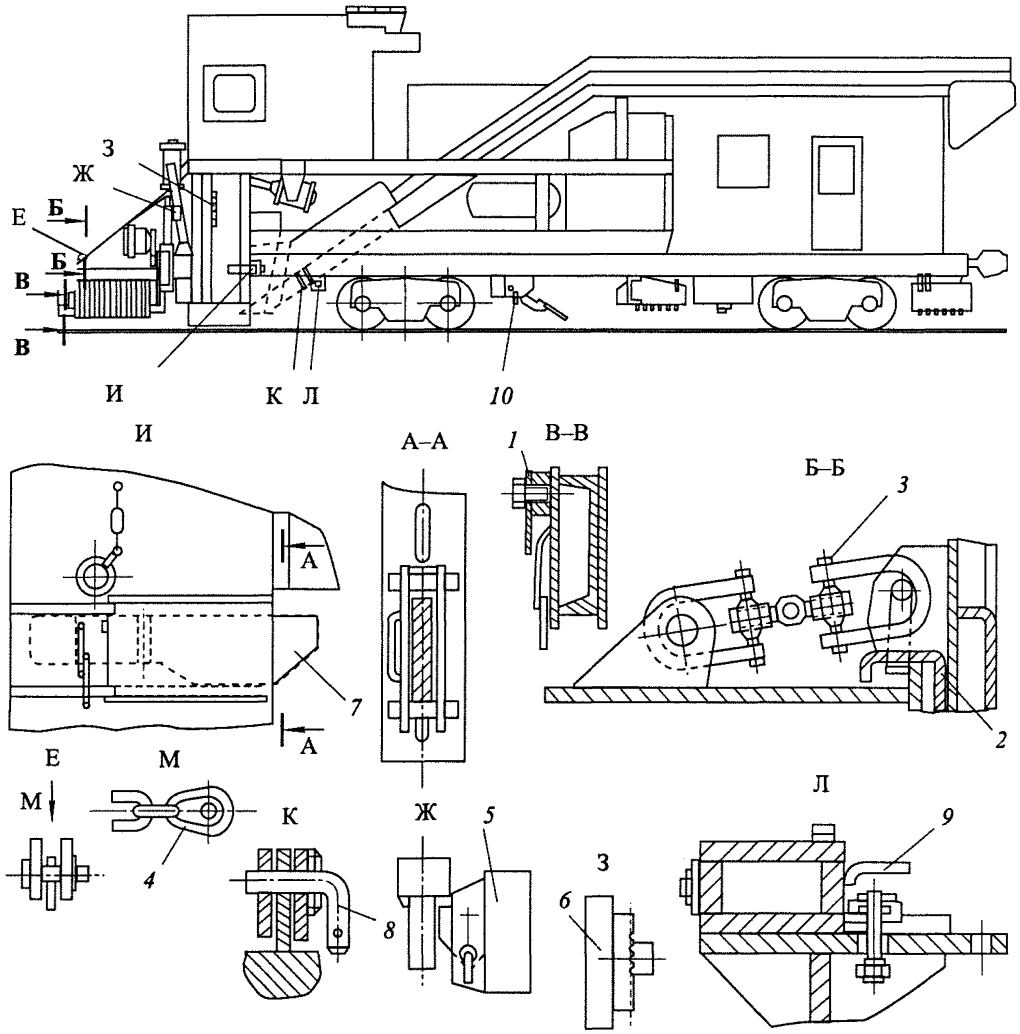
Содержание работ	Количество мест крепления
Установка винтовых стяжек *1*	2
Установка страховочных цепей *2*	2
Установка поворотных фиксаторов *3* с ручным приводом (для машин первых выпусков)	2
Установка поворотных фиксаторов *4* с пневмоприводом	2

Рис. 55. Схема приведения в транспортное положение концевого полувагона снегоуборочного поезда с головной машиной СМ-2

крыла поднять вверх и зафиксировать закладным пальцем. Привести аналогичным образом в транспортное положение второе крыло. Между крыльями установить ограничительную цепь *4*;

в) щетки разравнивающего устройства – поднять в транспортное положение и установить фиксаторы *10*;

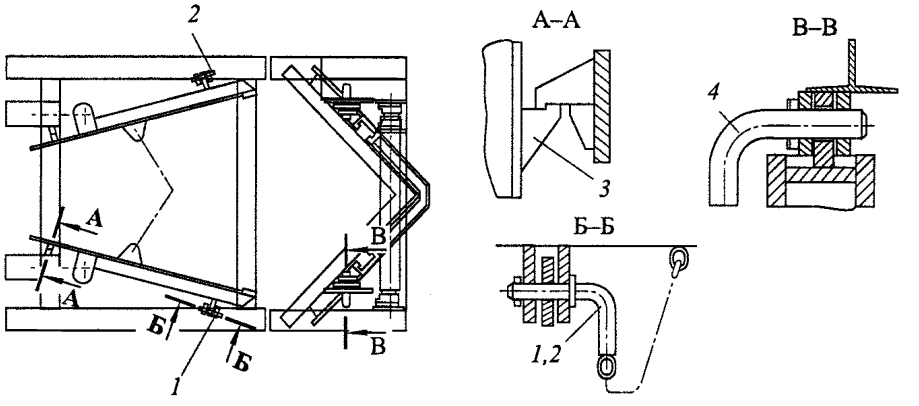
а) Приведение в транспортное положение головного вагона



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление откидных щеток прихватами *1*	6
Установка бокового крыла на кронштейн *2*	2
Установка винтовой стяжки *3*	2
Установка ограничительной цепи *4*	1
Установка упора поворотного *5*	2
Стопорение питателя фиксаторами *6*	2
Установка боковых ограничителей *7*	2
Фиксация транспортера штырями *8*	2
Установка упора *9*	2
Стопорение щеток фиксаторами *10*	2

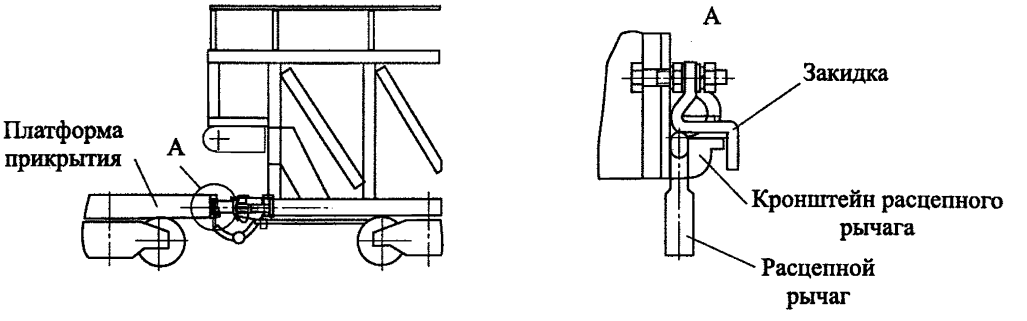
Рис. 56. Схема приведения снегоуборочного поезда СМ-2М в транспортное положение (*начало*)

б) Транспортное крепление льдоскалывателя



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление правого льдоскалывателя закладным штырем *1*	1
Крепление левого льдоскалывателя закладным штырем *2*	1
Установка льдоскалывателя на опоры *3*	2
Крепление среднего льдоскалывателя штырями *4*	2

в) Установка замка расцепного устройства



Конструктивные размеры закидки

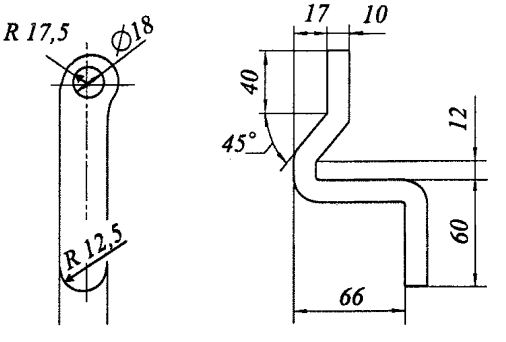
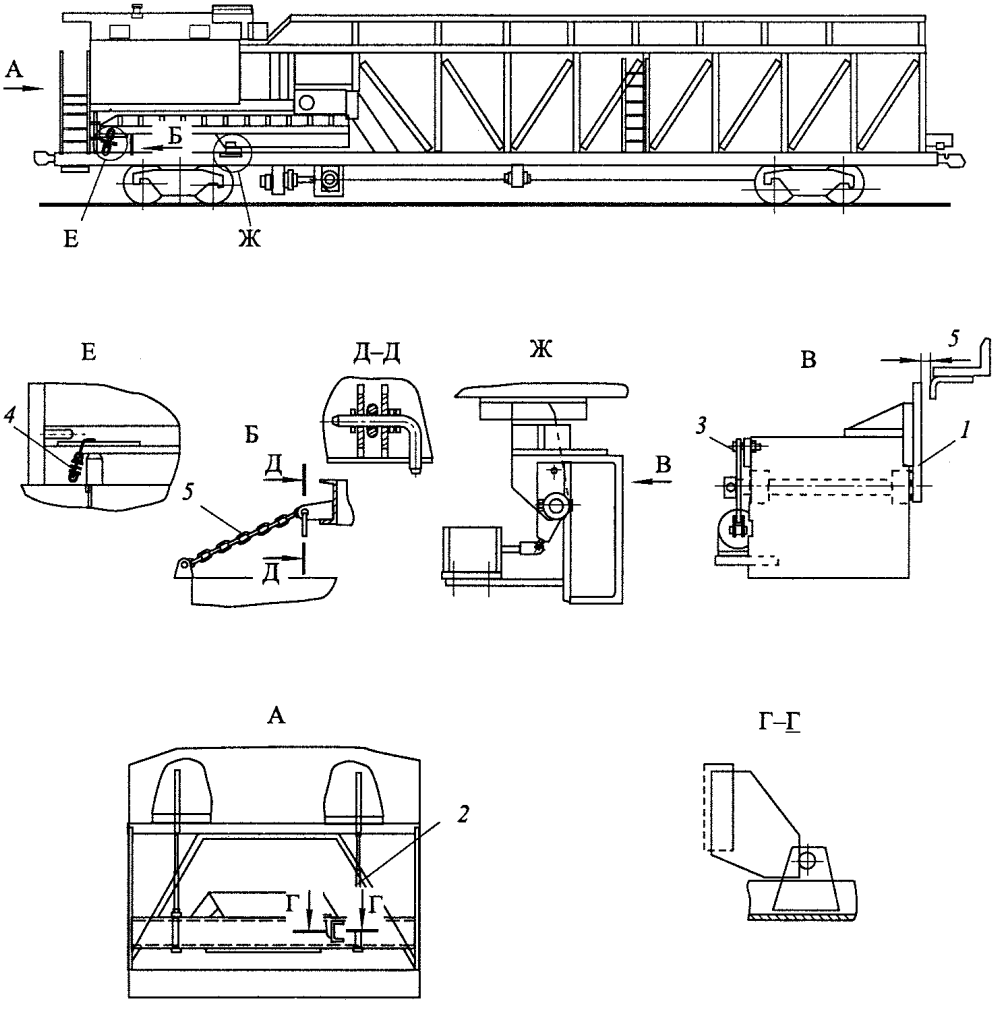


Рис. 56 (*продолжение*)

г) Приведение в транспортное положение концевого полувагона



Содержание работ	Количество мест крепления
Установка пневматического стопора *1*	2
Установка штырей *2*	2
Фиксация стопора болтом с гайкой *3*	2
Установка винтовых стяжек *4*	2
Установка цепных растяжек *5*	2

Рис. 56 *(окончание)*

г) носовая часть транспортера – выдвинуть упор *9* и зафиксировать его болтом с гайкой; поднять механизмом подъема носовую часть транспортера в крайнее верхнее положение и зафиксировать транспортными штырями *8*;

д) боковые льдоскалыватели головного вагона (рис. 56,*б*) – поднять вверх гребенки льдоскалывателей и зафиксировать закладными штырями *1* и *2*, задние части боковых льдоскалывателей опереть на "зуб" опоры *3*;

е) средний льдоскалыватель – поднять вверх и зафиксировать закладными штырями *4*.

3.58.7. Для приведения в транспортное положение концевого полувагона машины СМ-2М (рис. 56,*г*) необходимо:

а) разгрузочный конвейер установить вдоль рамы полувагона и зафиксировать пневматическим стопором *1*;

б) при выезде на перегон опустить штыри *2* из кабины концевого полувагона, кроме того каждый пневматический стопор зафиксировать болтом с гайкой *3*, а также установить и затянуть винтовые стяжки *4* и цепные растяжки *5*.

3.58.8. Транспортирование промежуточных полувагонов машины СМ-2М в составе грузового поезда производится в сцепе с платформой прикрытия со стороны привода транспортера-накопителя. На расцепной рычаг автосцепки платформы прикрытия со стороны прицепленного промежуточного полувагона установить замок (рис. 56,*в*). На бортах платформы прикрытия сделать надпись "Расцепке с полувагонами снегоуборочного поезда не подлежит".

3.58.9. Выпустить воздух из рабочей магистрали, все краны управления установить в нейтральное положение, а разобщительные краны перекрыть.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! На машинах первых выпусков, у которых между рабочей и тормозной магистралями установлен разобщительный кран, этот кран в обязательном порядке закрыть и опломбировать.

3.58.10. Проверить установку режимов воздухораспределителей. При чугунных тормозных колодках воздухораспределитель головной машины должен быть установлен на груженый режим, а полувагонов – на средний, при композиционных – соответственно на средний и порожний.

3.59. Снегоочистители плужные двухпутные СДП, СДП-М,СДП-М2

3.59.1. Снегоочистители плужные двухпутные СДП, СДП-М, СДП-М2 транспортируются в составе поезда или отдельным локомотивом.

3.59.2. Для приведения снегоочистителей в транспортное положение (рис. 57) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) поднять передние щиты в транспортное (верхнее) положение и притянуть к неподвижной носовой части винтовыми стяжками *2*;

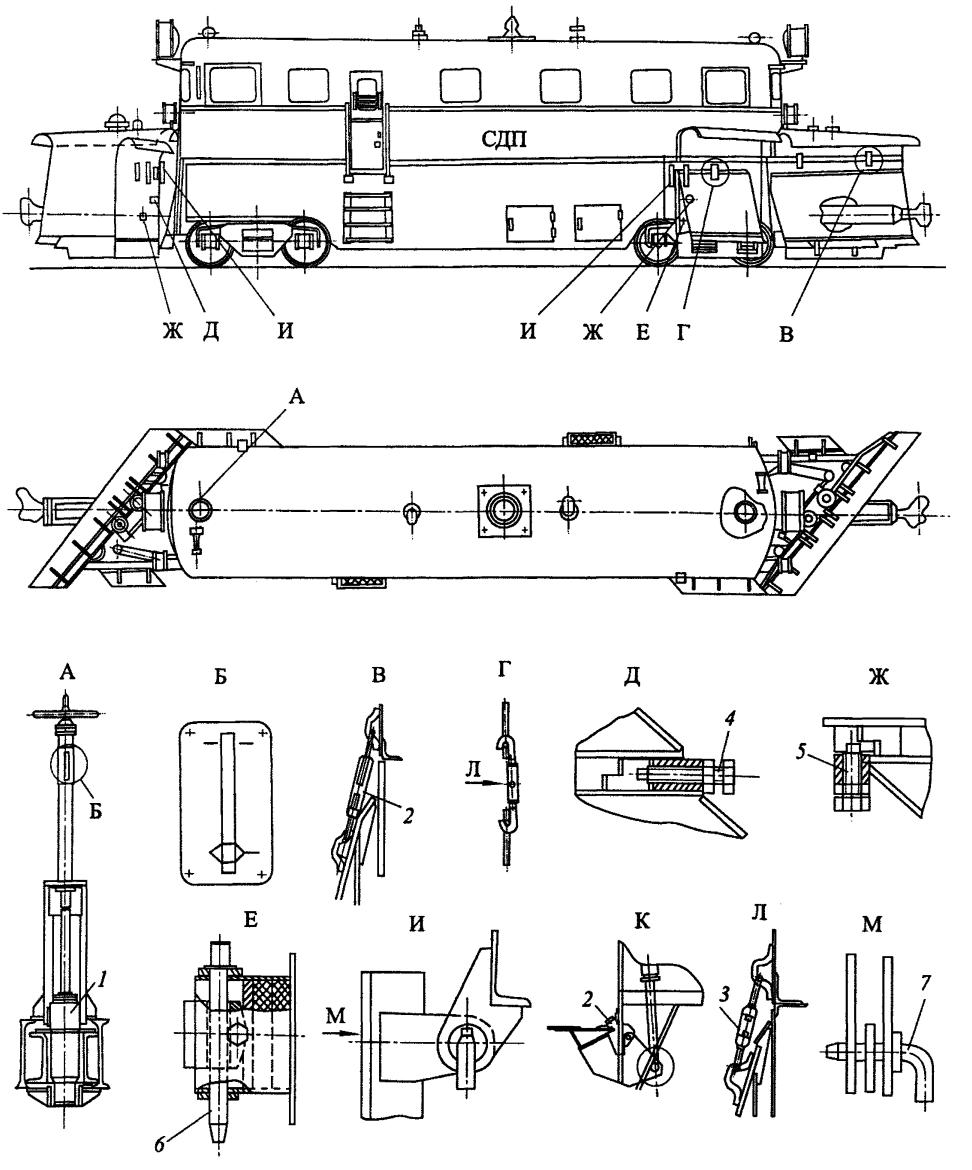
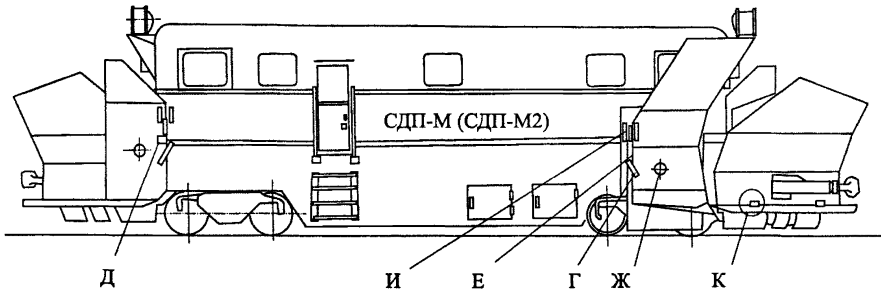
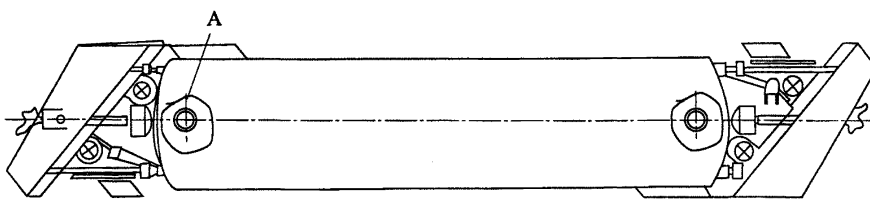


Рис. 57. Схема приведения снегоочистителей плужных двухпутных СДП, СДП-М, СДП-М2 в транспортное положение (*начало*)

в) пневматическими цилиндрами выдвинуть автосцепки, предварительно подняв винтовые фиксаторы *1* автосцепки и открыв крышки люков на неподвижной части отвала. Поворачивая маховик привода, опустить фиксатор в крайнее нижнее положение до совпадения стрелки указателя с риской “Фиксатор опущен”.





Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление выдвижных балок автосцепки фиксаторами *1*	2
Крепление передних щитов винтовыми стяжками *2*	4
Крепление подкрылков винтовыми стяжками *3*	4
Установка предохранительного болта *4* на подкрылке углового крыла	2
Установка предохранительного болта *5* на подкрылке бокового крыла	2
Крепление боковых и угловых крыльев стопорными пальцами *6*	4
Крепление боковых и угловых крыльев закладными штырями *7*	4

Рис. 57 *(окончание)*

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! При неполностью опущенном фиксаторе автосцепки прицеплять снегоочиститель к составу поезда категорически воспрещается;

г) механизмом открытия установить боковые и угловые крылья вдоль кузова машины таким образом, чтобы упоры крыльев вошли в стаканы амортизаторов на раме машины (при этом подъемные подкрылки крыльев автоматически поднимутся в верхнее положение), в совмещенные отверстия упоров и амортизаторов установить стопорные пальцы *6*;

д) установить дополнительные транспортные запоры крыльев – закладные штыри *7*. Ввернуть до упора болты *4* и *5*, предохраняющие подкрылки от падения на путь;

е) зафиксировать подкрылки боковых и угловых крыльев винтовыми стяжками *3*;

ж) на снегоочистителе СДП-М и СДП-М2 проверить установку верхних поворотных щитков подъемных подкрылков, которые должны занимать вертикальное положение. При необходимости отрегулировать положение щитков при помощи специальной тяги;

з) на прямом горизонтальном участке пути проверить зазоры между элементами боковых крыльев и тележек. Для обеспечения необходимого поворота тележки при проходе по кривым малого радиуса эти зазоры должны быть в горизонтальном направлении не менее 50 мм, в вертикальном – не менее 30 мм. В случае необходимости произвести доработку крыльев согласно инструкции по эксплуатации снегоочистителей.

3.59.3. У снегоочистителей, оборудованных автоматическим тормозом, необходимо выполнить следующее:

а) установить воздухораспределитель на груженый режим при чугунных тормозных колодках, а при композиционных колодках – на средний;

б) проверить рычажные передачи, смонтированные по схемам, приведенным в техническом описании на машину;

в) снять концевые рукава рабочей магистрали снегоочистителя; путем открытия крана для обдува снегоочистителя выпустить воздух из рабочей магистрали и запасных резервуаров, перекрыть разобщительные краны.

3.60. Снегоочиститель плуговый двухпутный ЦУМЗ

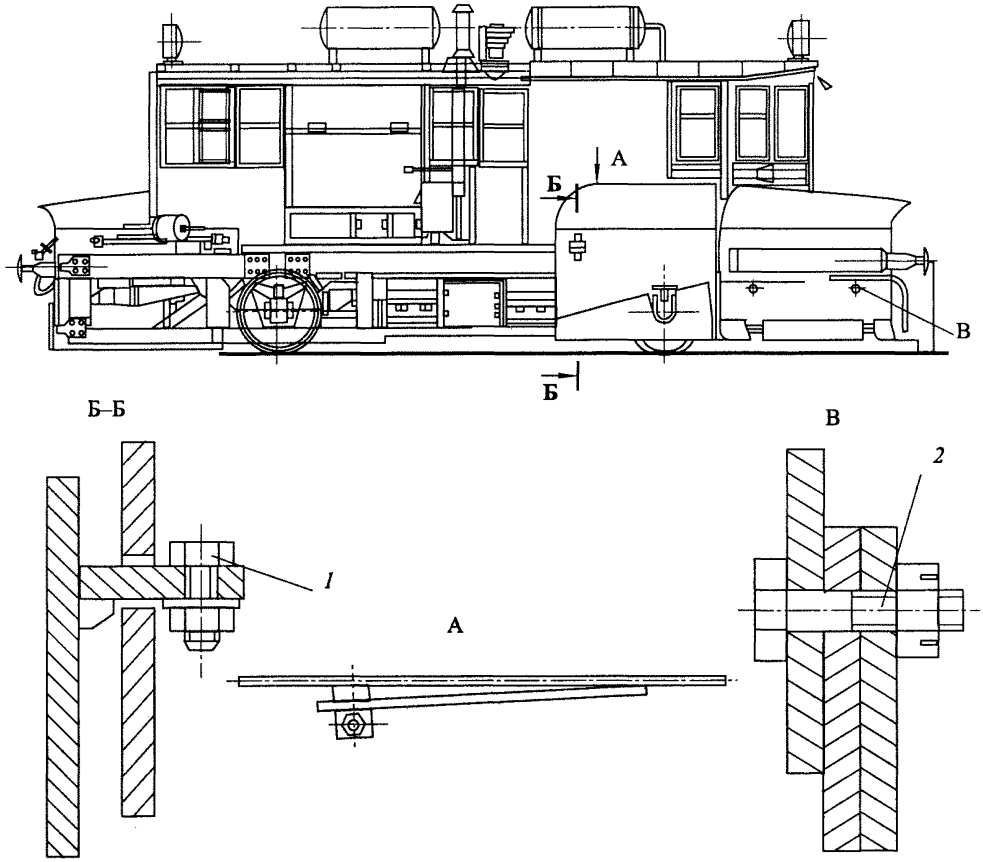
3.60.1. Снегоочиститель плуговый двухпутный ЦУМЗ транспортируется в составе поезда или отдельным локомотивом.

3.60.2. Для приведения снегоочистителя в транспортное положение (рис. 58) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) поднять на каждой стороне машины подвижную часть плугов в верхнее положение до совпадения стопорных отверстий подвижной части с отверстиями в неподвижном щите, вставить в совмещенные отверстия неподвижного щита и подвижной части плуга стопорные болты *2*, навернуть гайки и зашплинтовать;

в) закрыть на каждой стороне машины боковые крылья, прижав их к раме машины. При закрытии крыла транспортный кронштейн, приваренный к раме машины, должен войти в окно, вырезанное в крыле. Установить в отверстие транспортного кронштейна ограничивающий стопорный болт *1*, навернуть гайку и зашплинтовать.



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление бокового крыла болтами *1* Крепление подвижной части плуга болтами *2*	4 4

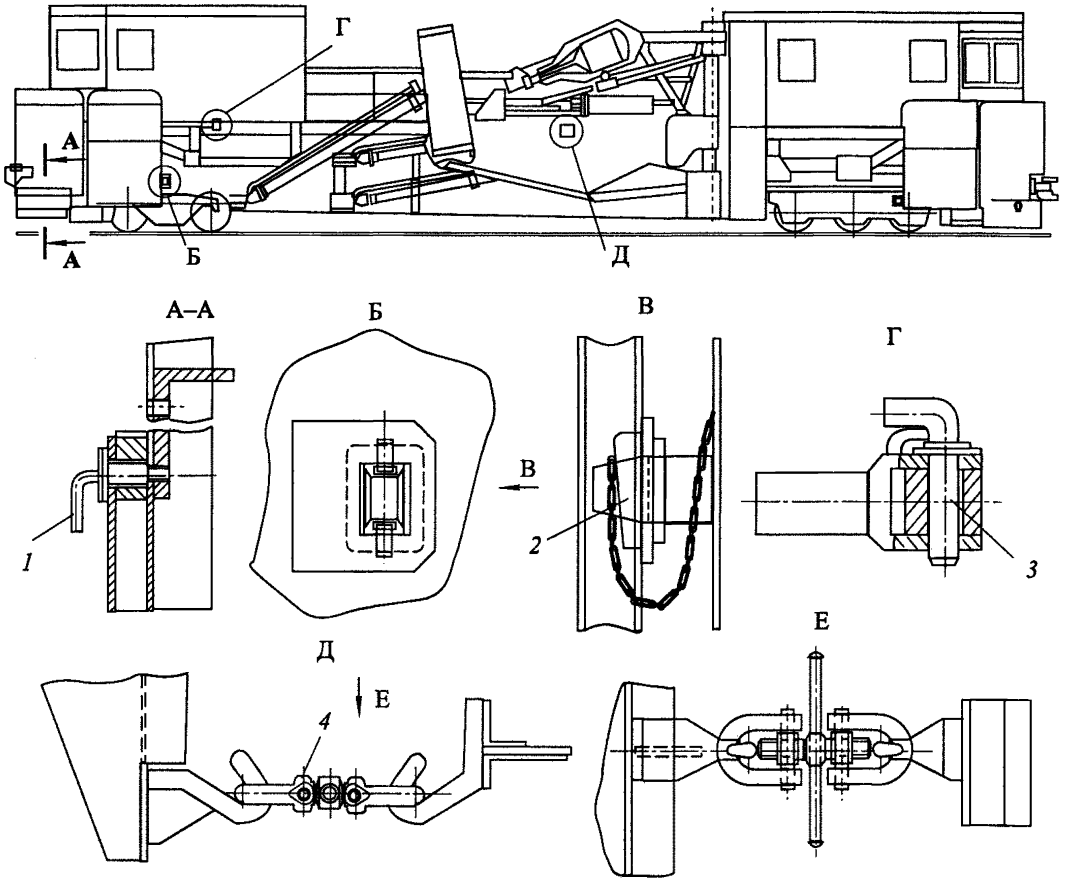
Рис. 58. Схема приведения снегоочистителя плугового двухпутного ЦУМЗ в транспортное положение

3.61. Струг-снегоочиститель СС-1

3.61.1. Струг-снегоочиститель СС-1 транспортируется в составе поезда или отдельным локомотивом.

3.61.2. Для приведения струга в транспортное положение (рис. 59) необходимо:

3.61.2.1) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление подвижной части передних щитов транспортными штырями *1*	4
Крепление боковых крыльев транспортными клиньями *2*	4
Крепление верхних распорок штыревыми запорами *3*	4
Крепление главных крыльев винтовыми стяжками *4* к раме машины	2

Рис. 59. Схема приведения струга-снегоочистителя СС-1 в транспортное положение

3.61.2.2) установить в транспортное положение два главных крыла струга, для чего необходимо:

а) повернуть откосную часть каждого из двух крыльев в верхнее положение и закрепить стопорным устройством в крайнем отверстии сектора;

б) повернуть балластные подкрылки до полного совмещения опорной поверхности подкрылка с поверхностью основной части крыла и надежно закрепить болтами к крылу;

в) поднять главные крылья в верхнее положение, повернуть к раме струга, установить параллельно продольной оси машины, стянуть крылья с рамой машины винтовыми стяжками *4* и закрепить стопорными устройствами;

3.61.2.3) установить в транспортное положение два снегоочистительных устройства, для чего необходимо:

а) поднять передние щиты с боковыми крыльями в верхнее положение;

б) повернуть боковые крылья и установить их вдоль рамы машины;

в) снять нижние распорки и уложить их на палубе машины, закрепив к ограждению палубы стяжками из проволоки ∅ 3 мм в одну нить;

г) вынуть штыри из шарниров, соединяющих верхние распорки и щиты, развернуть верхние распорки и установить их параллельно продольной оси машины, закрепив штыревыми запорами *3*;

д) закрепить передние щиты транспортными штырями *1* и боковые крылья транспортными клиньями *2*;

3.61.2.4) поставить воздушные краны управления всех пневматических цилиндров, расположенных на пультах управления, и воздушный кран главных резервуаров в положение “Перекрыто”.

3.62. Струг-снегоочиститель СС-1М

3.62.1. Струг-снегоочиститель СС-1М транспортируется в составе поезда или отдельным локомотивом.

3.62.2. Для приведения струга в транспортное положение (рис. 60) необходимо:

3.62.2.1) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

3.62.2.2) установить в транспортное положение земляное устройство струга, для чего необходимо:

а) повернуть откосную часть крыла на шарнире в верхнее положение и закрепить пневмостопором в крайнем отверстии сектора;

б) поднять главное крыло в верхнее положение и поставить стопоры *1* в отверстия на колонне;

в) повернуть крыло к раме струга и установить параллельно продольной оси машины;

г) охватить штангу большой распорки цепочкой *2*;

д) стянуть крыло с рамой струга винтовой стяжкой *3* и закрепить штырем *4*;

е) стянуть стяжкой *5* откосные крылья;

ж) повернуть щит бровочного подкрылка параллельно продольной оси струга и застопорить клином и чекой *6*;

3.62.2.3) установить в транспортное положение два снегоочистительных устройства, для чего необходимо:

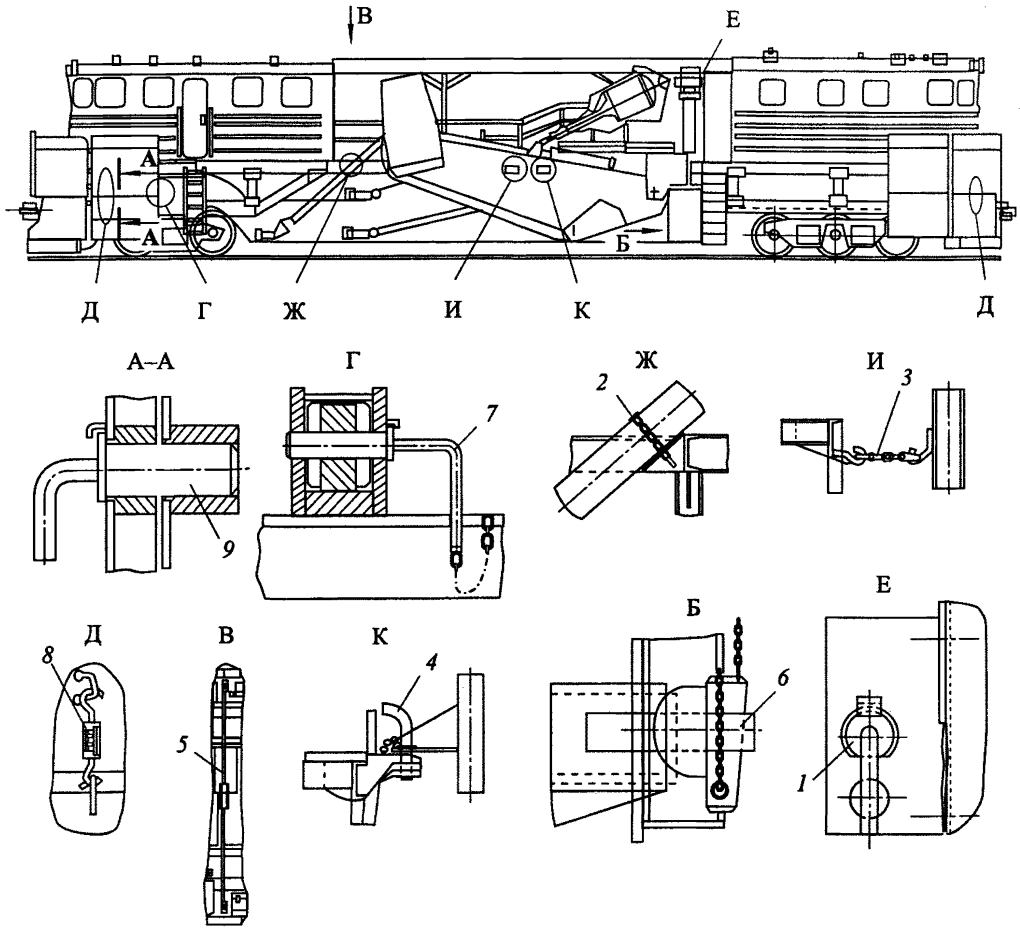
а) повернуть щиты под углом 45° к продольной оси рамы, а крылья – параллельно раме струга;

б) щиты закрепить пневмостопором, а крылья – штырями *7*;

в) поднять щитки щитов и крыльев в верхнее положение и закрепить с помощью стяжных муфт *8* и зафиксировать щиты штырями *9*;

3.62.2.4) поставить краны управления всех пневматических цилиндров, рас-положенных на пультах, в нейтральное положение;

3.62.2.5) поставить краны, подводящие воздух к пультам управления, в положение “Перекрыто”.



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление главного крыла на колонне стопорами *1*	2
Закрепление штанги большой распорки цепочкой *2*	2
Крепление основной части крыла винтовой стяжкой *3* к раме струга	2
Крепление основной части крыла штырем *4*	2
Соединение откосных крыльев между собой стяжкой *5*	1
Крепление бровочного подкрылка клином и чекой *6*	2
Крепление крыльев штырями *7*	4
Крепление поднятых щитов стяжными муфтами *8*	16
Крепление поднятых щитов штырями *9*	8

Рис. 60. Схема приведения струга-снегоочистителя СС-1М в транспортное положение

3.63. Струг путевой ПС-2а

3.63.1. Струг путевой ПС-2а транспортируется в составе грузового поезда или отдельным локомотивом.

3.63.2. Для приведения струга в транспортное положение (рис. 61) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) передние щиты носовой части повернуть и прижать к задним щитам, для чего поднять передние, задние и боковые щиты носовой части в верхнее положение, зафиксировать их пневматическим стопором *1* и притянуть к ферме струга стопорными болтами *2*. После закрепления щитов расстояние между нижними кромками ножей и уровнем головки рельсов должно быть не менее 150 мм. Боковые и передние щиты притянуть к ферме цепными стяжками. Перекрывающий подкрылок зафиксировать закладным пальцем *3*;

в) боковые крылья установить в транспортное положение, для чего установить подвижную часть крыла в среднее положение так, чтобы гайка механизма передвижения находилась в средней части подающего винта и зафиксировать подвижную часть крыла к основной части стопорными болтами. В случае, когда на боковых крыльях струга установлены кюветные подкрылки, приспособления для вскрытия кюветов, дополнительные крылья для планировки балластной призмы, снять указанные узлы с крыльев и транспортировать их на палубе струга, надежно закрепив их увязочной проволокой ∅ 5 мм к ограждению палубы;

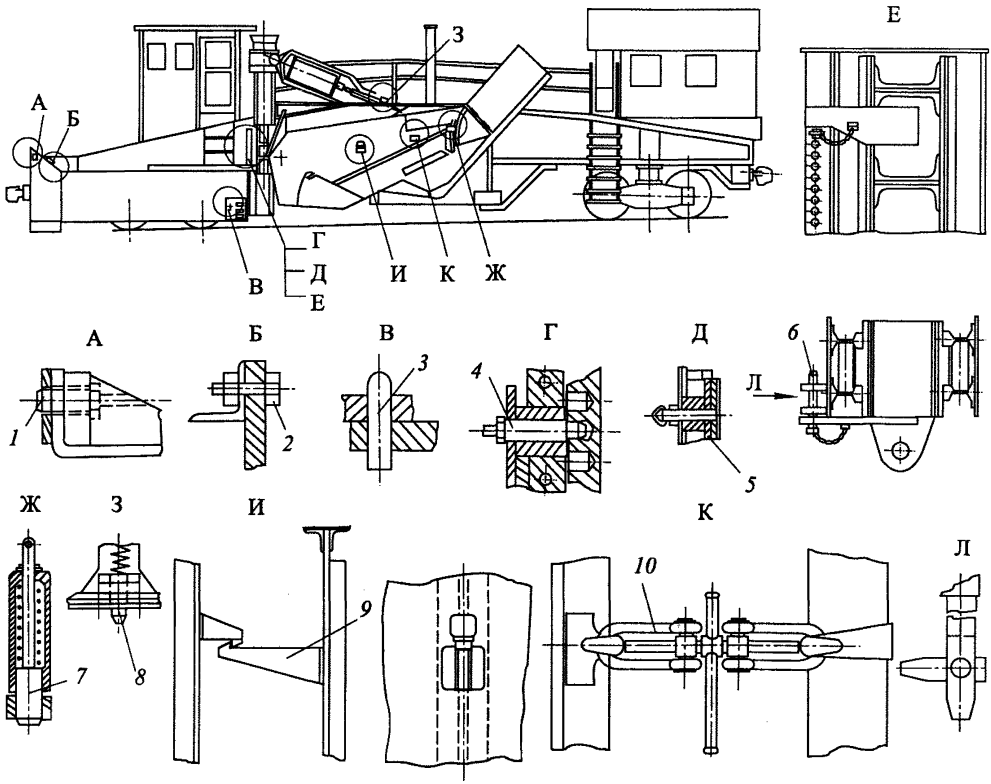
г) поднять крыло по вертикальным направляющим в верхнее положение и застопорить пневматическим стопором *4* и подпружиненным стопором *5*, зафиксировать корень крыла специальным фиксирующим валиком *6*;

д) повернуть откосный подкрылок в верхнее положение и закрепить его подпружиненным стопором *7*;

е) поднять крыло цилиндром наклона в крайнее верхнее положение и зафиксировать наклонную тягу подпружиненным стопором *8*;

ж) закрыть крыло, подтянуть к ферме машины и установить на транспортный кронштейн *9* и притянуть к ферме винтовой стяжкой *10*.

3.63.3. При транспортировании струга от места стоянки машины к месту выполнения путевых работ в сопровождении бригады установленные на боковых крыльях кюветные подкрылки или приспособления для вскрытия кюветов разрешается оставлять привернутыми к основному крылу.



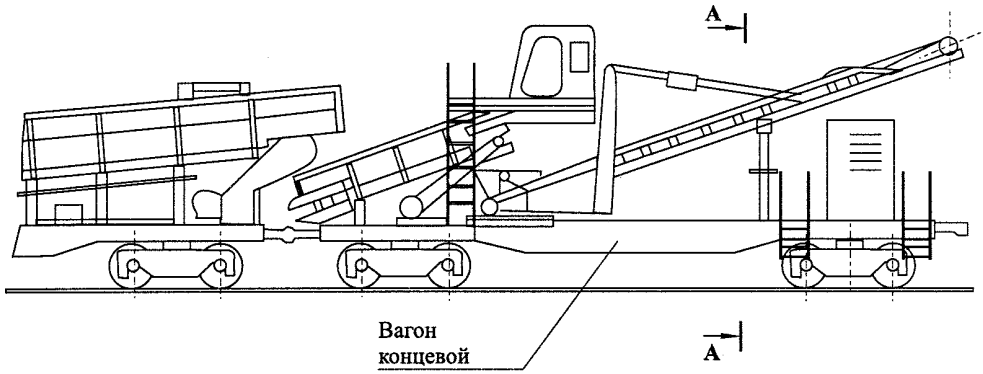
Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление носовой части пневмостопором *1*	1
Крепление носовой части стопорными болтами *2*	4
Крепление перекрывающего подкрылка закладным пальцем *3*	2
Крепление крыла пневмостопором *4*	2
Крепление крыла подпружиненным стопором *5*	2
Крепление крыла фиксирующим валиком *6*	2
Крепление откосной части крыла подпружиненным стопором *7*	2
Фиксация наклонной тяги подпружиненным стопором *8*	2
Установка крыла на транспортный кронштейн *9*	2
Крепление крыла винтовой стяжкой *10*	2

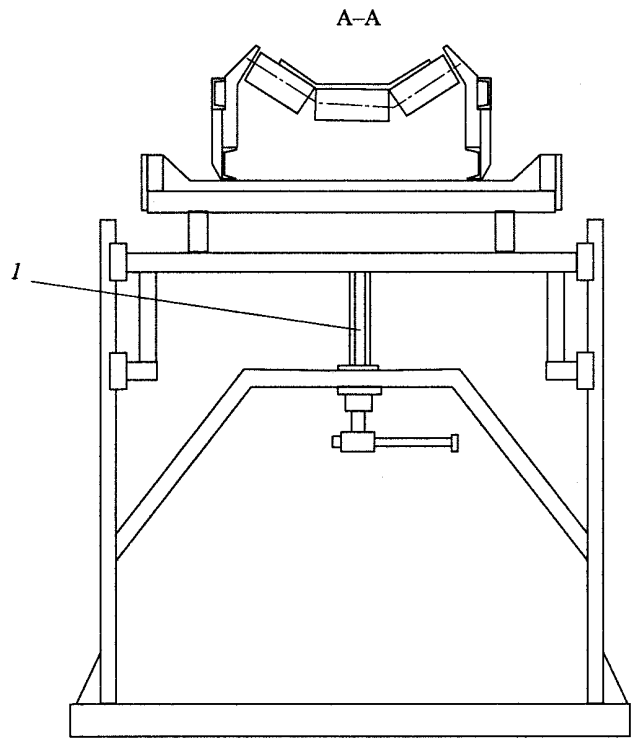
Рис. 61. Схема приведения струга путевого ПС-2а в транспортное положение

3.64. Состав для засорителей

3.64.1. Состав для засорителей транспортируется отдельным локомотивом, в составе грузового или хозяйственного поезда.

3.64.2. Для приведения состава для засорителей в транспортное положение (рис. 62) необходимо стрелу поворотного конвейера установить





Содержание работ	Количество мест крепления
Фиксация стрелы поворотного конвейера грузовым винтом *1*	1

Рис. 62. Схема приведения состава для засорителей в транспортное положение

вдоль продольной оси машины, а поддерживающее устройство поднять до упора в конвейер при помощи грузового винта *1*.

3.65. Состав плетеукладочный СПУ-800

3.65.1. Состав плетеукладочный СПУ-800 транспортируется отдельным локомотивом.

3.65.2. Для приведения состава в транспортное положение (рис. 63) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) приписанные к составу инструменты и принадлежности упаковать в ящики, ящики закрепить на платформе противокантовочной № 58;

в) привести в транспортное положение и зафиксировать болтами *1* направляющие устройства;

г) траверсу с рельсовыми захватами на концевой платформе привести в транспортное положение и зафиксировать двумя цепями *2*;

д) установить в транспортное положение тележку-разборщик пути и зафиксировать двумя винтовыми стяжками *3*;

е) установить в транспортное положение тележку-укладчик и зафиксировать винтовыми стяжками *4*;

ж) установить в транспортное положение соединительную штангу и зафиксировать стопорными пальцами *5*;

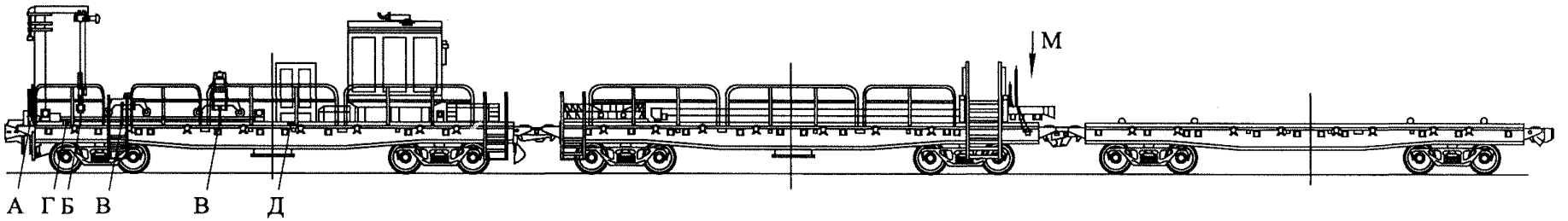
з) привести в транспортное положение приемные лотки и зафиксировать проволокой ∅ 5 мм в одну нить *6*;

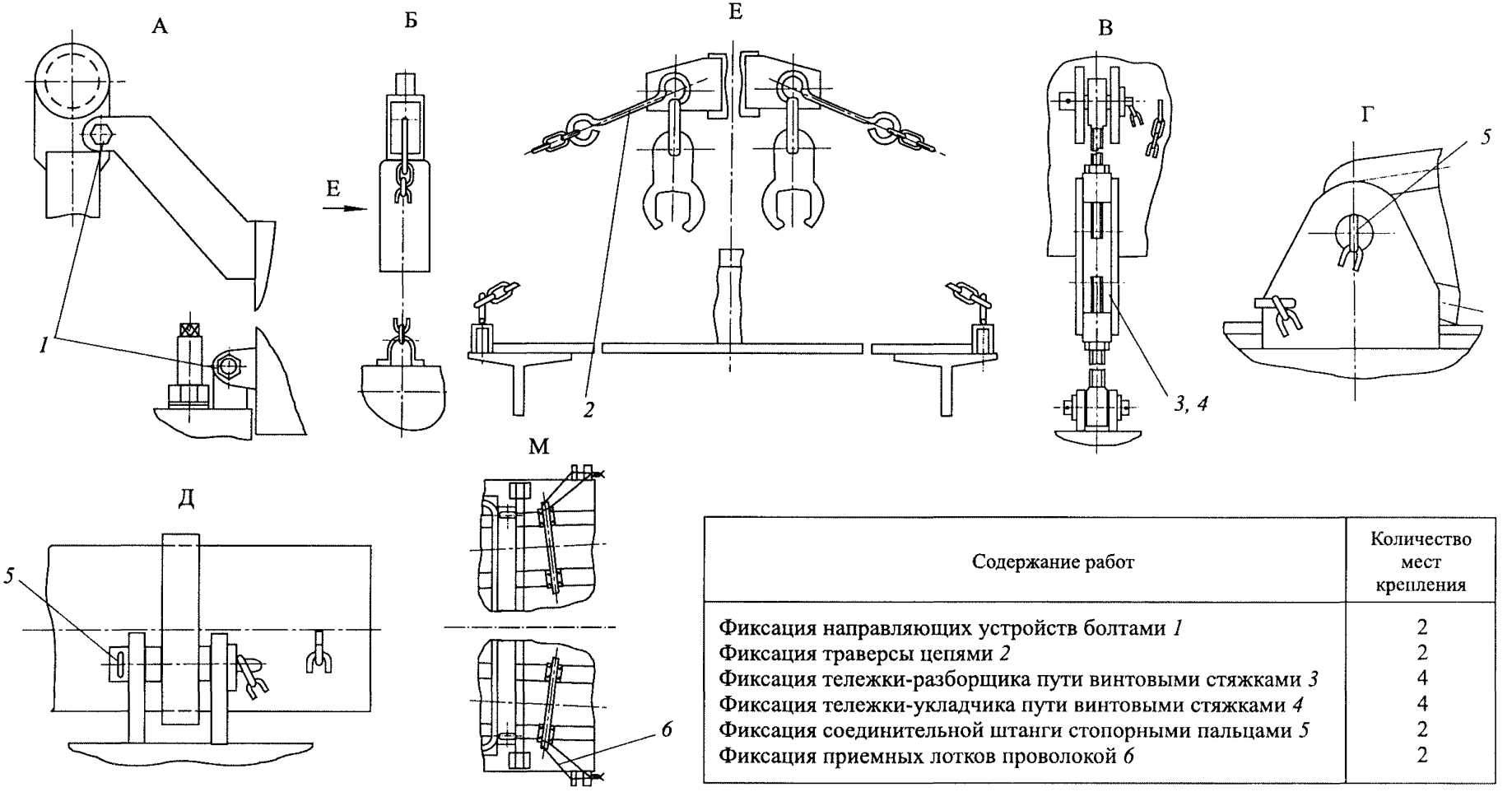
и) проверить крепление роликовых опор и оборудования состава на платформах;

к) привести в транспортное положение дизель-электрический агрегат в соответствии с инструкцией по его эксплуатации.

3.65.3. Проверить положение рычагов автосцепок и стопорных болтов в корпусе автосцепки, не допускающих саморасцепа платформ.

3.65.4. Транспортирование состава в груженом и порожнем состоянии производится в сопровождении машиниста состава и его помощника.





Содержание работ	Количество мест крепления
Фиксация направляющих устройств болтами *1*	2
Фиксация траверсы цепями *2*	2
Фиксация тележки-разборщика пути винтовыми стяжками *3*	4
Фиксация тележки-укладчика пути винтовыми стяжками *4*	4
Фиксация соединительной штанги стопорными пальцами *5*	2
Фиксация приемных лотков проволокой *6*	2

3.66. Состав рельсовозный РС-800

3.66.1. Состав рельсовозный РС-800 транспортируется отдельным локомотивом.

3.66.2. Для приведения состава в транспортное положение (рис. 64) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) приписанные к составу инструменты и принадлежности упаковать в ящики, ящики закрепить на противокантовочной платформе;

в) привести в транспортное положение и зафиксировать болтами *1* направляющие устройства;

г) траверсу с рельсовыми захватами на концевой платформе привести в транспортное положение и зафиксировать двумя цепями *2*;

д) привести в транспортное положение приемные лотки и зафиксировать проволокой ∅ 5 мм в одну нить *3*;

е) проверить крепление роликовых опор и оборудования состава на платформах;

ж) привести в транспортное положение дизель-электрический агрегат в соответствии с инструкцией по его эксплуатации.

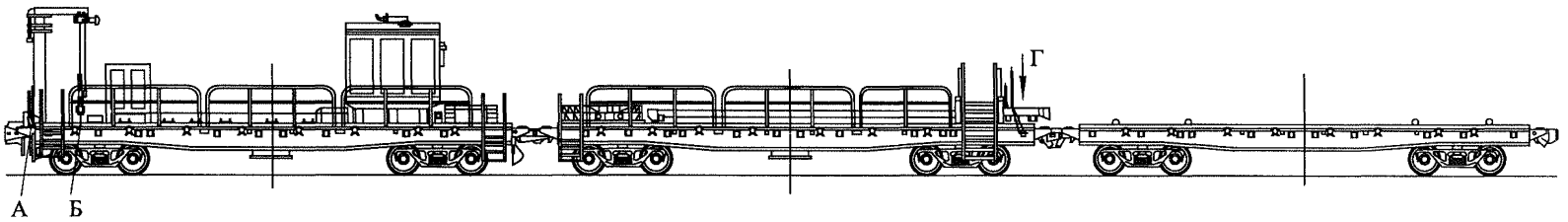
3.66.3. Проверить положение рычагов автосцепок и стопорных болтов в корпусе автосцепки, не допускающих саморасцепа платформ.

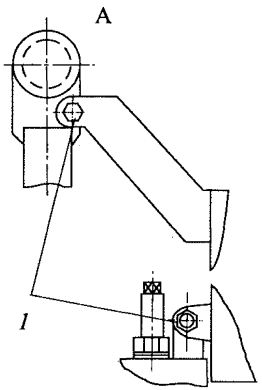
3.66.4. Перед отправкой состава, загруженного рельсовыми плетями, к месту назначения необходимо проверить размещение плетей и надежность закрепления их в замках в соответствии с Инструкцией по эксплуатации состава рельсовозного для перевозки 800-метровых плетей, утвержденной МПС СССР 31.05.88 г. № ЦП/4596.

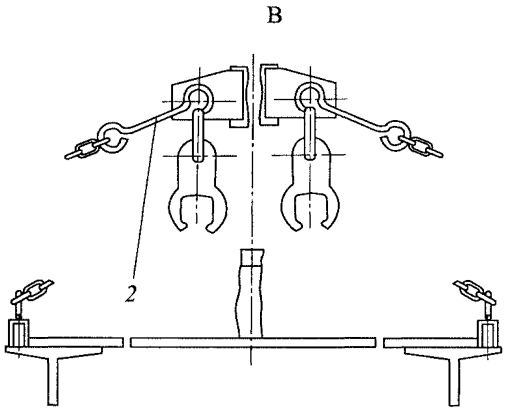
3.66.5. Транспортирование состава в груженом и порожнем состоянии призводится в сопровождении машиниста состава и его помощника.

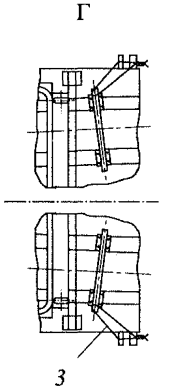
←

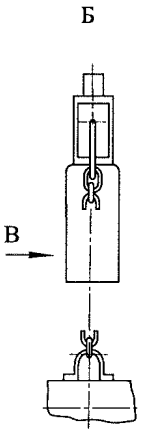
Рис. 63. Схема приведения состава плетеукладочного СПУ-800 в транспортное положение











Содержание работ	Количество мест крепления
Фиксация направляющих устройств болтами *1*	2
Фиксация траверсы цепями *2*	2
Фиксация приемных лотков проволокой *3*	2

3.67. Поезд рабочий из переоборудованных хоппер-дозаторов для погрузки и транспортировки щебня от щебнеочистительных и уборочных машин (состав для засорителей на базе хоппер-дозаторов)

3.67.1. Поезд рабочий на базе хоппер-дозаторов для погрузки и транспортировки щебня от щебнеочистительных и уборочных машин (состав для засорителей на базе хоппер-дозаторов) транспортируется отдельным локомотивом.

3.67.2. Приведение поезда в транспортное положение производится в соответствии с требованиями Инструкции по эксплуатации хоппер-дозаторов, утвержденной МПС СССР 17.05.90 г. № ЦП/4802.

3.68. Тягово-энергетическая установка ТЭУ-400

3.68.1. Тягово-энергетическая установка ТЭУ-400 транспортируется своим ходом или отдельным локомотивом.

3.68.2. Для приведения тягово-энергетической установки в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции и провести комплекс работ по техническому обслуживанию установки согласно технического описания и инструкции по эксплуатации; перечень выполняемых работ приведен ниже;

б) осмотреть осевые редукторы и привод спидометра, заправить их свежей смазкой;

в) убедиться, что все четыре осевых редуктора находятся в выключенном (нейтральном положении), для чего вручную провернуть карданное соединение за фланец-вилку. В выключенном положении входной вал редуктора должен провернуться;

г) привести в отторможенное состояние ручной тормоз и проверить наличие зазоров между колесами и колодками;

д) долить масло в карманы буксовых челюстей;

е) проверить внешним осмотром состояние колесных пар, рессорного подвешивания, рычажной передачи тормоза, автосцепок и крепление подрамного оборудования;

ж) слить воду из системы охлаждения и горючее из топливных баков, перекрыть краны систем – топливной и масляной. Краны системы охлаждения оставить открытыми;

з) перевести автоматические выключатели дизель-генераторов в положение "Отключено", а рукоятки на обоих пультах в "нулевое" положение;

и) закрыть боковые окна кабины, подвижные стекла застопорить упорами, двери кабины и дверки капота закрыть и опломбировать;

←

Рис. 64. Схема приведения состава рельсовозного РС-800 в транспортное положение

к) зарядить аккумуляторы, отключить их от электроцепей. Отсоединить концы "плюс" и "минус", идущие в схему машины, концы заизолировать и закрепить от перемещений;

л) перекрыть разобщительные краны на трубопроводах, подведенных к кранам машиниста и вспомогательного тормоза, а также разобщительный кран на трубопроводе между воздухораспределителем и тормозной магистралью и краны, отключающие тормозные цилиндры;

м) перекрыть концевые краны на питательной магистрали, головки соединительных рукавов питательной магистрали навесить на скобы, приваренные к путеочистителям.

3.68.3. Для приведения установки в транспортное положение при ее следовании своим ходом необходимо выполнить требования подпункта 3.68.2 ("а", "б", "д", "е") настоящей Инструкции.

3.69. Укладочный кран УК-25/9

3.69.1. Укладочный кран УК-25/9 приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение с симметричным расположением фермы относительно поперечной оси платформы крана при его следовании в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом;

б) транспортное положение с симметричным расположением фермы относительно поперечной оси платформы крана при его следовании в составе хозяйственного поезда в пределах участка путевых работ;

в) транспортное положение с выдвинутой в рабочее положение, но опущенной фермой при следовании в составе хозяйственного поезда (обеспечивается габарит подвижного состава при прохождении кривой с минимальным радиусом 300 м).

Во всех случаях транспортирования крана, кроме случаев следования от станции, ограничивающей перегон, к месту работ и обратно, должны быть поставлены платформы прикрытия:

– по одной четырехосной платформе с каждой стороны крана при симметричном расположении фермы;

– две четырехосные платформы со стороны выдвинутой фермы и одна четырехосная платформа с другой стороны крана при несимметричном положении фермы.

3.69.2. Для приведения крана в транспортное положение (рис. 65) с симметричным расположением фермы относительно поперечной оси платформы крана при его следовании в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) поднять ферму и установить поперечные балки на направляющие штыри портальных стоек. Открыть упоры продольного перемещения

фермы. Опустить ферму, установив ее на ролики поперечных балок. Передвинуть ферму в симметричное положение относительно поперечной оси платформы;

в) поднять ферму и опустить ее на башмаки *1* балок для передвижения фермы, закрыть упоры продольного перемещения фермы;

г) закрепить каретки в нижнем положении к стойкам болтами нижних фиксаторов *2*;

д) закрепить винтами стоек *3* средние откидные балки фермы к каретками;

е) поднять в транспортное положение крайние откидные балки фермы и закрепить их инвентарными растяжками *4*;

ж) поднять и закрепить площадки для обслуживания *8* по концам фермы;

з) закрепить ферму от продольного перемещения транспортными растяжками *5*, которые после зацепления их крюками за скобы стоек должны быть натянуты муфтой;

и) закрепить диагональными распорками *6* стойки обоих порталов, в средней части диагональные распорки связать проволокой ∅ 6 мм в одну нить;

к) установить грузовые тележки между порталами фермы, а грузовые балки с траверсами поднять в крайнее верхнее положение и привязать каждую траверсу к стойке фермы двумя проволочными скрутками из проволоки ∅ 6 мм в две нитки;

л) снять сиденье машиниста, сложить и установить на настиле рамы слева от щитка управления шкворнем сиденья во втулку, приваренную к настилу рамы платформы;

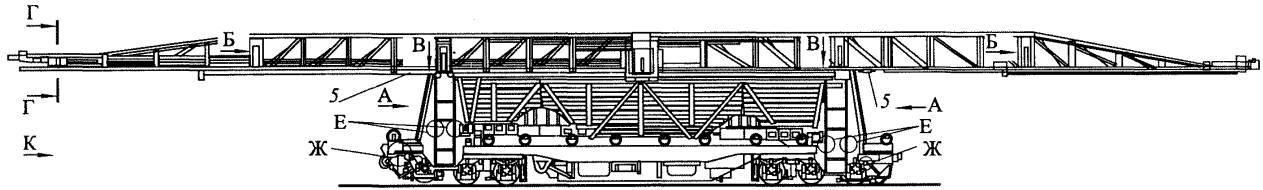
м) снять с крана и упаковать в ящики для транспортирования питающий силовой кабель и канат, используемый при передвижении фермы, прожекторы, лыжи-отбойники, съемные ручки механизмов управления, шланг и ручку ручного подкачивающего насоса, лестницы платформы, гибкие рукава песочниц в сборе с державками, хомутами и т. д.;

н) заправить свежей смазкой осевые редукторы, переключить их на транспортное положение, установив рукоятку в положение "Выключено", зафиксировав ее стопором и закрепив ее к пластине болтом *7*;

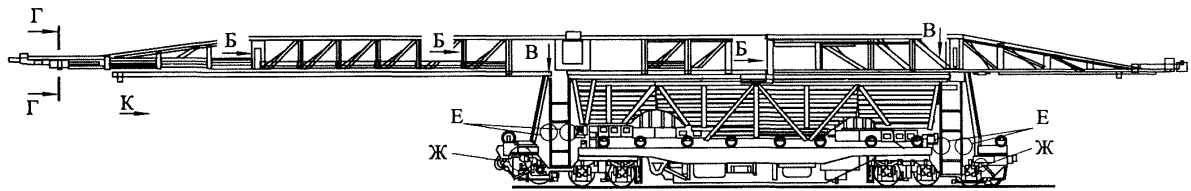
о) закрыть крышки верхних и боковых люков платформы, крышки грузоподъемного оборудования и поста управления грузоподъемным оборудованием, все крышки опломбировать;

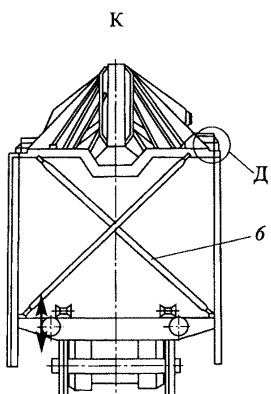
п) на машинах, оснащенных только краном вспомогательного тормоза (не имеющих крана машиниста) перекрыть разобщительный кран, соединяющий пролетную трубу с главной магистралью, перекрыть два разобщительных крана, отключающих тормозные цилиндры от главной магистрали и открыть два крана, сообщающих тормозные цилиндры с атмосферой. На машинах, оснащенных воздухораспределителем и краном машиниста, перекрыть разобщительный кран, соединяющий тормозную магистраль с воздухораспределителем, перекрыть разобщительные краны, соединяющие кран машиниста с питательной и тормозной магистра-

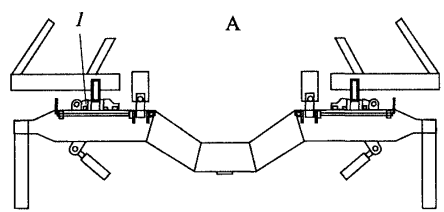
Укладочный кран с симметричным расположением фермы



Укладочный кран с фермой, выдвинутой в рабочее положение







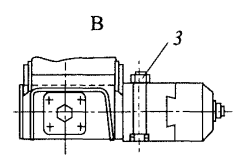
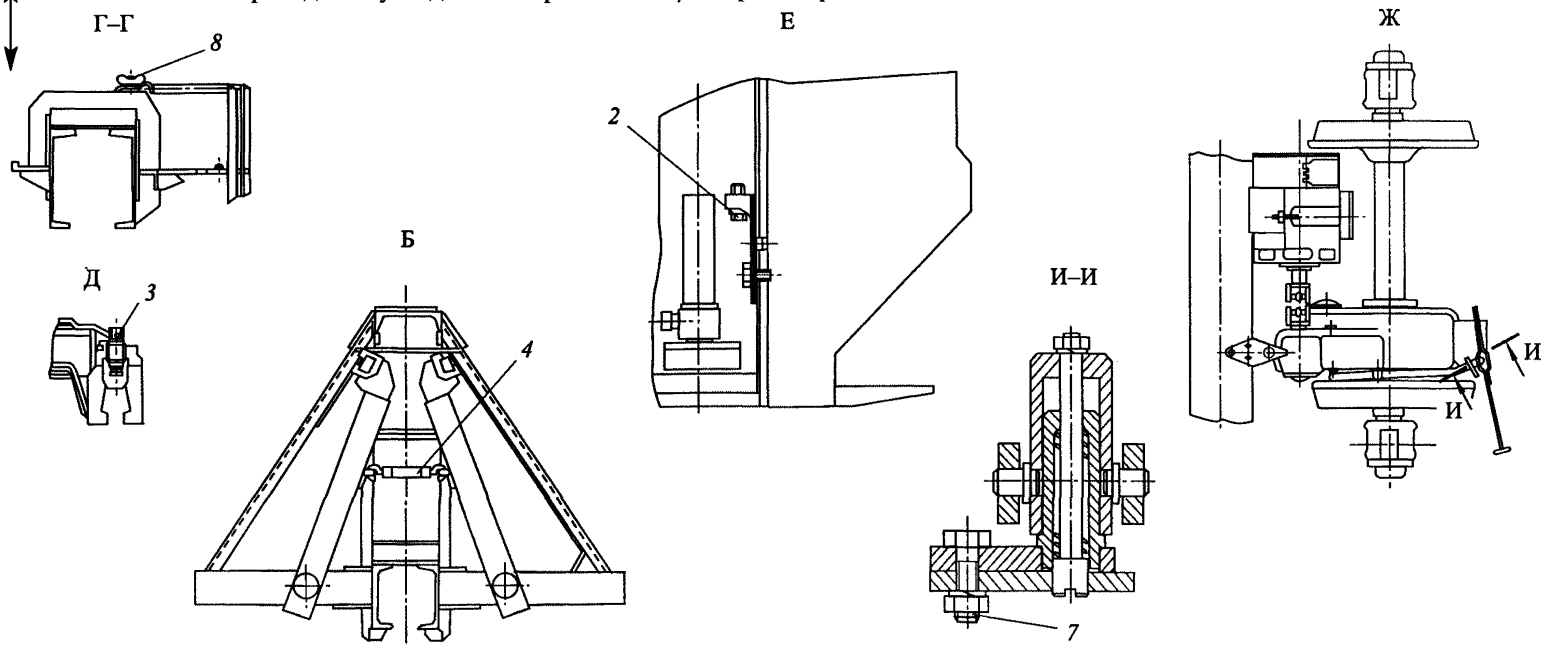


Рис. 65. Схема приведения укладочного крана УК-25/9 в транспортное положение



Содержание работ при симметричном расположении фермы	Количество мест крепления	Содержание работ при симметричном расположении фермы	Количество мест крепления
Установка фермы на башмаки *1* балок	4	Крепление фермы от продольного перемещения транспортными растяжками *5*	4
Крепление кареток в нижнем положении к стойкам болтами нижних фиксаторов *2*	8	Крепление стоек в обоих порталах диагональными распорками *6*	4
Крепление крайних откидных балок и неподвижных средних к кареткам стоек винтами *3*	4	Крепление рукоятки переключения редуктора при помощи болта *7*	4
Крепление крайних и средних откидных балок фермы инвентарными растяжками *4*	2	Крепление площадок для обслуживания *8*	2

лями, перекрыть разобщительный кран, соединяющий питательную магистраль с краном вспомогательного тормоза, ручку крана вспомогательного тормоза поставить в положение "Отпуск";

р) закрыть щитки приборов управления крышками и опломбировать, на рукоятки управления платформой крана установить кожухи;

с) убрать фары внутрь рамы и крышки запереть;

т) намотать канаты лебедок для передвижения пакетов на барабан и закрепить рельсовые захваты канатов проволокой ∅ 6 мм в одну нить к раме платформы, тормоза барабанов и кулачковые муфты лебедок должны быть включены;

у) снять подвесную лестницу и площадки для стропальщиков, закрепить их на платформе крана проволочными скрутками ∅ 6 мм в одну нить;

3.69.3. Для приведения крана в транспортное положение с симметричным расположением фермы относительно поперечной оси платформы крана при его следовании в пределах участка путевых работ необходимо:

а) выполнить требования подпункта 3.69.2 ["а", "б", "в", "г", "д", "е", "ж", "з", "и", "к" (без увязки проволокой), "л", "п", "р" (без опломбирования), "с", "т" (без увязки проволокой),"у"] настоящей Инструкции;

б) привязать к стойке кабель, питающий оборудование фермы;

в) снять шланги и ручки топливозаправочных насосов;

г) переключить рукоятки управления осевыми редукторами в транспортное положение, установив их в положение "Выключено", зафиксировать стопорами и закрепить к пластинам болтами;

д) выключить включатель "массы" и установить рукоятки в вертикальное (нейтральное) положение.

3.69.4. Приведение в транспортное положение крана, имеющего консольные балки для передвижения фермы, производить порядком, установленным для укладочного крана УК-25/9-18 согласно подпункту 3.70.4 ("а", "б") настоящей Инструкции.

3.69.5. Для приведения укладочного крана в транспортное положение с установленной в рабочее положение, но опущенной фермой необходимо:

а) установить ферму в рабочее положение и закрепить ее в соответствии с Инструкцией по эксплуатации машины;

б) поднять в транспортное положение две средние и одну крайнюю (со стороны выдвинутого конца фермы) откидные балки и закрепить их инвентарными растяжками *4*;

в) выполнить требования подпункта 3.69.2 ["ж", "и", "к" (без увязки траверс проволокой), "п", "с","т" (без увязки проволокой рельсового захвата), "у"] настоящей Инструкции;

г) выполнить требования подпункта 3.69.3 ("б", "в", "г") настоящей Инструкции.

3.70. Укладочный кран УК-25/9-18

3.70.1. Укладочный кран УК-25/9-18 приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение с симметричным расположением фермы относительно поперечной оси платформы крана при его следовании в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом;

б) транспортное положение с симметричным расположением фермы относительно поперечной оси платформы крана при его следовании в составе хозяйственного поезда в пределах участка путевых работ.

3.70.2. Следование крана допускается в любой части состава грузового поезда, но целесообразнее размещать кран в последней его трети.

3.70.3. Во всех вариантах транспортирования крана, кроме варианта следования от станции, ограничивающей перегон, к месту работ и обратно, должны быть поставлены платформы прикрытия по одной с каждой стороны крана.

3.70.4. Для приведения крана в транспортное положение (рис. 66) с симметричным расположением фермы относительно поперечной оси платформы крана при его следовании в составе грузового поезда или с отдельным локомотивом необходимо:

а) передвинуть ферму в симметричное положение относительно поперечной оси платформы;

б) поднять ферму и опустить ее на башмаки балок для передвижения фермы, закрыть упоры продольного перемещения фермы;

в) выполнить требования, предусмотренные подпунктом 3.69.2 (“а”, “г”, “д”, “е”, “ж”, “з”, “и”, “л”, “м”, “н”, “о”, “п”, “р”, “с”, “т”, “у”) настоящей Инструкции;

г) уложить продольную траверсу в пазы упорных брусьев *10* на платформу крана симметрично, грузовые канаты выбрать, но не натягивать, закрепить продольную траверсу растяжками *8* из проволоки ∅ 6 мм в две нити в четырех местах к раме платформы, грузозахватные траверсы увязать проволокой ∅ 4 мм в одну нить *11* за распорную доску;

д) вывернуть болты, расположенные над хомутами рессор, обеспечив зазор не менее 40 мм, законтрить головки болтов фиксаторами;

е) разместить противовесы на платформе в транспортном положении.

3.70.5. Для приведения крана в транспортное положение с симметричным расположением фермы относительно поперечной оси платформы крана при его следовании в составе хозяйственного поезда в пределах участка путевых работ необходимо:

а) передвинуть ферму в симметричное положение относительно поперечной оси платформы;

б) поднять ферму и опустить ее на башмаки балок для передвижения фермы, закрыть упоры продольного перемещения фермы;

в) выполнить требования подпункта 3.69.2 [“а”, “г”, “д”, “е”, “ж”, “з”, “и” (без увязки проволокой), “л”, “о” (без опломбирования),“п”, “р”

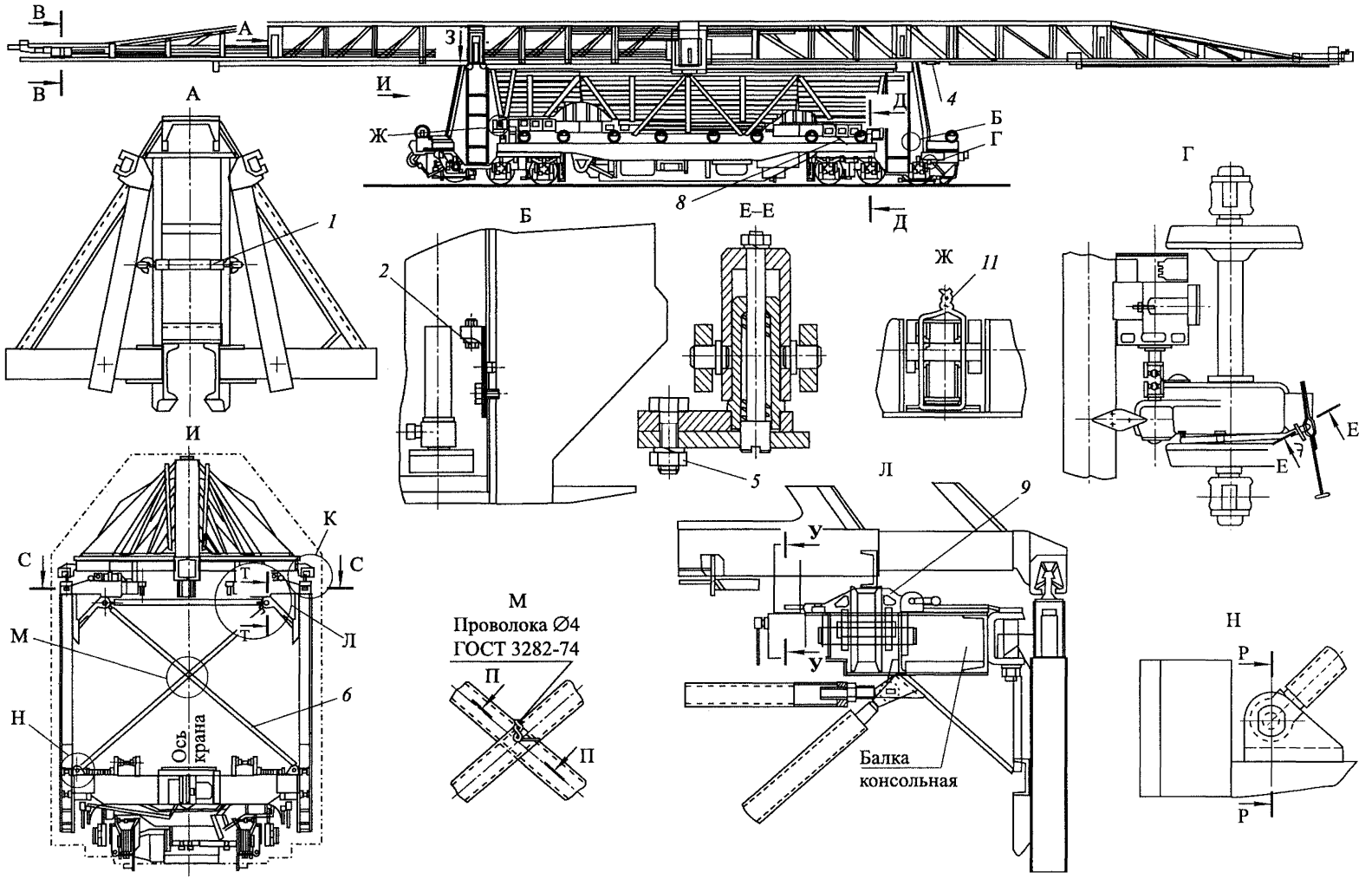
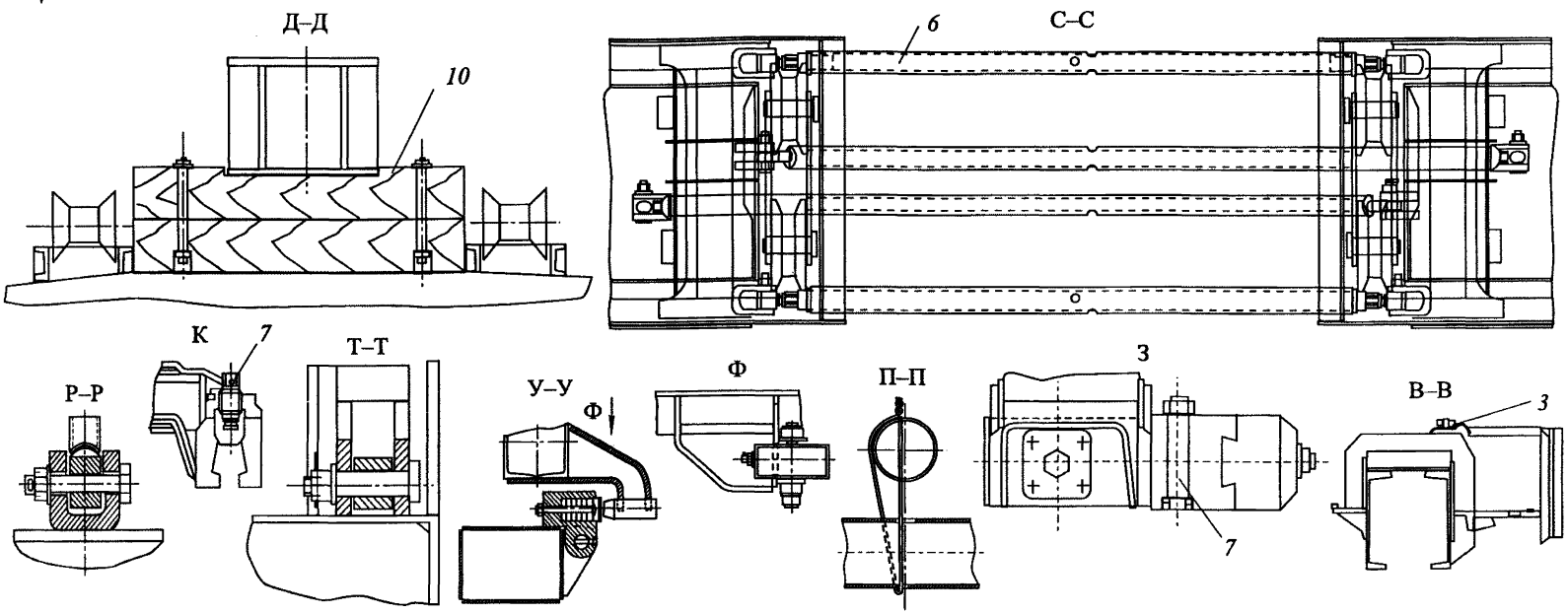

В
А
З
И
Ж
Д
Б
Г
4
8
1
2
5
11
Е
Л
9
У
К
С
Т
М
Н
6
Ось крана
Проволока ∅4
ГОСТ 3282-74
П
Балка
консольная
Р

Рис. 66. Схема приведения укладочного крана УК-25/9-18 в транспортное положение



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление крайних откидных балок фермы инвентарными растяжками *1*	2	Крепление стоек в обоих порталах диагональными и горизонтальными распорками *6*	8
Крепление каретки в нижнем положении к стойкам болтами нижних фиксаторов *2*	8	Крепление средних откидных балок фермы к кареткам стоек винтами *7*	4
Крепление площадок для обслуживания *3*	2	Крепление траверсы к платформе крана растяжками *8*	4
Крепление фермы от продольного перемещения транспортными растяжками *4*	4	Установка фермы на башмаки *9* консольных балок	4
		Установка продольной траверсы в пазы брусьев *10*	2
Крепление рукоятки переключения редуктора при помощи болта *5*	4	Крепление грузозахватных траверс проволокой *11* ∅4мм ГОСТ 3282-74 за распорную доску	4

(без опломбирования), “с”, “т”, “у”] настоящей Инструкции для приведения крана УК-25/9 в транспортное положение;

г) привязать к стойке кабель, питающий оборудование фермы;

д) снять шланги и ручки топливозаправочных насосов;

е) поднять продольную траверсу в крайнее верхнее положение;

ж) переключить рукоятки управления осевыми редукторами в транспортное положение, установив их в положение “Выключено”, зафиксировать стопорами и закрепить к пластинам болтами;

з) закрыть крышки верхних и боковых люков платформы, крышки грузоподъемного оборудования и поста управления грузоподъемным оборудованием;

и) выключить включатель “массы” и установить рукоятки в вертикальное (нейтральное) положение;

к) вывернуть болты, расположенные над хомутами рессор, обеспечив зазор не менее 40 мм, законтрить головки болтов фиксаторами.

3.71. Укладочный кран для смены стрелочных переводов УК-25СП

3.71.1. Укладочный кран для смены стрелочных переводов УК-25СП приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при его следовании в составе грузового или хозяйственного поезда;

б) транспортное положение при его следовании с отдельным локомотивом.

3.71.2. Во всех случаях транспортирования крана, кроме случаев следования крана от станции, ограничивающей перегон, к месту работ и обратно должны быть поставлены платформы прикрытия – по одной четырехосной платформе с каждой стороны крана.

3.71.3. Для приведения крана в транспортное положение (рис. 67) при транспортировании его с отдельным локомотивом или в составе грузового или хозяйственного поезда необходимо:

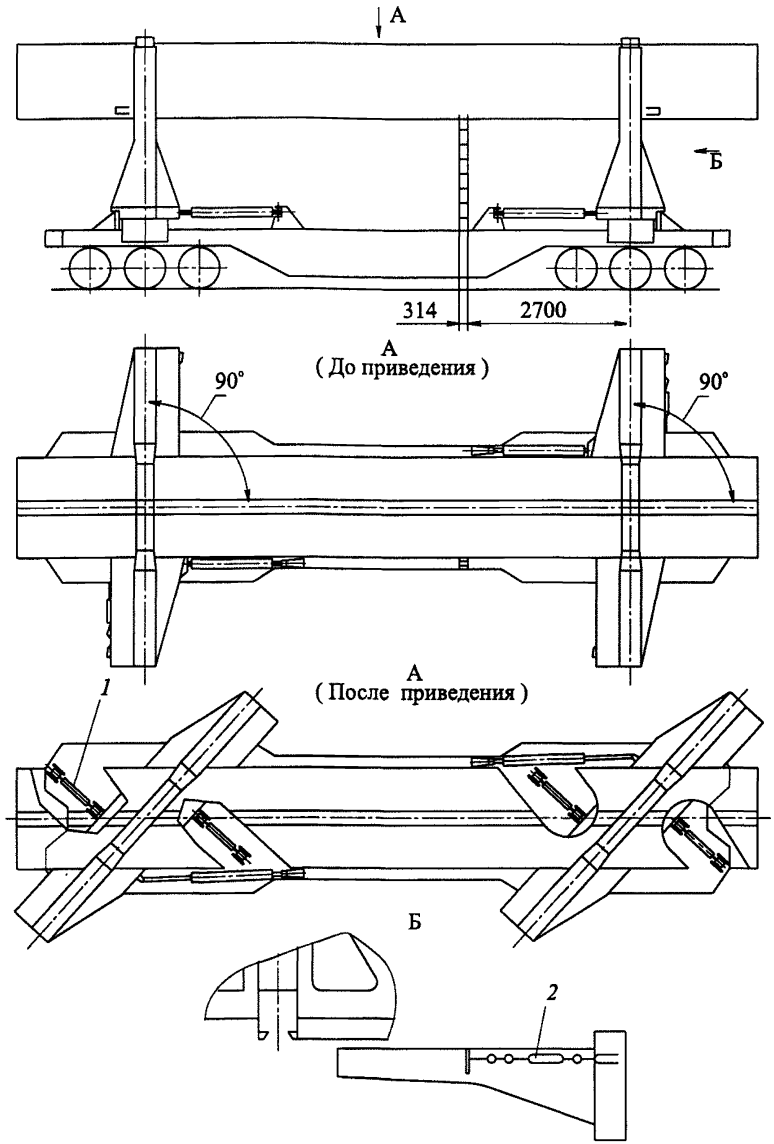
а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) порталы привести в транспортное положение и зафиксировать транспортными стяжками *1*;

в) ферму привести в транспортное положение и зафиксировать транспортными стяжками *2*;

г) установить грузовые тележки таким образом, чтобы одна из них располагалась между порталами, а другая на конце фермы. Траверсы поднять вверх до упора и привязать каждую траверсу к стойке фермы двумя проволочными скрутками из проволоки ∅ 6 мм в две нитки;

д) снять с крана и упаковать в ящики для транспортирования сиденье машиниста, питающий силовой кабель и канат, используемый при передвижении фермы, прожекторы, съемные ручки механизмов управления, шланг и ручку ручного подкачивающего насоса, лестницы платформы,



Содержание работ	Количество мест крепления
Фиксация порталов в транспортном положении стяжками *1*	4
Фиксация фермы в транспортном положении стяжками *2*	2

Рис. 67. Схема приведения укладочного крана для смены стрелочных переводов УК-25СП в транспортное положение

гибкие рукава песочниц в сборе с державками, хомутами и т. д.;

е) заправить свежей смазкой осевые редукторы, переключить их на транспортное положение, установив рукоятки в положение "Выключено", зафиксировав их стопорами и закрепив к опорным плитам болтами;

ж) закрепить крышки верхних и боковых люков платформы, крышки грузоподъемного оборудования и поста управления грузоподъемным оборудованием, все крышки опломбировать;

з) на машинах, оснащенных только краном вспомогательного тормоза (не имеющих крана машиниста), перекрыть разобщительный кран, соединяющий пролетную трубу с главной магистралью, перекрыть два разобщительных крана, отключающих тормозные цилиндры от главной магистрали и открыть два крана, сообщающие тормозные цилиндры с атмосферой. На машинах, оснащенных воздухораспределителем и краном машиниста, перекрыть разобщительный кран, соединяющий тормозную магистраль с воздухораспределителем, перекрыть разобщительные краны, соединяющие кран машиниста с питательной и тормозной магистралями, перекрыть разобщительный кран, соединяющий питательную магистраль с краном вспомогательного тормоза, ручку крана вспомогательного тормоза поставить в положение "Отпуск";

и) закрыть щитки приборов управления крышками и опломбировать, на рукоятки управления платформой крана установить кожухи;

к) убрать фары внутрь рамы и крышки запереть;

л) намотать канаты лебедок для передвижения пакетов на барабаны и закрепить рельсовые захваты канатов проволокой ∅ 6 мм в одну нить к раме платформы; тормоза барабанов и кулачковых муфт лебедок должны быть включены;

м) винты разгружающих устройств рессор установить в верхнее положение (с зазором между торцом винта и хомутом рессоры около 40 мм) и зафиксировать.

3.72. Универсальный тяговый модуль УТМ-1 (УТМ-2)

3.72.1. Универсальный тяговый модуль УТМ-1 (УТМ-2) приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при его следовании своим ходом;

б) транспортное положение при его следовании с отдельным локомотивом или в составе грузового поезда.

3.72.2. При транспортировании тягового модуля своим ходом его транспортное положение соответствует рабочему состоянию.

3.72.3. Для приведения тягового модуля в транспортное положение при транспортировании его с отдельным локомотивом или в составе грузового поезда на расстояние более 200 км необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции и провести комплекс работ

по техническому обслуживанию тягового модуля согласно технического описания и инструкции по эксплуатации;

б) отвернуть болты крепления на фланцах карданных валов у тележек, приподнять карданные валы при помощи скоб, перемещаемых к подвескам с помощью гаек, закрепить карданные валы на специальных проушинах, болты и гайки на подвесках зафиксировать от самоотвинчивания;

в) ручки кранов машиниста поставить в VI положение (экстренное торможение), ручки обоих кранов вспомогательного тормоза – в открытое положение, воздухораспределитель установить на равнинный и средний режим.

3.73. Щебнеочистительное устройство по предложению Драгавцева на базе электробалластера ЭЛБ-1 (ЩОМ-Д)

3.73.1. Щебнеочистительное устройство по предложению Драгавцева на базе электробалластера ЭЛБ-1 (ЩОМ-Д) транспортируется отдельным локомотивом или в составе хозяйственного поезда.

3.73.2. Для приведения щебнеочистительного устройства по предложению Драгавцева на базе электробалластера ЭЛБ-1 (ЩОМ-Д) в транспортное положение (рис. 68) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) выполнить требования по приведению в транспортное положение агрегатов и узлов электробалластера ЭЛБ-1 согласно пункту 3.82 настоящей Инструкции;

в) опустить подъемную раму до соприкосновения ее с верхним поясом фермы № 1, при этом рама должна опираться всеми четырьмя сухарями (платиками), имеющимися на ее нижнем поясе;

г) повернуть средние части батареи со звездочками на 90° и стянуть их между собой специальной винтовой стяжкой;

д) поднять несущую раму в транспортное положение и застопорить ее рейками стопорного устройства, закрепить дополнительно винтовыми стяжками *1*. Подъем несущей рамы производить только при опущенном (нижнем) положении подъемной рамы;

е) провернуть крылья с подкрылками несущей рамы, установив их вдоль машины и закрепить в этом положении инвентарными стяжками;

ж) поднять балластерные рамы в крайнее верхнее положение и закрепить их транспортными запорами *3*. Повернуть крылья на балластерных рамах, установить их вдоль машины и закрепить. Низкие крылья на балластерных рамах повернуть вдоль машины и стянуть винтовыми стяжками с подкрылками несущей рамы;

з) поднять электромагнитный подъемник в верхнее положение, полумагниты закрепить дополнительными винтовыми стяжками *2* к кронштейнам фермы;

и) зацепить концы щебнеочистительной ленты крюками и натянуть канатами противоположных лебедок, находящихся на несущей раме; до-

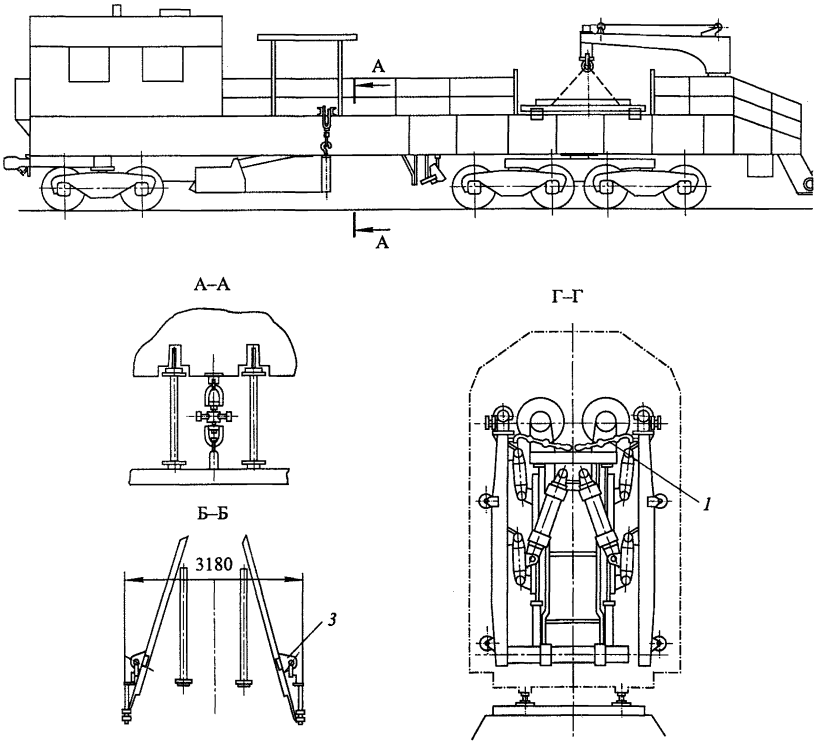


Рис. 68. Схема приведения щебнеочистительного устройства по предложению Драгавцева на базе электробалластера ЭЛБ-1 (ЩОМ-Д) в транспортное положение (*начало*)

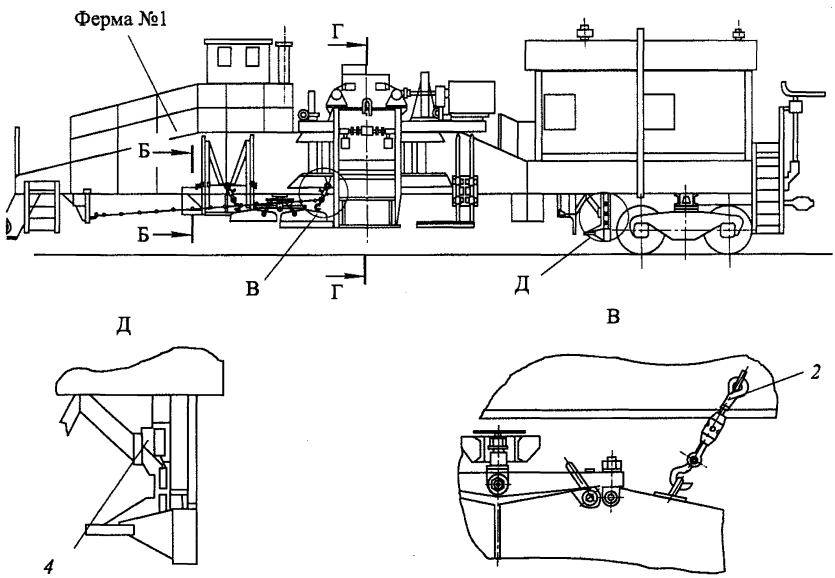
полнительно закрепить их проволокой ∅ 5 мм в одну нить;

к) установить передние концы растяжек (ползушки с крюками) в крайнее верхнее положение;

л) раздвинуть распорный винтовой домкрат до упора со стойками несущей рамы;

м) поднять стойки планировщиков в крайнее верхнее положение (сперва передние, затем задние), отвалы установить поперек машины и стянуть попарно имеющимися запорами;

н) установить стрелу поворотного крана на ферме № 2 вдоль машины, зацепить крюком за строповочную цепь, подсоединенную к ножу, канат грузовой лебедки натянуть;



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление несущей рамы винтовыми стяжками *1*	2
Крепление электромагнитов винтовыми стяжками *2* к кронштейнам фермы	4
Крепление балластерной рамы при помощи запорных устройств *3*	4
Крепление рельсошпальных щеток винтовыми стопорами *4*	2

Рис. 68 *(окончание)*

о) повернуть стойки для подвешивания аварийных талей внутрь машины до вертикального положения и закрепить цепными растяжками;

п) снять ограничительный кожух с батареи со звездочками и уложить на настиле фермы № 2;

р) поднять предохранительные захваты рельсов и подвесить на крюки, находящиеся рядом на ферме;

с) поднять рельсошпальные щетки в верхнее положение и застопорить их винтовыми стопорами *4*.

3.73.3. Все снятые и уложенные на настил фермы части и детали щебнеочистительного устройства закрепить к ферме машины проволокой ∅5 мм в одну нить.

3.74. Щебнеочистительная машина ЩОМ-4

3.74.1. Щебнеочистительная машина ЩОМ-4 транспортируется отдельным локомотивом или в составе хозяйственного поезда.

3.74.2. Для приведения щебнеочистительной машины ЩОМ-4 в транспортное положение (рис. 69) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) опустить подъемную раму до соприкосновения ее с опорами, расположенными на верхнем поясе фермы №1; при этом рама должна опираться всеми четырьмя сухарями (платиками), имеющимися на ее нижнем поясе;

в) повернуть средние части батареи со звездочками и стянуть их между собой специальной винтовой стяжкой;

г) поднять несущую раму в транспортное положение и закрепить предохранительным устройством *9*;

д) повернуть крылья несущей рамы, установив их вдоль машины, и закрепить в этом положении распорками *7*;

е) поднять в крайнее верхнее положение роторные устройства, сдвинуть внутрь к продольной оси машины до упора в пояс фермы, установить роторы на опоры и закрепить их транспортными стяжками *1*;

ж) установить подкрылок каждого крыла дозатора в среднее положение и зафиксировать стопорным пальцем. Щит и крылья дозатора поднять в верхнее положение, установить крылья параллельно ферме. Крылья дозатора укрепить на транспортных кронштейнах *2*, а упор корневой части крыла должен опереться на кронштейны *3* фермы;

з) поднять устройство для пробивки шпальных ящиков в верхнее положение до совпадения отверстий в транспортных запорах. Установить в запорные устройства штыри *5* и повернуть ручкой вниз;

и) установить механизмы перекоса и сдвига пути в среднее положение. Электромагнитный подъемник поднять в верхнее положение и каждый полумагнит зафиксировать на двух цепных подвесках стопорными штырями *8*;

к) зацепить концы щебнеочистительной ленты крюками и натянуть тросами противоположных лебедок, находящихся на несущей раме, дополнительно закрепить их проволокой ∅ 5 мм в одну нить;

л) вывести отвалы планировщика из-под путевой решетки. Поднять стойки планировщиков в верхнее положение и закрепить транспортными стяжками *10*. Отвалы планировщика установить в транспортное положение, развернув передние отвалы вперед, а задние отвалы – назад до упора их в раму транспортера устройства для отбора щебня, закрепить их цепями;

м) передвинуть транспортер устройства для отбора щебня в нерабочее крайнее положение, а лотки этого устройства поднять в верхнее положение. Транспортер и лотки закрепить транспортными запорами *12* и *13*;

н) установить стрелу поворотного крана на ферме № 2 вдоль машины,

зацепить крюком за строповочную цепь, подсоединенную к ножу, трос грузовой лебедки крана натянуть;

о) снять ограничительный кожух с батареи со звездочками и уложить на настиле фермы № 2;

п) поднять предохранительные захваты рельсов и подвесить на крюки, находящиеся на ферме;

р) поднять шпальные щетки в верхнее положение и застопорить их винтовыми стопорами *6*. Боковые секции щеток повернуть внутрь машины и закрепить стопорами;

с) поднять рельсовые щетки в верхнее положение и закрепить их винтовыми стопорами *4*;

т) поднять рельсошпальные щетки в верхнее положение и застопорить их транспортными запорами *11*. Боковые шпальные щетки повернуть внутрь к продольной оси машины и закрепить стопорами;

у) освободить рессоры ходовой тележки № 1 от механизма выключения рессор;

ф) вход на палубу машины оградить цепью с плакатом "Вход воспрещен";

х) отсоединить рукав пневмосистемы обдува рельсов от каждого соединительного рукава тормозной системы и опробовать тормозную систему.

3.74.3. Все снятые и уложенные на настил фермы части и детали щебнеочистительной машины закрепить к ферме машины проволокой ∅ 5 мм в одну нить.

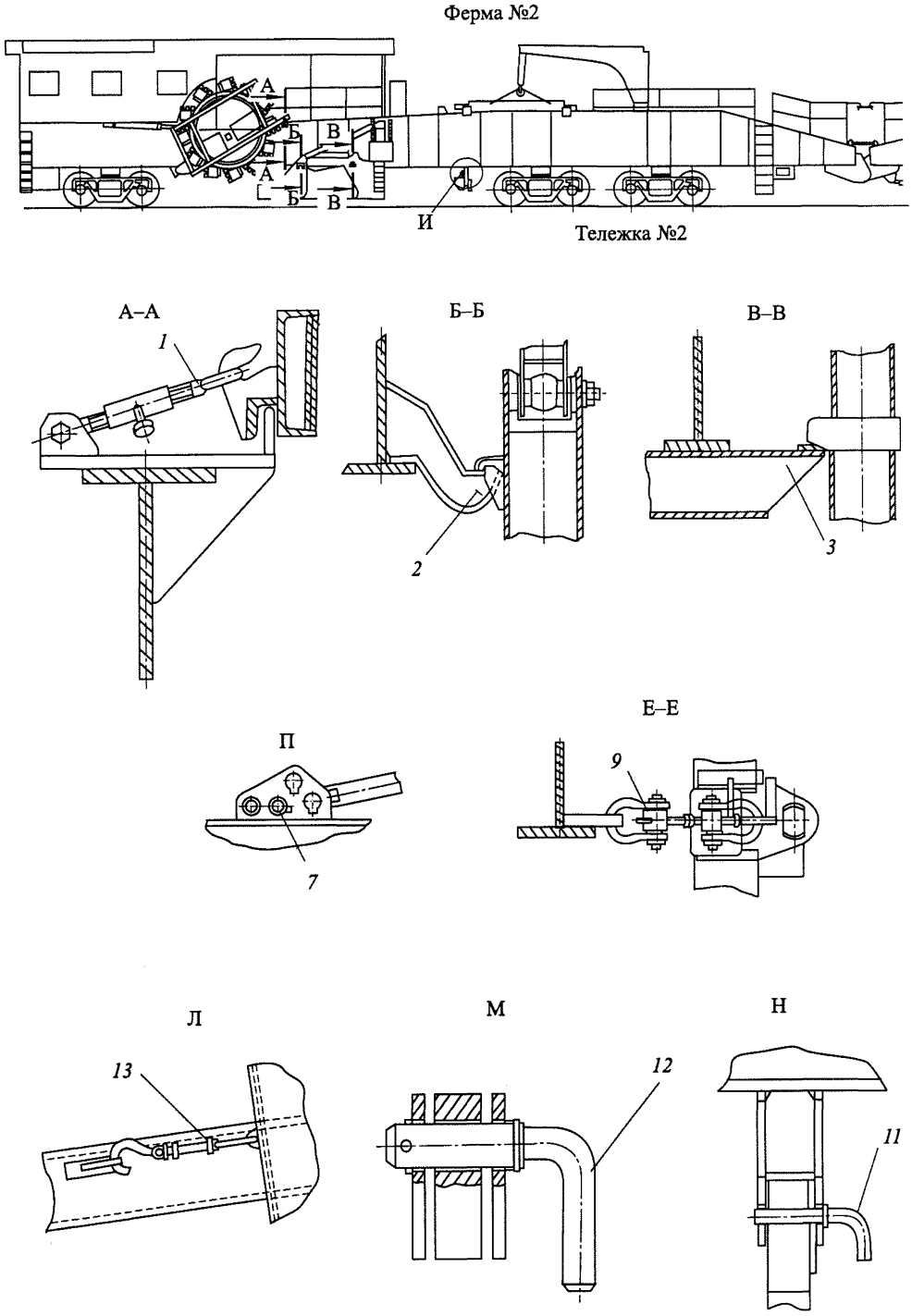
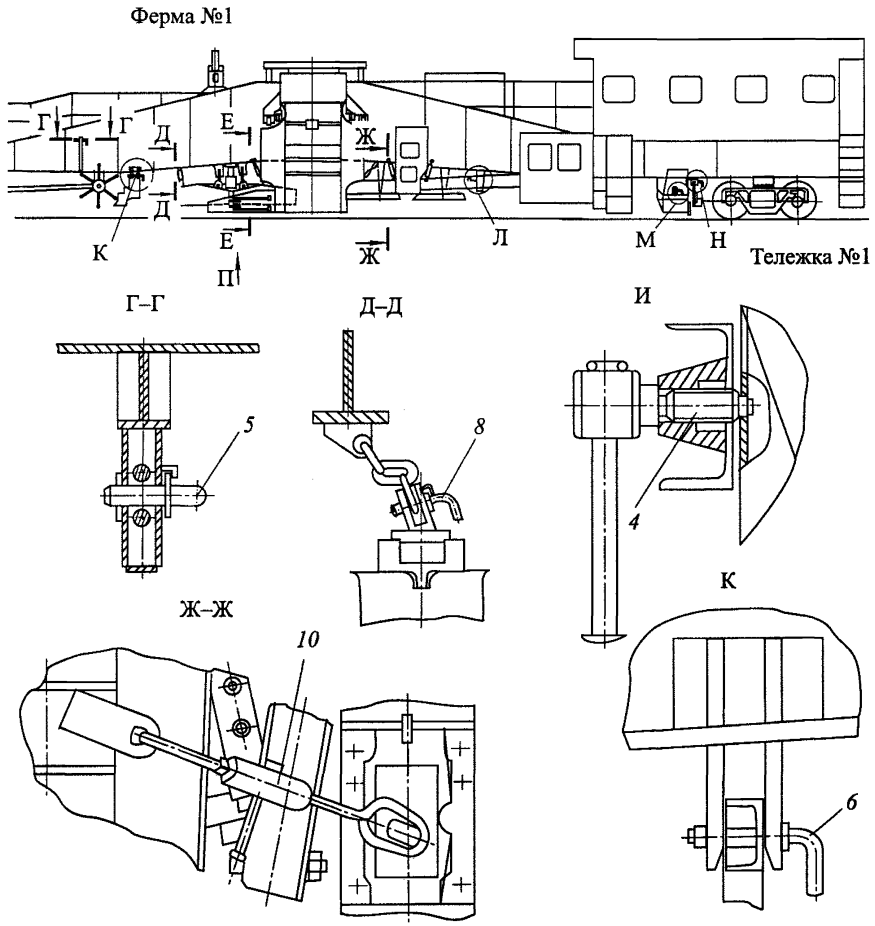


Рис. 69. Схема приведения щебнеочистительной машины ЩОМ-4 в транспортное положение (*начало*)



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление роторов транспортными стяжками *1*	2
Крепление крыльев дозаторов на транспортных кронштейнах *2*	2
Крепление упора корневой части крыла на кронштейнах *3* фермы	2
Крепление рельсовых щеток винтовыми стопорами *4*	2
Крепление устройства для пробивки шпальных ящиков штырями *5*	2
Крепление шпальных щеток транспортными стопорами *6*	2
Крепление крыльев несущей рамы распорками *7*	2
Крепление полумагнитов на двух цепных подвесках стопорными штырями *8*	4
Крепление несущей рамы предохранительным устройством *9*	4
Крепление стоек планировщика транспортными стяжками *10*	4
Крепление рельсошпальных щеток транспортными запорами *11*	2
Крепление лотков транспортными запорами *12*	2
Крепление транспортера транспортными запорами *13*	2

Рис. 69 *(окончание)*

3.75. Щебнеочистительная машина ЩОМ-4М

3.75.1. Щебнеочистительная машина ЩОМ-4М транспортируется отдельным локомотивом или в составе хозяйственного поезда.

3.75.2. Для приведения щебнеочистительной машины ЩОМ-4М в транспортное положение (рис. 70) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) опустить подъемную раму до соприкосновения ее с опорами, расположенными на верхнем поясе фермы № 1; при этом рама должна опираться всеми четырьмя сухарями (платиками), имеющимися на ее нижнем поясе;

в) провернуть средние части батареи со звездочкой и стянуть их между собой специальной винтовой стяжкой;

г) поднять несущую раму в транспортное положение, закрепить транспортными запорами и предохранительным устройством *12*;

д) повернуть крылья несущей рамы, установив их вдоль машины, и закрепить в этом положении распорками *11*;

е) поднять в крайнее верхнее положение роторные устройства, сдвинуть внутрь к продольной оси машины до упора в пояс фермы, установить рамы роторов на опоры и закрепить их транспортными стяжками *1*;

ж) поднять устройство для пробивки шпальных ящиков в крайнее верхнее положение и закрепить его транспортными запорами *7*. Пальцы запорных устройств повернуть ручкой вниз;

з) установить механизмы перекоса и сдвига пути в среднее положение. Электромагнитный подъемник поднять в верхнее положение и зафиксировать винтовыми стяжками *9* и транспортными запорами *10*;

и) концы щебнеочистительной ленты зацепить крюками и натянуть канатами противоположных лебедок, находящихся на несущей раме, дополнительно закрепить их проволокой ∅ 5 мм в одну нить;

к) вывести отвалы планировщика из-под путевой решетки. Поднять стойки планировщиков в верхнее положение и закрепить транспортными стяжками *13*. Отвалы планировщика установить в транспортное положение, развернув передние отвалы вперед, а задние отвалы – назад до упора их в раму транспортера, а затем отвалы попарно стянуть цепями;

л) передвинуть транспортер устройства для отбора щебня в нерабочее крайнее положение (в сторону заднего бункера-распределителя). Лотки бункера-распределителя поднять в верхнее положение. Транспортер и лотки закрепить транспортными стопорами *14*, *16* и винтовыми стяжками;

м) установить стрелу поворотного крана на ферме № 2 вдоль машины, зацепить крюком за строповочную цепь, подсоединенную к ножу, канат грузовой лебедки крана натянуть;

н) снять ограничительный кожух с батареи со звездочками и уложить на настиле фермы № 2;

о) поднять предохранительные захваты рельсов и подвесить на крюки, находящиеся на ферме;

п) поднять шпальные щетки в верхнее положение и застопорить их транспортными стопорами *8*. Боковые секции щеток повернуть внутрь машины и закрепить стопорами;

р) поднять рельсовые щетки в верхнее положение и закрепить их винтовыми стопорами *6* у машин с № 1 по № 7 и винтовыми стяжками *5* у машин с № 8 и далее;

с) поднять рельсошпальные щетки в верхнее положение и застопорить их транспортными стопорами *17*. Боковые шпальные щетки повернуть внутрь к продольной оси машины и закрепить стопорами;

т) поднять транспортер № 1 второго очистного органа в нерабочее положение и закрепить транспортными стопорами *2*;

у) поднять и закрепить транспортными стопорами откидные короба. Развернуть вовнутрь машины подвижные лотки бункера-распределителя и закрепить их транспортными стопорами *4* – для машин ЩОМ-4М с № 1 по № 7. Для машин, начиная с № 8, подвижные лотки поднимаются вверх и закрепляются транспортными стопорами и винтовыми стяжками *3*;

ф) опустить поворотный транспортер до соприкосновения с опорным кронштейном и закрепить транспортными запорами *15*;

х) опустить лотки бункера-распределителя поворотного транспортера в крайнее нижнее положение (максимальный выход штока цилиндра);

ц) освободить рессоры ходовой тележки № 1 от механизма выключения рессор;

ч) отсоединить рукав пневмосистемы обдува рельсов от каждого соединительного рукава тормозной системы и опробовать тормозную систему;

ш) вход на палубу машины оградить цепью с плакатом "Вход воспрещен".

3.75.3. Все снятые и уложенные на настил фермы части и детали щебнеочистительной машины закрепить к ферме машины проволокой ∅ 5 мм в одну нить.

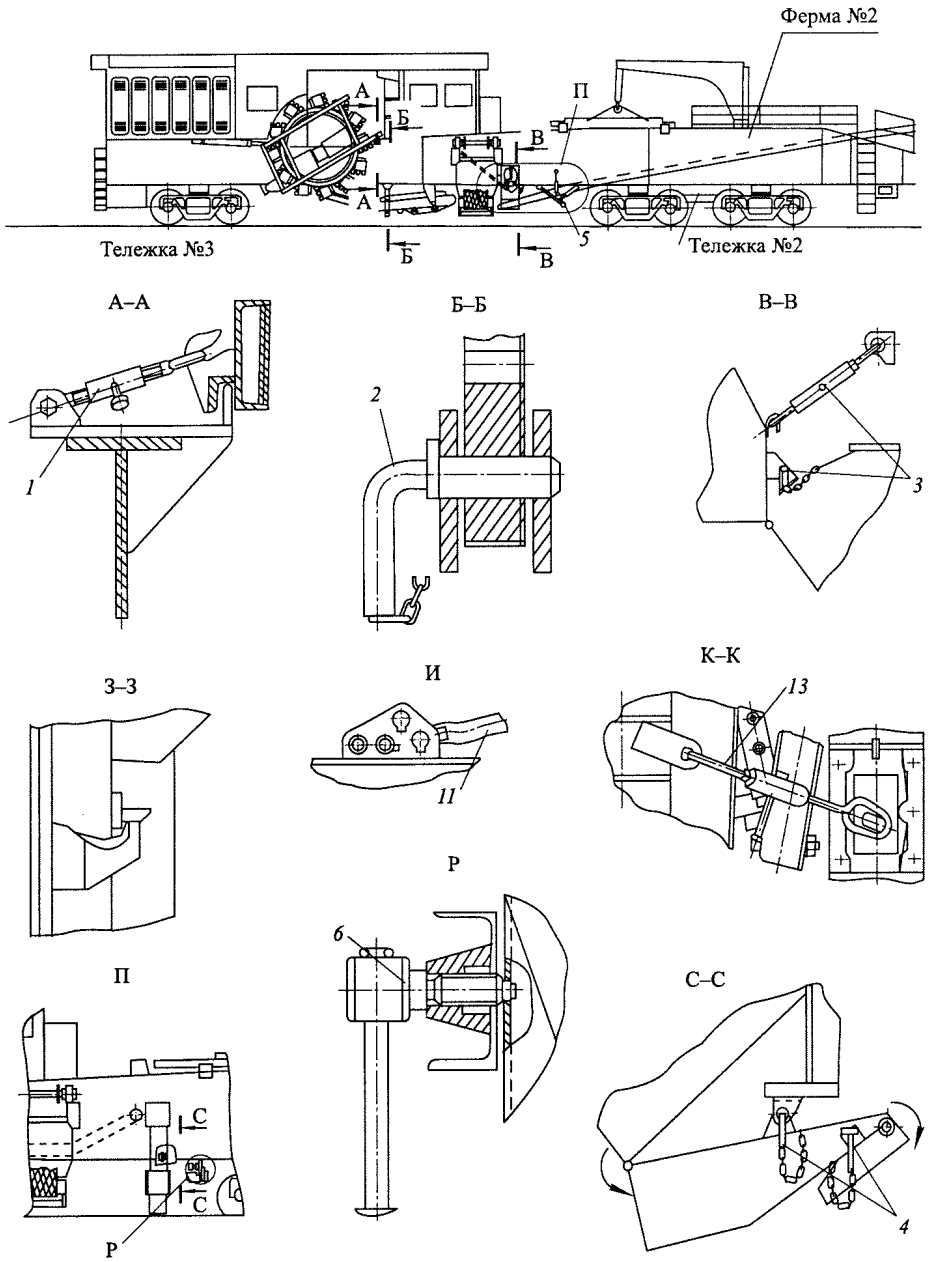


Рис. 70. Схема приведения щебнеочистительной машины ЩОМ-4М в транспортное положение *(начало)*

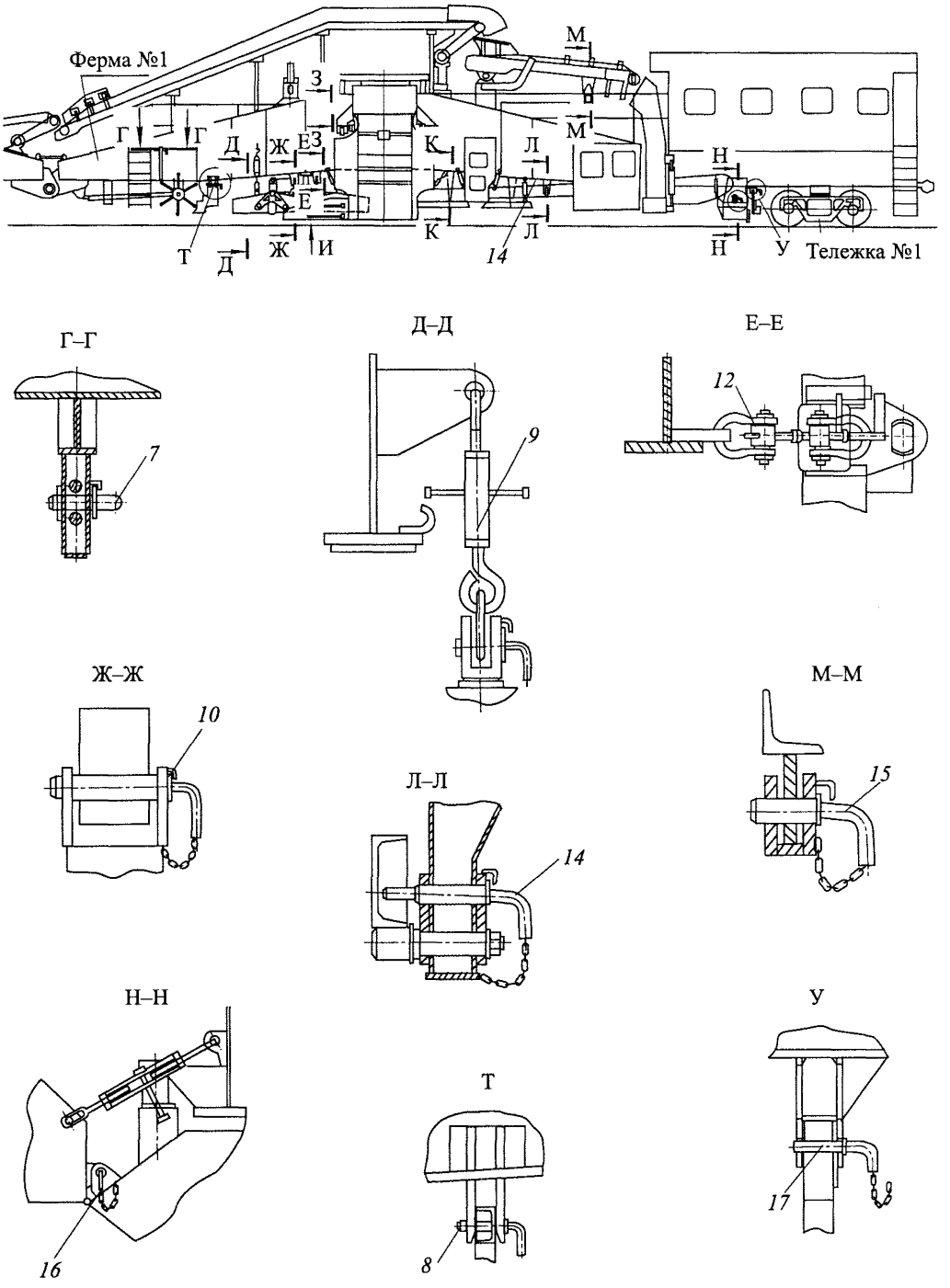


Рис. 70 *(продолжение)*

Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление роторов на запорах и транспортными стяжками *1*	2
Крепление транспортера № 1 транспортными стопорами *2*	2
Крепление устройства для распределения щебня от второго очистного органа транспортными стопорами и стяжками *3*	4
Крепление бункера-распределителя от второго очистного органа транспортными стопорами *4*	4
Крепление рельсовых щеток винтовыми стяжками *5* (с машины № 8 и далее)	2
Крепление рельсовых щеток винтовыми стопорами *6* (для машин с № 1 по № 7)	2
Крепление устройства для пробивки шпальных ящиков транспортными запорами *7*	2
Крепление шпальных щеток транспортными стопорами *8*	2
Крепление электромагнитного подъемника винтовыми стяжками *9*	2
Крепление электромагнитного подъемника транспортными запорами *10*	6
Крепление крыльев несущей рамы распорками *11*	2
Крепление несущей рамы предохранительным устройством *12*	4
Крепление стоек планировщика транспортными стяжками *13*	4
Крепление транспортера отбора щебня транспортными стопорами *14* и винтовыми стяжками	4
Крепление поворотного транспортера транспортными запорами *15*	2
Крепление бункера-распределителя устройства для отбора щебня транспортными стопорами *16* и винтовыми стяжками	6
Крепление рельсошпальных щеток транспортными стопорами *17*	2

Рис. 70 *(окончание)*

3.76. Щебнеочистительная машина ЩОМ-3У

3.76.1. Щебнеочистительная машина ЩОМ-3У транспортируется на своем ходу или отдельным локомотивом.

3.76.2. Для приведения щебнеочистительной машины ЩОМ-3У в транспортное положение (рис. 71) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) вывести выгребное устройство из-под путевой решетки, выключить приводы выгребной цепи, ленты грохота, наклонного и поворотного транспортеров;

в) поднять крылья с выгребными устройствами вверх до упора, повернуть их с направляющими устройствами до параллельного расположения с продольной осью машины;

г) опустить крылья с выгребных устройств на транспортные кронштейны и зафиксировать их винтовыми стопорами *9* и *10*;

д) установить транспортную стяжку *1* и стянуть крылья между собой;

е) установить тележку поворотного транспортера в крайнее положение и закрепить транспортными стопорами *3*;

ж) повернуть поворотный транспортер до упора и закрепить транспортным стопором *2*;

з) поднять подштопывающее устройство в верхнее положение и закрепить стопорными штырями *4*;

и) поднять крылья заправщика балластной призмы в верхнее положение на транспортный упор *5*;

к) поднять заслонки бункера-распределителя в верхнее положение и закрепить стопорными штырями *6*;

л) поднять шпальные щетки в верхнее положение и закрепить стопорными штырями *7*;

м) поднять ленты защитного устройства и закрепить фиксатором *8*;

н) поставить рукоятки переключения режимов работы в транспортное положение и закрепить стопорными штырями *11*;

о) закрепить выгребное устройство с рамой машины цепью *12* со стопором.

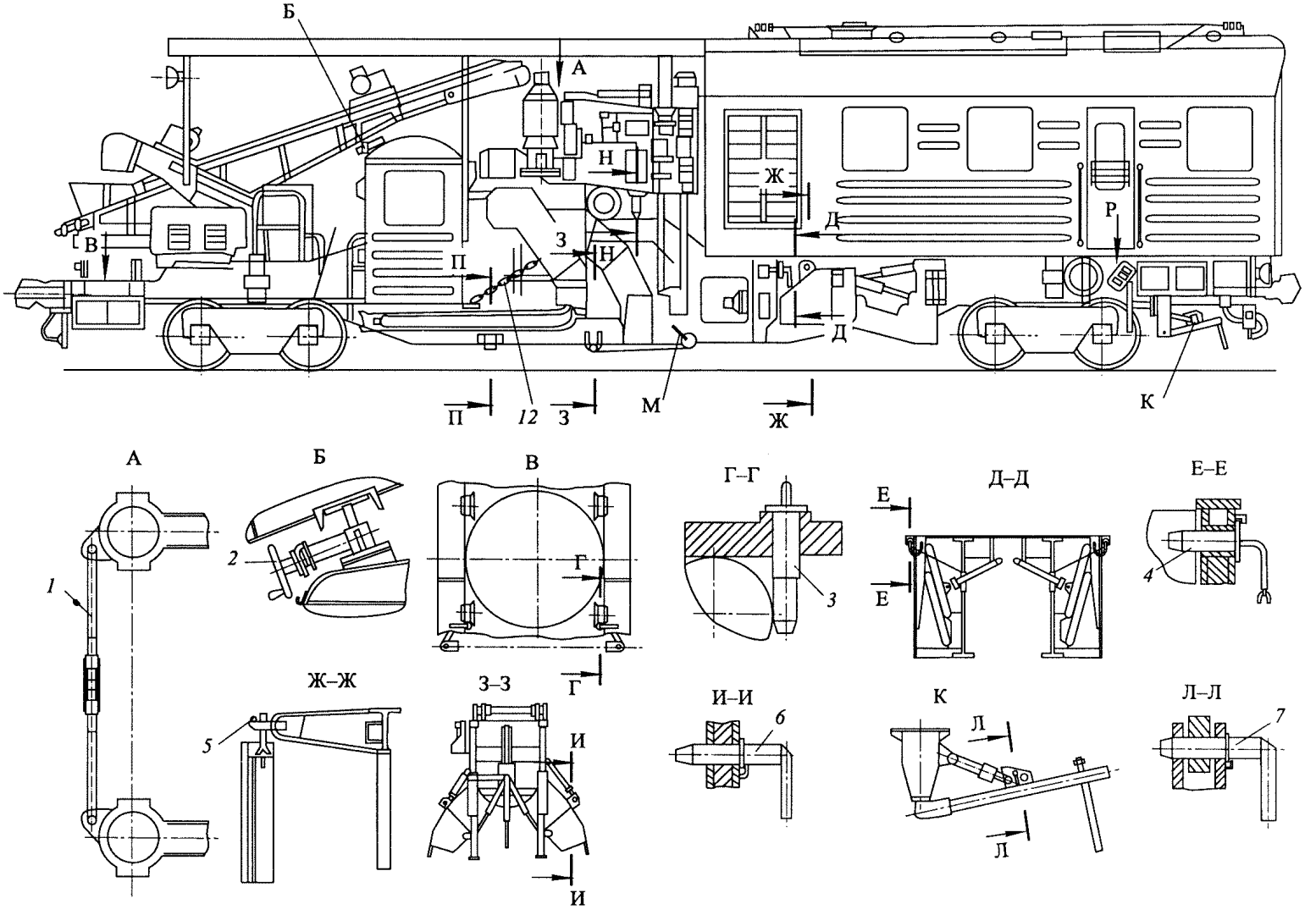
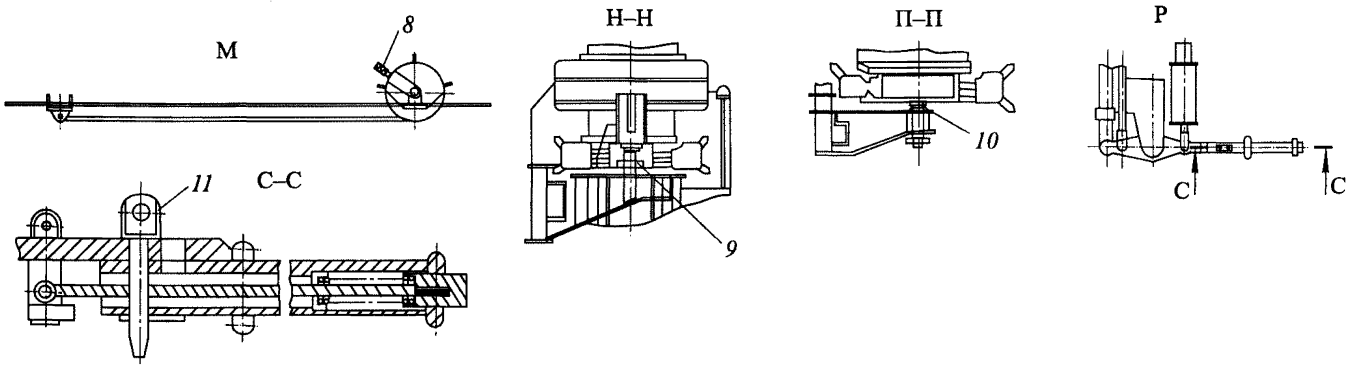

Б
А
Н
Ж
Д
Р
В
З
Н
П
Д
П
12
З
М
Ж
К
А
Б
В
Г–Г
Д–Д
Е–Е
1
2
Г
3
Е
Е
4
Ж–Ж
З–З
И–И
К
Л–Л
5
И
6
Л
7
Г
И
Л

Рис. 71. Схема приведения щебнеочистительной машины ЩОМ-3У в транспортное положение



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление крыльев выгребных устройств транспортной стяжкой *1*	1	Крепление шпальных щеток стопорными штырями *7*	2
		Крепление ленты защитного устройства фиксатором *8*	2
Крепление рамы поворотного транспортера транспортным стопором *2*	1	Фиксация крыльев выгребных устройств винтовыми стопорами *9*	2
Крепление тележки поворотного транспортера стопорами *3*	2	Фиксация выгребных устройств винтовыми стопорами *10*	2
Крепление рамы подштопывающего устройства стопорными штырями *4*	2	Фиксация рукояток переключения режимов работы стопорными штырями *11*	4
Крепление крыла заправщика балластной призмы упором *5*	2	Фиксация корпуса выгребного устройства цепью *12* со стопором	2
Крепление заслонок бункера-распределителя стопорными штырями *6*	2		

3.77. Щебнеочистительная машина ЩОМ-6Б (ЩОМ-6БМ)

3.77.1. Щебнеочистительные машины ЩОМ-6Б и ЩОМ-6БМ транспортируются отдельным локомотивом или в составе хозяйственного поезда.

3.77.2. Для приведения щебнеочистительной машины ЩОМ-6Б (ЩОМ-6БМ) в транспортное положение (рис. 72) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) отключить выгребную цепь, загрузочный конвейер, грохот, конвейер отбора засорителей от щебнеочистительного устройства, а также конвейеры отбора загрязнителей и поворотный конвейер;

в) поворотный конвейер привести в транспортное положение, для чего развернуть его под углом приблизительно 45° к оси пути, опустить приводную часть конвейера, затем медленно развернуть конвейер, установить вдоль оси машины и опустить приводную часть до упора; зафиксировать конвейер винтовыми стяжками *1* с двух сторон;

г) цепь выгребного устройства (шесть звеньев) фиксируется четырьмя штырями в выгребной балке, зафиксированные звенья отсоединить от основной цепи с двух сторон посредством демонтажа соединительных пальцев, вынуть два пальца, соединяющие балку с коленами желобов,

желоба вывести из-под пути и установить приваренными на них скобами на специальные опоры со штырями. Каждый желоб *4* притянуть к ферме двумя винтовыми стяжками *7*;

д) выгребную балку с цепями вывесить электрическими талями, установить на кронштейны фермы и зафиксировать двумя пальцами, ранее соединявшими выгребную балку с коленами желобов. Пальцы зафиксировать стопорами *10*;

е) застопорить цепь в коленах желобов двумя пальцами, по одному с каждой стороны;

ж) электромагнитный подъемник поднять вверх до упора и зафиксировать винтовыми стяжками *2* к ферме машины;

з) бункер-дозатор поднять и зафиксировать двумя стопорами *8* (по одному с каждой стороны);

и) планировщик балласта поднять вверх и зафиксировать двумя винтовыми стяжками *3*;

к) грохот закрепить к охватывающей его раме с двух сторон винтовыми упорами *5* и стопорами *6*;

л) измерительную тележку привести в транспортное положение и зафиксировать винтовой стяжкой *9*.

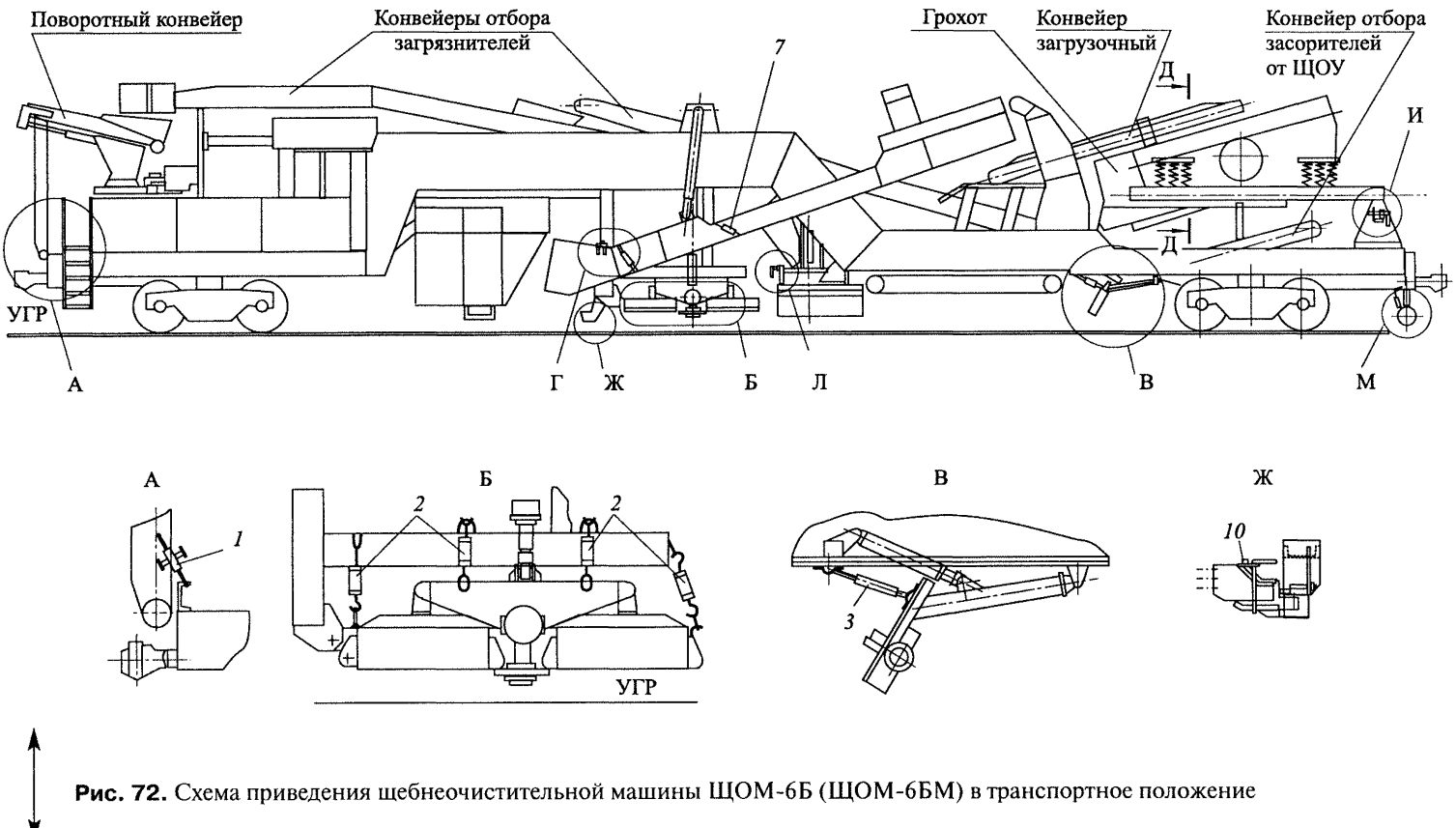
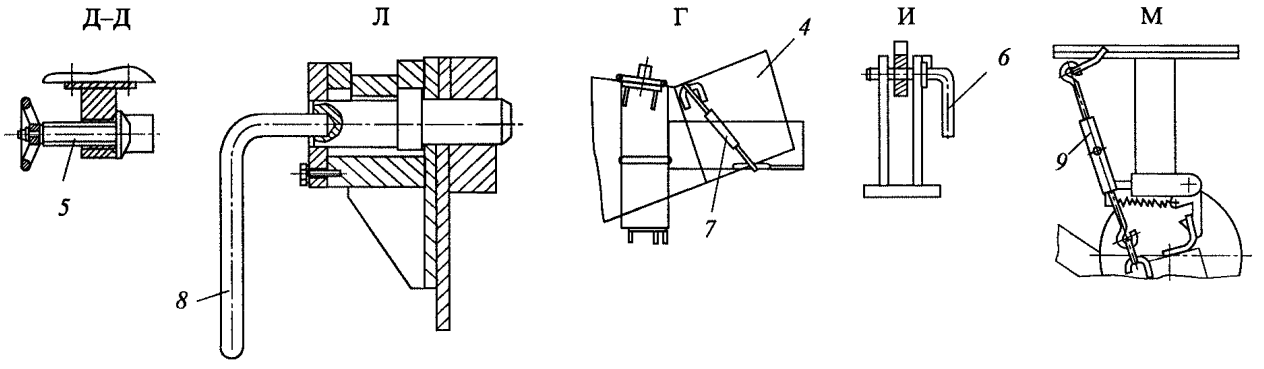


Рис. 72. Схема приведения щебнеочистительной машины ЩОМ-6Б (ЩОМ-6БМ) в транспортное положение



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Фиксация поворотного конвейера винтовыми стяжками *1*	2	Крепление грохота стопорами *6*	2
Крепление электромагнитного подъемника винтовыми стяжками *2*	8	Крепление желобов винтовыми стяжками *7*	2
Крепление планировщика балласта винтовыми стяжками *3*	2	Подъем и крепление бункера-дозатора стопором *8*	4
Установка желобов *4* на опоры	2	Крепление измерительной тележки винтовой стяжкой *9*	2
Крепление грохота винтовыми упорами *5*	2	Фиксация выгребной балки с цепями пальцами со стопорами *10*	6

3.78. Щебнеочистительная машина ЩОМ-6Р

3.78.1. Щебнеочистительная машина ЩОМ-6Р транспортируется отдельным локомотивом или в составе хозяйственного поезда.

3.78.2. Для приведения щебнеочистительной машины ЩОМ-6Р в транспортное положение (рис. 73) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) роторы (левый и правый) поднять и заправить в транспортное положение, для чего раму ротора через специальную прокладку с зубом опереть на балку *1*, приваренную к ферме машины. Проконтролировать правильность фиксации дублирующей системы, представляющей собой кронштейн *2* с упором, на котором при обрыве основного транспортного крепления удержится рама ротора;

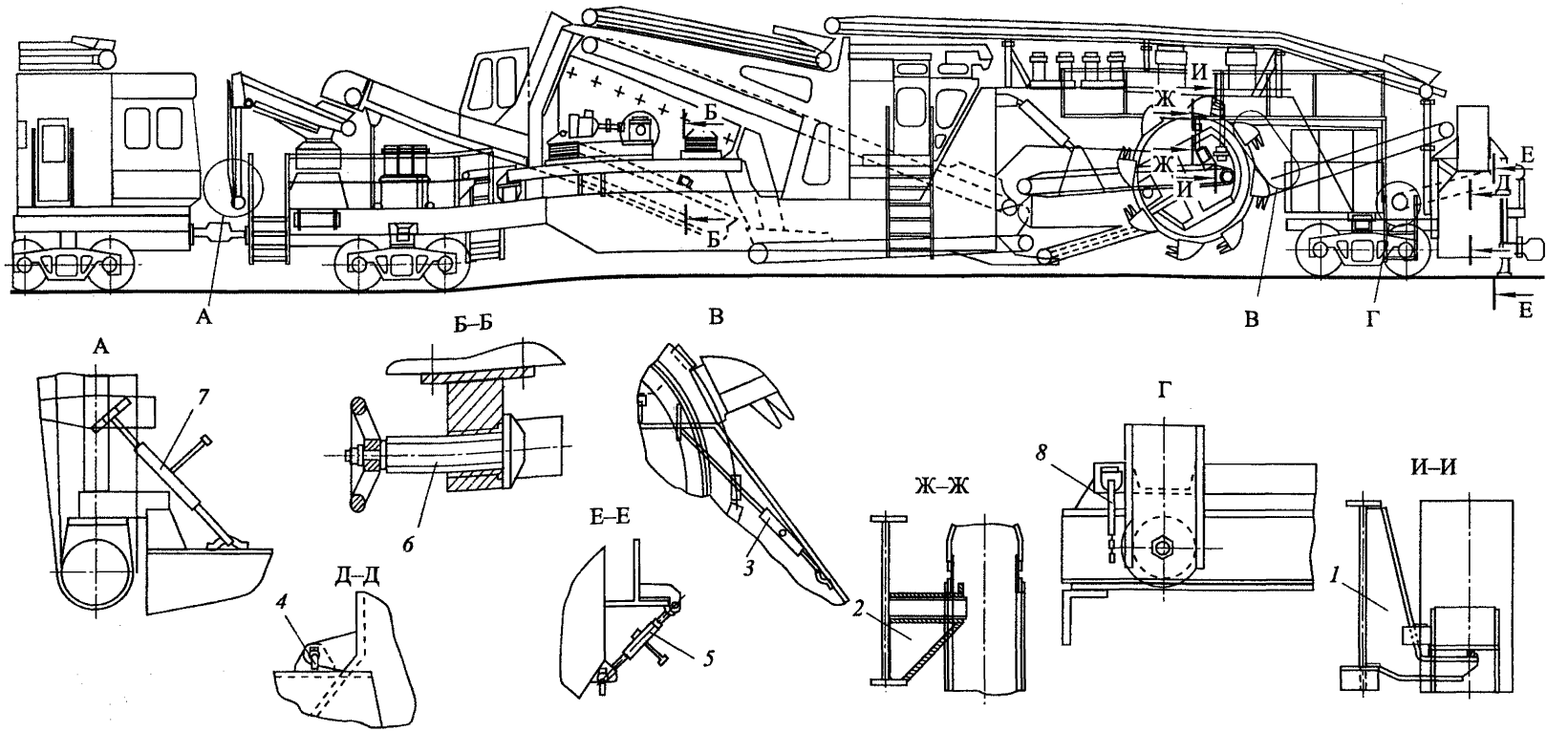
в) дополнительно притянуть роторы к раме винтовыми стяжками *3*;

г) короба и откидные лотки бункера-рассекателя привести в транспортное положение и зафиксировать специальными винтовыми стяжками *5* и фиксирующими пальцами *4*;

д) грохот закрепить с двух сторон винтовыми упорами *6*;

е) поворотный конвейер привести в транспортное положение, для чего, под углом приблизительно 45° к оси пути, приводную часть конвейера опустить, повернуть к оси машины и опустить далее до упора в специальные упоры на ферме машины, зафиксировав специальными винтовыми стяжками *7* с двух сторон;

ж) концевой конвейер привести в транспортное положение, для чего отодвинуть его до упора и зафиксировать специальным пальцем (стопором) *8*.



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Установка рамы ротора на балку *1*	2	Крепление коробов винтовыми стяжками *5*	2
Установка рамы ротора на кронштейн *2*	2	Крепление грохота к раме винтовыми упорами *6*	1
Крепление ротора к ферме винтовыми стяжками *3*	2	Крепление приводной части винтовыми стяжками *7*	1
Фиксация лотков бункера пальцами *4*	2	Крепление концевого конвейера пальцем *8*	1

Рис. 73. Схема приведения щебнеочистительной машины ЩОМ-6Р в транспортное положение

3.79. Щебнеочистительная машина ЩОМ-МФ

3.79.1. Щебнеочистительная машина ЩОМ-МФ транспортируется отдельным локомотивом или в составе хозяйственного поезда.

3.79.2. Для приведения щебнеочистительной машины ЩОМ-МФ в транспортное положение (рис. 74) необходимо:

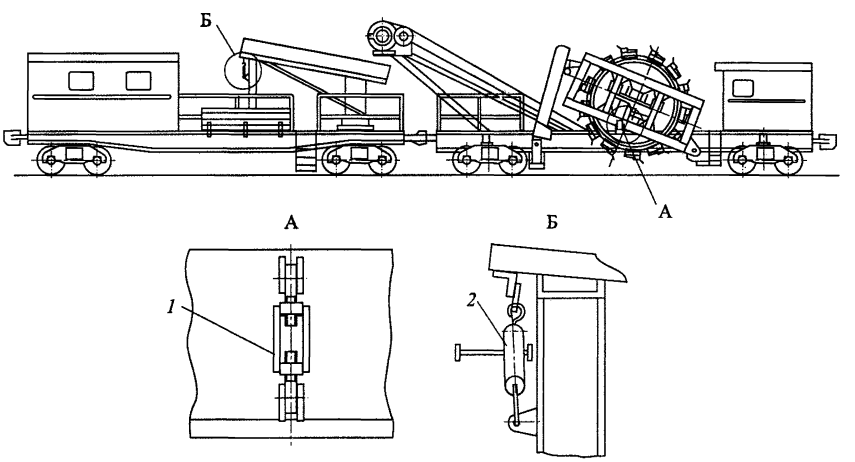
а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) ротор устройства для вырезки щебня поднять в крайнее верхнее положение и, сдвинув к оси машины до упора, зафиксировать его транспортным запором *1*;

в) поворотный транспортер установить вдоль оси машины и закрепить его винтовыми стяжками *2*;

г) наружные и внутренние крышки бункера хоппер-дозатора щебнеочистительного устройства закрыть, дозатор поднять на отметку "Транспортное положение" шкалы стопора фиксатора, подпереть крышки бункера и закрепить в этом положении двумя винтовыми стопорами-фиксаторами и четырьмя транспортными запорами (по два с каждой стороны) к раме вагона;

д) краны управления и разобщительные краны закрыть.



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление ротора транспортным запором *1*	1
Крепление поворотного транспортера винтовыми стяжками *2*	2

Рис. 74. Схема приведения щебнеочистительной машины ЩОМ-МФ в транспортное положение

3.80. Щебнеочистительная машина СЧ-600 (СЧ-601)

3.80.1. Транспортирование щебнеочистительных машин СЧ-600, СЧ-601 производится отдельным локомотивом или в составе хозяйственного поезда.

3.80.2. Для приведения щебнеочистительных машин СЧ-600, СЧ-601 в транспортное положение (рис. 75) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) отключить привод рабочего хода согласно инструкции по эксплуатации;

в) очистить от балласта выгребное устройство, транспортер и грохот в режиме холостой работы;

г) установить выгребную цепь в необходимом месте для ее разъединения и фиксации к желобам и балке специальными пальцами *7*;

д) разъединить соединения балки с желобами;

е) балку установить в транспортное положение и зафиксировать;

ж) грохот перевести в транспортное положение, установив вместо пружин транспортный запор *1*, комплектуемый с машиной;

з) желоба выгребного устройства привести в транспортное положение и зафиксировать пальцами *2*;

и) подъемно-рихтовочное устройство привести в транспортное положение и зафиксировать пальцами *3*;

к) распределитель щебня привести в транспортное положение и зафиксировать пальцами *4*;

л) поворотный конвейер привести в транспортное положение и застопорить фиксатором *5*;

м) цилиндр смещения выгребного устройства привести в транспортное положение и зафиксировать крюком *6*;

н) измерительное устройство поднять в транспортное положение и зафиксировать цепями *8*;

о) отключить привод рабочей ходовой части, переведя коробку передач в транспортный режим.

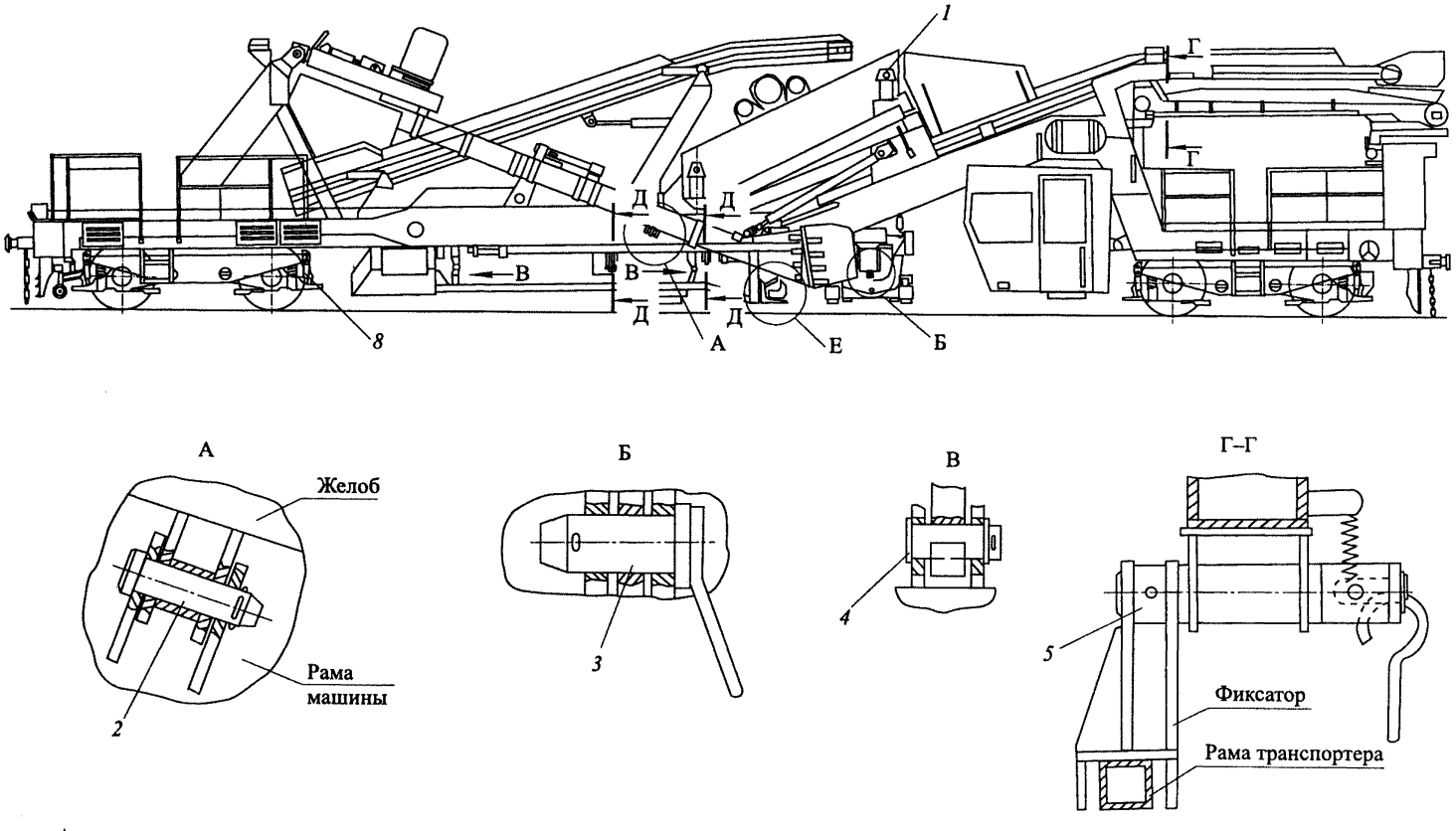
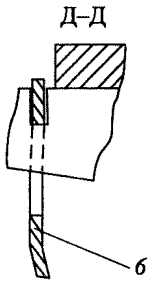
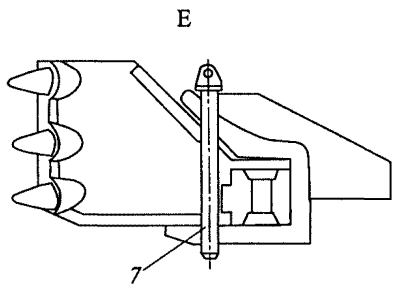


Рис. 75. Схема приведения щебнеочистительной машины СЧ-600 (СЧ-601) в транспортное положение





Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Фиксирование грохота транспортным запором *1*	4	Крепление поворотного конвейера фиксатором *5*	1
Крепление желобов выгребного устройства пальцами *2*	2	Транспортное крепление цилиндра смещения выгребного устройства крюком *6*	2
Крепление подъемно-рихтовочного устройства пальцами *3*	2	Фиксация выгребной цепи к балке пальцами *7*	
Крепление распределителя щебня пальцами *4*	4	Фиксация измерительного устройства цепями *8*	

3.81. Щебнеочистительная машина СЧУ-800

3.81.1. Транспортирование щебнеочистительной машины СЧУ-800 производится отдельным локомотивом или в составе хозяйственного поезда.

3.81.2. Для приведения щебнеочистительной машины СЧУ-800 в транспортное положение необходимо привести в транспортное положение рабочую добывающую секцию и рабочую очистную секцию машины.

3.81.3. Для приведения в транспортное положение рабочей добывающей секции щебнеочистительной машины СЧУ-800 (рис. 76) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) разгребное устройство (шнеки) поднять в транспортное положение и зафиксировать пальцами *1* с предохранителями, завести под желоб концы шнеков и закрепить на фиксирующую подвеску посредством пальцев *1* с предохранителями;

в) выгребные планки с частями баровой цепи на транспортных консолях зафиксировать пальцами *2*;

г) крюки полиспастов зацепить за петли короткой или длинной планки *3* и натянуть подвески. Управляющий элемент уложить в транспортный ящик;

д) подвеску геотекстиля демонтировать – поперечную штангу уложить в вилках на нисходящем желобе и закрепить стопорами *4*, а цепные подвески уложить в шкаф, находящийся на раме машины;

е) защитное ограждение задвинуть и наклонить в транспортное положение; ограждение зафиксировать цепными подвесками *5*;

ж) пробивное устройство поднять в транспортное положение и зафиксировать стяжным болтом *6*;

з) желоба поднять в транспортное положение и каждый из них укрепить фиксирующими пальцами *7* с упругими предохранителями. Подгребные плуги прижать к рабочей кабине;

и) длинные трамбующие планки уложить в лунку с роликами на раме сателлита и каждую зафиксировать пальцами *8*;

к) короткие трамбующие планки уложить в ящик *9*, расположенный на передней части платформы машины;

л) делитель балласта поднять в транспортное положение и зафиксировать крюковым механизмом *10*;

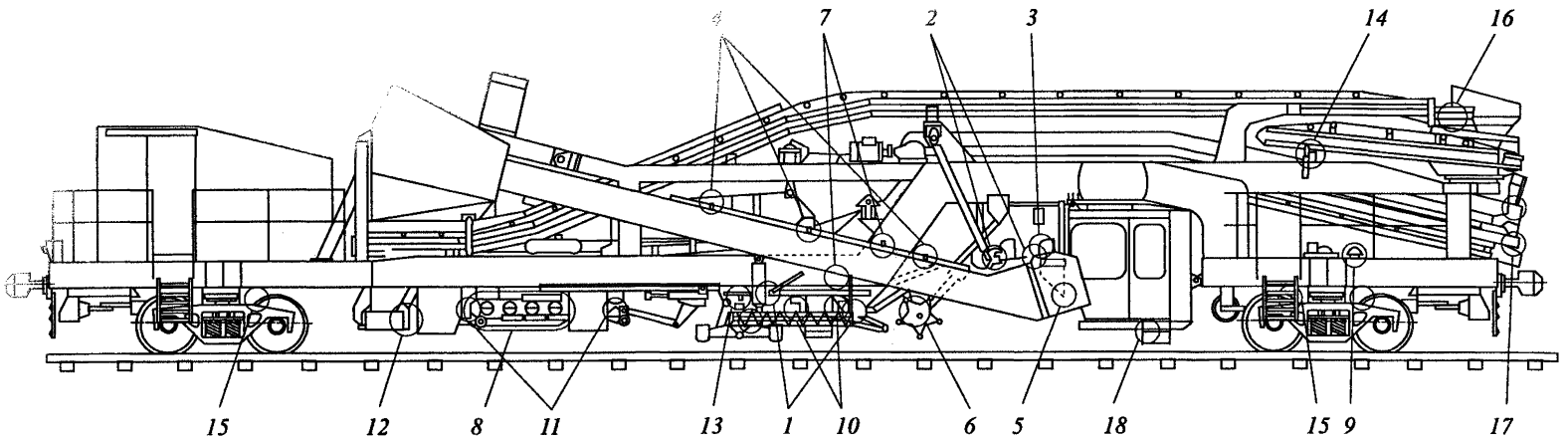
м) сателлит поднять в транспортное положение и зафиксировать крюковым механизмом *11*;

н) поперечный транспортер перевести в среднее положение и зафиксировать пальцем *12*;

о) подъемное устройство привести в транспортное положение и зафиксировать пальцами *13*;

п) поворотный транспортер установить в транспортное положение и зафиксировать вручную поворотом фиксирующего механизма *14*;

р) измерительные устройства на обеих тележках поднять в транспортное положение и зафиксировать цепями *15*;



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление разгребного устройства пальцами *1*	2	Фиксация поперечного транспортера пальцем *12*	1
Фиксация выгребных планок пальцами *2*	2	Фиксация подъемного устройства пальцами *13*	2
Крепление крюков полиспастов за петли планок *3*	2	Фиксация поворотного транспортера фиксирующим механизмом *14*	1
Крепление подвески геотекстиля стопором *4*	3		
Фиксация защитного ограждения цепями *5*	2	Фиксация измерительного устройства цепями *15*	2
Фиксация пробивного устройства болтом *6*	1	Крепление загрузочной воронки сортировочного транспортера цепями *16*	1
Фиксация желобов пальцами *7*	2		
Фиксация длинных трамбующих планок пальцами *8*	4	Крепление загрузочной воронки транспортера подачи балласта цепями *17*	1
Фиксация коротких трамбующих планок бортами ящика *9*	2		
Фиксация делителя балласта крюками *10*	1	Крепление ступеней в транспортном положении защелками *18*	2
Установка сателлита в транспортное положение и крепление крюковыми механизмами *11*	4		

Рис. 76. Схема приведения рабочей добывающей секции щебнеочистительной машины СЧУ-800 в транспортное положение

с) загрузочную воронку сортировочного транспортера наклонить в транспортное положение и закрепить цепями *16*;

т) загрузочную воронку транспортера подачи балласта наклонить в транспортное положение и закрепить предохранительными цепями *17*;

у) ступени по обеим сторонам рабочей кабины установить в транспортное положение и закрепить защелками *18*;

ф) демонтировать все дистанционные пульты управления и разместить в кабине.

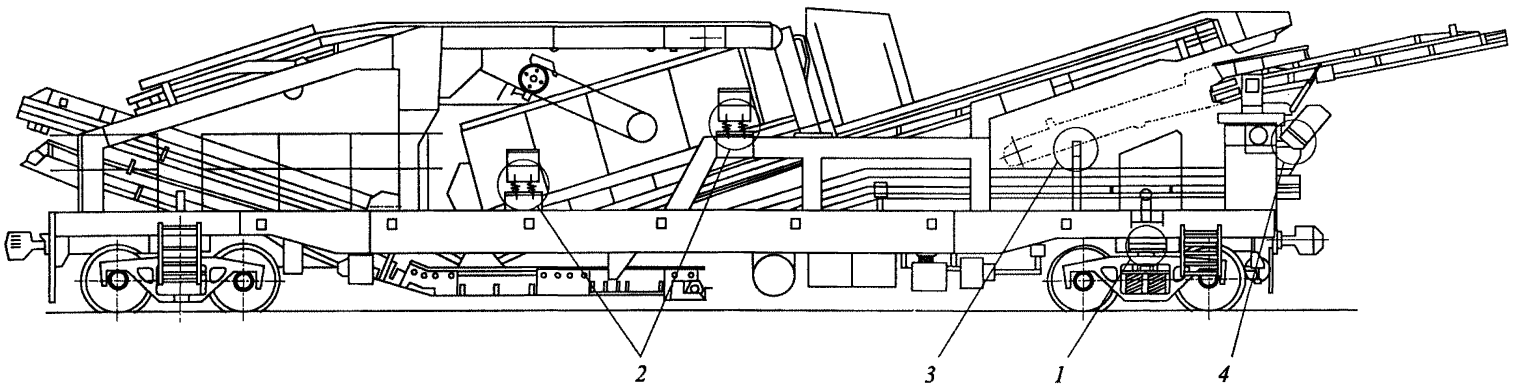
3.81.4. Для приведения в транспортное положение рабочей очистной секции щебнеочистительной машины СЧУ-800 (рис. 77) необходимо:

а) закрепить узел наклона рамы машины стопорными пальцами *1*;

б) закрепить грохот винтовыми упорами *2*;

в) поворотный транспортер повернуть в транспортное положение, уложить на опоры и зафиксировать транспортной скобой *3*;

г) приемные бункера установить в транспортное положение и закрепить предохранительными цепями *4*.



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление узла наклона рамы машины пальцами *1*	2	Крепление поворотного транспортера транспортной скобой *3*	1
Крепление грохота винтовыми упорами *2*	2	Крепление приемных бункеров цепями *4*	1

Рис. 77. Схема приведения рабочей очистной секции щебнеочистительной машины СЧУ-800 в транспортное положение

3.82. Электробалластер ЭЛБ-1

3.82.1. Электробалластер ЭЛБ-1 транспортируется отдельным локомотивом или в составе хозяйственного поезда.

3.82.2. Для приведения электробалластера ЭЛБ-1 в транспортное положение (рис. 78) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) установить механизмы сдвига и перекоса пути в среднее положение, контролируя его по показаниям стрелок шкалы сдвига и шкалы перекоса, которые должны находиться в среднем нулевом положении;

в) поднять электромагнитный подъемник в верхнее положение, закрепить электромагниты к ферме машины транспортными винтовыми стяжками *5* – по две стяжки на каждой стороне машины. Предохранительные клещевые рельсовые захваты *6* подвесить на специальные крюки, приваренные к ферме;

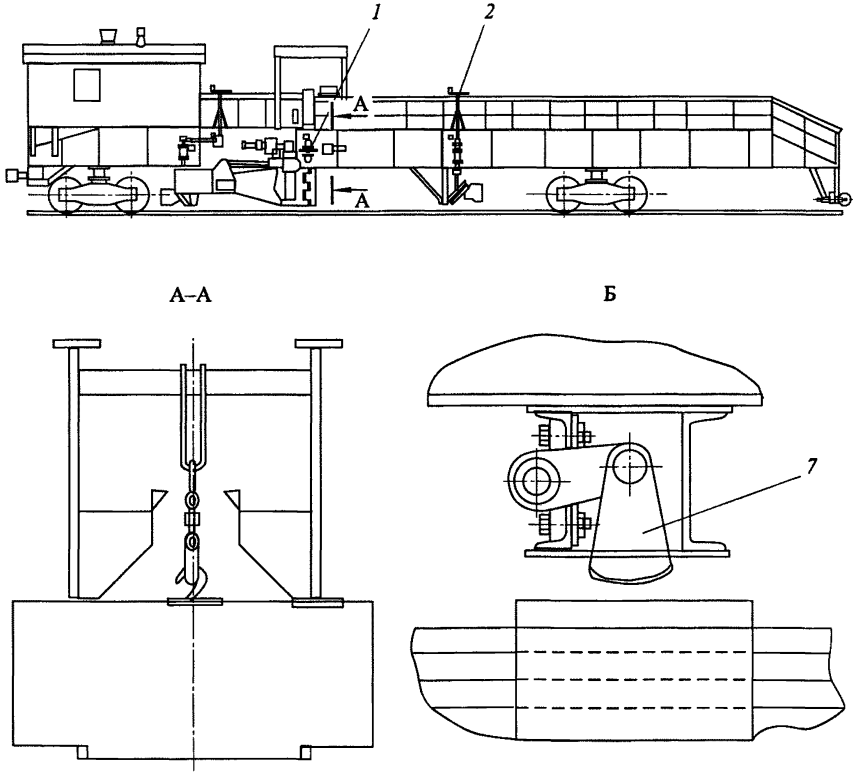


Рис. 78. Схема приведения электробалластера ЭЛБ-1 в транспортное положение (*начало*)

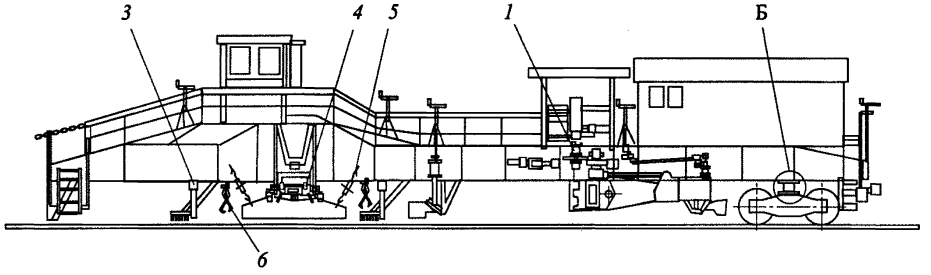
г) поднять балластерную раму в верхнее положение до совпадения отверстий в ушках подвижной рамы с отверстиями в сухарях, приваренных к направляющим неподвижной рамы, установить в совмещенные отверстия сухарей и ушек валики *4* – по два валика с каждой стороны машины. Рукоятки валиков завести в скобы;

д) освободить рессоры ходовой тележки № 1, винты механизмов выключения рессор *7* вывернуть в верхнее положение;

е) поднять шпальные щетки *3* в верхнее положение, боковые секции щеток повернуть внутрь машины и закрепить к раме щеток проволокой ∅ 3 мм в одну нить;

ж) поднять рельсовые щетки в верхнее положение, рабочие плужки щеток повернуть вверх и закрепить транспортными штырями *2*, дополнительно закрепить плужки к кронштейнам проволокой ∅ 3 мм в одну нить;

з) установить дозаторы в транспортное положение, для чего установить подкрылок каждого дозатора в среднее положение и зафиксировать



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление щитов дозаторов винтовыми стяжками *1*	2
Подъем плужков рельсовых щеток и закрепление их штырями *2*	8
Подъем шпальных щеток *3* при помощи винтов и крепление их к раме проволокой	4
Крепление балластерной рамы при помощи запорных валиков *4*	4
Крепление электромагнитов винтовыми стяжками *5* к кронштейнам фермы	4
Подвешивание предохранительных рельсовых захватов *6* на крюки	4
Освобождение рессор механизмом *7*	2

Рис. 78 (*окончание*)

стопорным пальцем, поднять щиты и крылья в верхнее положение и установить их параллельно ферме, укрепить крылья дозаторов на транспортных кронштейнах, щиты подвесить винтовыми стяжками *1* на пет-

лях балок, приваренных к ферме машины. Винтовые стяжки затянуть;

и) оградить вход на палубу машины цепью с плакатом "Вход посторонним воспрещен".

3.83. Электробалластер ЭЛБ-3

3.83.1. Электробалластер ЭЛБ-3 транспортируется отдельным локомотивом или в составе хозяйственного поезда.

3.83.2. Для приведения электробалластера ЭЛБ-3 в транспортное положение (рис. 79) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) поднять балластерные рамы в верхнее положение до совпадения от-

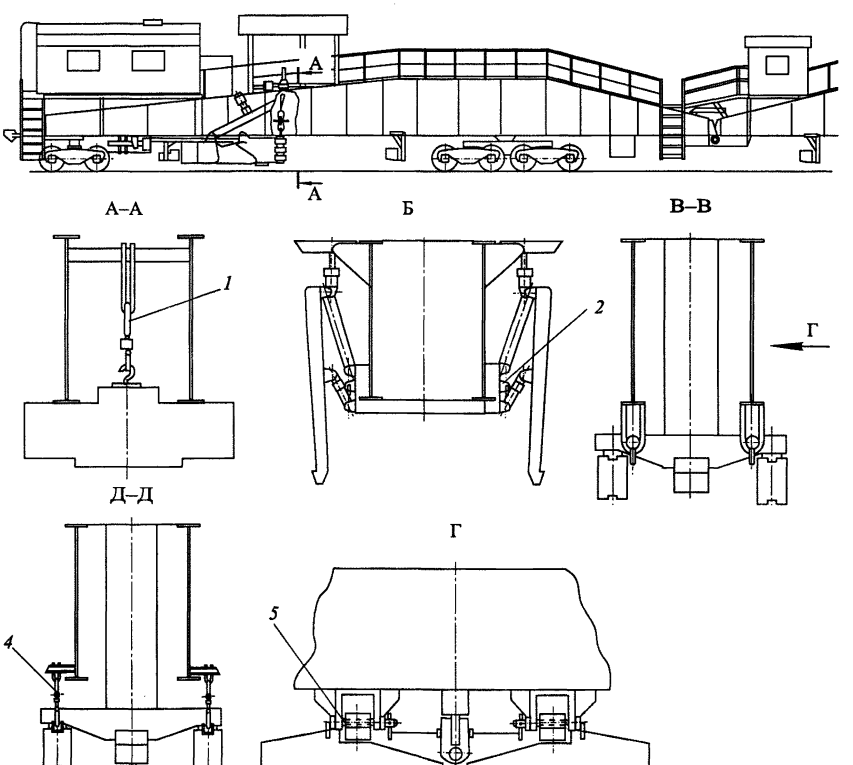
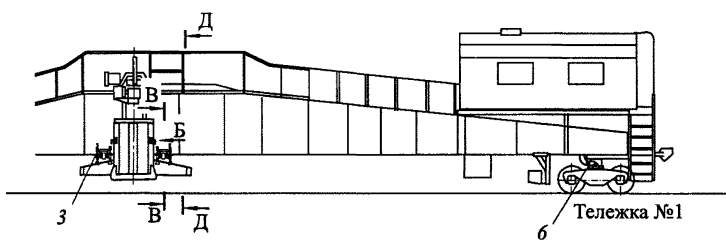


Рис. 79. Схема приведения электробалластера ЭЛБ-3 в транспортное положение *(начало)*

верстий в ушках подвижной рамы с отверстиями в кронштейнах вертикальных балок фермы, установить в совмещенные отверстия валики *2* и повернуть их так, чтобы стопорные планки препятствовали выходу валиков из запорного устройства;

в) поднять электромагнитный подъемник механизма подъема в верхнее положение, закрепить электромагниты к ферме машины транспортными винтовыми стяжками *3* и двухзвенными подвесками *4* (по две стяжки и по две подвески с каждой стороны машины);

г) закрепить поперечные балки подвески электромагнитов транспортными запорами, установив в совмещенные отверстия балок и скоб, приваренных к нижнему поясу фермы, валики *5*. Планки валиков повернуть так, чтобы исключить возможность случайного выхода валиков из запорного устройства;



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление щита дозатора винтовой стяжкой *1*	1
Крепление балластерной рамы при помощи запорных валиков *2*	4
Крепление электромагнитов винтовыми стяжками *3* к кронштейнам фермы	4
Крепление электромагнитов двухзвенной подвеской *4*	4
Крепление поперечных балок транспортными запорами (валиками) *5*	4
Освобождение рессор от механизма выключения *6*	2

Рис. 79 *(окончание)*

д) предохранительные клещевые рельсовые захваты подвесить на специальные крюки, приваренные к ферме;

е) установить дозатор в транспортное положение, для чего установить подкрылок дозатора в среднее положение и зафиксировать стопорным пальцем, поднять щит и крылья в верхнее положение и установить их параллельно ферме, укрепить крылья дозатора на транспортных кронштей-

нах, щит подвесить винтовой стяжкой *1* на петле балки, приваренной к ферме машины. Винтовую стяжку затянуть;

ж) поднять шпальные и рельсовые щетки в верхнее положение, боковые секции шпальных щеток повернуть внутрь фермы и закрепить штырями;

з) освободить рессоры ходовой тележки № 1 от механизма выключения рессор *б*;

и) оградить вход на палубу машины цепью с плакатом "Вход воспрещен".

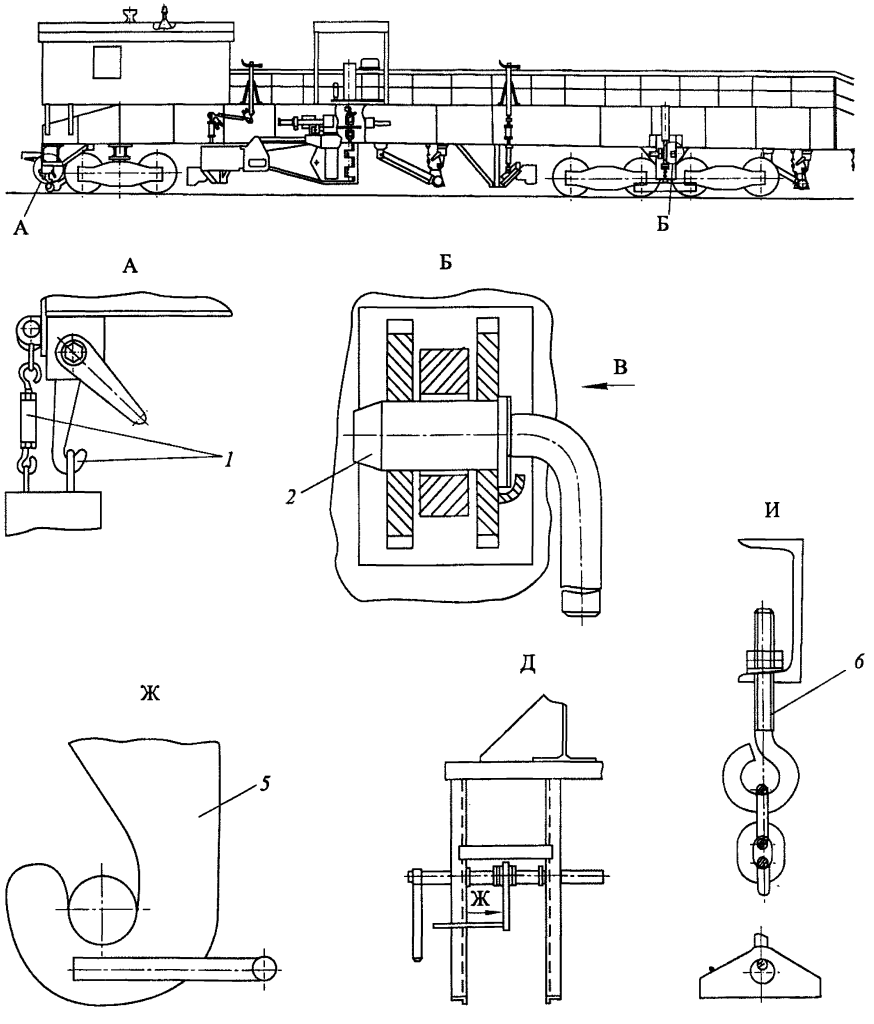
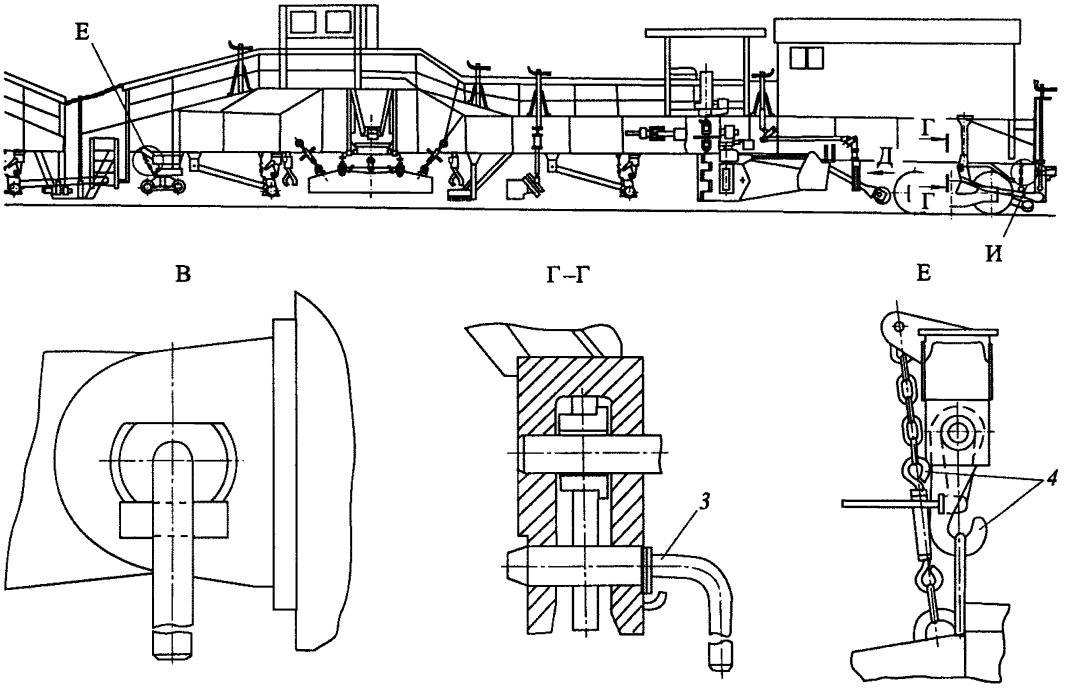


Рис. 80. Схема приведения электробалластеров ЭЛБ-1 и ЭЛБ-3 с рихтовочным устройством системы МИИТ в транспортное положение (*начало*)

3.84. Электробалластеры ЭЛБ-1 и ЭЛБ-3 с рихтовочным устройством системы МИИТ

3.84.1. Электробалластеры ЭЛБ-1 и ЭЛБ-3 с рихтовочным устройством системы МИИТ транспортируются отдельным локомотивом или в составе хозяйственного поезда.

3.84.2. Для приведения электробалластеров ЭЛБ-1 и ЭЛБ-3 (рис. 80) в транспортное положение необходимо:



Содержание работ	Количество мест крепления
Закрепление концевых и следящих тележек рихтующего устройства винтами и стяжками *1*	14
Закрепление виброуплотнителя стопорными штырями *2*	2
Закрепление плуга-рыхлителя стопорными штырями *3*	2
Закрепление механизма прижатия пути крюками и стяжками *4*	2
Закрепление масштабных катков на крюках *5*	2
Закрепление плуга-рыхлителя винтовой стяжкой *6*	2

Рис. 80 *(окончание)*

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) привести в транспортное положение электробалластер в соответствии с требованиями пунктов 3.82 и 3.83 настоящей Инструкции;

в) выпустить воздух из механизмов натяжения струн, струны и концевые рукава рабочей магистрали снять с машины и транспортировать в хозяйственной будке электробалластера;

г) поднять концевые и следящие тележки рихтовочного устройства в верхнее положение, подвесить на крюки к поясам ферм и закрепить винтовыми стяжками *1*;

д) застопорить подвижные рейки следящих тележек транспортными запорами;

е) поднять масштабные катки в верхнее положение и подвесить на крюки *5*;

ж) поднять механизм прижатия пути в верхнее положение, подвесить на крюки и закрепить инвентарными стяжками *4*;

з) закрепить нижнюю горизонтальную балку механизма рихтовки пути к ферме двумя штырями;

и) поднять виброуплотнитель в верхнее положение, закрепить пневматическими стопорами и стопорными штырями *2*;

к) поднять плуги-рыхлители в верхнее положение, закрепить пневмостопорами, стопорными штырями *3* и винтовыми стяжками *6*;

л) дополнительно обвязать все штыревые стопорные запоры и крюки, закрепляющие рабочие органы рихтовочного устройства, проволокой ∅ 3 мм в одну нить.

3.84.3. При транспортировании электробалластеров к месту выполнения работ, когда бригада следует непосредственно на машине, необходимо выполнить все требования подпункта 3.84.2 настоящей Инструкции за исключением следующих операций:

а) не снимать концевые рукава рабочей магистрали пневматических цилиндров натяжения струн (канатов);

б) не снимать с машины струны (канаты), а поднять их к нижним поясам ферм, подвесить на крюках-подвесках и закрепить;

в) не обвязывать проволокой штыревые транспортные запоры и крюки, закрепляющие рабочие органы рихтовочного устройства.

3.85. Электробалластер ЭЛБ-4 (ЭЛБ-3МК)

3.85.1. Электробалластер ЭЛБ-4 (ЭЛБ-3МК) транспортируется отдельным локомотивом или в составе хозяйственного поезда.

3.85.2. Для приведения электробалластера ЭЛБ-4 (ЭЛБ-3МК) в транспортное положение (рис. 81) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) привести в транспортное положение и зафиксировать дозаторы с обеих сторон машины, для чего поднять щит с крылом в крайнее верхнее положение, прикрывая крыло подвести поворотную часть щита с крылом

к ферме машины, опустить щит так, чтобы его транспортный кронштейн полностью, на всю длину, лег на ответный кронштейн фермы, опустить крыло так, чтобы его транспортный кронштейн вошел в зацепление (полностью сел) на транспортный кронштейн (крюк) *1* фермы;

в) щетки шпальные, рельсошпальные и рельсовые привести в транспортное положение и установить фиксирующие пальцы *2*;

г) вертикальные щетки поднять в транспортное положение и зафиксировать винтовыми стяжками *3*;

д) уплотнители откосов (с каждой стороны машины) поднять в транспортное положение таким образом, чтобы зазор между подошвой виброблоков и рамой ходовой тележки составил не менее 80 мм; зафиксировать их в транспортном положении винтовыми стяжками *4*;

е) механизм прижима пути поднять в транспортное положение, установить на крюки *5* и зафиксировать винтовыми стяжками. Кресло выносного пульта убрать в транспортное положение и установить на стопоры;

ж) тележки контрольно-измерительной системы поднять в транспортное положение, установить на стопорные крюки и зафиксировать винтовыми стяжками *6*. Трос-хорду подвесить на транспортные крюки *7*;

з) балластерные рамы поднять в транспортное положение таким образом, чтобы отверстия в опускной и неподвижной частях совпали, вставить в проушины фиксирующие пальцы *8* (по два с каждой стороны фермы) и зафиксировать их за стопоры проушин;

и) электромагнитный подъемник привести в транспортное положение, для чего установить его в среднее положение и поднять вверх до упора, на соседние полумагниты (четыре пары) накинуть винтовые стяжки *9*. Стяжки после постановки натянуть;

к) устройство для пробивки шпальных ящиков поднять в крайнее верхнее положение и зафиксировать стопорными пальцами *10*;

л) виброблок поднять в крайнее верхнее положение, набросить винтовые стяжки и затянуть их так, чтобы можно было установить пальцы *11*. После постановки пальцев винтовые стяжки затянуть до отказа;

м) натяжные устройства стрелографа поднять в транспортное положение и зафиксировать транспортными запорами *12*;

н) оградить вход на палубу машины цепью с плакатом “Вход воспрещен”.

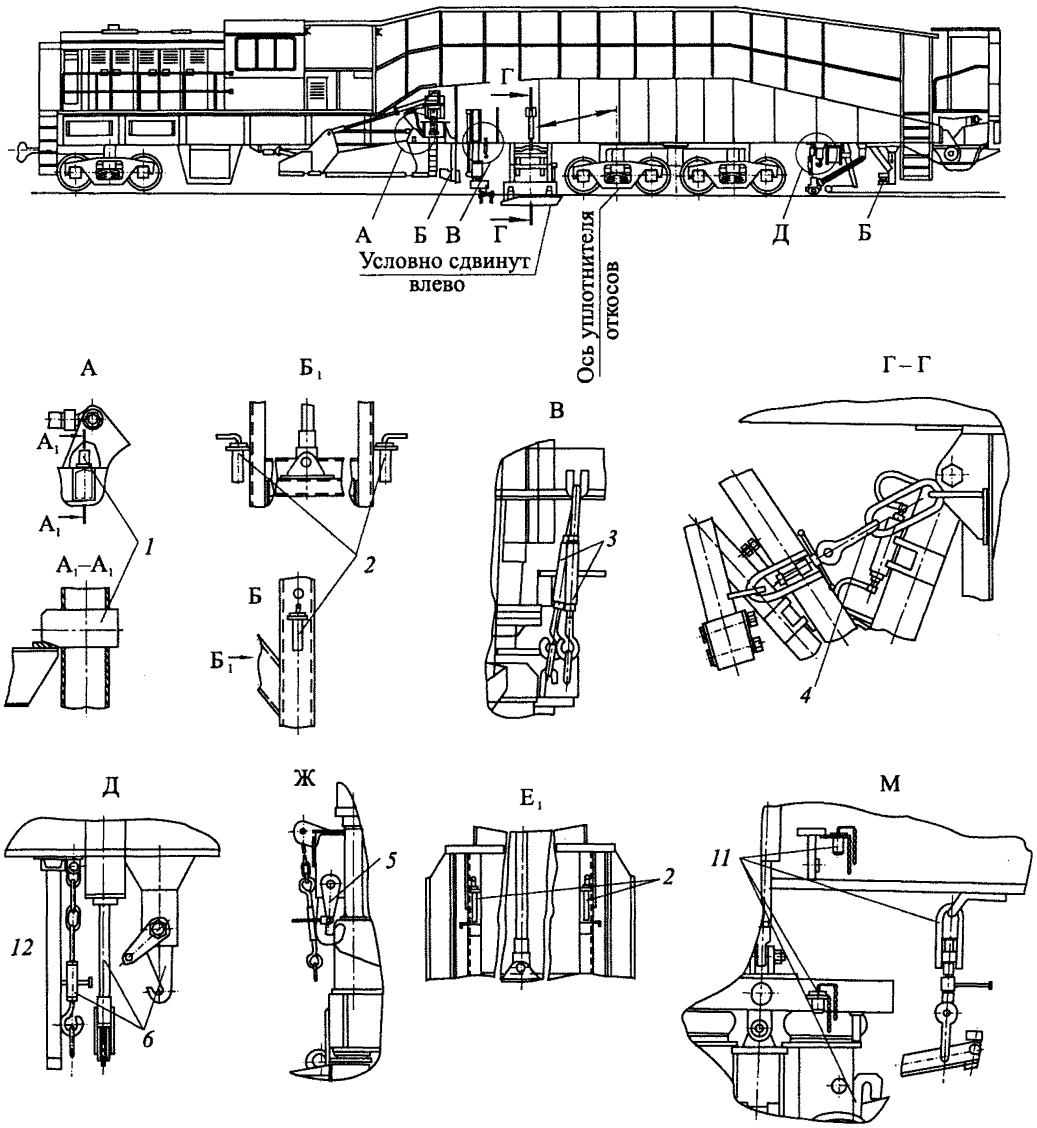
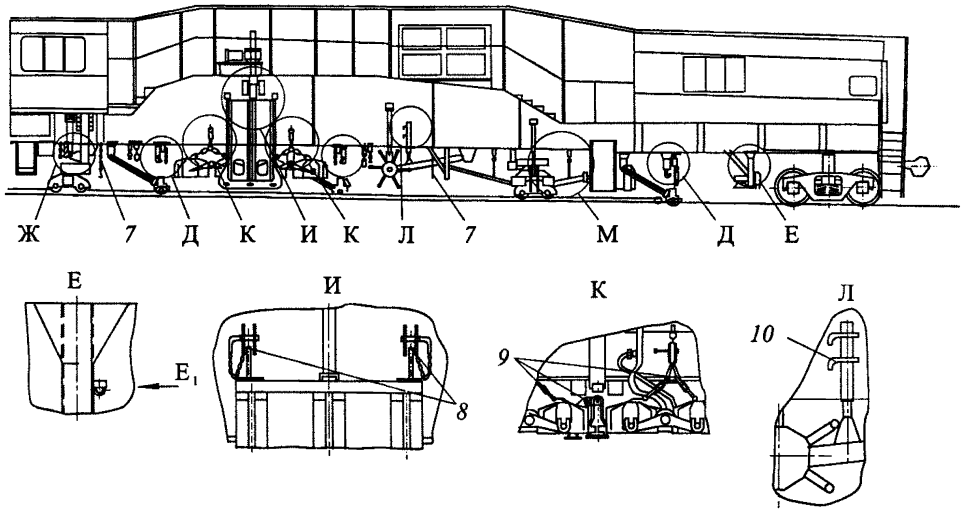


Рис. 81. Схема приведения электробалластера ЭЛБ-4 (ЭЛБ-3МК) в транспортное положение (*начало*)



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление дозатора на транспортном кронштейне *1*	2
Крепление шпальных, рельсошпальных и рельсовых щеток пальцами *2*	6
Крепление вертикальных щеток винтовыми стяжками *3*	2
Крепление уплотнителей откосов винтовыми стяжками *4*	2
Установка механизма прижима пути на крюках *5* и фиксирование винтовыми стяжками	2
Крепление контрольно-измерительных тележек крюками и винтовыми стяжками *6*	4
Крепление троса-хорды на транспортных крюках *7*	2
Крепление балластерных рам пальцами *8*	4
Крепление электромагнитных подъемников винтовыми стяжками *9*	4
Крепление устройства пробивки шпальных ящиков стопорными пальцами *10*	4
Крепление виброблока стопорными пальцами и винтовыми стяжками *11*	4
Крепление натяжных устройств стрелографа транспортными запорами *12*	2

Рис. 81 *(окончание)*

3.86. Хоппер-дозаторы ЦНИИ-ДВЗ, ЦНИИ-ДВЗ-М, 55-76

3.86.1. Хоппер-дозаторы ЦНИИ-ДВЗ, ЦНИИ-ДВЗ-М, 55-76 транспортируются в составе хозяйственного поезда (в замкнутых вертушках) и приводятся в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при следовании в груженом или порожнем состоянии по открытым для движения поездов перегонам и станциям, на которых хоппер-дозаторы не производят выгрузку балласта;

б) временное транспортное положение при следовании в груженом или порожнем состоянии по закрытому для движения поездов перегону и путям станции, ограничивающей закрытый перегон, к месту путевых работ и обратно.

3.86.2. Для приведения хоппер-дозаторов в транспортное положение необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) очистить от прилипшего и застрявшего балласта поверхности соприкосновения крышек с бункером и элементы конструкций разгрузочно-дозировочного устройства;

в) рабочую магистраль хоппер-дозаторов отсоединить от питательной магистрали локомотива, спустить воздух из пневматической системы разгрузочно-дозировочных механизмов;

г) закрыть наружные и внутренние крышки разгрузочно-дозировочных механизмов;

д) соединить между собой резиновые рукава рабочей магистрали между вагонами;

е) дозатор поднять на отметку "Транспортное положение" шкалы стопора-фиксатора, таким образом, чтобы он подпирал крышки бункера и закрепить в этом положении двумя винтовыми стопорами-фиксаторами и четырьмя транспортными запорами к раме вагона (по два с каждой стороны);

ж) закрыть разобщительные краны пневматической системы разгрузочно-дозировочных механизмов;

з) краны управления цилиндрами дозатора наружных и внутренних крышек перевести в положение "Дозатор поднять", "Крышки наружные закрыть", "Крышки внутренние закрыть", зафиксировать краны предохранительными рычагами;

и) съемное устройство для питания хоппер-дозаторов от питательной магистрали локомотива отсоединить и снять, уложить для транспортировки в турном вагоне.

3.86.3. Для приведения хоппер-дозаторов во временное транспортное положение необходимо:

а) выполнить общие требования подпункта 3.86.2 ("а", "б", "г", "д", "е", "ж", "з") настоящей Инструкции;

б) рабочую магистраль хоппер-дозаторов заполнить сжатым воздухом под давлением 0,6–0,8 МПа (6–8 кгс/см^2) от питательной магистрали ло-

комотива. Краны, сообщающие воздушные резервуары с рабочей магистралью, закрыть;

в) съемное устройство для питания хоппер-дозаторов от питательной магистрали локомотива установить на первом от локомотива хоппер-дозаторе. Соединить верхний рукав устройства с рукавом рабочей магистрали хоппер-дозатора. Рукав питательной магистрали локомотива соединить с нижним рукавом съемного устройства. Концевые краны питательной магистрали локомотива и рабочей магистрали хоппер-дозаторов перекрыть.

3.86.4. Заполнение воздушных резервуаров хоппер-дозаторов и приведение хоппер-дозаторов из транспортного положения во временное транспортное производится в соответствии с инструкцией по эксплуатации хоппер-дозаторов ЦНИИ.

3.87. Выправочно-рихтовочно-подбивочная машина Duomatic 09-32 CSM

3.87.1. Выправочно-рихтовочно-подбивочная машина Duomatic 09-32 CSM приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом;

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом;

в) транспортное положение при ее следовании на железнодорожной платформе в качестве груза.

3.87.2. Машина состоит из самой машины и прицепной платформы и представляет собой единый сочлененный экипаж. При транспортировании машины своим ходом или отдельным локомотивом расчленение машины запрещается.

3.87.3. Для приведения выправочно-рихтовочно-подбивочной машины Duomatic 09-32 CSM в транспортное положение при ее следовании своим ходом (рис. 82) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

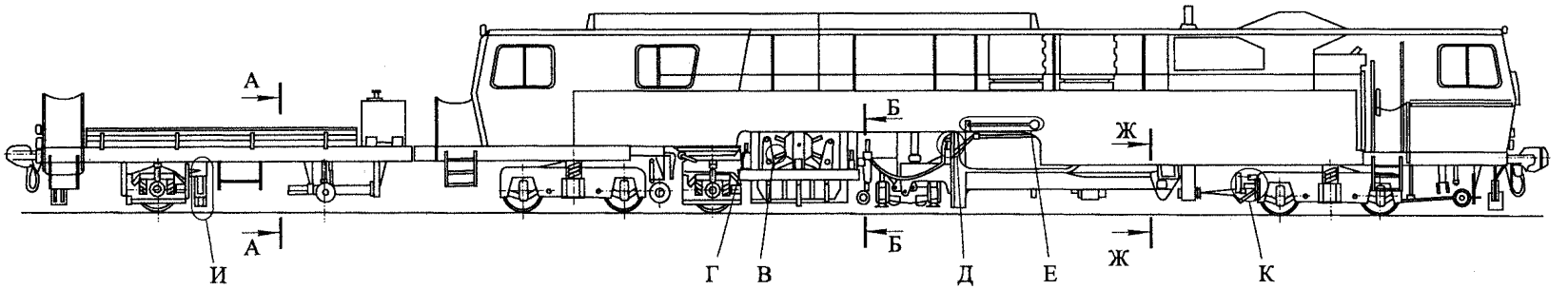
б) выполнить необходимые операции при переводе машины из рабочего в транспортное положение в кабине управления в соответствии с руководством по эксплуатации на машину;

в) поднять в транспортное положение подъемно-рихтовочное устройство и зафиксировать его специальными крюками *5* и дополнительной предохранительной цепью (канатом);

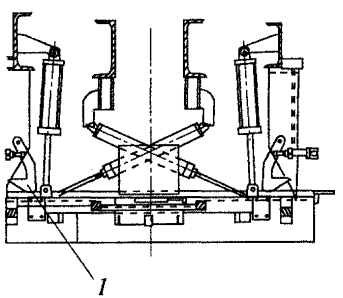
г) поднять в транспортное положение подбивочные блоки, опереть их на упоры *3* и зафиксировать их предохранительными цепями (канатами);

д) поднять в транспортное положение уплотнители щебня у торцов шпал, зафиксировать их стопорами *4* и дополнительными предохранительными цепями (канатами);

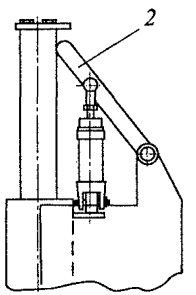
е) поднять в транспортное положение планировщик балласта, оперев



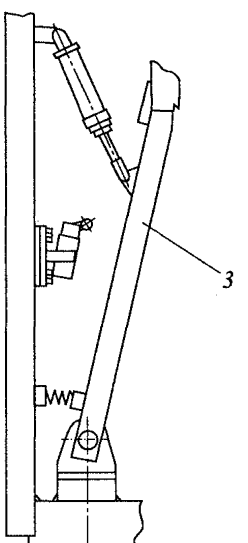
А–А



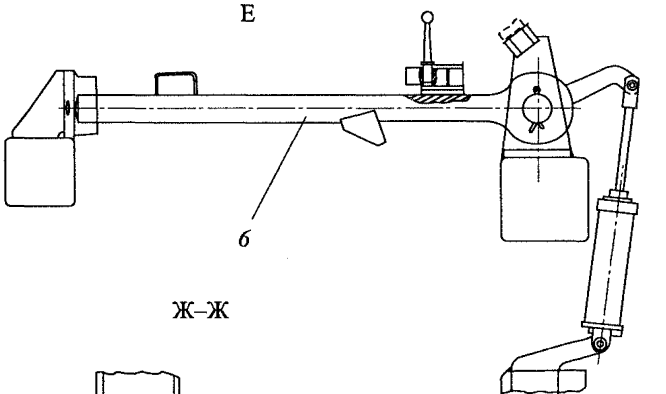
Б–Б



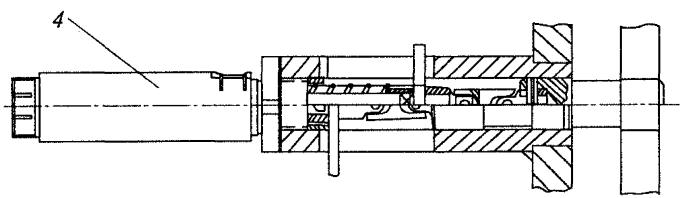
В



Е



Г



Ж–Ж

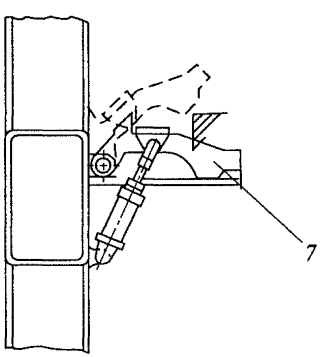
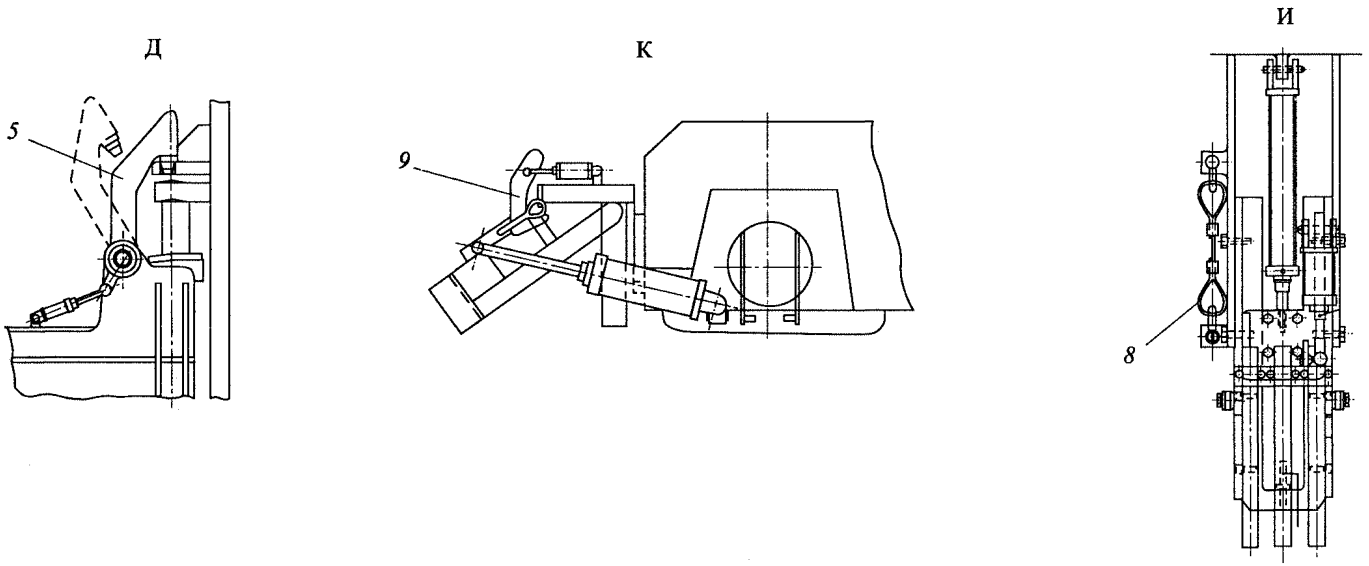


Рис. 82. Схема приведения выправочно-рихтовочно-подбивочной машины Duomatic 09-32 CSM в транспортное положение



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление измерительных тележек крюками *1*	6	Фиксация спутника штангой *6* в продольном направлении	1
Фиксация рихтовочной измерительной тележки упорами *2*	2	Фиксация спутника упором *7* в поперечном направлении	2
Крепление подбивочных блоков упорами *3*	2	Крепление щеток рельсовых скреплений тросами *8*	2
Крепление торцевых уплотнителей балласта фиксаторами *4*	4	Крепление планировщиков балласта крюками *9*	2
Крепление подъемно-рихтовочного устройства крюками *5*	2		

его на транспортные крюки *9*, и зафиксировать предохранительными цепями (канатами);

ж) установить спутник в крайнем заднем положении, зафиксировать его от продольного перемещения штангой *6*, а в поперечном направлении зафиксировать упорами *7*;

з) поднять щетку рельсовых скреплений в транспортное положение и зафиксировать тросами *8*;

и) поднять все тележки нивелировочного устройства в транспортное положение, повесить их на транспортные крюки *1* и дополнительно зафиксировать предохранительными канатами;

к) поднять в транспортное положение рихтовочную измерительную тележку и опереть ее на специальный упор *2*;

л) переключить узлы трансмиссии на транспортный режим.

3.87.4. Для приведения выправочно-рихтовочно-подбивочной машины Duomatic 09-32 CSM в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение подпункта 3.87.3 настоящей Инструкции;

б) закрепить все находящиеся на платформе-прицепе и в кабинах управления оборудование, инвентарь и снятые с машины узлы и детали;

в) отпустить стояночные и пневматические тормоза;

г) установить привод переключения коробки передач в положение "Буксир" и в данном положении запереть.

3.87.5. Транспортирование машины на восьмиосном транспортере типа 14-6055 в качестве груза производить согласно разделу 4 настоящей Инструкции.

3.88. Выправочно-рихтовочно-подбивочная машина для стрелочных переводов и путей Unimat Compact 08-275 3S-16

3.88.1. Выправочно-рихтовочно-подбивочная машина для стрелочных переводов и путей Unimat Compact 08-275 3S-16 приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом;

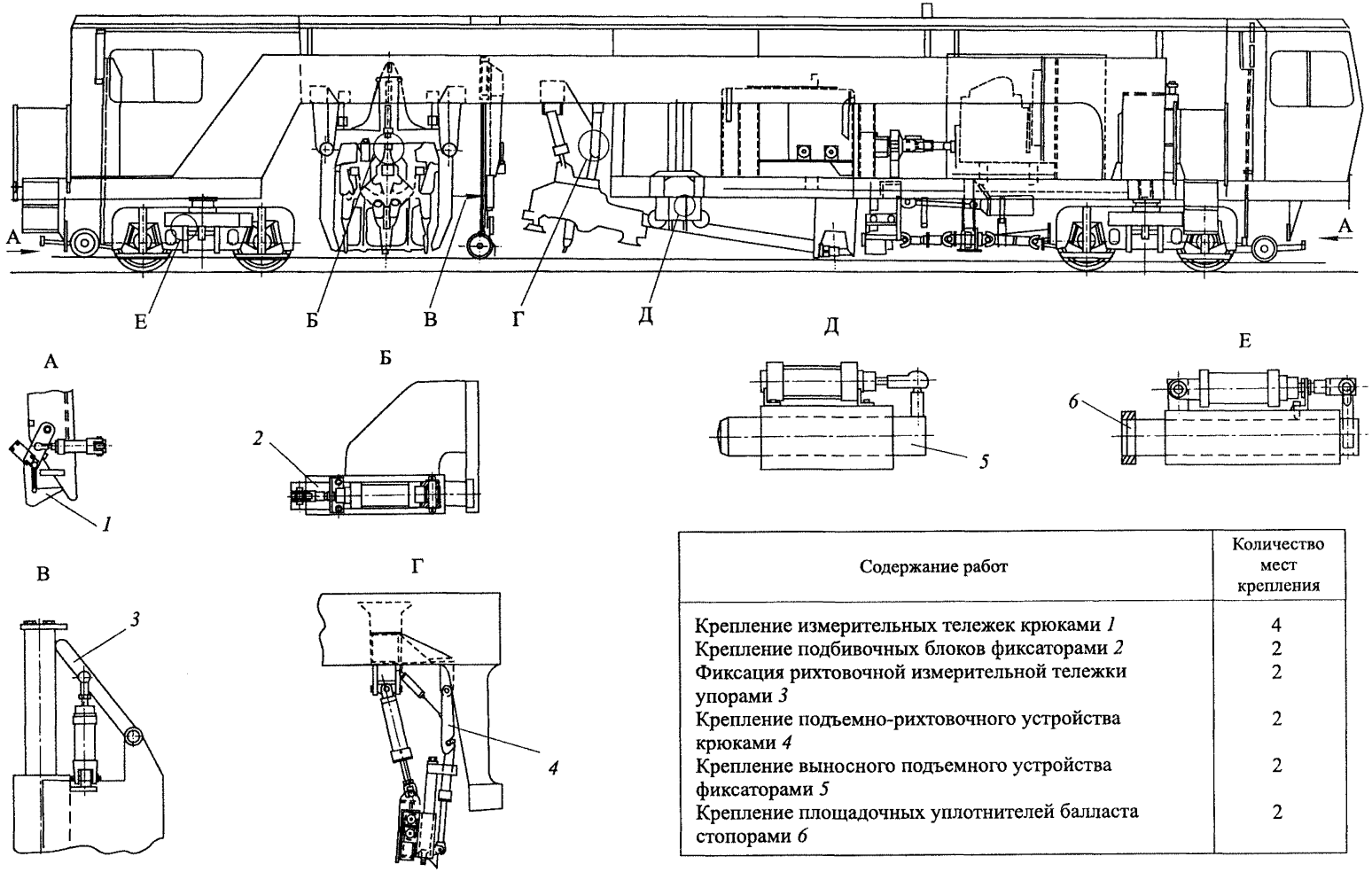
б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом.

3.88.2. Для приведения машины в транспортное положение (рис. 83) при ее следовании своим ходом необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) выполнить необходимые операции при переводе машины из рабочего в транспортное положение в кабине управления в соответствии с руководством по эксплуатации на машину;

в) поднять в транспортное положение все измерительные тележки и зафиксировать их крюками *1*;



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление измерительных тележек крюками *1*	4
Крепление подбивочных блоков фиксаторами *2*	2
Фиксация рихтовочной измерительной тележки упорами *3*	2
Крепление подъемно-рихтовочного устройства крюками *4*	2
Крепление выносного подъемного устройства фиксаторами *5*	2
Крепление площадочных уплотнителей балласта стопорами *6*	2

Рис. 83. Схема приведения выправочно-рихтовочно-подбивочной машины для стрелочных переводов и путей Unimat Compact 08-275 3S-16 в транспортное положение

г) поднять подбивочные блоки в транспортное положение и зафиксировать их пальцевыми фиксаторами *2*;

д) поднять в транспортное положение рихтовочную измерительную тележку и зафиксировать упорами *3*;

е) поднять в транспортное положение подъемно-рихтовочное устройство и зафиксировать его специальными крюками *4*;

ж) привести выносное подъемное устройство в транспортное положение, втянув внутренние подъемные рычаги до упора и закрепив их пневматическими фиксаторами *5*;

з) поднять в транспортное положение площадочные уплотнители балласта и зафиксировать их пневматическими стопорами *6*;

и) переключить узлы трансмиссии на транспортный режим.

3.88.3. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно подпункту 3.88.2 настоящей Инструкции;

б) закрепить в кабинах управления оборудование, инвентарь и снятые с машины узлы и детали;

в) отпустить стояночные и пневматические тормоза;

г) установить привод переключения коробки передач в положение "Буксир" и в данном положении запереть.

3.89. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина Unimat Compact 08-16 STRAIT

3.89.1. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина Unimat Compact 08-16 STRAIT приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом;

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом.

3.89.2. Для приведения машины в транспортное положение (рис. 84) при ее следовании своим ходом необходимо:

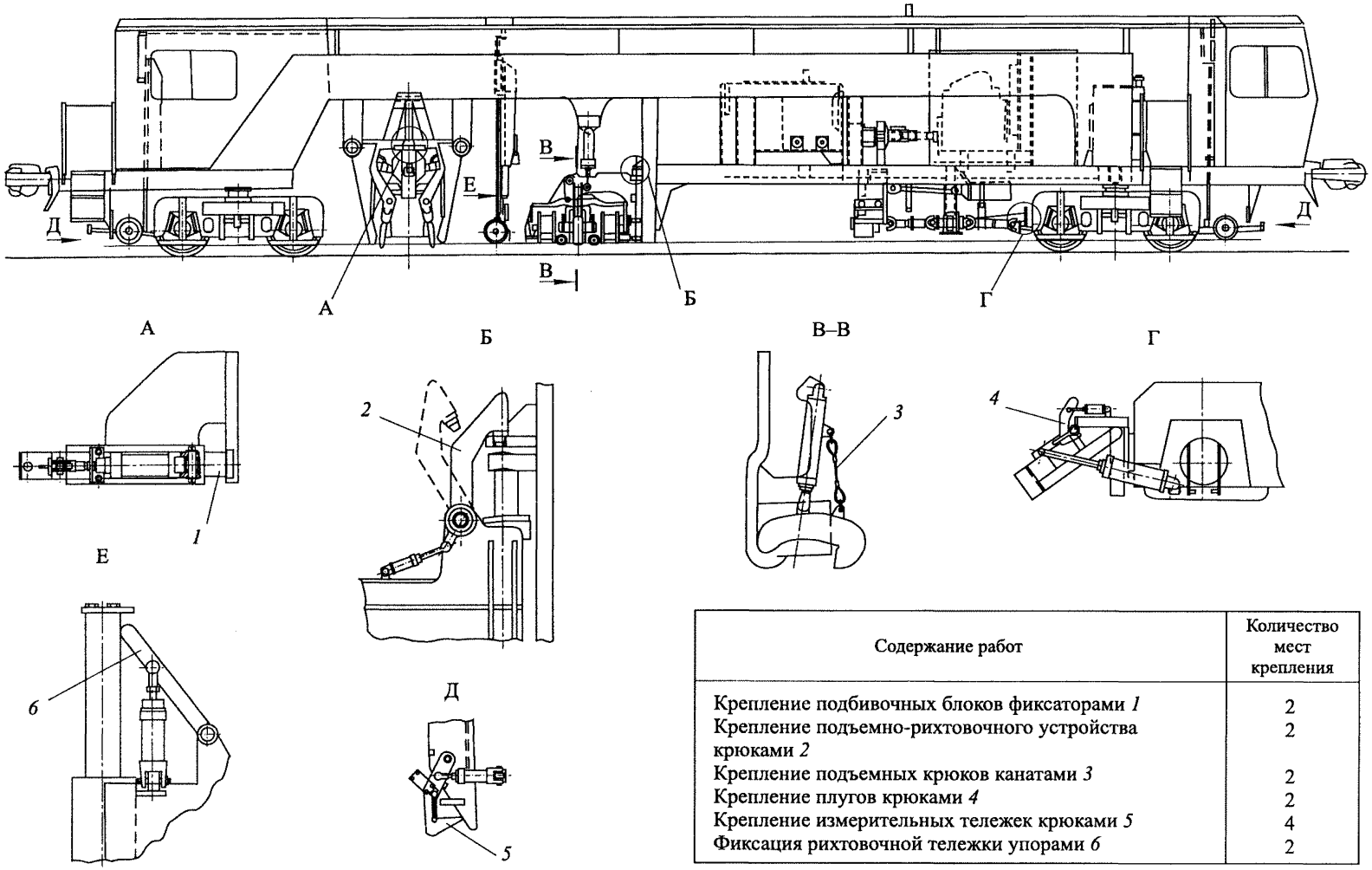
а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) выполнить необходимые операции при переводе машины из рабочего в транспортное положение в кабине управления в соответствии с руководством по эксплуатации на машину;

в) поднять в транспортное положение подбивочные блоки, закрепить фиксаторами *1*;

г) поднять в транспортное положение подъемно-рихтовочное устройство и зафиксировать его специальными крюками *2* и дополнительной предохранительной цепью;

д) привести крюк устройства Strait в транспортное положение и зафиксировать его канатом *3*;



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление подбивочных блоков фиксаторами *1*	2
Крепление подъемно-рихтовочного устройства крюками *2*	2
Крепление подъемных крюков канатами *3*	2
Крепление плугов крюками *4*	2
Крепление измерительных тележек крюками *5*	4
Фиксация рихтовочной тележки упорами *6*	2

Рис. 84. Схема приведения выправочно-подбивочно-рихтовочной машины Unimat Compact 08-16 STRAIT в транспортное положение

е) поднять в транспортное положение плуги для удаления щебня, закрепить их на крюках *4* и зафиксировать дополнительными цепями;

ж) поднять в транспортное положение переднюю и заднюю измерительные тележки, зафиксировать их крюковыми стопорами *5* и дополнительно закрепить предохранительными канатами;

з) поднять в транспортное положение рихтовочную измерительную тележку, зафиксировать ее специальными упорами *6* и предохранительными канатами.

3.89.3. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно подпункту 3.89.2 настоящей Инструкции;

б) отпустить стояночный и пневматические тормоза;

в) установить привод переключения коробки передач в положение "Буксир" и в данном положении запереть.

3.90. Выправочно-рихтовочно-подбивочная машина для стрелочных переводов и путей Unimat 08-475 4S

3.90.1. Выправочно-рихтовочно-подбивочная машина для стрелочных переводов и путей Unimat 08-475 4S приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом;

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом.

3.90.2. Для приведения машины в транспортное положение (рис. 85) при ее следовании своим ходом необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) выполнить необходимые операции при переводе машины из рабочего в транспортное положение в кабине управления в соответствии с руководством по эксплуатации на машину;

в) поднять в транспортное положение подъемно-рихтовочное устройство и зафиксировать его специальными крюками *1*;

г) привести выносное подъемное устройство в транспортное положение, втянув внутренние подъемные рычаги до упора и закрепив их пневматическими фиксаторами *2*;

д) поднять в транспортное положение площадочные уплотнители балласта и зафиксировать стопорами *3*;

е) поднять подбивочные блоки в транспортное положение и зафиксировать их крюками *4*;

ж) соединить рамы подбивочных блоков и зафиксировать их стопорами *5*;

з) привести поворотную раму подбивочных блоков в транспортное положение и зафиксировать стопорами *6*;

и) поднять в транспортное положение подборщик щебня и зафиксировать стопорами *7*;

к) поднять в транспортное положение все измерительные тележки и зафиксировать их крюками *8*;

л) поднять в транспортное положение рихтовочную измерительную тележку и зафиксировать упорами *9*;

м) шагомерное колесо установить в транспортное положение, повернув его вокруг оси рычагов подвески, и закрепить крюком за кронштейн;

н) переключить узлы трансмиссии на транспортный режим.

3.90.3. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно подпункту 3.90.2 настоящей Инструкции;

б) закрепить в кабинах управления оборудование, инвентарь и снятые с машины узлы и детали;

в) отпустить стояночные и пневматические тормоза;

г) установить привод переключения коробки передач в положение "Буксир" и в данном положении запереть.

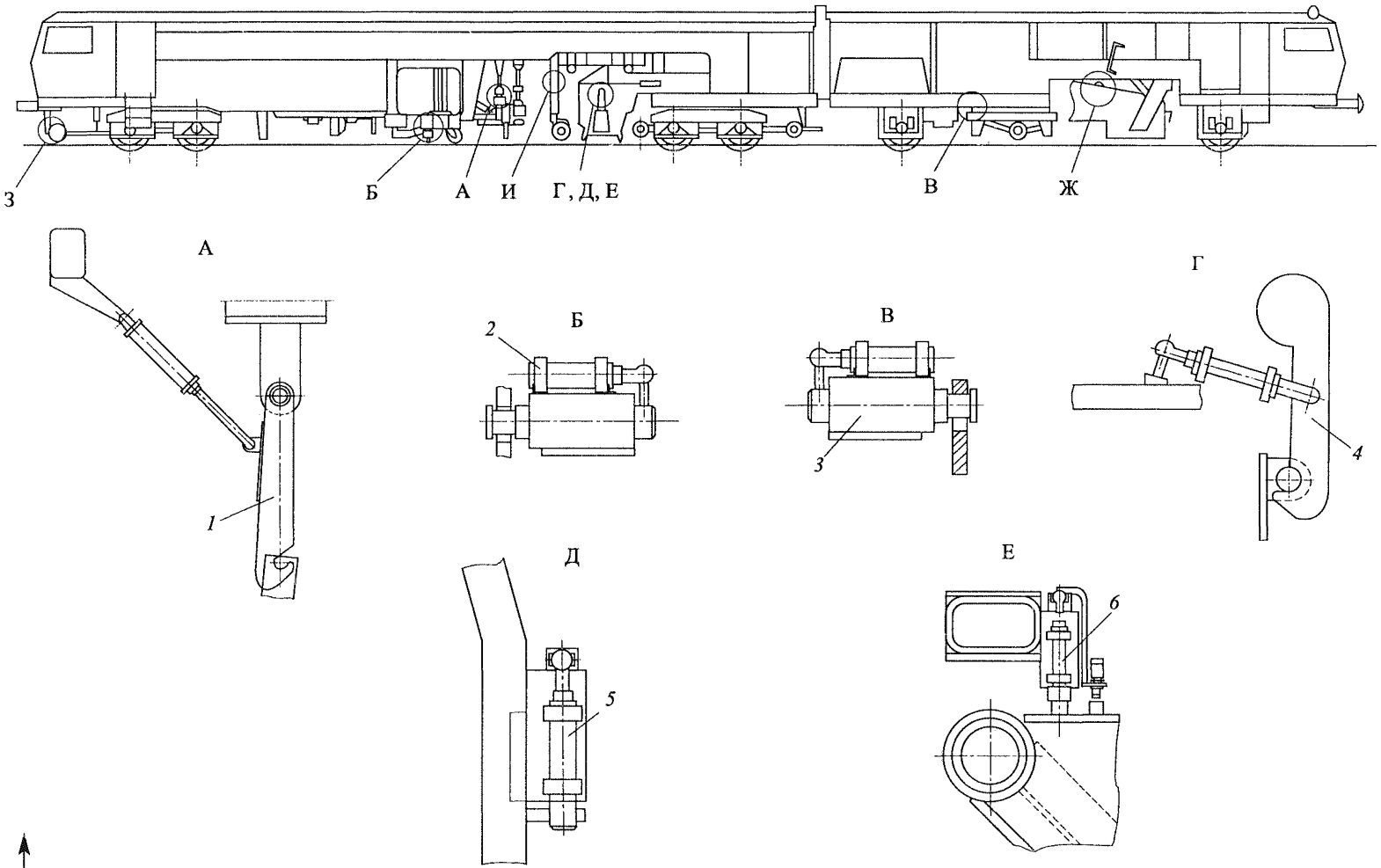
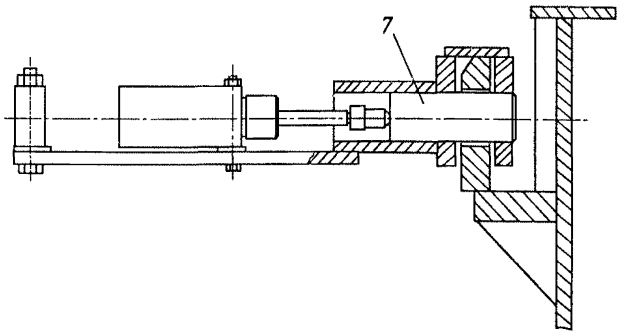
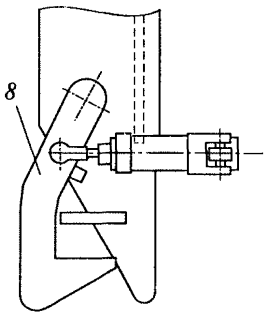


Рис. 85. Схема приведения выправочно-рихтовочно-подбивочной машины для стрелочных переводов и путей Unimat 08-475 4S в транспортное положение

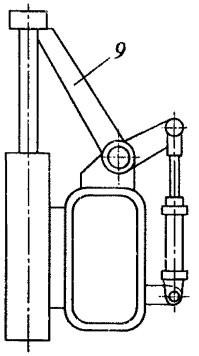
Ж



З



И



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление подъемно-рихтовочного устройства крюками *1*	2
Крепление выносного подъемного устройства фиксаторами *2*	2
Крепление площадочных уплотнителей балласта стопорами *3*	2
Крепление подбивочных блоков на рамах крюками *4*	4

Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление соединенных рам подбивочных блоков стопорами *5*	2
Крепление поворотной рамы подбивочных блоков стопорами *6*	2
Крепление подборщика щебня стопорами *7*	2
Крепление измерительных тележек крюками *8*	6
Фиксакция рихтовочной измерительной тележки упорами *9*	2

3.91. Машина для шлифовки путей и стрелочных переводов GWM 110

3.91.1. Машина для шлифовки путей и стрелочных переводов GWM 110 приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом;

б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом.

3.91.2. Для приведения машины в транспортное положение (рис. 86) при ее следовании своим ходом необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) выполнить необходимые операции при переводе машины из рабочего в транспортное положение в кабине управления в соответствии с руководством по эксплуатации на машину;

в) поднять в транспортное положение шлифовальный агрегат, зафиксировать его специальными стопорами *1* и предохранительными цепями *2*;

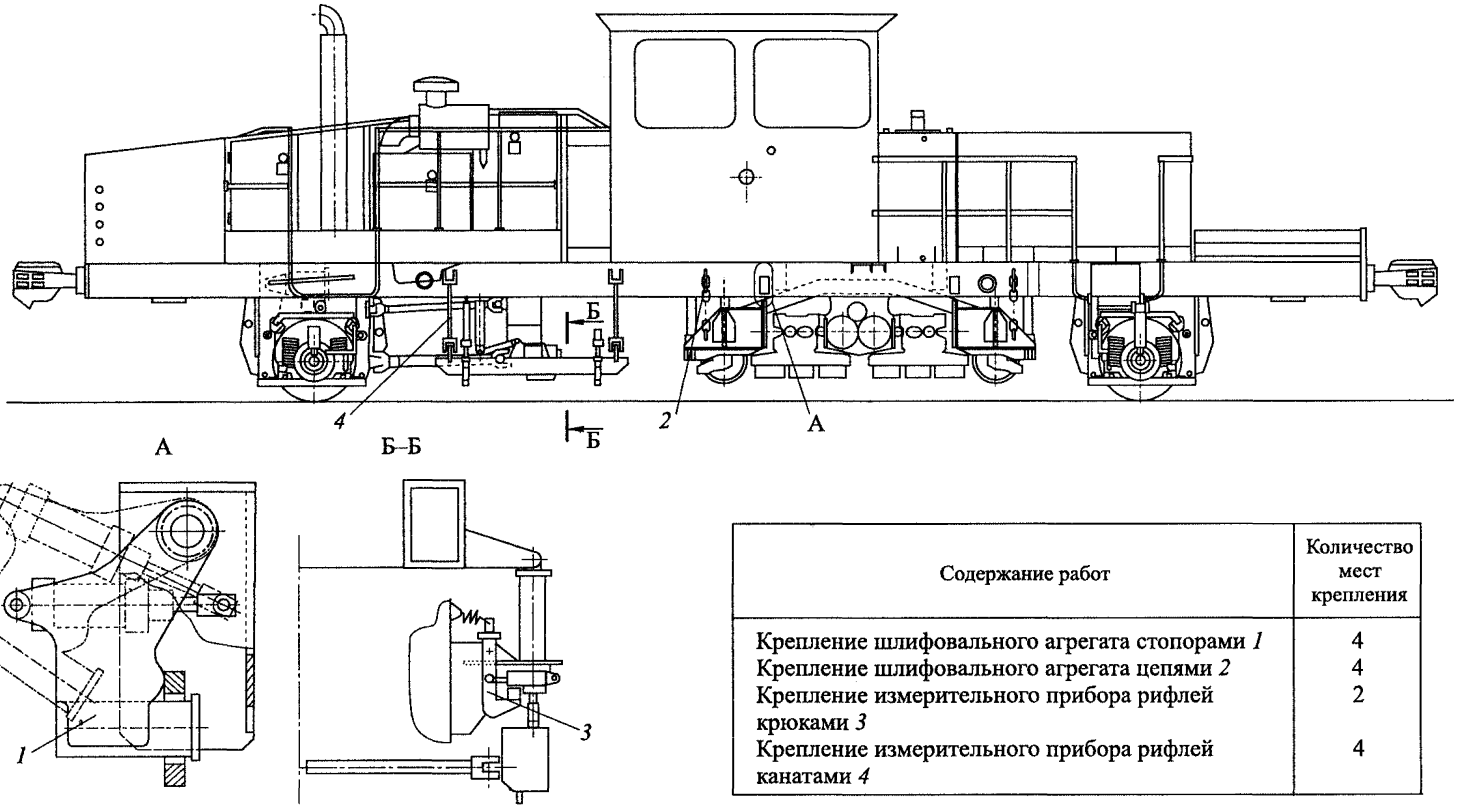
г) поднять в транспортное положение прибор для измерения рифлей, зафиксировать его крюками *3* и предохранительными канатами *4*.

3.91.3. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить требования по приведению в транспортное положение согласно подпункту 3.91.2 настоящей Инструкции;

б) отпустить стояночные и пневматические тормоза;

в) установить коробку передач в нейтральное положение, установив привод переключения в положение “Буксир” и в данном положении запереть.



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление шлифовального агрегата стопорами *1*	4
Крепление шлифовального агрегата цепями *2*	4
Крепление измерительного прибора рифлей крюками *3*	2
Крепление измерительного прибора рифлей канатами *4*	4

Рис. 86. Схема приведения машины для шлифовки путей и стрелочных переводов GWM 110 в транспортное положение

3.92. Рельсошлифовальный поезд КРШ

3.92.1. Рельсошлифовальный поезд КРШ может транспортироваться отдельным локомотивом или в составе грузового поезда.

3.92.2. В состав рельсошлифовального поезда КРШ входят следующие специальные вагоны:

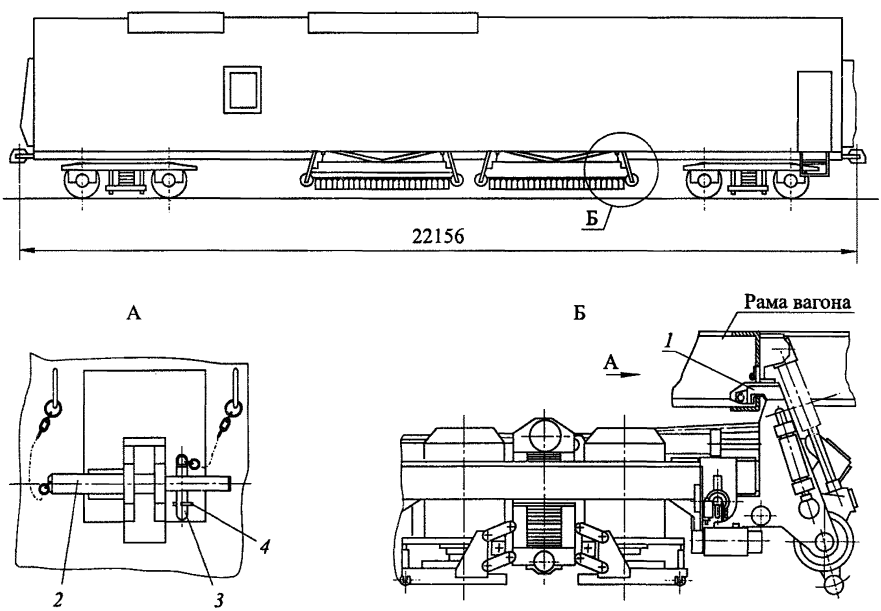
а) рабочий вагон с рельсошлифовальными каретками;

б) бытовой вагон для бригады обслуживания;

в) энерговагон, служащий для питания рельсошлифовальных кареток;

г) дизельный вагон, служащий для питания электроэнергией бытовых приборов.

3.92.3. Для приведения в транспортное положение рельсошлифовального поезда КРШ (рис. 87) необходимо:



Содержание работ	Количество мест крепления
Установка крюков *1* шлифовальных кареток	24
Фиксация крюков грузовыми пальцами *2*	24
Фиксация грузовых пальцев стопорами *3*	24
Фиксация стопоров шплинтами *4*	24

Рис. 87. Схема приведения рельсошлифовального поезда КРШ в транспортное положение

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) поднять шлифовальные каретки в транспортное положение и завести крюки *1* в окна поперечных балок рамы вагона;

в) в кронштейны крюков установить грузовые пальцы *2*, которые фиксируются стопором *3* и шплинтом *4*.

3.93. Рельсошлифовальный поезд RR-48

3.93.1. Рельсошлифовальный поезд RR-48 приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при его следовании своим ходом;

б) транспортное положение при его следовании с отдельным локомотивом.

3.93.2. Для приведения поезда в транспортное положение (рис. 88) при его следовании своим ходом необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) поднять в транспортное положение измерительную тележку и зафиксировать ее пневмостопором *1*;

в) поднять в транспортное положение шлифовальные тележки и зафиксировать их стопорными пластинами *2*.

3.93.3. Для приведения поезда в транспортное положение при его следовании с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить требования по приведении в транспортное положение согласно подпункту 3.93.2 настоящей Инструкции;

б) установить и натянуть винтовые стяжки *3* на шлифовальные тележки;

в) выключить соединительные муфты приводов тележек, вытянув на себя рукоятку и зафиксировав кулису рукоятки закладным штырем *4*.

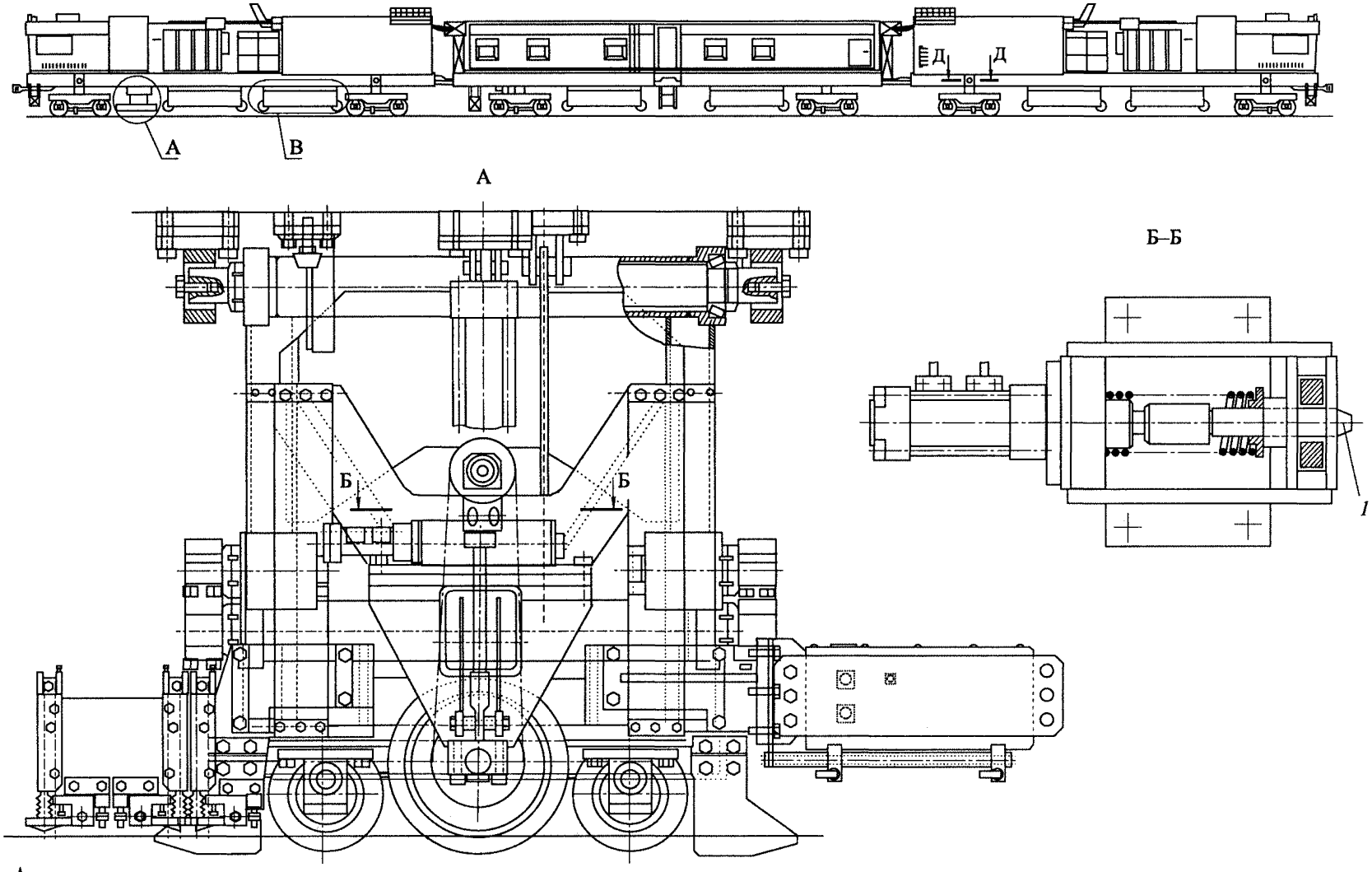
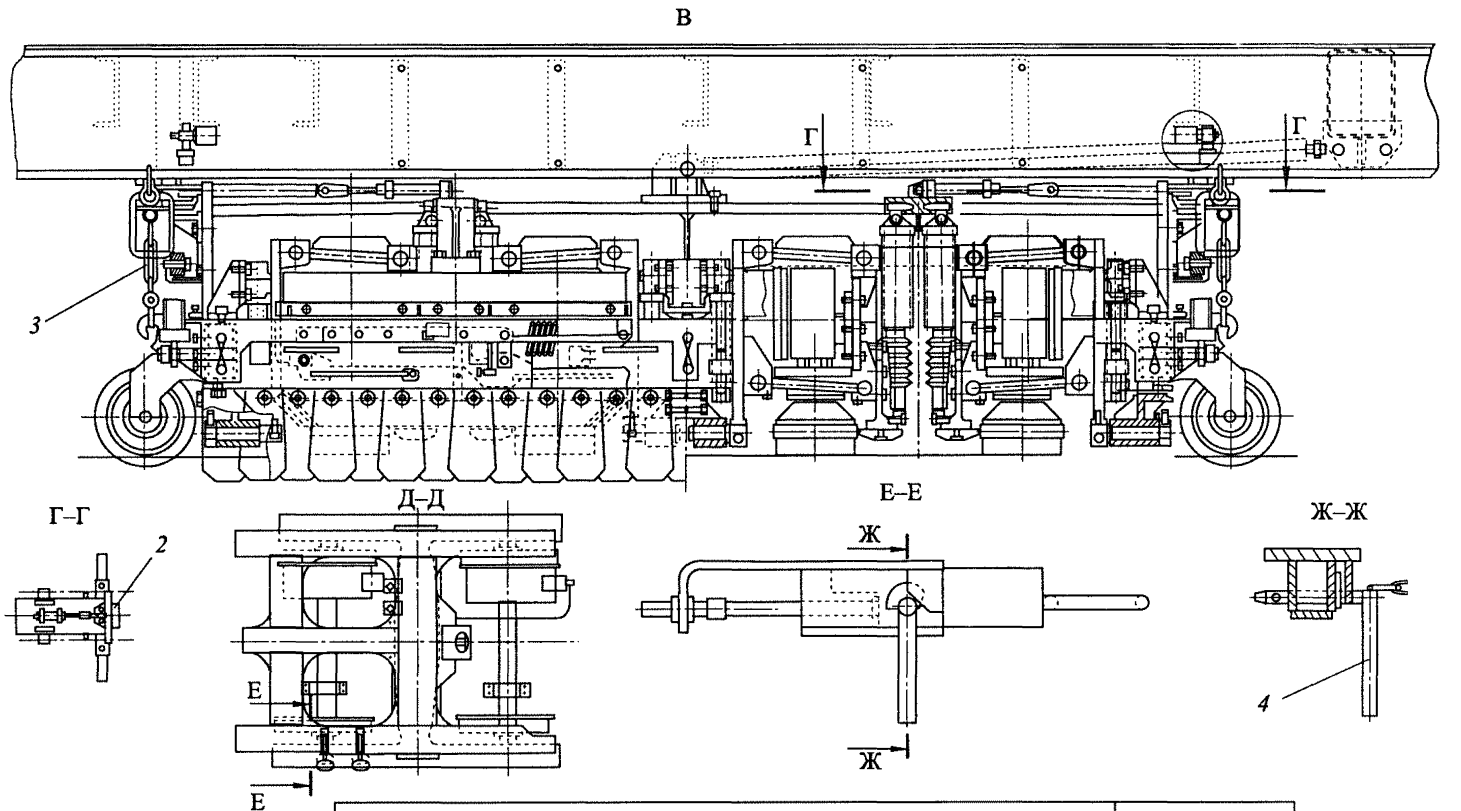


Рис. 88. Схема приведения рельсошлифовального поезда RR-48 в транспортное положение



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление измерительной тележки пневмостопором *1*	2
Крепление шлифовальных тележек стопорными пластинами *2*	12
Крепление шлифовальных тележек винтовыми стяжками *3*	24
Фиксация кулисы закладным штырем *4*	6

3.94. Состав механизированных вагонов для щебнеочистительной машины СЧУ-800

3.94.1. Состав механизированных вагонов для щебнеочистительной машины СЧУ-800 (в комплекте) транспортируется отдельным локомотивом или в составе грузового поезда.

3.94.2. Для приведения состава в транспортное положение (рис. 89) необходимо:

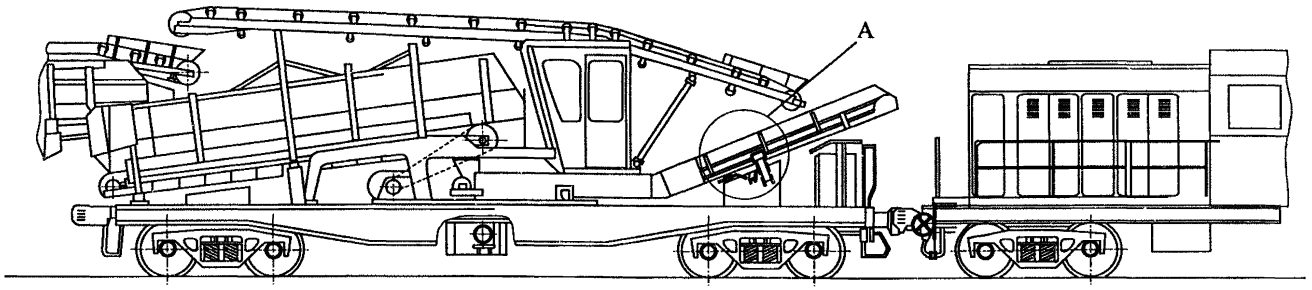
а) установить поворотный конвейер концевого вагона вдоль оси состава;

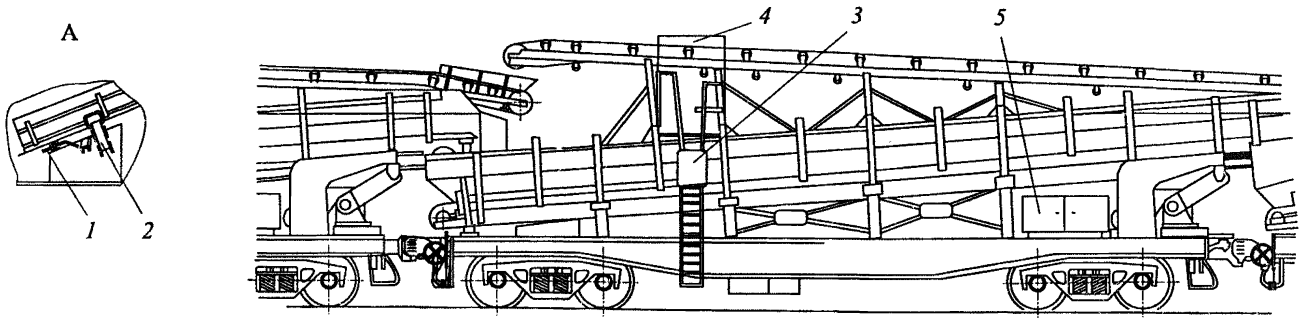
б) зафиксировать поворотный конвейер закладным штырем *1* и боковыми упорами *2* с каждой стороны;

в) закрыть и зафиксировать защелками щитки *3*, ограничивающие подъем машинистов на верх промежуточного полувагона;

г) опустить и зафиксировать в транспортное положение экраны *4*, ограничивающие по верхнему габариту посты управления промежуточных полувагонов;

д) обесточить электрошкафы *5* и закрепить их на замок.





Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Фиксация поворотного конвейера штырем *1*	1	Опускание экранов *4* и фиксация их стопорами	20
Фиксация поворотного конвейера боковыми упорами *2*	2	Обесточивание электрошкафов *5* и запирание их створок	10
Фиксация щитков *3* защелками	20		

Рис. 89. Схема приведения состава механизированных вагонов для щебнеочистительной машины СЧУ-800 в транспортное положение

3.95. Щебнеочистительная машина ОТ-400

3.95.1. Транспортирование щебнеочистительной машины ОТ-400 производится отдельным локомотивом.

3.95.2. Для приведения машины в транспортное положение (рис. 90) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) очистить от балласта выгребное устройство, транспортеры и грохот;

в) установить выгребную цепь в необходимом месте для ее разъединения;

г) разъединить соединения выгребной цепи, а концы ее закрепить в желобах;

д) разъединить соединения выгребной балки с желобами;

е) выгребную балку при помощи гидроманипулятора установить на платформе ПРГ-45 и закрепить;

ж) установить подвижные лотки грохота в сложенном положении;

з) желоба выгребного устройства привести в транспортное положение, прижав их к подвижным лоткам грохота и подвесив их на крючках стяжек *2* с последующей натяжкой;

и) грохот зафиксировать в транспортном положении при помощи закладного штыря *1*;

к) поворотный транспортер установить вдоль оси машины и опереть на кронштейн *3*, находящийся на платформе ПРГ-45; рукоятку гидрораспределителя управления поворотом транспортера установить в транспортное положение;

л) гидроманипулятор привести в транспортное положение, расположив его вдоль оси платформы в сторону поворотного транспортера и оперев стрелу в пол платформы;

м) привести плуг планировщика балласта в транспортное положение (в крайнее верхнее) и зафиксировать штырями *4*;

н) привести рельсовые щетки в транспортное положение, повернув их вокруг горизонтальной оси и закрепив на подвески *5*.

3.96 Щебнеочистительная машина RM 80 UHR

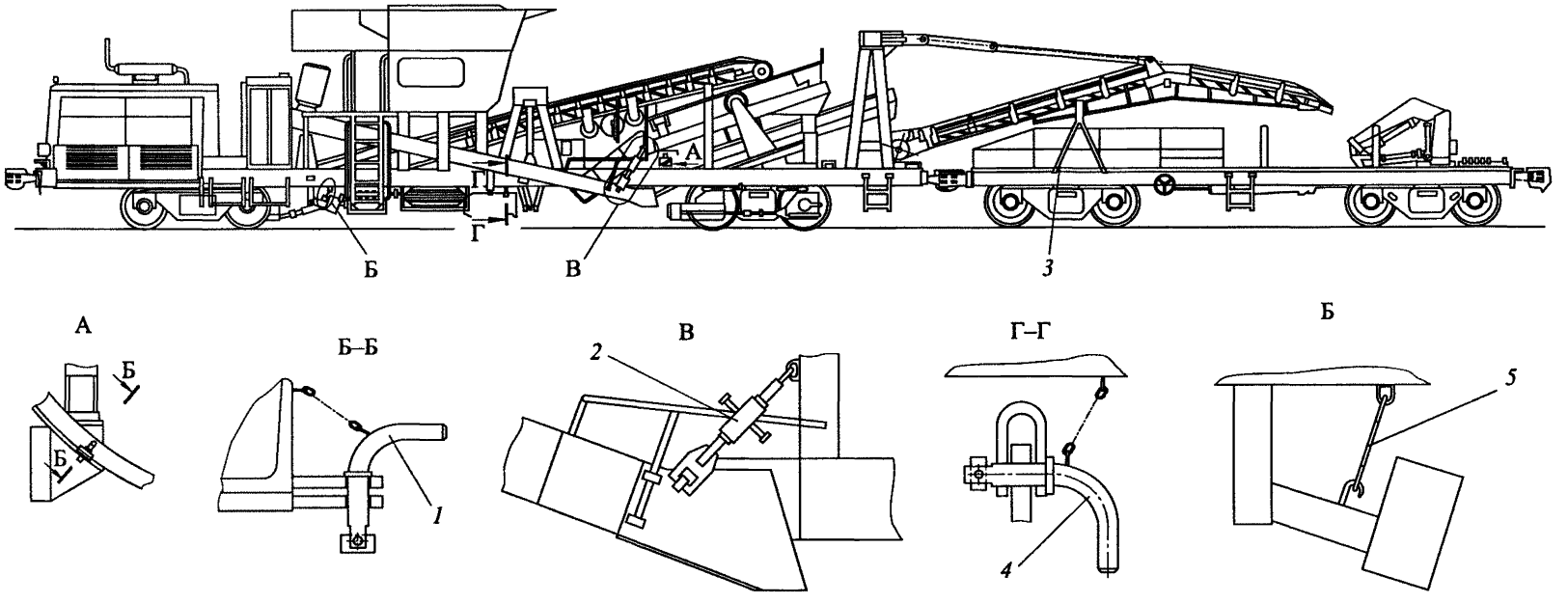
3.96.1. Щебнеочистительная машина RM 80 UHR может транспортироваться своим ходом или с отдельным локомотивом.

3.96.2. Машина приводится в одно из следующих транспортных положений:

а) транспортное положение при ее следовании своим ходом;

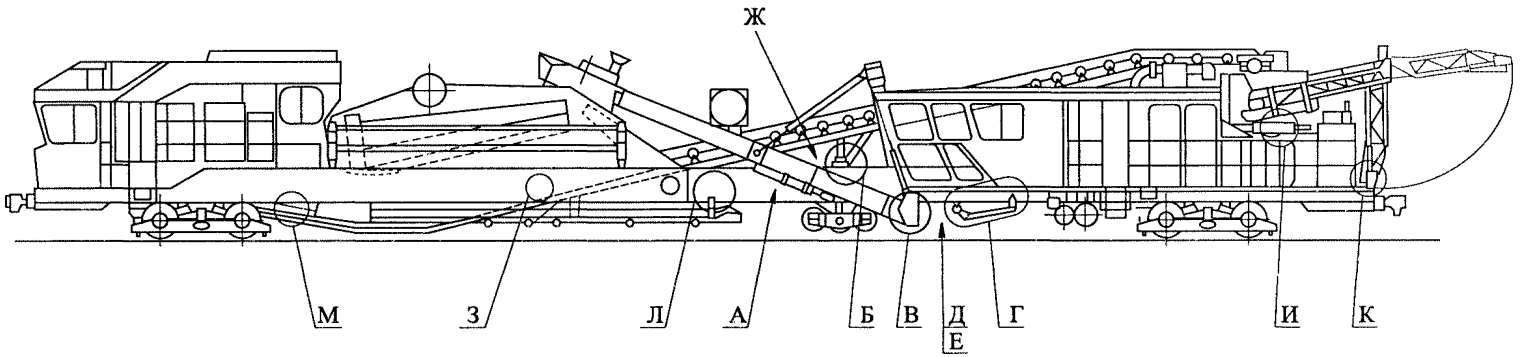
б) транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом.

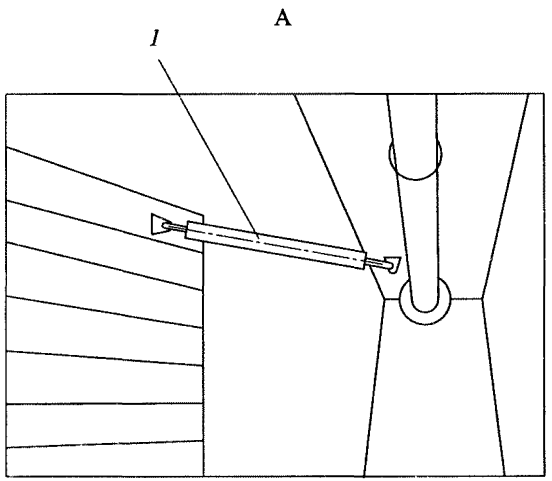
3.96.3. Для приведения машины в транспортное положение (рис. 91) при ее следовании своим ходом необходимо:



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление грохота закладным штырем *1*	1	Крепление плуга закладными штырями *4*	2
Крепление желобов стяжками *2*	2	Крепление рельсовых щеток на подвесках *5*	2
Установка поворотного транспортера на кронштейн *3*	1		

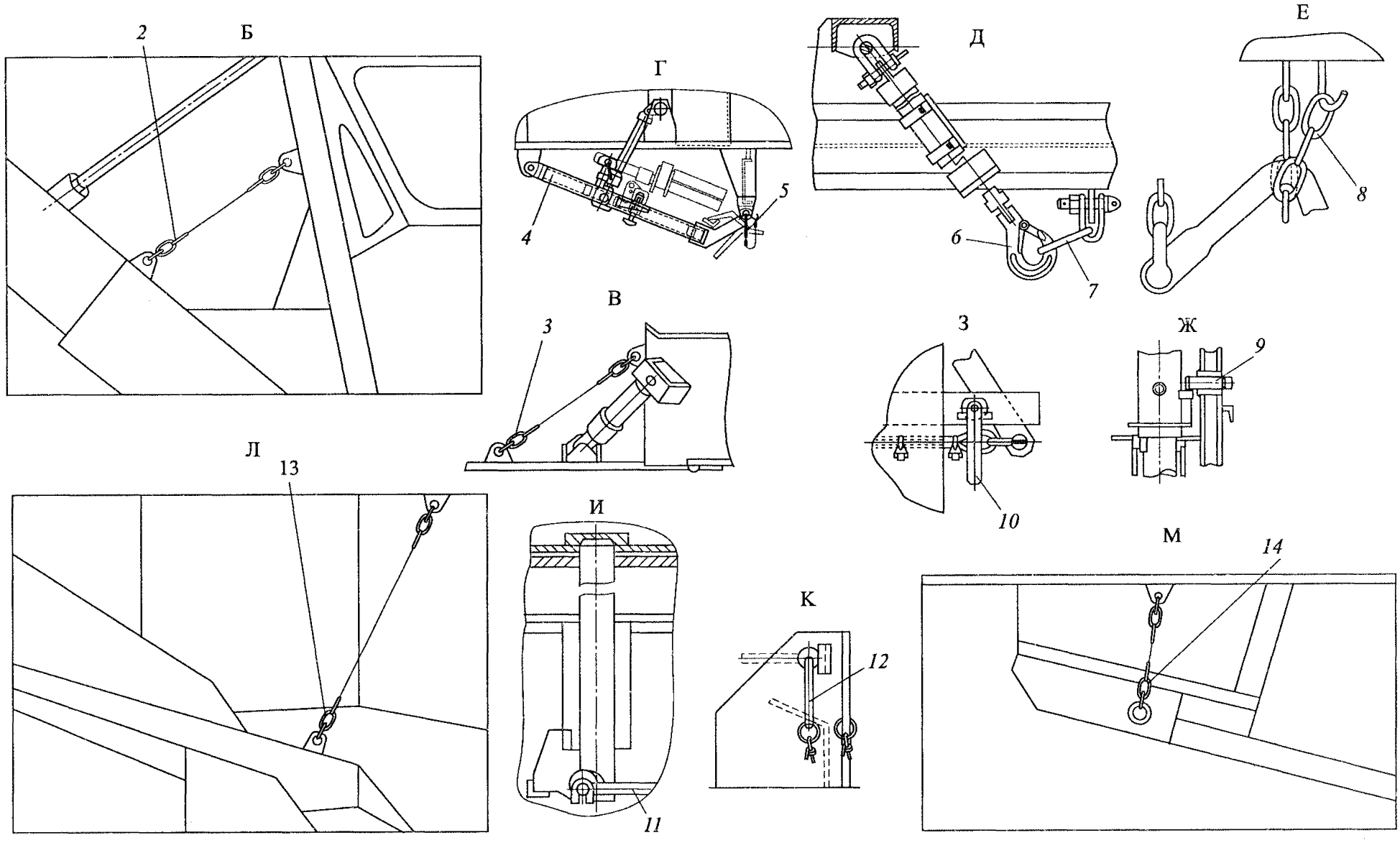
Рис. 90. Схема приведения щебнеочистительной машины ОТ-400 в транспортное положение





Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление желобов стяжками *1*	2
Крепление желобов цепями *2*	2
Крепление закрылков цепями *3*	
Подъемный рычаг *4*	2
Крепление подъемного рычага стопорными пальцами *5*	1
Крепление инвентарного крюка *6* за серьгу *7*	2
Крепление крюка поперечной балки цепью *8*	1
Крепление подъемного устройства стопорным пальцем *9*	1
Крепление рихтовочного устройства стопорным пальцем *10*	1
Фиксация поворотного конвейера стопорным устройством *11*	1
Фиксация консоли поворотного конвейера стопорными пальцами *12*	1 2
Крепление щебнераспределительных конвейеров цепями *13*	2
Крепление планировщика балласта цепными подвесками *14*	2

Рис. 91. Схема приведения щебнеочистительной машины RM 80 UHR в транспортное положение


Б
2
Г
4
5
Д
6
7
Е
8
В
3
З
10
Ж
9
Л
13
И
11
К
12
М
14

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) очистить от балласта выгребное устройство, транспортеры и грохот;

в) установить выгребную цепь в необходимом месте для ее разъединения;

г) разъединить соединения выгребной цепи в местах стыковки направляющих желобов и выгребной балки;

д) закрепить концы выгребной цепи специальными скобами;

е) желоба выгребного устройства привести в транспортное положение, закрепив их предохранительными цепями *2* и стяжками *1*; при этом закрылки прижать к желобам и соединить предохранительными цепями *3*;

ж) поперечную балку выгребного устройства, пробивщик шпальных ящиков и устройство для очистки шпал установить и закрепить на подъемном рычаге *4*, который фиксируется в транспортном положении к раме машины стопорными пальцами *5*;

з) инвентарный крюк *6* цилиндра подъема поперечной балки выгребного устройства закрепить за серьгу *7*, установленную на раме машины;

и) специальный крюк для поперечной балки выгребного устройства подвесить на предохранительной цепи *8* к раме машины;

к) подъемное устройство привести в транспортное положение и зафиксировать стопорным пальцем *9*;

л) рихтовочное устройство поднять в транспортное положение и зафиксировать стопорным пальцем *10*;

м) поворотный конвейер установить вдоль оси машины и зафиксировать его от вращения поворотом рукоятки *11* в положение "Закрыть".

Консоль конвейера опустить на платформу машины и зафиксировать стопорными пальцами *12*;

н) щебнераспределительные транспортеры привести в транспортное положение и зафиксировать предохранительными цепями *13* со стяжками;

о) планировщик балласта поднять в транспортное положение и зафиксировать на цепной подвеске *14*.

3.96.4. Для приведения машины в транспортное положение при ее следовании с отдельным локомотивом необходимо:

а) выполнить требования подпункта 3.96.3 настоящей Инструкции;

б) уровень масла в четырех передачах должен быть выше середины смотрового стекла;

в) гидронасосы и гидромоторы гидропривода должны быть заполнены рабочей жидкостью для гидропередач;

г) необходимо снять:

– ключ замка переключателя пультов управления;

– ключ тормозного крана (с автоматическим регулятором) основной тормозной системы;

– два пусковых ключа двигателя;

– два ключа основных выключателей аккумуляторных батарей;

д) все пневматические тормоза должны быть отпущены:

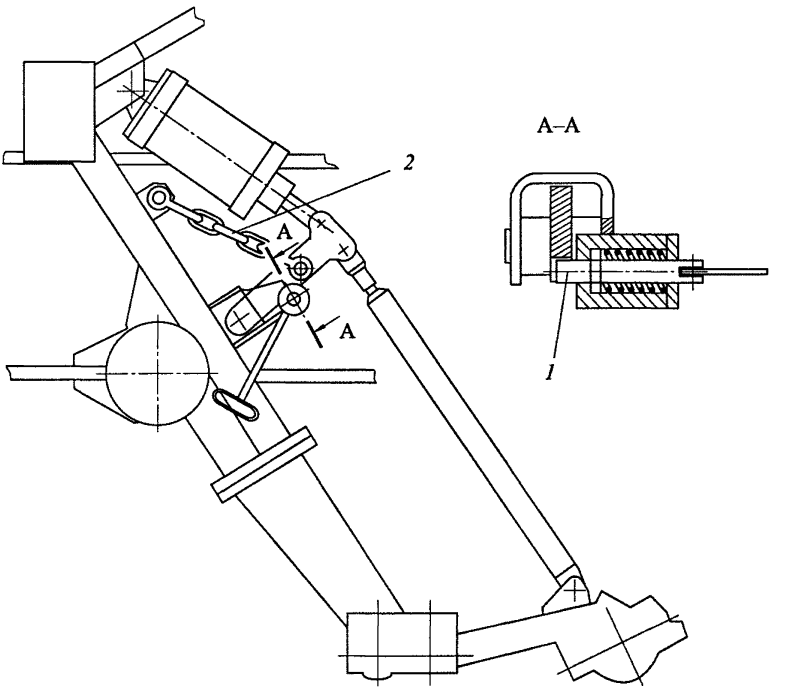
– оба крана с автоматическими регуляторами основной тормозной системы после снятия ключа должны находиться в положении “0” (перекрыть);

– рукоятки всех дополнительных тормозов должны находиться в среднем положении;

е) оба ручных тормоза должны быть отпущены.

3.97. Щебнеочистительная машина RM 76 UHR

3.97.1. Щебнеочистительная машина RM 76 UHR по видам транспортирования и способам крепления рабочих органов в транспортном положении идентична щебнеочистительной машине RM 80 UHR, за исключением способа крепления рихтовочного устройства, приведенного на рис. 92.



Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление рихтовочного устройства штыревым фиксатором *1*	1
Крепление рихтовочного устройства цепью *2*	1

Рис. 92. Схема крепления рихтовочного устройства щебнеочистительной машины RM 76 UHR в транспортном положении

3.97.2. Крепление рихтовочного устройства в транспортном положении осуществляется при помощи штыревого фиксатора *1* и страховочной цепи *2*.

3.98. Щебнеочистительная машина ОТ-800 S-10

3.98.1. Транспортирование щебнеочистительной машины ОТ-800 S-10 производится своим ходом или отдельным локомотивом.

3.98.2. Для приведения машины в транспортное положение (рис. 93) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) очистить от балласта выгребное устройство, грохот и транспортеры;

в) установить выгребную цепь в необходимом месте для ее разъединения;

г) разъединить соединения выгребной цепи, а концы ее закрепить в желобах;

д) разъединить соединения выгребной балки с желобами;

е) желоба выгребного устройства привести в транспортное положение, прижав к раме машины и подвесив их на крючках инвентарных стяжек *1* с последующим их натяжением;

ж) выгребную балку вытащить из-под пути, уложить ее при помощи канатного подъемного механизма *2* на транспортный кронштейн *3*, транспортный кронштейн закрыть и зафиксировать, канатную подвеску с выгребной балки не снимать;

з) установить грохот в среднем положении, зафиксировать его инвентарными стяжками *4* с последующим их натяжением;

и) привести механизм подъемки в транспортное положение и зафиксировать его закладными штырями *5* и шплинтами;

к) щебнераспределительные транспортеры привести в транспортное положение и зафиксировать закладными штырями *6* и шплинтами;

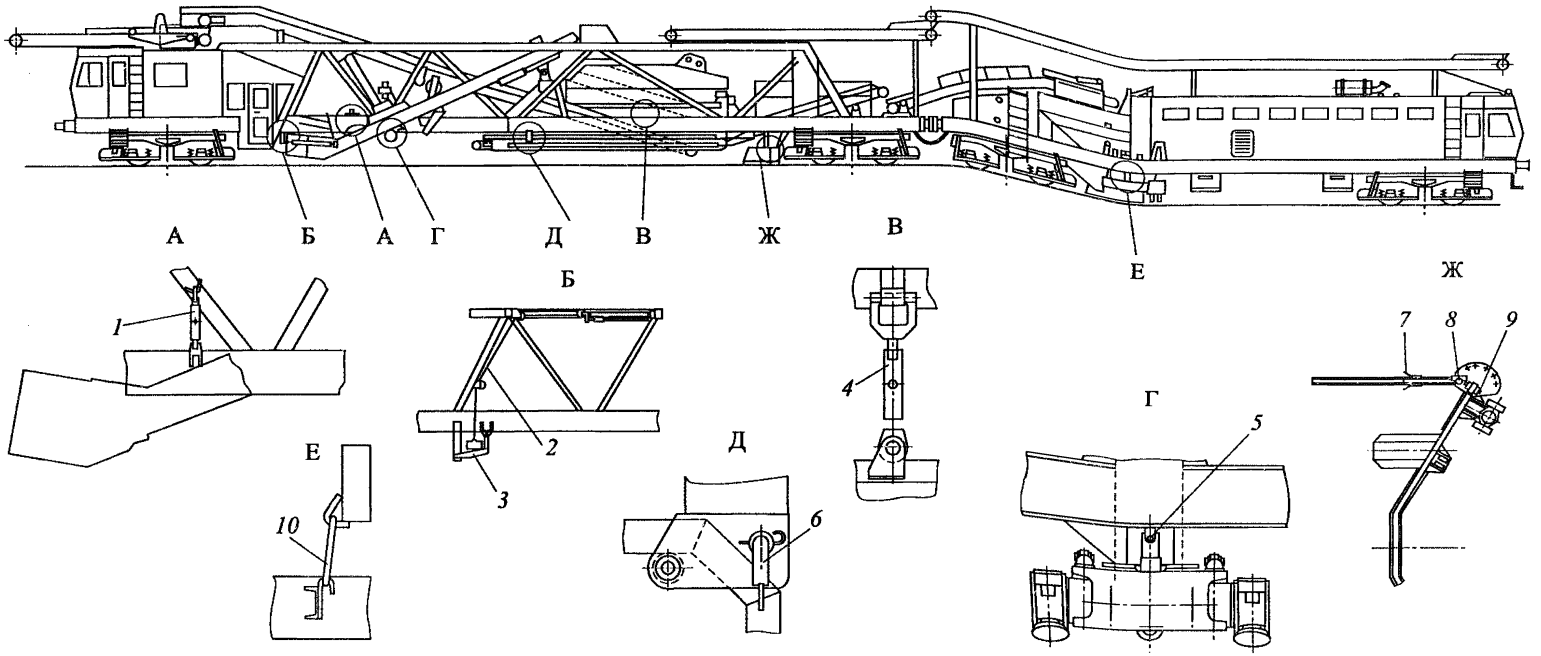
л) привести планировщик балласта в транспортное положение, для этого необходимо:

– поднять крылья в горизонтальное положение и зафиксировать пальцами *7*;

– повернуть крылья вдоль машины по ходу работы и зафиксировать пальцами *8*;

– центральный плуг поднять в крайнее верхнее положение и зафиксировать пальцами *9*;

м) поднять скрепер в транспортное положение и подвесить его на кольцах *10*, закрепленных за раму машины.



Содержание работ	Количество мест крепления	Содержание работ	Количество мест крепления
Крепление желобов инвентарными стяжками *1*	2	Крепление щебнераспределительных транспортеров штырями *6*	2
Подъём выгребной балки канатным механизмом *2*	1	Крепление крыльев планировщика от опускания пальцами *7*	2
Крепление выгребной балки на транспортном кронштейне *3*	1	Крепление крыльев планировщика от вращения пальцами *8*	2
Крепление грохота инвентарными стяжками *4*	2	Фиксация центрального плуга пальцами *9*	2
Крепление механизма подъемки штырями *5*	2	Крепление скрепера на кольцах *10*	2

Рис. 93. Схема приведения щебнеочистительной машины ОТ-800 S-10 в транспортное положение

4 ПОРЯДОК ТРАНСПОРТИРОВАНИЯ МАШИН НА ЖЕЛЕЗНОДОРОЖНЫХ ПЛАТФОРМАХ

4.1. Общие требования

4.1.1. Согласно пункту 2.2 настоящей Инструкции на железнодорожных платформах разрешается транспортирование следующих машин:

а) автодрезин АС-1А, АС-1М, АГМ^{У}, АГМС, АЛГ, ДГК^{У}-5 (ДГК^{У});

б) автомотрис АГД-1, АГД-1А, АГД-1М, АГС-1;

в) балластоуплотнительных машин БУМ, БУМ-1М;

г) балластоочистительной машины с тракторами БМС;

д) выправочно-подбивочно-рихтовочных машин ВПР-1200, ВПР-02, ВПРС-02, ВПРС-500;

е) рихтовочных машин Р-2000 и Р-02;

ж) планировщика балласта ПБ, ПБ-01;

з) прицепов грузовых УП-3, УП-3М, УП-2, УП-4;

и) машины для закрепления и смазки клеммных и закладных болтов ПМГ;

к) машин для очистки рельсов от грязи РОМ-3, РОМ-3М, РОМ-4;

л) мотовозов погрузочно-транспортных МПТ-4, МПТ-6;

м) машины выправочно-рихтовочно-подбивочной Duomatic 09-32 CSM.

4.1.2. Размещение и крепление машин на железнодорожной платформе должно производиться в соответствии со схемами, приведенными в настоящей Инструкции; расчет устойчивости и средств крепления машин на железнодорожной платформе производится по Техническим условиям погрузки и крепления грузов на железнодорожном транспорте.

4.1.3. Для проведения расчета устойчивости и средств крепления в таблице 1 даны габаритные размеры транспортируемых на платформах машин, их масса и положение центра тяжести.

4.1.4. При установке машин на железнодорожные платформы необходимо, чтобы поперечное смещение центра тяжести машины от вертикальной плоскости, в которой находится продольная ось платформы, не превышало нормативных значений по действующим Техническим условиям погрузки и крепления грузов.

4.1.5. До погрузки машин на платформы они должны быть приведены в транспортное положение в соответствии с разделом 3 настоящей Инст-

Таблица 1

Тип машины	Масса, т	База, мм	Высота центра тяжести над полом платформы (*H*), мм	Расстояние центра тяжести от середины платформы (*L*), мм	Габаритные размеры, мм		
					Длина по осям автосцепок	Ширина	Высота
1. Автодрезина грузовая АГМ^{У}	10,1	5000	800	0	10220	3130	2892
2. Автодрезина грузовая АГМС:	14,9	5000	1123	1475	10220	3130	2900
стрела	1,8	–	2020	5150	–	–	–
колонна	0,8	–	400	4000	–	–	–
3. Автодрезина грузовая АЛГ	13	6000	1160	200	11220	3130	3950
4. Автодрезина грузовая ДГК^{У}-5 (ДГК^{У})	27,1	6000	1214	170	12620	3090	4802
5. Автодрезина служебная типа АС-1А (АС-1)	10	3800	780	0	8746	2960	3280
6. Автодрезина служебная АС-1М	13,8	5000	960	0	8746	2960	3450
7. Автомотриса грузовая дизельная АГД-1 (АГД-1А) и дизель-генераторная АГД-1М	21,95	6000	910	200	12220	3120	3760
8. Автомотриса грузовая дизельная АГС-1	23,0	6000	910	200	12250	3220	4260
9. Балластоуплотнительная машина типа БУМ и БУМ-1М	24,5	7000	1160	0	12620	3000	5080
10. Балластоочистительная машина БМС с тракторами на гусеничном ходу:							
машина без тракторов	18,3	–	1100	0	–	2820	2500
первый трактор	17,55	–	500	0	–	–	–
второй трактор	18,05	–	700	0	–	–	–
11. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина ВПР-1200:	42,6	11000	1150	130	17690	3140	4645
прицепная платформа с ящиками	10,33	4500	970	40	9220	2300	1300

Таблица 1 (продолжение)

Тип машины	Масса, т	База, мм	Высота центра тяжести над полом платформы (H), мм	Расстояние центра тяжести от середины платформы (L), мм	Габаритные размеры, мм		
					Длина по осям автосцепок	Ширина	Высота
12. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина ВПРС-500:	41,2	11000	1150	150	17690	3140	4645
прицепная платформа	10	4500	950	0	9220	2300	1300
13. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина ВПР-02:	46	11000	1250	240	17690	2890	4690
прицепная платформа	8	4500	1050	800	9220	2300	1300
14. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина ВПРС-02:	48,2	11000	1250	182	23500	3050	3420
прицепная платформа	5,6	4500	1050	800	9220	2300	1300
15. Машина для закрепления и смазки клеммных и закладных болтов непрерывного действия ПМГ	33	7000	1600	160	12960	3200	3475
16. Машина рельсоочистительная:							
РОМ-3	32,0	7240	1560	300	12960	3200	3475
РОМ-3М	32,0	7240	1560	220	12960	3200	3475
17. Машина для снятия напряжений в рельсах бесстыкового пути и очистки рельсов РОМ-4:							
головная машина	28	7000	1112	1080	13410	3160	3734
прицепная платформа с технологическим оборудованием	–	7000	944	2008	13410	3160	3832
котельная установка	–	–	1156	4000	2700	1440	2500
кран	–	–	825	1600	6200	1670	1200
18. Машина рихтовочная Р-2000:	31	11000	850	800	17690	3140	4645
прицепная платформа	10	4500	950	0	9220	2300	1300
19. Машина рихтовочная Р-02	32,5	10500	1084	90	17720	2924	3880

Таблица 1 (окончание)

Тип машины	Масса, т	База, мм	Высота центра тяжести над полом платформы (*H*), мм	Расстояние центра тяжести от середины платформы (*L*), мм	Габаритные размеры, мм		
					Длина по осям автосцепок	Ширина	Высота
20. Мотовоз погрузочно-транспортный МПТ-6	27	7000	1200	Симметрично относительно поперечной оси	12960	3130	5280
21. Планировщик балласта ПБ	26,4	7000	1210	0	13310	3240	5050
22. Планировщик балласта ПБ-01	29	7000	1400	0	13310	3200	3960
23. Прицеп грузовой УП-3 (УП-3М)	14,5	5000	1225	325	10220	3200	2890
24. Прицеп грузовой УП-4	11	5000	800	0	10220	3200	2890

рукции. Дополнительно к требованиям раздела 3, после установки машины на платформу необходимо:

а) у всех машин:

– окна и двери кабины (кузова) закрыть, двери опломбировать, застекленные дверные и оконные проемы закрыть деревянными щитами;

б) у самоходных машин с механической передачей:

– ручной тормоз затянуть, а рукоятку ручного тормоза надежно закрепить стальной отожженной проволокой ∅ 3 мм в одну нить;

– рычаг коробки передач поставить на первую скорость;

– включить реверс;

в) у машины БМС и тракторов:

– рычаги переключения муфты сцепления и реверс-редуктора машины, а также рычаги реверсов тракторов и рычаги ходоуменьшителей установить в нейтральное положение.

4.1.6. Строповка и погрузка машин должна производиться со строгим соблюдением Правил устройства и безопасной эксплуатации грузоподъемных кранов.

До начала погрузки с каждой стороны платформы под ее колесные пары должно быть поставлено по два тормозных башмака.

Крепить машины к платформе разрешается только после снятия строповочных устройств.

После погрузки борта платформы должны быть закрыты и надежно закреплены.

4.2. Автодрезина грузовая АГМ^{У}

4.2.1. Перед погрузкой автодрезины грузовой АГМ^{У} на типовую четырехосную платформу (рис. 94) необходимо выполнить следующие операции:

- демонтировать стрелу, тележку и колонну, уложить вдоль платформы дрезины на бруски *13*, *14*, *15*, *21*, *22*, увязать растяжками *2–6*, *8*, *9* и прикрепить к раме проволокой ∅ 4 мм в четыре нити;
- снять тяги с опоры и уложить вдоль швеллера стрелы;
- тележку и тяги привязать к стреле проволокой ∅ 4 мм в четыре нити (обвязка *7*, *10*, *18*, *23*);
- подшипники колонны, канат привода передвижения тележки и грузовой канат смазать солидолом жировым Ж ГОСТ 1033–79, обернуть бумагой *19* и пленкой *20* и уложить в ящике для инструмента в кабине;
- шестерни и барабан стрелы, грузовой барабан обильно смазать указанной выше смазкой, обернуть бумагой и увязать проволокой ∅ 2 мм в четыре нити;
- снять фары, обернуть бумагой и уложить в ящики кабины.

4.2.2. Автодрезину установить на железнодорожную платформу так, чтобы продольная ось автодрезины совпала с продольной осью платформы, а середина автодрезины совпала с поперечной осью железнодорожной платформы.

4.2.3. Автодрезину установить на четыре бруса *11*, каждый из которых прибить к полу платформы гвоздями К5 х 150 (позиция *24*). С внутренней стороны гребней колес автодрезины, вплотную к ним, прибить к полу платформы четыре бруса *11*. Под каждое колесо автодрезины установить упоры *12*, каждый из которых прибить гвоздями К5 х 150.

Упоры *12* соединить между собой скобами *16*, а с брусками *11* – скобами *17*.

Автодрезину расчалить четырьмя растяжками *1* из проволоки ∅ 6 мм в четыре нити каждая.

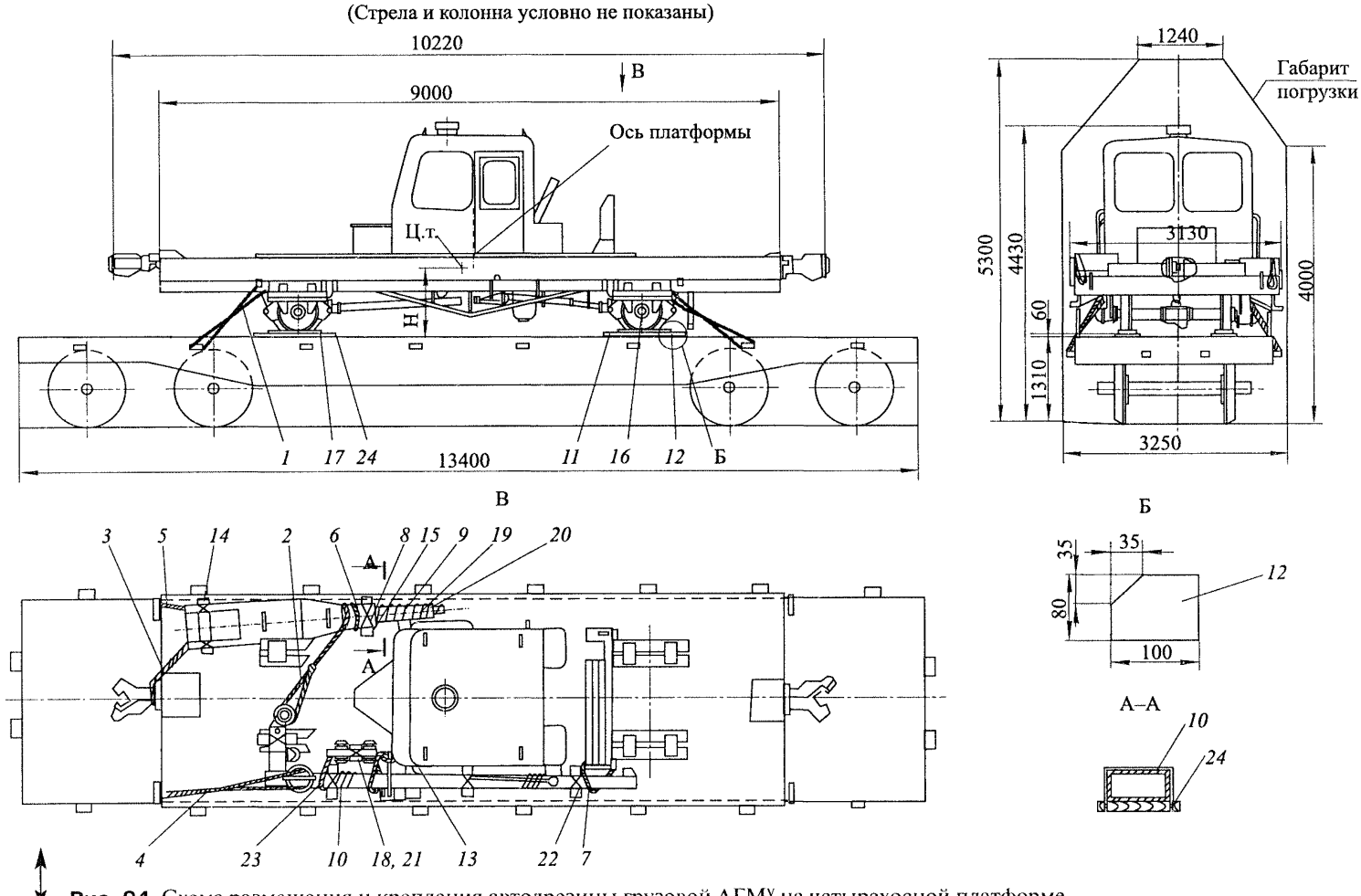


Рис. 94. Схема размещения и крепления автодрезины грузовой АГМ^{У} на четырехосной платформе

Позиция	Наименование	Материал	Количество	Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Растяжка *l*=1750	Проволока 6-О-4 (4 нити)	4	*14*	Брусок 80х100х340	Сосна 3 сорт	1
2	Растяжка *l*=2000	Проволока 4-О-4 (4 нити)	1	*15*	Брусок 80х100х340	Сосна 3 сорт	1
3	Растяжка *l*=1900	Проволока 4-О-4 (4 нити)	1	*16*	Скоба ∅ 8х400	Ст 3 кп ГОСТ 380–94	8
4	Растяжка *l*=1400	Проволока 4-О-4 (4 нити)	1	*17*	Скоба ∅ 8х250	Ст 3 кп ГОСТ 380–94	16
5	Растяжка *l*=700	Проволока 6-О-4 (4 нити)	1	*18*	Обвязка *l*=850	Проволока 4-О-4 (4 нити)	1
6	Растяжка *l*=1000	Проволока 4-О-4 (4 нити)	1	*19*	Бумага	Бумага парафинированная ГОСТ 9569–79	2,5 м^2
7	Обвязка *l*=1800	Проволока 4-О-4 (4 нити)	1				
8	Растяжка *l*=2000	Проволока 4-О-4 (4 нити)	6	*20*	Пленка	Пленка полиэтиленовая ГОСТ 10354–82	2,5 м^2
9	Растяжка *l*=2000	Проволока 1-О-4 (4 нити)	1	*21*	Брусок 80х100х340	Сосна 3 сорт	1
10	Обвязка *l*=1750	Проволока 1-О-4 (4 нити)	5	*22*	Брусок 120х150х400	Сосна 3 сорт	4
11	Брус 60х150х1200	Сосна 3 сорт	8	*23*	Обвязка *l*=1750	Проволока 4-О-4 (4 нити)	1
12	Упор 80х100х340	Сосна 3 сорт	8	*24*	Гвоздь К 5х150		80
13	Брусок 80х100х340	Сосна 3 сорт	1				

Примечание. Сосна ГОСТ 8486–86, проволока ГОСТ 3282–74, гвоздь ГОСТ 4028–63

4.3. Автодрезина грузовая АГМС

4.3.1. Перед погрузкой автодрезины грузовой АГМС на типовую четырехосную платформу (рис. 95) необходимо выполнить следующие операции:

а) снять фары, обернуть бумагой и уложить в ящик в кабине;

б) демонтировать стрелу и колонну;

в) подшипники колонны, канат привода передвижения тележки и грузовой канат смазать солидолом жировым Ж ГОСТ 1033–79, обернуть бумагой и уложить в ящик для инструмента в кабине;

г) грузовую тележку и тяги крана привязать к стреле проволокой ∅ 4 мм в одну нить.

4.3.2. Расположение стрелы и колонны на железнодорожной платформе должно быть таким, чтобы продольная ось стрелы и колонны совпали с осью платформы.

4.3.3. Нижнюю часть колонны положить на доску 6, которую прибить к полу платформы четырьмя гвоздями *18*. Для боковой фиксации колонны на концах доски *6* прибить гвоздями *19* две доски *7*. Верхнюю часть колонны положить на бруски *9* и *8*. Брусок *9* закрепить к полу платфор-

мы четырьмя скобами *14*, а брусок *8* закрепить к бруску *9* двумя скобами *14* от бокового смещения и двумя скобами от продольного смещения. Колонну расчалить к скобам платформы четырьмя растяжками *4* из проволоки ∅ 6 мм в две нити каждая, растяжки натянуть.

4.3.4. Автодрезину установить на платформу так, чтобы продольная ось машины совпала с продольной осью платформы, при этом местоположение машины на платформе должно соответствовать указанным размерам (см. рис. 95).

4.3.5. Автодрезину установить на доски *10*, каждую из которых прибить к полу платформы двумя гвоздями *18*. Каждое колесо с обеих сторон заклинить упорными брусками *11*. Бруски прибить к доскам и полу платформы четырнадцатью гвоздями *19*. Автодрезину закрепить за лесные скобы платформы восемью растяжками *3*; растяжки натянуть.

4.3.6. Стрелу крана автодрезины положить на специальные подставки *1* и *2*. Деревянную подставку *1* закрепить к полу платформы десятью гвоздями *19*. Металлическую подставку *2* закрепить к полу автодрезины болтами *15* с гайками *16*.

Стрелу крана закрепить за лесные скобы платформы четырьмя растяжками *5* из проволоки ∅ 6 мм в четыре нити. Растяжки натянуть.

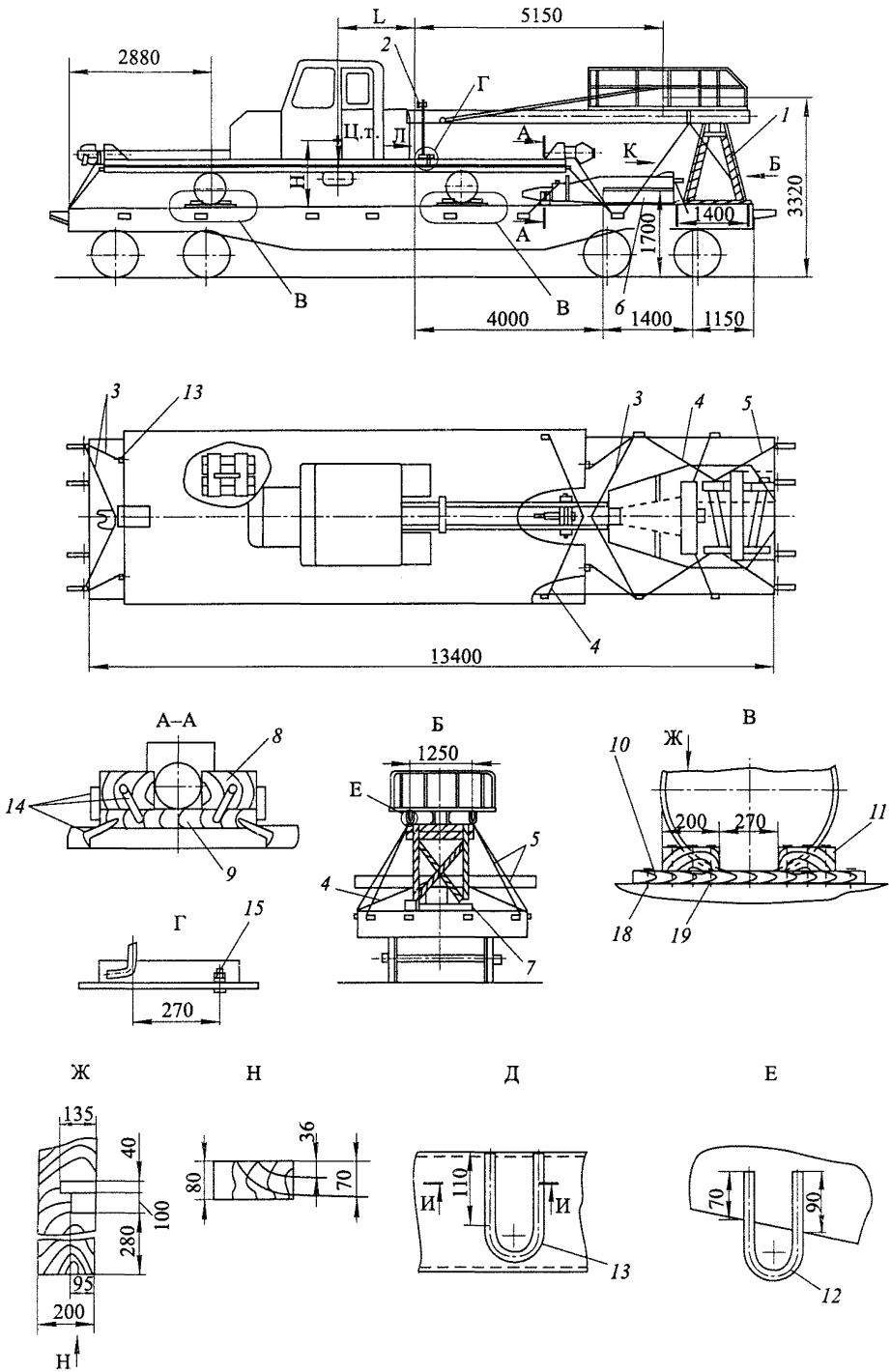
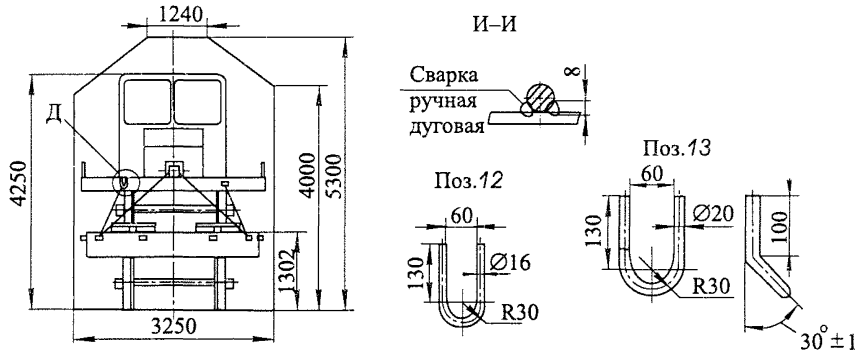


Рис. 95. Схема размещения и крепления автодрезины грузовой АГМС на четырехосной платформе (*начало*)

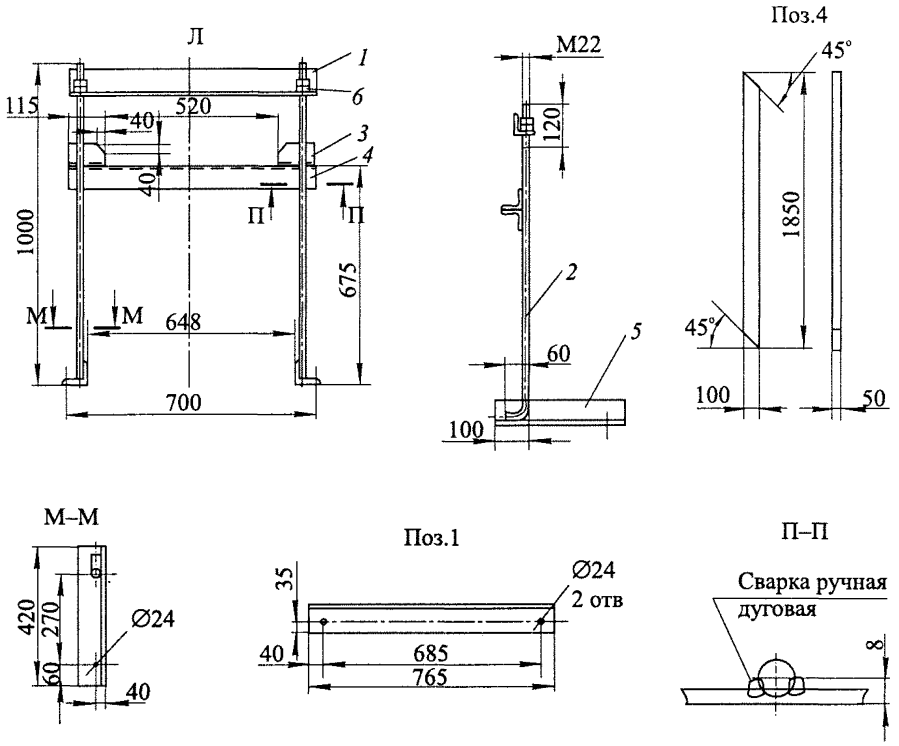


Позиция	Наименование	Материалы	Количество
1	Подставка деревянная	См. ниже сборочный чертеж	1
2	Подставка металлическая	См. ниже сборочный чертеж	1
3	Растяжка *l*=1950	Проволока Ø6 (6 нитей)	8
4	Растяжка *l*=2370	Проволока Ø6 (4 нити)	4
5	Растяжка *l*=1660	Проволока Ø6 (4 нити)	4
6	Доска 50х150х1400	Сосна 3 сорт	1
7	Доска 50х150х200	Сосна 3 сорт	2
8	Брусок 175х250х300	Сосна 3 сорт	2
9	Брусок 175х250х800	Сосна 3 сорт	1
10	Доска 50х150х1000	Сосна 3 сорт	16
11	Брусок 80х200х800	Сосна 3 сорт	8
12	Скоба *l* = 380	Круг 16-В ГОСТ 2590-88 Ст 3 кп св ГОСТ 535-88	2
13	Скоба *l* = 380	Круг 20-В ГОСТ 2590-88 Ст 3 кп св ГОСТ 535-88	4
14	Скоба строительная	Сталь 3 кп св ГОСТ 380-94	10
15	Болт М20-6g х80	ГОСТ 7798-70	2
16	Гайка М20-6Н	ГОСТ 5915-70	4
17	Шайба 20 65Г	ГОСТ 6402-70	2
18	Гвоздь К5х150		16
19	Гвоздь К6х200		56

Примечание. Сосна ГОСТ 8486-86, проволока ГОСТ 3282-74, гвоздь ГОСТ 4028-63

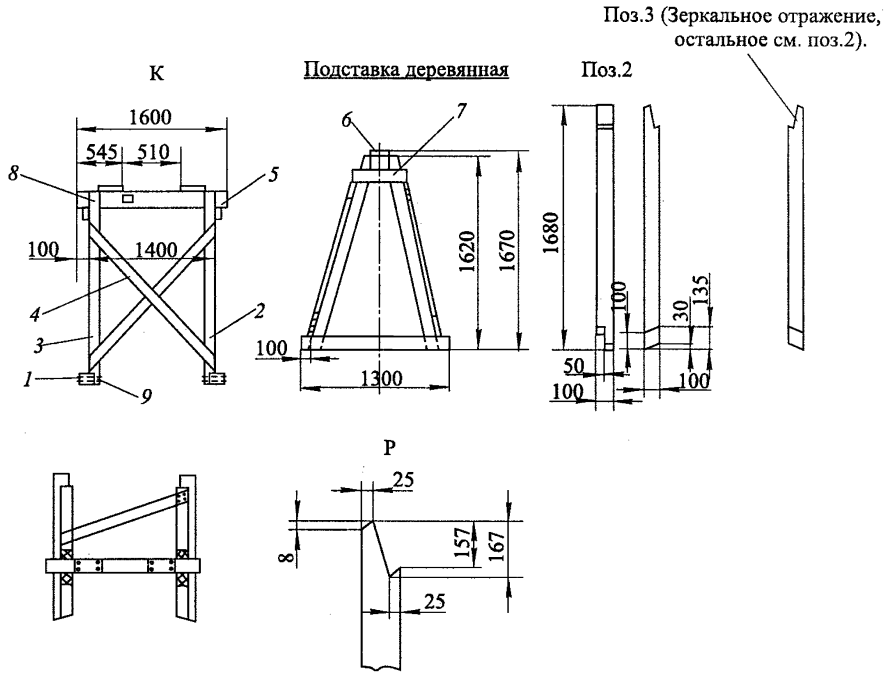
Рис. 95 (*продолжение*)

Подставка металлическая



Позиция	Наименование	Материалы	Количество
1	Планка	Уголок 75х75х6 ГОСТ 8509-93 Ст 3 кп св ГОСТ 535-88	1
2	Стойка *l*=1040	Круг 22-В ГОСТ 2590-88 Ст 3 кп св ГОСТ 535-88	2
3	Упор	Уголок 75х75х6 ГОСТ 8509-93 Ст 3 кп св ГОСТ 535-88	2
4	Поперечина *l*=750	Уголок 75х75х6 ГОСТ 8509-93 Ст 3 кп св ГОСТ 535-88	1
5	Лапка *l*=420 (одна зеркальная)	Уголок 75х75х6 ГОСТ 8509-93 Ст 3 кп св ГОСТ 535-88	2
6	Гайка М 22-6Н	ГОСТ 5915-70	4

Рис. 95 (*продолжение*)



Позиция	Наименование	Материалы	Количество
1	Брусок 100х100х1300	Сосна 3 сорт	2
2	Стойка правая	Сосна 3 сорт	2
3	Стойка левая	Сосна 3 сорт	2
4	Связь	Сосна 3 сорт	2
5	Брусок 125х175х1600	Сосна 3 сорт	1
6	Доска 50х100х200	Сосна 3 сорт	2
7	Доска 50х100х450	Сосна 3 сорт	2
8	Гвоздь К6х150		16
9	Гвоздь К6х200		56
Примечание. Сосна ГОСТ 8486-86, гвоздь ГОСТ 4028-63			

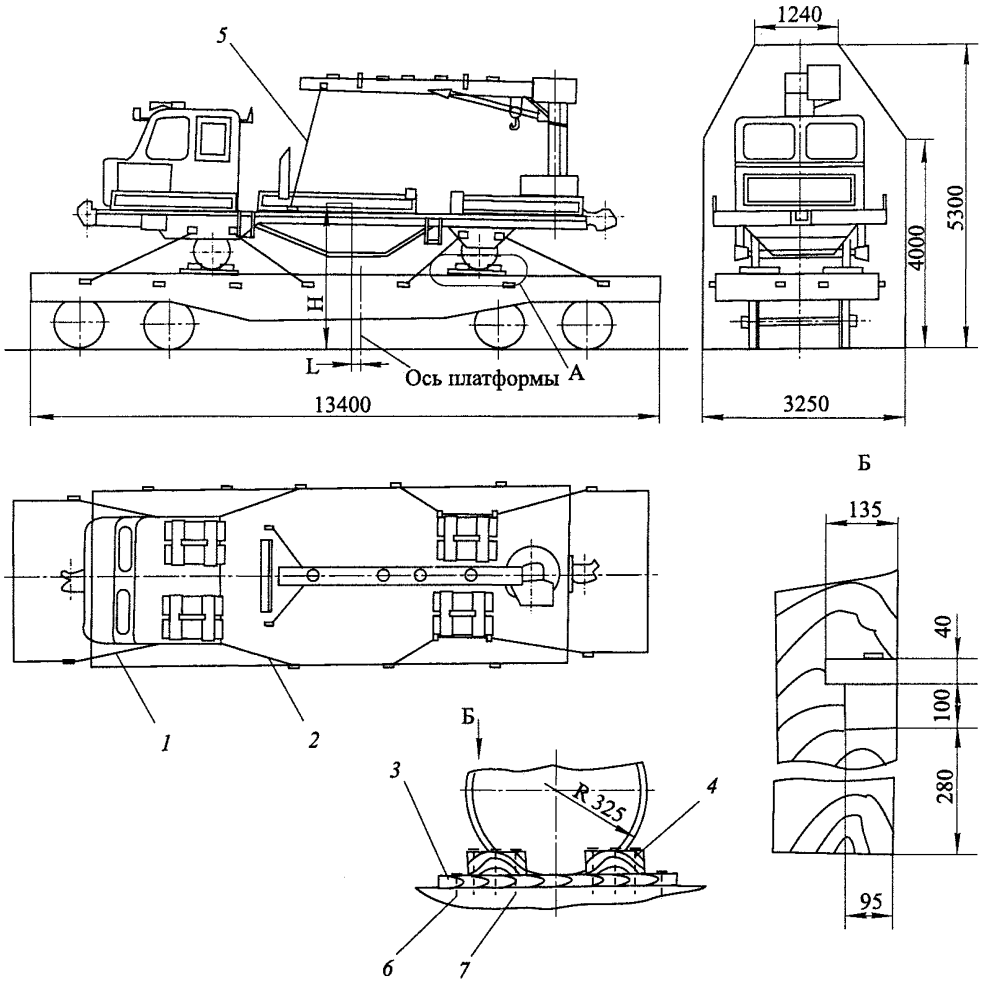
Рис. 95 (*окончание*)

4.4. Автодрезина грузовая АЛГ

4.4.1. Перед погрузкой автодрезины грузовой АЛГ на типовую четырехосную платформу (рис. 96) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) закрыть (поднять) откидные борта платформы и надежно закрепить стопорными устройствами;



Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Растяжка *l* = 2400	Проволока ∅ 6 (6 нитей)	4
2	Растяжка *l* = 1840	Проволока ∅ 6 (6 нитей)	4
3	Доска 50х150х1000	Сосна 3 сорт	8
4	Брусок 80х200х800	Сосна 3 сорт	8
5	Растяжка *l* = 1840	Проволока ∅ 6 (2 нити)	2
6	Гвоздь К5х150		32
7	Гвоздь К5х200		80
Примечание. Сосна ГОСТ 8486–86, проволока ГОСТ 3282–74, гвоздь ГОСТ 4028–63			

Рис. 96. Схема размещения и крепления автодрезины грузовой АЛГ на четырехосной платформе

в) поднять грузовой крюк в верхнее положение, а грузовую тележку передвинуть в крайнее положение, приблизив к колонне крана;

г) винт приспособления для выключения рессор опустить до упора в хомут рессоры;

д) установить стрелу крана вдоль платформы и закрепить двумя растяжками *5* к раме платформы.

4.4.2. Автодрезину установить на платформу так, чтобы продольная ось автодрезины совпала с продольной осью платформы, а середина автодрезины совпала с поперечной осью железнодорожной платформы.

4.4.3. Автодрезину установить на доски *3*, каждую из которых прибить к полу платформы двумя гвоздями *6*. Каждое колесо с обеих сторон заклинить упорными брусками *4*. Бруски прибить к доскам и полу платформы десятью гвоздями *7*. Установленную на бруски автодрезину закрепить растяжками *1* и *2* из проволоки ∅ 6 мм в шесть нитей. Растяжки натянуть.

4.5. Автодрезина грузовая ДГК^{у}-5 (ДГК^{у})

4.5.1. Перед погрузкой автодрезины грузовой ДГК^{у}-5 (ДГК^{у}) на типовые четырехосные платформы (рис. 97) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) снять грузоподъемный кран;

в) включить рессорные домкраты;

г) в зазор между каждой стяжкой буксового выреза и буксой установить подкладки *11*;

д) затормозить автодрезину ручным тормозом;

е) снять с автодрезины все бьющиеся и легкоснимаемые части, обернуть бумагой и уложить в ящик в кабине.

4.5.2. Погрузку автодрезины производить на платформу с деревянным полом. Автодрезину на платформе установить на предварительно сбитые скобами брусья *8* таким образом, чтобы ее продольная ось совпадала с продольной осью платформы. После этого каждую пару брусьев прикрепить к полу платформы восемью скобами *13* и двадцатью упорами *7*. Каждый упор прибить к полу шестью гвоздями *14*.

4.5.3. Установленную на брусья автодрезину закрепить двадцатью продольными *1–4*, *6* и четырьмя поперечными *5* растяжками из шести нитей проволоки ∅ 6 мм. Проволочное крепление натянуть.

4.5.4. Для погрузки на платформу демонтированного крана необходимо закрепить к стреле грузовую тележку и грузоподъемный крюк обвязкой *15* из проволоки ∅ 4,0 мм в одну нить.

Кран расположить на второй платформе так, чтобы продольная ось стрелы совпала с продольной осью платформы, а ось вращения опорно-поворотного устройства должна находиться на расстоянии от конца платформы так, как указано на рис. 97. Промежуточную опору крана с опор-

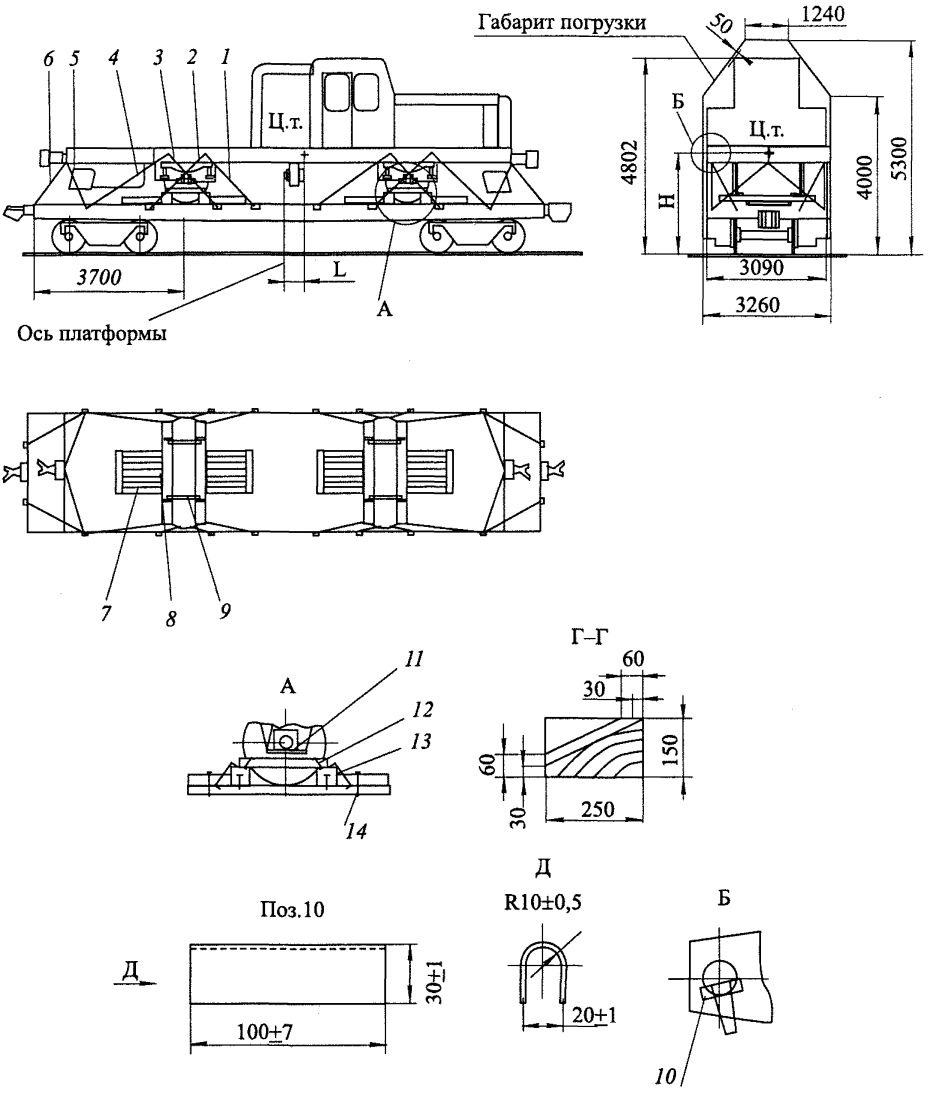
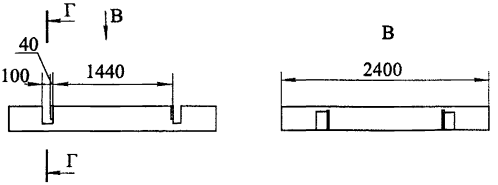


Рис. 97. Схема размещения и крепления автодрезины грузовой ДКГ^{У}-5 (ДГК^{У}) на четырехосной платформе (*начало*)



Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Растяжка *l*=2130	Проволока 6-О-4 (6 нитей)	4
2	Растяжка *l*=2250	Проволока 6-О-4 (6 нитей)	4
3	Растяжка *l*=2100	Проволока 6-О-4 (6 нитей)	4
4	Растяжка *l*=2800	Проволока 6-О-4 (6 нитей)	4
5	Растяжка *l*=1800	Проволока 6-О-4 (6 нитей)	4
6	Растяжка *l*=2500	Проволока 6-О-4 (6 нитей)	4
7	Упор 60х130х1000	Сосна 3 сорт	20
8	Брус 150х250х2400	Сосна 3 сорт	4
9	Подкладка 20х50х100	Сосна 3 сорт	4
10	Подкладка	Лист БПГ-0-1 ГОСТ 19903-74 ОК360В-5-III-3кп ГОСТ 16523-89	4
11	Подкладка	Сосна 3 сорт	4
12	Скоба *l*=450	Круг 10-В ГОСТ 2590-88 Ст3пс4-св ГОСТ 535-88	16
13	Скоба *l*=250	Круг 10-В ГОСТ 2590-88 Ст3пс4-св ГОСТ 535-88	16
14	Гвоздь К5х150		120

Примечание. Сосна ГОСТ 8486-86, проволока ГОСТ 3282-74, гвоздь ГОСТ 4028-63

Рис. 97 *(продолжение)*

но-поворотным устройством закрепить к полу платформы брусками *7* и *8*, каждый из которых прибить пятью гвоздями ∅ 5 мм и длиной 150 мм.

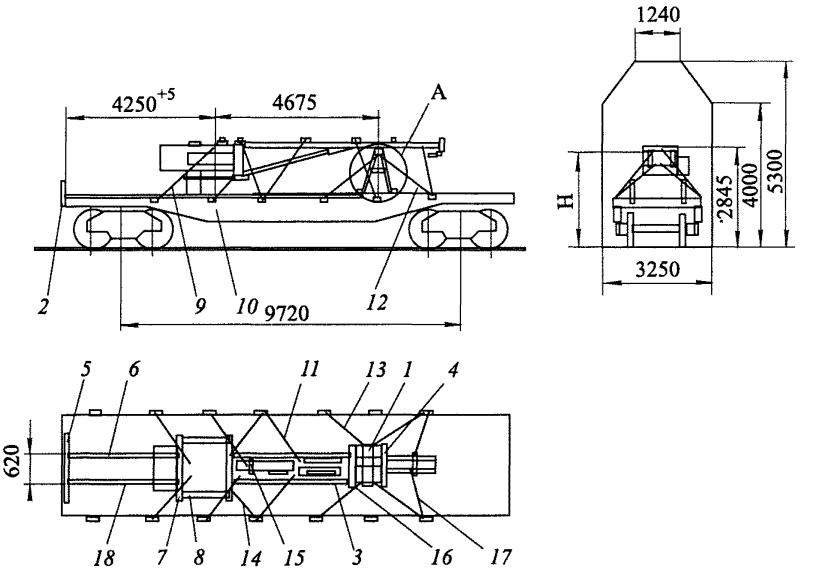
Консоль крана установить на опору *1*, которую укрепить двумя досками *4*, прибитыми к полу платформы пятью гвоздями *18* каждая.

Торцевой борт платформы, ближайший к опорно-поворотному устройству укрепить двумя стойками *2*. В упор к двум стойкам установить и закрепить поперечный брусок *5*.

Для предотвращения продольного сдвига брусьев *7*, *8* и досок *4* к полу платформы в распор прибить доски *3* и *6* пятью гвоздями ∅ 5 мм длиной 150 мм каждую.

Опору *1* закрепить четырьмя растяжками *13* из двух нитей проволоки ∅ 6 мм. Кран закрепить двенадцатью растяжками *9–12*, *14*, *16*, *17* из проволоки ∅ 6 мм в четыре нити каждая. Растяжки после установки натянуть.

Крепление демонтированного крана

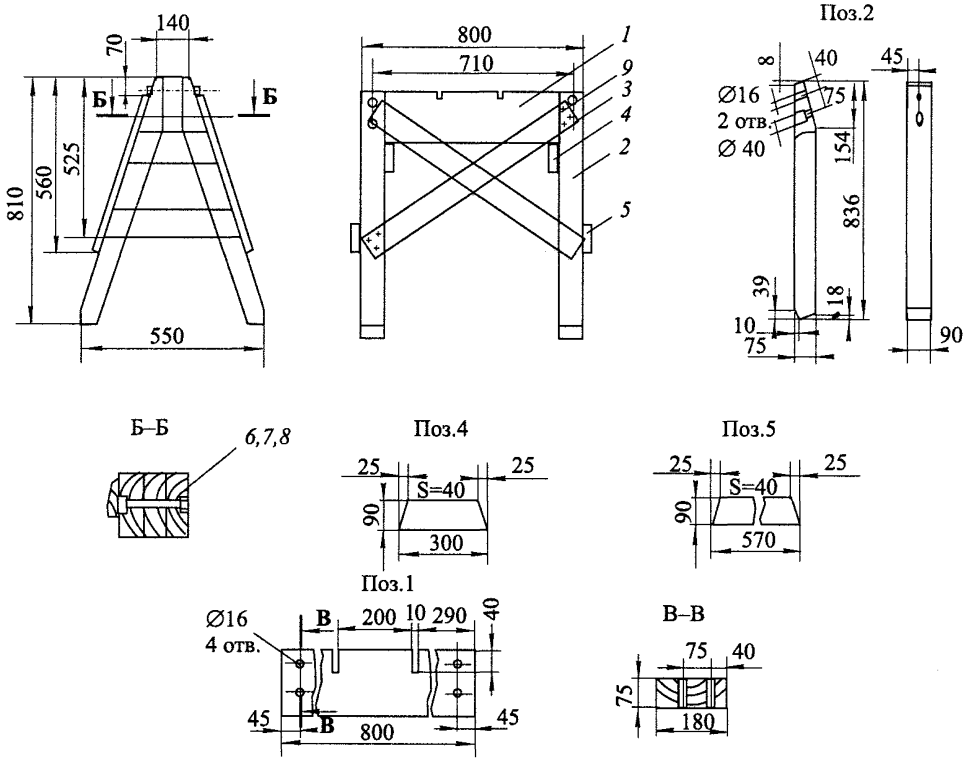


Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Опора	Сборочный чертеж	1
2	Стойка *L*= 900	Сосна 3 сорт	2
3	Доска 50х130х3450	Сосна 3 сорт	2
4	Доска 50х130х1000	Сосна 3 сорт	2
5	Брусок 50х75х2000	Сосна 3 сорт	1
6	Доска 50х75х3000	Сосна 3 сорт	2
7	Брусок 75х90х1620	Сосна 3 сорт	2
8	Брусок 75х150х1320	Сосна 3 сорт	2
9	Растяжка *l*=2420	Проволока 6-О-4 (4 нити)	2
10	Растяжка *l*=1900	Проволока 6-О-4 (4 нити)	2
11	Растяжка *l*=2590	Проволока 6-О-4 (4 нити)	2
12	Растяжка *l*=2360	Проволока 6-О-4 (4 нити)	2
13	Растяжка *l*=2120	Проволока 6-О-4 (2 нити)	2
14	Растяжка *l*=2370	Проволока 6-О-4 (4 нити)	2
15	Обвязка *l*=600	Проволока 6-О-4 (1 нить)	2
16	Растяжка *l*=2340	Проволока 6-О-4 (4 нити)	2
17	Растяжка *l*=2260	Проволока 6-О-4 (4 нити)	2
18	Гвоздь К5х150		43

Примечание. Сосна ГОСТ 8486-86, проволока ГОСТ 3282-74, гвоздь ГОСТ 4028-63

Рис. 97 *(продолжение)*

Опора стрелы крана



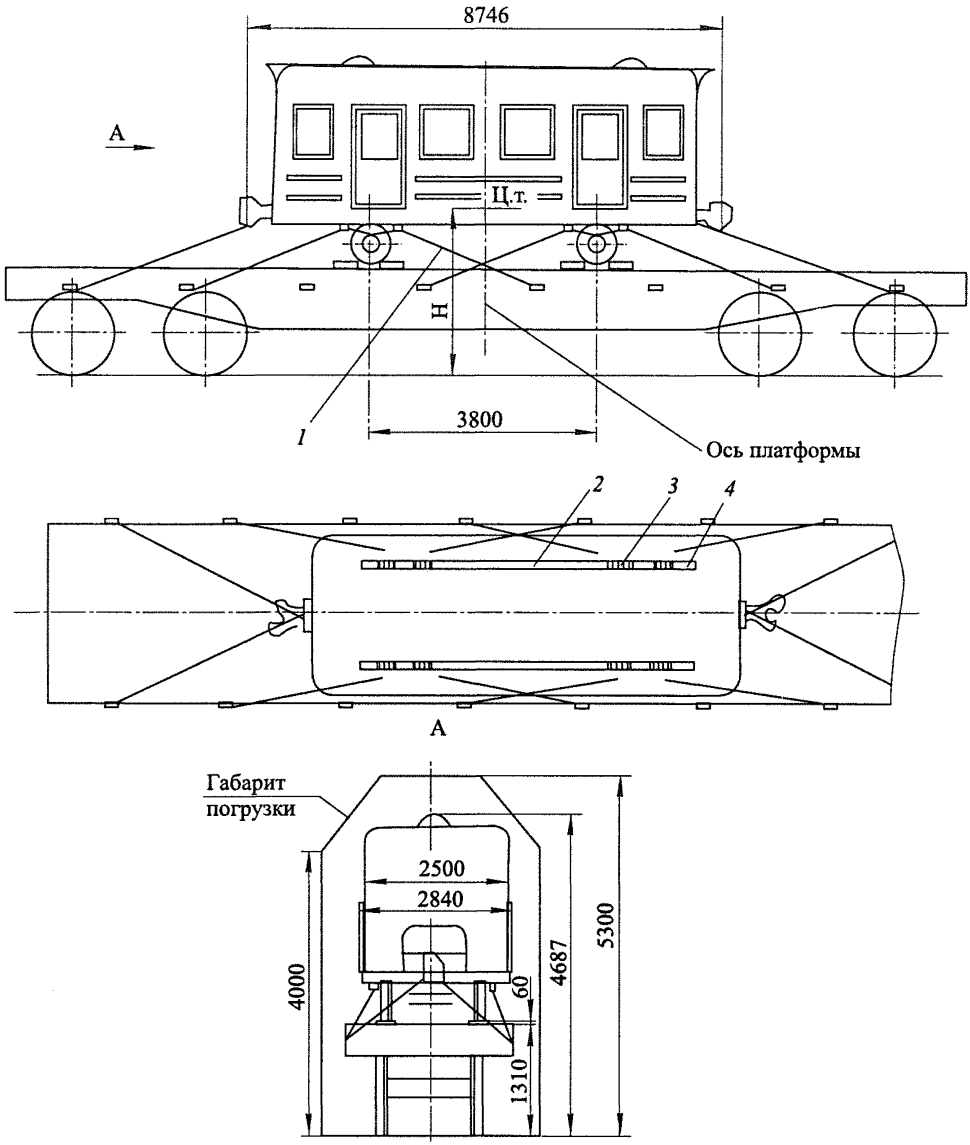
Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Брус (см. эскиз)	Сосна 3 сорт	1
2	Стойка	Сосна 3 сорт	4
3	Распорка 25х100х97	Сосна 3 сорт	2
4	Распорка (см. эскиз)	Сосна 3 сорт	2
5	Распорка (см. эскиз)	Сосна 3 сорт	2
6	Болт М 16-6gх160 ГОСТ 7796-70		4
7	Гайка М 16-6Н.4 ГОСТ 5915-70		4
8	Шайба 16 ГОСТ 11371-78		8
9	Гвоздь К5х150		40
	Примечание. Сосна ГОСТ 8486-86, гвоздь ГОСТ 4028-63		

Рис. 97 *(окончание)*

4.6. Автодрезина служебная АС-1А (АС-1)

4.6.1. Погрузку автодрезины служебной АС-1А (АС-1) производить на типовую четырехосную платформу (рис. 98) так, чтобы ее продольная ось совпала с продольной осью платформы, при этом расположение автодрезины на платформе относительно ее поперечной оси должно быть симметричным.

Автодрезину установить на двух деревянных досках *2*. Каждую доску прибить к полу платформы шестью гвоздями *4*. Каждое колесо с обеих сторон заклинить деревянными брусками *3*, которые затесать по колесу на длину не менее 100 мм; бруски прибить к доске шестью гвоздями *4*. Закрепить автодрезину двенадцатью растяжками *1* из проволоки ∅ 6 мм в четыре нити, как показано на рис. 98.



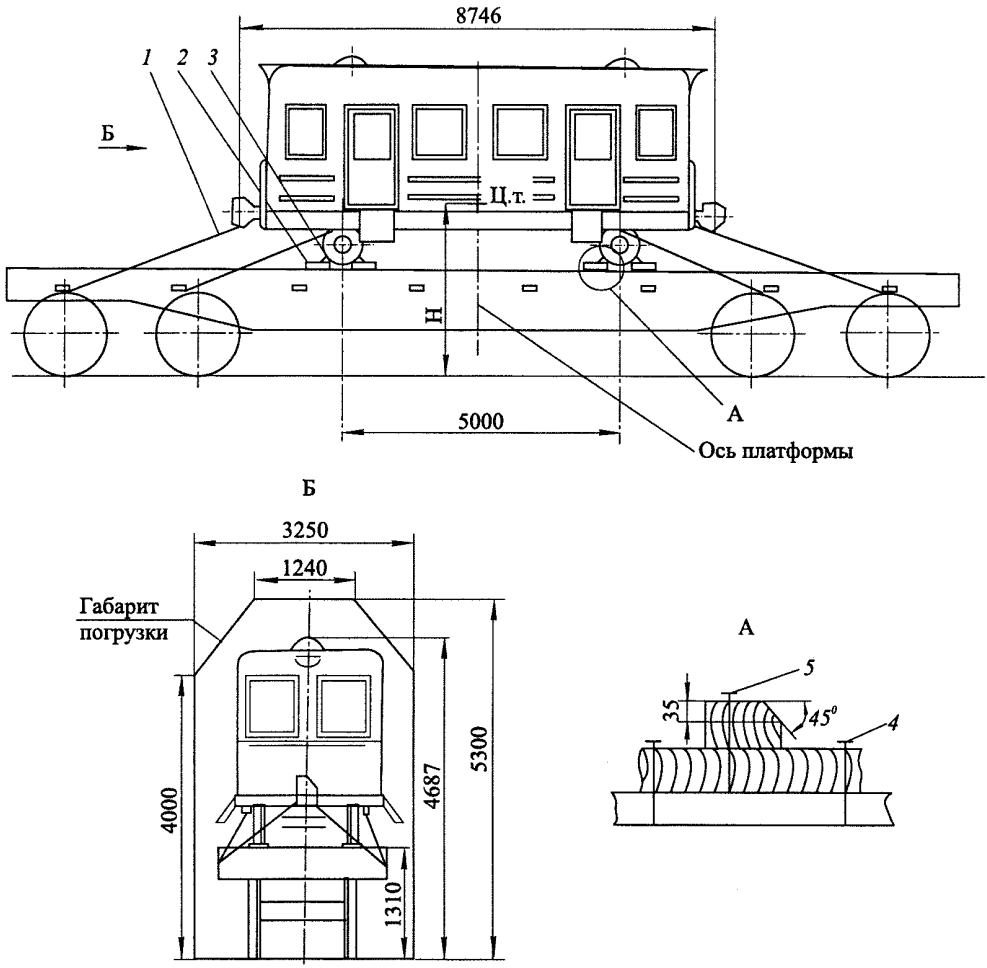
Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Растяжка *l* = 2400	Проволока ∅ 6 (4 нити) ГОСТ 3282–86	12
2	Доска 60х150х5500	Сосна 3 сорт ГОСТ 8486–86	2
3	Брусок 75х150х500	Сосна 3 сорт ГОСТ 8486–86	8
4	Гвоздь К5х150 ГОСТ 4028–63		60

Рис. 98. Схема размещения и крепления автодрезины служебной АС-1А (АС-1) на четырехосной платформе

4.7. Автодрезина служебная АС-1М

4.7.1. Погрузку автодрезины служебной АС-1М производить на типовую четырехосную платформу (рис. 99) так, чтобы ее продольная ось совпала с продольной осью платформы, при этом расположение автодрезины на платформе относительно ее поперечной оси должно быть симметричным.

Автодрезину установить на подкладки из досок *2*, каждую доску прибить к полу платформы восемью гвоздями *4*. Каждое колесо с обеих сторон заклинить деревянными брусками *3*, которые затесать по колесу на длину не менее 100 мм и прибить шестью гвоздями *5*. Закрепить автодрезину растяжками *1* из проволоки ∅ 6 мм в шесть нитей, как показано на рис. 99.



Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Растяжка *l* = 3738	Проволока ∅ 6 (6 нитей) ГОСТ 3282–86	8
2	Доска 60х150х1200	Сосна 3 сорт ГОСТ 8486–86	8
3	Брусок 80х100х340	Сосна 3 сорт ГОСТ 8486–86	8
4	Гвоздь К5х150 ГОСТ 4028–63		64
5	Гвоздь К5х200 ГОСТ 4028–63		48

Рис. 99. Схема размещения и крепления автодрезины служебной АС-1М на четырехосной платформе

4.8. Автомотриса грузовая дизельная АГД-1 (АГД-1А), автомотриса грузовая дизель-генераторная АГД-1М с гидроманипулятором типа ЛВ-185 (со съемным навесом)

4.8.1. Перед погрузкой автомотрисы грузовой дизельной АГД-1 (АГД-1А), автомотрисы грузовой дизель-генераторной АГД-1М с гидроманипулятором типа ЛВ-185 (со съемным навесом) на типовую четырехосную платформу (рис. 100) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) гидроманипулятор установить в транспортное положение и зафиксировать двумя штатными винтовыми растяжками и двумя распорками.

В случае отдельного крепления грейфера на платформе, стрелу опереть на подкладку *2* с упорами *11*, прибитыми гвоздями *14*;

в) стойки антенны снять и уложить в кабину;

г) грузовой магнит закрепить тремя обвязками *6*;

д) в зазоры между рессорами и плунжерами гидроцилиндров выключения рессор, между буксами и стяжками буксовых вырезов поставить прокладки *9* и закрепить их двумя обвязками *6*;

е) демонтировать навес с поста управления гидроманипулятором, установить его на платформу автомотрисы под стрелой гидроманипулятора и закрепить от смещения четырьмя уголками *8*;

ж) вилочный захват (при его наличии) закрепить к поручням четырьмя растяжками *7*;

з) траверсу для рельсов закрепить к металлоконструкции бортов обвязками *6*.

4.8.2. Погрузку автомотрисы производить на платформу так, чтобы ее продольная ось совпала с продольной осью платформы, при этом расположение автомотрисы на платформе относительно ее поперечной оси должно соответствовать указанным размерам на рис. 100.

Автомотрису установить на предварительно сбитые скобами *12* брусья *10*. Брусья крепить к подкладкам *1* восемью скобами *13*, подкладку крепить к полу платформы десятью гвоздями *15* каждую.

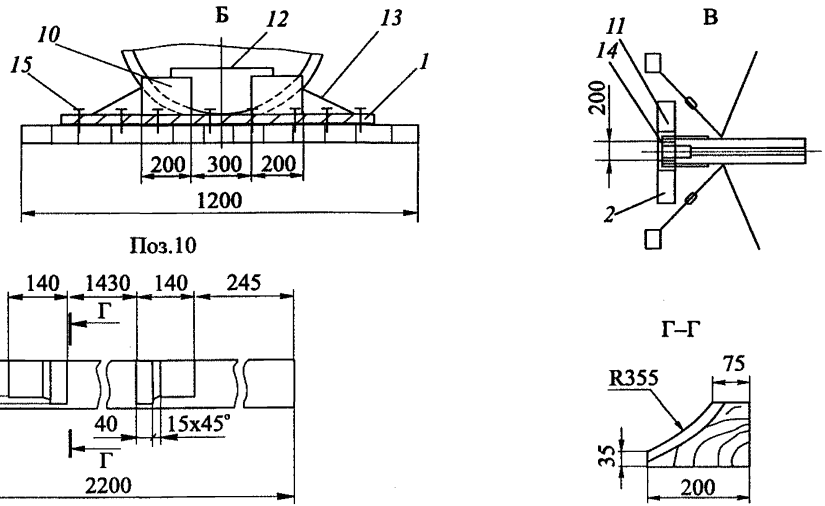
Установленную на брусья и подкладки автомотрису закрепить двенадцатью растяжками *3*, *4*, *5*; растяжки после постановки натянуть.

А
4
5
6
9
3
Ц.т.гр
H
L
Б
3700
9720
Ось платформы

2200
1700
1240
Габарит
погрузки
4900
4400
4000
5300
3120
3250
Ребро
опрокидывания

А
3100
3100
В
Т1-Ц4-20/100 ГОСТ 5264-80
№1
№1
№1
№1
6
7
8
7

Рис. 100. Схема размещения и крепления автомотрисы грузовой дизельной АГД-1 (АГД-1А), автомотрисы грузовой дизель-генераторной АГД-1М с гидроманипулятором типа ЛВ-185 (со съемным навесом) на четырехосной платформе



Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Подкладка 50х150х1200	Сосна 3 сорт	12
2	Подкладка 40х150х1000	Сосна 3 сорт	1
3	Растяжка *l* = 1650	Проволока 6-О-4(8 нитей)	4
4	Растяжка *l* = 2100	Проволока 6-О-4(8 нитей)	4
5	Растяжка *l* = 2500	Проволока 6-О-4(8 нитей)	4
6	Обвязка *l* = 500	Проволока 4-О-4(1 нить)	13
7	Растяжка *l* = 1200	Проволока 4-О-4(2 нити)	6
8	Уголок *l* = 200	Уголок 50х50х5ГОСТ 8509-93 Ст3кп ГОСТ 535-88	4
9	Прокладка 85х110х200	Сосна 3 сорт	8
10	Брус (см. эскиз)	Сосна 3 сорт	4
11	Упор 80х80х150	Сосна 3 сорт	2
12	Скоба *l* = 450	Круг 10-В ГОСТ 2590-88 Ст3кп ГОСТ 535-88	8
13	Скоба *l* = 250	Круг 10-В ГОСТ 2590-88 Ст3кп ГОСТ 535-88	16
14	Гвоздь К4х100		4
15	Гвоздь К6х150		98

Примечание. Сосна ГОСТ 8486-86, проволока ГОСТ 3282-74, гвоздь ГОСТ 4028-63

4.9. Автомотриса грузовая дизельная АГД-1 (АГД-1А, АГП-1, АГС-1), автомотриса грузовая дизель-генераторная АГД-1М с гидроманипулятором типа ЛВ-185 (с несъемной кабиной гидроманипулятора) и с гидроманипулятором типа МГС-1

4.9.1. Перед погрузкой автомотрисы грузовой дизельной АГД-1 (АГД-1А, АГП-1, АГС-1), автомотрисы грузовой дизель-генераторной АГД-1М с гидроманипулятором типа ЛВ-185 (с несъемной кабиной гидроманипулятора) и с гидроманипулятором типа МГС-1 на типовую четырехосную платформу (рис. 101) необходимо:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) гидроманипулятор установить в транспортное положение и зафиксировать двумя винтовыми растяжками и двумя проволочными растяжками *7*;

в) стойки антенны снять и уложить в кабину;

г) грузовой магнит закрепить тремя растяжками *7*;

д) в зазоры между рессорами и плунжерами гидроцилиндров выключения рессор, между буксами и стяжками буксовых вырезов поставить прокладки *5*, *6* и закрепить их двумя обвязками *8* из проволоки ∅ 4 мм в одну нить каждую;

е) вилочный захват (при его наличии) закрепить к поручням четырьмя растяжками *7*;

ж) траверсу для рельсов закрепить к металлоконструкции бортов обвязками *8*.

4.9.2. Погрузку автомотрисы производить на платформу так, чтобы ее продольная ось совпала с продольной осью платформы, при этом расположение автомотрисы на платформе относительно ее поперечной оси должно соответствовать указанным на рис. 101 и в табл. 1 размерам.

Автомотрису установить на предварительно сбитые скобами *12* брусья *9*. Брусья крепить к подкладкам *10* восемью скобами *11*; подкладку крепить к полу платформы десятью гвоздями *13* каждую.

Установленную на брусья и подкладки автомотрису закрепить двенадцатью растяжками *1*, *2*, *3* из проволоки ∅ 6 мм в восемь нитей; растяжки после постановки натянуть.

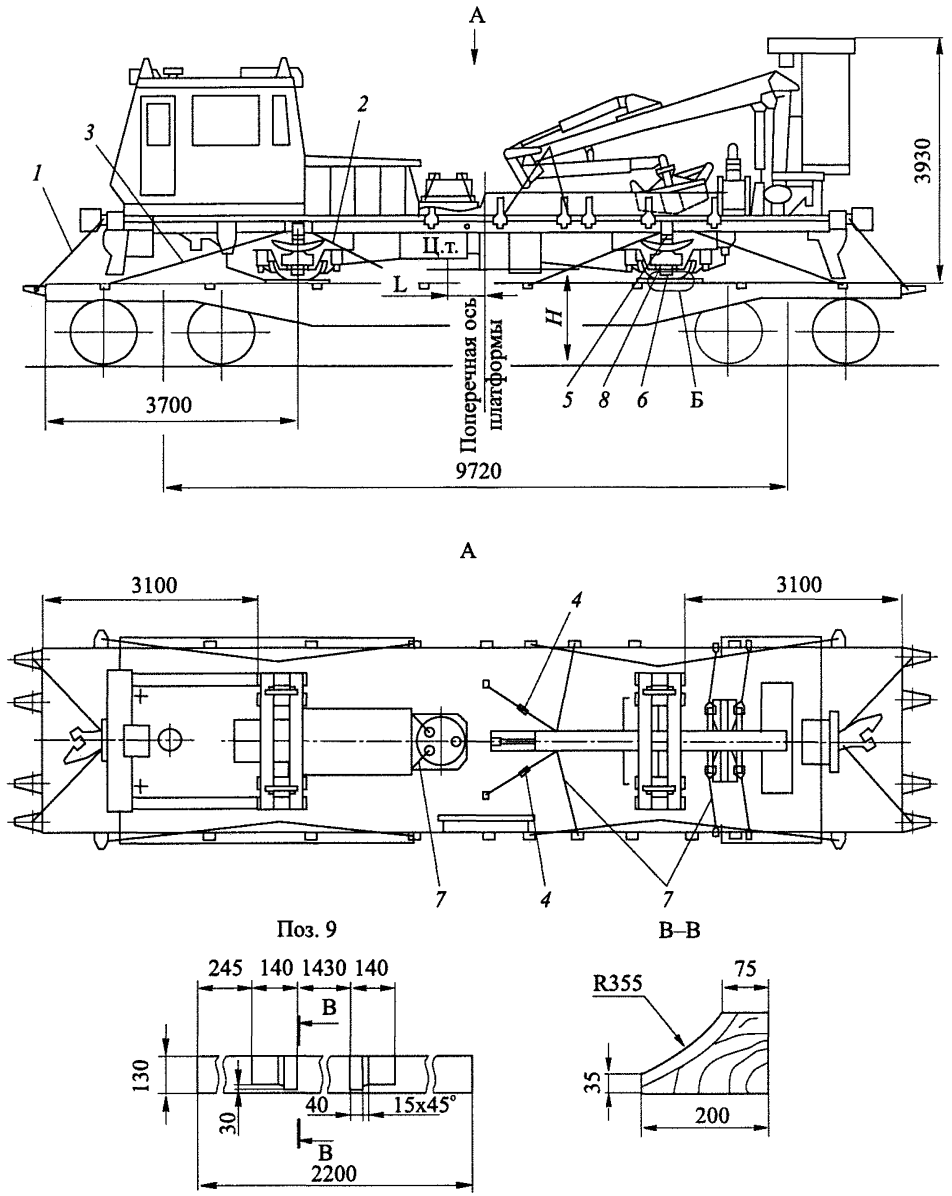
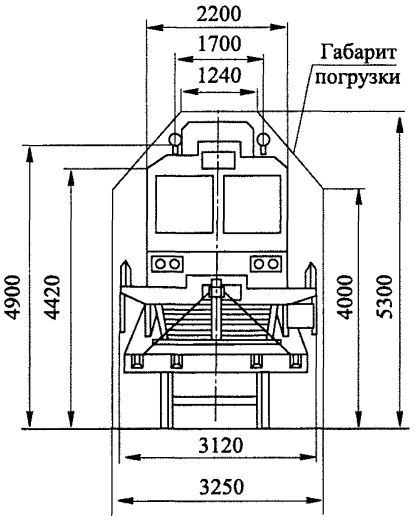
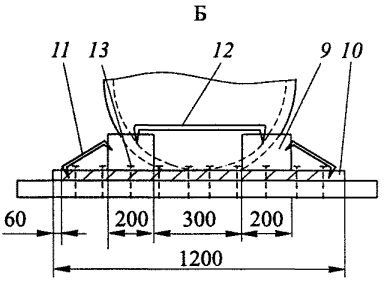


Рис. 101. Схема размещения и крепления автомотрисы грузовой дизельной АГД-1 (АГД-1А, АГП-1, АГС-1), автомотрисы грузовой дизель-генераторной АГД-1М с гидроманипулятором типа ЛВ-185 (с несъемной кабиной гидроманипулятора) и с гидроманипулятором типа МГС-1 на четырехосной платформе (*начало*)





Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Растяжка *l* = 1550	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4
2	Растяжка *l* = 2100	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4
3	Растяжка *l* = 2500	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4
4	Растяжка винтовая штатная		2
5	Прокладка 85х110х200	Сосна 3 сорт	4
6	Прокладка 40х80х300	Сосна 3 сорт	4
7	Растяжка *l* = 1200	Проволока 4-О-4 (2 нити)	6
8	Обвязка *l* = 500	Проволока 4-О-4 (1 нить)	13
9	Брус (см. эскиз)	Сосна 3 сорт	4
10	Прокладка 50х150х1200	Сосна 3 сорт	12
11	Скоба *l* = 250	Круг 10-В ГОСТ 2590-88 Ст3кп ГОСТ 535-88	16
12	Скоба *l* = 450	Круг 10-В ГОСТ 2590-88 Ст3кп ГОСТ 535-88	8
13	Гвоздь К 5х150		120

Примечание. Сосна ГОСТ 8486-86, проволока ГОСТ 3282-74, гвоздь ГОСТ 4028-63

Рис. 101 *(окончание)*

4.10. Балластоуплотнительная машина БУМ (БУМ-1М)

4.10.1. Перед погрузкой балластоуплотнительной машины БУМ (БУМ-1М) (рис. 102) на типовую четырехосную железнодорожную платформу необходимо привести машину в транспортное положение согласно подпункту 3.10.2 настоящей Инструкции.

4.10.2. Погрузку машины производить на платформу так, чтобы ее продольная ось совпала с продольной осью платформы; при этом место-

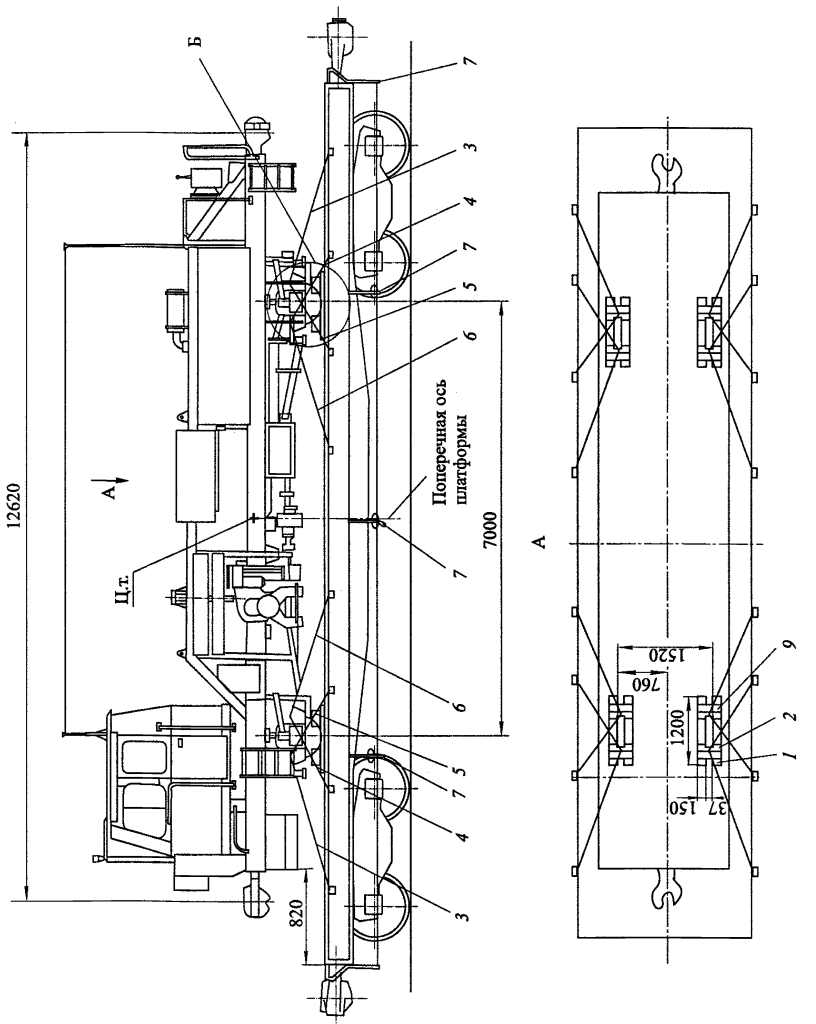
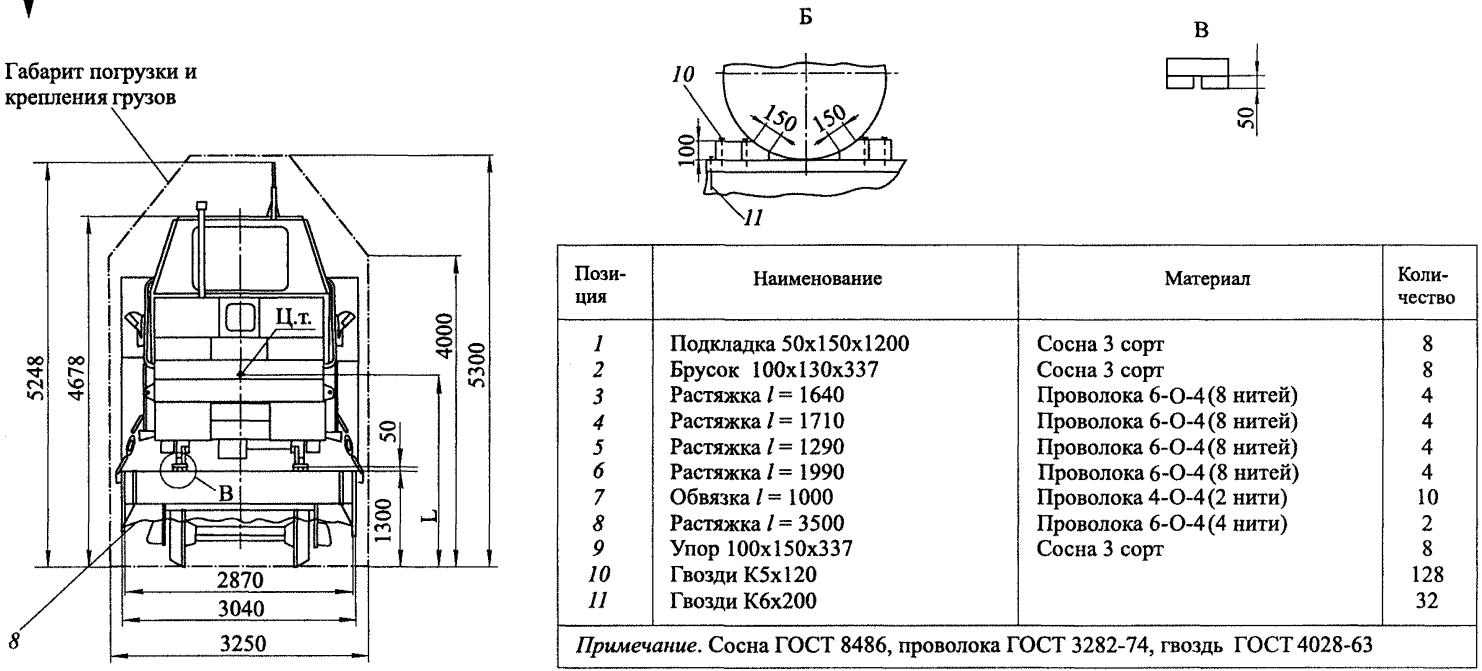


Рис. 102. Схема размещения и крепления балластоуплотнительной машины БУМ (БУМ-1М) на четырехосной платформе



Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Подкладка 50х150х1200	Сосна 3 сорт	8
2	Брусок 100х130х337	Сосна 3 сорт	8
3	Растяжка *l* = 1640	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4
4	Растяжка *l* = 1710	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4
5	Растяжка *l* = 1290	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4
6	Растяжка *l* = 1990	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4
7	Обвязка *l* = 1000	Проволока 4-О-4 (2 нити)	10
8	Растяжка *l* = 3500	Проволока 6-О-4 (4 нити)	2
9	Упор 100х150х337	Сосна 3 сорт	8
10	Гвозди К5х120		128
11	Гвозди К6х200		32

Примечание. Сосна ГОСТ 8486, проволока ГОСТ 3282-74, гвоздь ГОСТ 4028-63

положение машины на платформе должно соответствовать указанным на рисунке 102 размерам. Борта платформы связать обвязками *7* и растяжками *8*.

Машину установить на подкладки *1*, прибив их к полу платформы 15-ю гвоздями *10* каждую. Бруски *2* установить вплотную к колесам и прибить к подкладкам *1* четырьмя гвоздями *11* каждый. Закрепить упоры *9*, прибив гвоздями *11*.

Установленную на подкладки и зафиксированную брусками машину закрепить шестнадцатью растяжками *3*–*6*. Растяжки после установки натянуть.

4.11. Балластоочистительная машина БМС с тракторами

4.11.1. Перед погрузкой балластоочистительной машины БМС с тракторами на типовые четырехосные платформы (рис. 103) необходимо выполнить следующие операции:

а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

б) расцепить машину БМС и тракторы-тягачи, сцепку тракторов промыть, протереть, смазать канатной смазкой и уложить в ящик для транспортирования;

в) втянуть полностью поршень переднего цилиндра;

г) опустить вниз до отказа поршень заднего цилиндра;

д) прикрыть захватные крылья вплотную к тяговой раме трактора и притянуть к раме машины цепными стяжками;

е) снять трубы для забора чистого воздуха, уложить на капот дизеля и закрепить проволокой ∅ 5 мм в одну нить, отверстия всасывающих труб закрыть заглушками, концевой выхлопной патрубок дизеля установить вниз выхлопным отверстием;

ж) перевести роликовые батареи или барабаны рабочего органа в транспортное положение;

з) поднять планировщик в крайнее верхнее положение;

и) установить уплотнительные катки в среднее положение так, чтобы ось катков была перпендикулярна продольной оси машины;

к) снять пульт дистанционного управления с кабелем и кабели сигнализации между тракторами и уложить в кабину трактора-тягача;

л) снять рычаг ручного насоса и упаковать в ящик, инструменты, принадлежности и запчасти уложить в кабинах тракторов;

м) установить рычаг переключения реверс-редуктора машины, а также рычаги реверсов обоих тракторов и рычаги ходоуменьшителей в нейтральное положение;

н) плотно закрыть капоты двигателей машины и тракторов, кожухи гидропанелей машины, люки капотов;

о) закрыть остекленные проемы окон и дверей деревянными щитами согласно рис. 104.

4.11.2. Погрузку машины производить на платформу так, чтобы ее продольная ось совпала с продольной осью платформы, а центр тяжести совпал с поперечной осью платформы.

4.11.3. Крепление машины на платформе (см. рис. 103) выполнять следующим порядком:

а) катки балластоочистительной машины опереть на подкладки из досок *3*; каждая подкладка должна быть прибита к полу платформы гвоздями *14*;

б) катки машины подпереть брусками *10* и закрепить к полу платформы скобами *12*; в распор брусков *10* между катками установить брус *11*;

в) отвал планировщика опереть на брус *10* и закрепить к полу платформы скобами *12*;

г) переднюю часть ножа опереть на доску *2* и закрепить ее к полу платформы гвоздями *13*;

д) заднюю часть ножа опереть на брус *9* и закрепить к полу платформы скобами *12*;

е) боковые крылья машины распереть брусом *8* и притянуть их стяжкой *7*; брус закрепить к платформе скобами *12*;

ж) схема крепления растяжек *1* и *4* показана на рис. 103.

4.11.4. Размещение и крепление двух тракторов на одной из платформ должно производиться в соответствии с главой "Размещение и крепление машин на гусеничном ходу" Технических условий погрузки и крепления грузов (позиции *1*, *5* и *6* на рис. 103).

4.11.5. В случаях, когда машина и тракторы транспортируются на платформах к месту выполнения путевых работ и обратно в сопровождении рабочей бригады, слив топлива, установка оконных щитов, пломбирование капотов, люков, кожухов и дверей, а также транспортная консервация машины не производится.

4.11.6. Схема расположения и крепления ограждений балластоочистительной машины БМС и тракторов на четырехосной платформе показана на рис. 104.

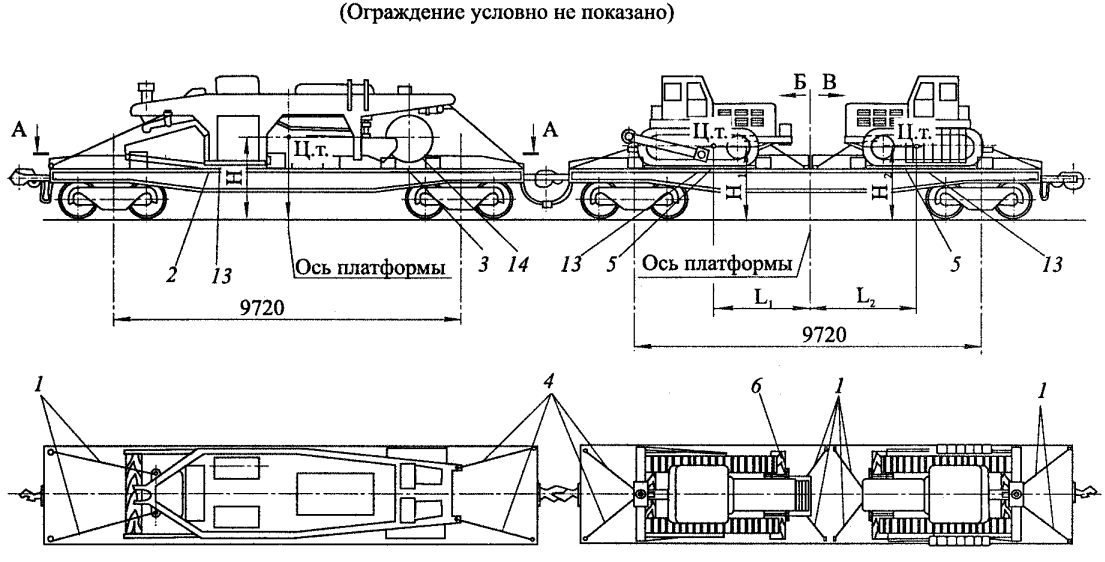
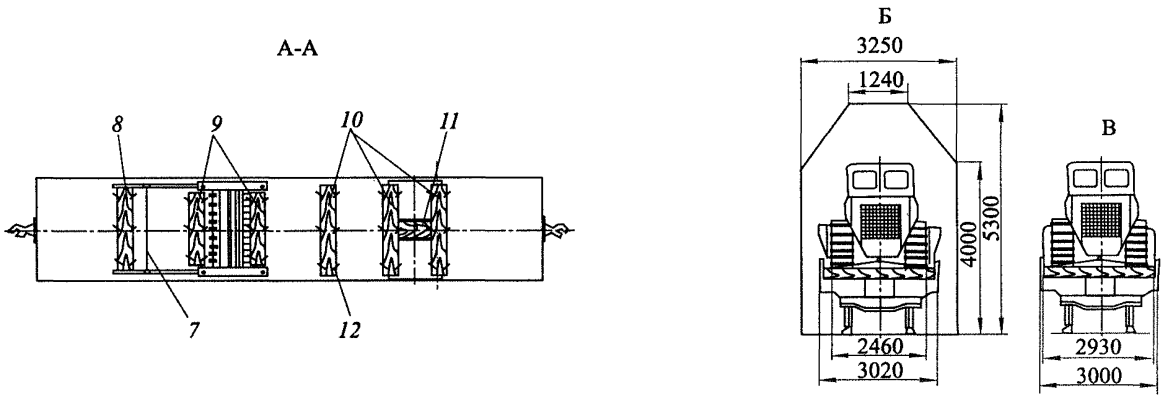


Рис. 103. Схема размещения и крепления балластоочистительной машины БМС с тракторами на четырехосной платформе



Позиция	Наименование	Материал	Количество	Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Растяжка $l = 3470$	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	8	*8*	Брус 150х150х2500	Сосна 3 сорт	1
2	Доска 50х200х1500	Сосна 3 сорт	2	*9*	Брус 150х150х2250	Сосна 3 сорт	1
3	Доска 50х200х1000	Сосна 3 сорт	2	*10*	Брус 150х150х2700	Сосна 3 сорт	3
4	Растяжка $l = 3010$	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4	*11*	Брус 150х150х800	Сосна 3 сорт	1
5	Доска 50х200х2800	Сосна 3 сорт	4	*12*	Скоба	Круг 8-В ГОСТ 2590-88 / Ст 3 кп ГОСТ 535-88	110
6	Брус 200х180х2800	Сосна 3 сорт	4	*13*	Гвоздь К6х150		18
7	Стяжка $l = 2500$	Проволока 6-О-4 (4 нити)	1	*14*	Гвоздь К6х100		58

Примечание. Сосна ГОСТ 8486–86, проволока ГОСТ 3282–74, гвоздь ГОСТ 4028–63

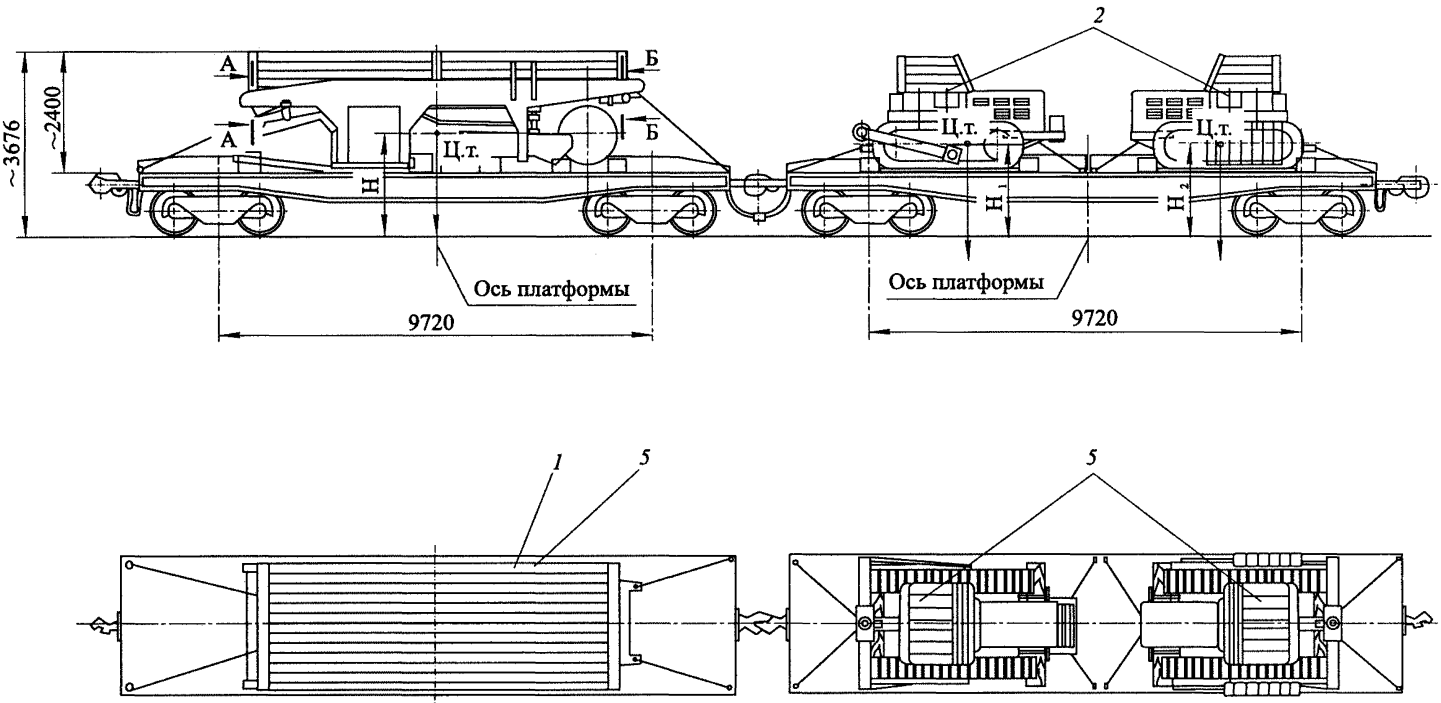
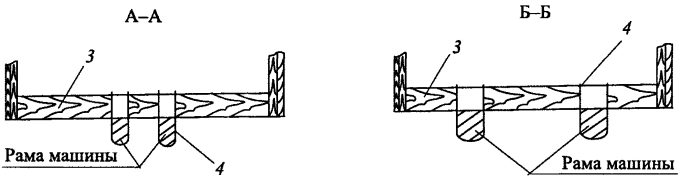


Рис. 104. Схема размещения и крепления ограждений балластоочистительной машины БМС и тракторов на четырехосной платформе (*начало*)



Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Доска 20х180	Сосна 3 сорт	3 м^3
2	Стяжка	Проволока 6-О-4 (2 нити)	4
3	Брус 200х180х2800	Сосна 3 сорт	4
4	Стяжка	Проволока 6-О-4 (4 нити)	4
5	Гвоздь К4х100		8
Примечание. Сосна ГОСТ 8486–86, проволока ГОСТ 3282–74, гвоздь ГОСТ 4028–63			

Рис. 104 *(окончание)*

4.12. Выправочно-подбивочно-рихтовочные машины ВПР-1200 и ВПРС-500

4.12.1. Перед погрузкой выправочно-подбивочно-рихтовочных машин ВПР-1200 и ВПРС-500 на типовую четырехосную платформу (рис. 105) необходимо выполнить следующие операции:

а) привести в транспортное положение согласно подпункту 3.17.2 или подпункту 3.19.2 настоящей Инструкции;

б) демонтировать тросы хорд контрольно-измерительной системы и упаковать в ящик;

в) разъединить машину и прицепную платформу;

г) демонтировать фотоприемники нивелировки и рихтовки передней измерительной тележки и упаковать в ящик;

д) демонтировать фары машины и прицепной платформы и упаковать их в ящик;

е) установить ящик с запасными частями и оборудованием на железнодорожную платформу и закрепить растяжкой.

4.12.2. Погрузку машины и ее прицепной платформы производить на платформы так, чтобы продольная ось машины и прицепной платформы совпала с продольной осью платформы, а поперечные оси ходовых тележек машины и платформы были расположены симметрично по отношению к вертикальной плоскости, проходящей через поперечную ось платформы.

4.12.3. Машину установить на четыре деревянных бруса *1*, каждый из которых прибить к полу платформы шестью гвоздями *16*. Для правильной установки брусьев *1*, к полу платформы прибить в распор четыре бруса *2*

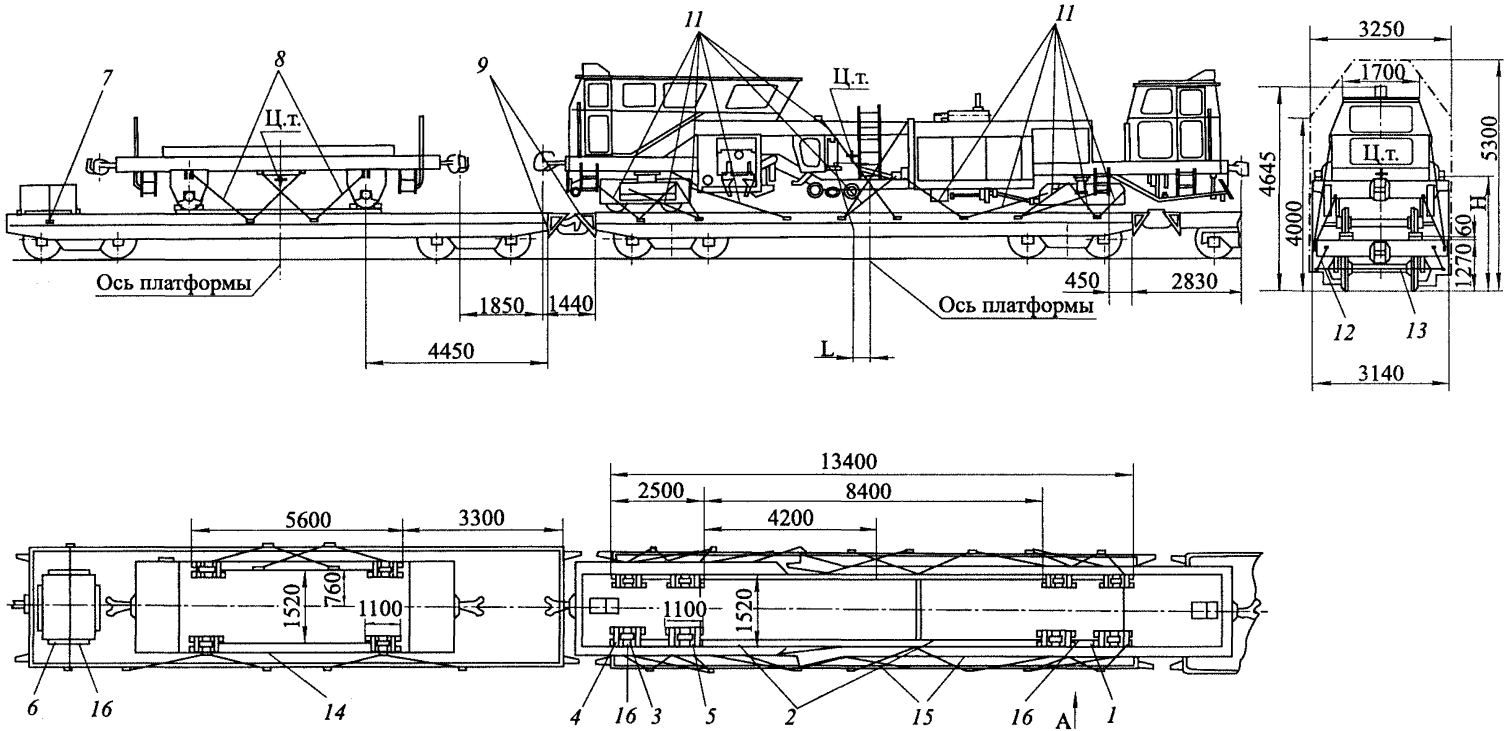
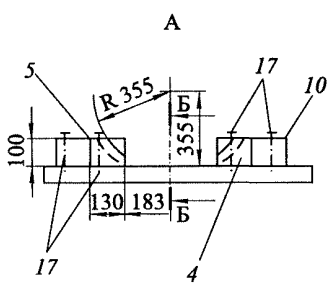
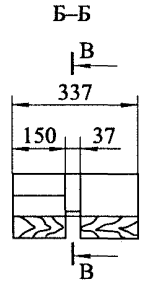
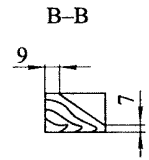


Рис. 105. Схема размещения и крепления выправочно-подбивочно-рихтовочных машин ВПР-1200 и ВПРС-500 на четырехосных платформах







Позиция	Наименование	Материал	Количество	Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Брус 60х150х2500	Сосна 3 сорт	4	*10*	Брус 100х130х337	Сосна 3 сорт	24
2	Брус 60х150х4200	Сосна 3 сорт	4	*11*	Растяжка *l* = 3300	Проволока 6-О-4 (10 нитей)	28
3	Брус 50х150х1100	Сосна 3 сорт	12	*12*	Стяжка *l* = 2870	Проволока 6-О-4 (2 нити)	4
4	Упор (см. эскиз)	Сосна 3 сорт	12	*13*	Растяжка *l* = *650*	Проволока 4-О-4 (2 нити)	16
5	Упор (см. эскиз)	Сосна 3 сорт	12	*14*	Брус 50х150х2800	Сосна 3 сорт	4
6	Брус 60х150х650	Сосна 3 сорт	4	*15*	Гвоздь К4х100		16
7	Растяжка *l* = 2700	Проволока 6-О-4 (4 нити)	1	*16*	Гвоздь К5х120		84
8	Растяжка *l* = 2000	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	8	*17*	Гвоздь К6х200		144
9	Растяжка *l* = 1000	Проволока 4-О-4 (2 нити)	4				

Примечание. Сосна ГОСТ 8486–86, проволока ГОСТ 3282–74, гвоздь ГОСТ 4028–63

четырьмя гвоздями *15* каждый. После установки машины брусья *2* снять. С внутренней стороны гребней колес машины, вплотную к ним, прибить к полу платформы восемь брусьев *3*, тремя гвоздями каждый. Под каждое колесо машины установить упоры *4* и *5*, каждый из которых прибить к полу платформы через брус *1* четырьмя гвоздями *17*. В упор к брусьям *4* и *5* установить бруски *10* и прибить к полу платформы через брус *1* четырьмя гвоздями *17* каждый. Машину расчалить 28-ю растяжками *11*.

4.12.4. Прицепную платформу установить на четыре бруса *14*, каждый из которых прибить к полу платформы шестью гвоздями *16*; прибить брусья с внутренней стороны гребней колес и заклинить упорами аналогично основной машине. Платформу расчалить восемью растяжками *8*.

4.12.5. Растяжки машины и платформы после их установки натянуть.

4.12.6. Ящик с запасными частями и съемным оборудованием установить на платформу как показано на рис. 105, причем середина ящика должна совпадать с продольной осью платформы. Ящик на платформе закрепить четырьмя брусками *6*, каждый из которых прибить к полу платформы шестью гвоздями *16*; кроме этого ящик закрепить поперечной растяжкой *7*.

4.12.7. Борта грузовых платформ закрепить в опущенном положении растяжкой *13*. Крепление продольных бортов производить за увязочные крюки бортовых петель; крепление концевых бортов производить за кронштейны буферных брусьев. Продольные борта одной и другой стороны связать между собой стяжкой *12*.

4.12.8. Прикрепить рукоятки расцепных рычагов автосцепки к кронштейнам платформы растяжкой *9* для предотвращения расцепа платформ. Кроме того к кронштейну платформы прикрепить табличку с надписью "Сцеп не разъединять, с горок не спускать".

4.13. Выправочно-подбивочно-рихтовочные машины ВПРС-02, ВПР-02

4.13.1. Перед погрузкой выправочно-подбивочно-рихтовочных машин ВПРС-02, ВПР-02 на типовые четырехосные платформы (рис. 106) необходимо выполнить следующие операции:

а) привести в транспортное положение согласно подпункту 3.18.3 или подпункту 3.20.3 настоящей Инструкции;

б) демонтировать тросы хорд контрольно-измерительной системы, фары машины и прицепной платформы и упаковать в ящик;

в) демонтировать фотоприемник на передней тележке и упаковать в ящик;

г) установить ящик с запасными частями и оборудованием на платформу и закрепить растяжкой;

д) разъединить машину и прицепную платформу;

е) на машине ВПР-02 виброплиты уплотнителей балласта привязать к стойкам передвижных рам двумя растяжками из четырех нитей проволоки ∅ 6 мм;

ж) на машине ВПРС-02 виброплиты уплотнителей балласта привязать к раме бегунковой тележки двумя растяжками из четырех нитей проволоки ∅ 6 мм;

з) подъемно-рихтовочное устройство закрепить к раме машины проволочной растяжкой *24*;

и) выключить рессоры ходовых тележек машины, установив распорные бруски *33* с обвязкой *34*;

к) выключить рессорную подвеску оси прицепной платформы, установив бруски *31* с обвязкой *32*.

4.13.2. Погрузку машины и ее прицепной платформы производить на платформы так, чтобы продольная ось машины и прицепной платформы совпала с продольной осью платформы. Оси тележек машины должны быть расположены симметрично по отношению к вертикальной плоскости, проходящей через поперечную ось платформы.

Ось колесной пары прицепной платформы должна быть расположена на платформе, как показано на рис. 106.

4.13.3. Машину установить на четыре деревянных бруса *22*, каждый из которых прибить к полу платформы восемью гвоздями *30*. После установки машины с внутренней стороны гребней колес вплотную к ним прибить к полу платформы четыре бруса *19* восемью гвоздями *30* каждый. Под каждое колесо тележки установить упоры *20*, *21*, каждый из которых прибить к брусьям *19* и *22* шестью гвоздями *29*.

Вплотную к упорам *20* и *21* установить четыре бруса *23*, каждый из которых прибить к брусьям *20* и *22* шестнадцатью гвоздями *27*.

Машину расчалить 24-мя растяжками *4–8*, состоящими из 10-ти нитей проволоки ∅ 6 мм каждая.

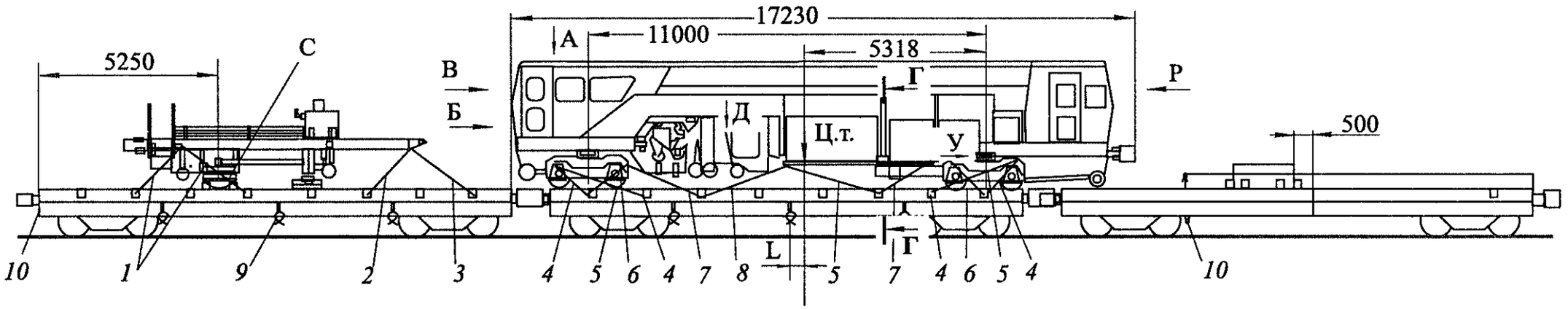
4.13.4. Ось колесной пары прицепной платформы установить на четыре подкладки *13*, каждую из которых прибить к полу платформы четырьмя гвоздями *30*. Под каждое колесо установить упоры *14* и *15*, каждый из которых прибить восемью гвоздями *29*.

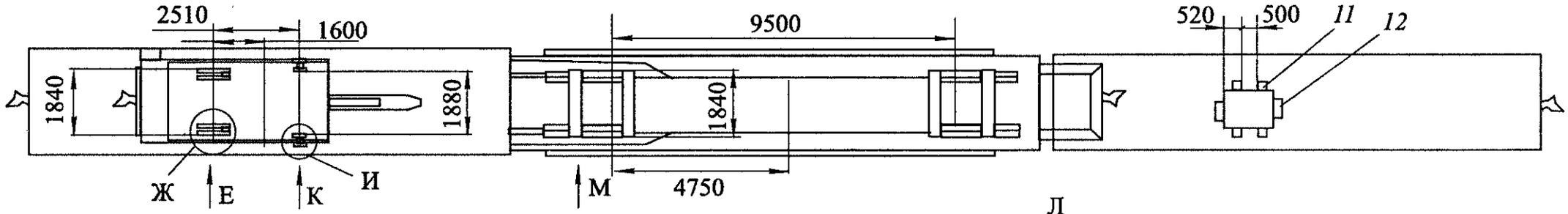
Опорные ролики прицепной платформы установить на четыре подкладки *16*, каждую из которых прибить четырьмя гвоздями *30*. Под каждый опорный ролик установить упоры *17* и *18*, каждый упор прибить к подкладкам *16* восемью гвоздями *28*.

Прицепную платформу расчалить восемью растяжками *1–3*, состоящими из восьми нитей проволоки ∅ 6 мм каждая.

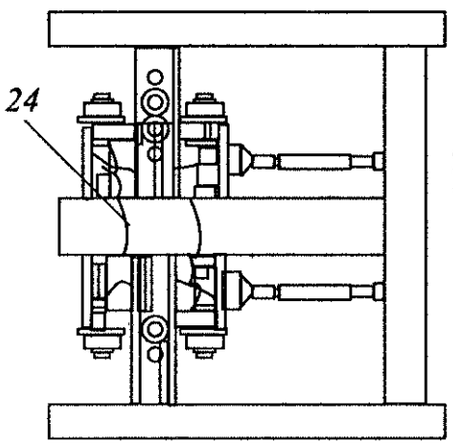
4.13.5. Растяжки машины и прицепной платформы после их установки натянуть.

4.13.6. Ящик с запасными частями и съемным оборудованием установить на платформу, как показано на рисунке 106, причем середина ящика должна совпадать с продольной осью платформы. Ящик на платформе закрепить четырьмя брусками *11* и двумя брусками *12*.

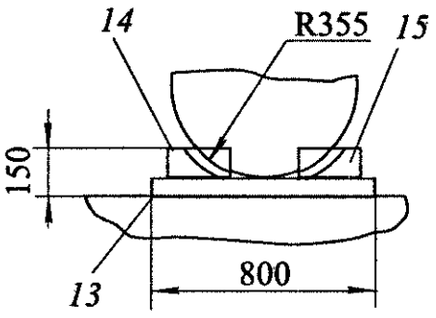

17230
11000
5318
5250
А
В
Б
С
Г
Р
Д
Ц.т.
У
500
10
1
9
2
3
4
5
6
4
7
8
L
5
7
4
6
5
4
10


2510
1600
1840
1880
Ж
Е
К
И
9500
1840
М
4750
520
500
11
12

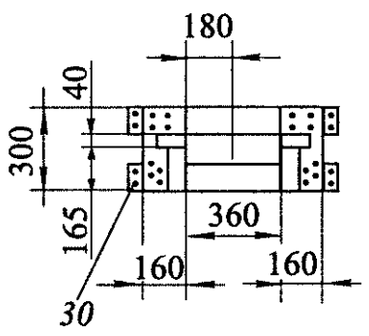
Д


24

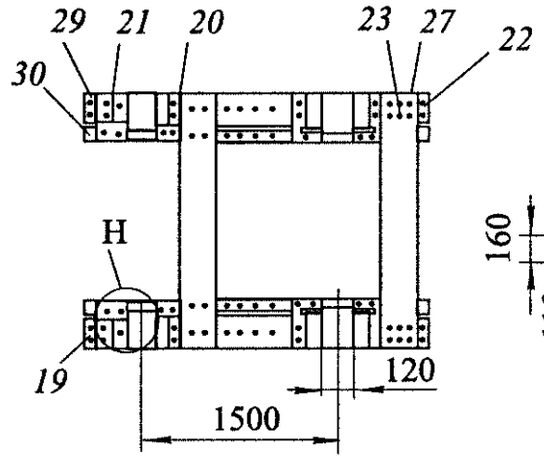
Е


14
R355
15
150
13
800

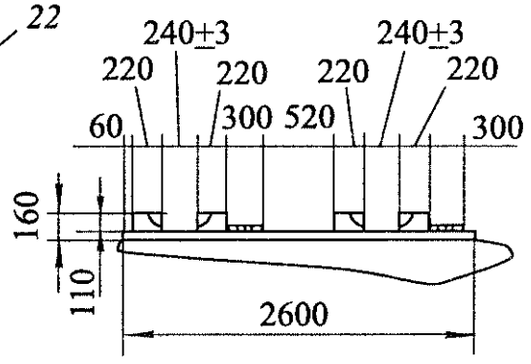
Ж


180
40
300
165
360
160
160
30

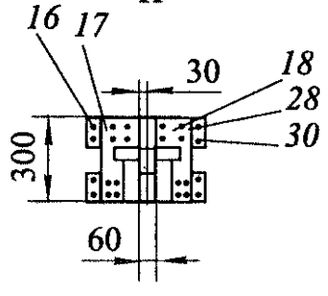
Л


29
21
20
23
27
22
30
Н
19
120
1500

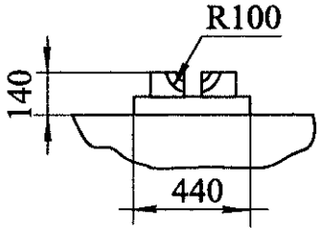
М


240±3
240±3
220
220
220
220
60
300
520
300
160
110
2600

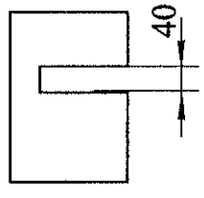
И


16
17
30
18
28
30
300
60

К


R100
140
440

Н


40

П

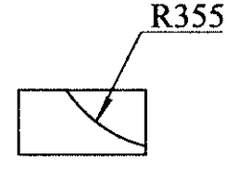
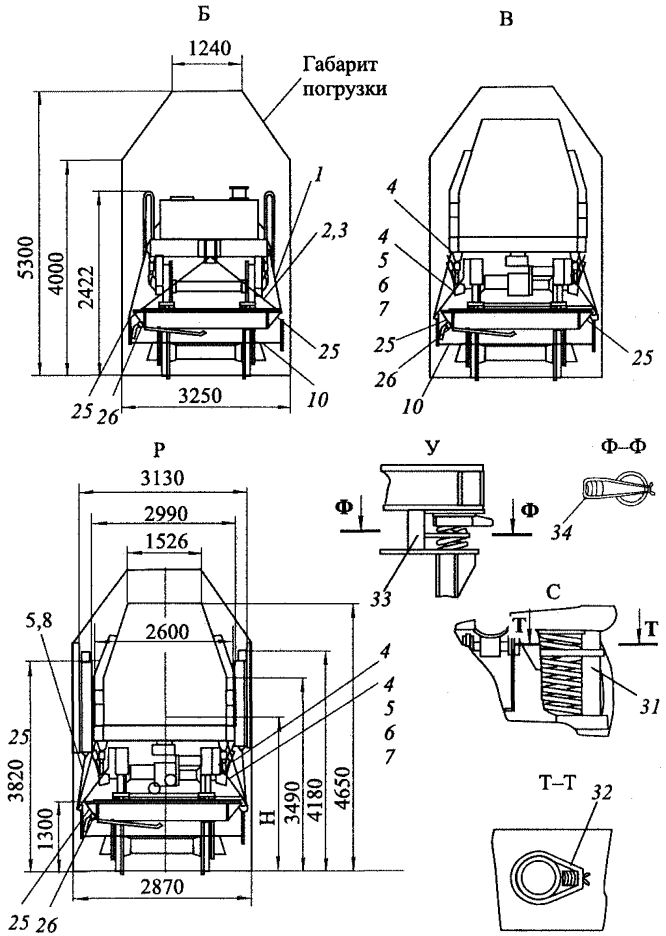

R355

Рис. 106. Схема размещения и крепления выправочно-подбивочно-рихтовочных машин ВПРС-02 и ВПР-02 на четырехосных платформах



Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Растяжка *l*=2100	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4
2	Растяжка *l*=2200	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4
3	Растяжка *l*=2700	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	2
4	Растяжка *l*=2700	Проволока 6-О-4 (10 нитей)	8
5	Растяжка *l*=3100	Проволока 6-О-4 (10 нитей)	6
6	Растяжка *l*=1800	Проволока 6-О-4 (10 нитей)	4
7	Растяжка *l*=2600	Проволока 6-О-4 (10 нитей)	4
8	Растяжка *l*=2800	Проволока 6-О-4 (10 нитей)	2
9	Обвязка *l*=1000	Проволока 4-О-4 (2 нитей)	12
10	Стяжка *l*=2870	Проволока 4-О-4 (2 нитей)	7
11	Брусок 150х150х250	Сосна 3 сорт	4
12	Брусок 150х150х500	Сосна 3 сорт	2
13	Подкладка 50х100х800	Сосна 3 сорт	4
14	Упор (см. эскиз)	Сосна 3 сорт	2
15	Упор (см. эскиз)	Сосна 3 сорт	2
16	Подкладка 50х100х440	Сосна 3 сорт	4
17	Упор (см. эскиз)	Сосна 3 сорт	2
18	Упор (см. эскиз)	Сосна 3 сорт	2
19	Брусок 50х100х2600	Сосна 3 сорт	4
20	Упор (см. эскиз)	Сосна 3 сорт	8
21	Упор (см эскиз)	Сосна 3 сорт	8
22	Брусок 50х150х2600	Сосна 3 сорт	4
23	Брусок 50х300х1840	Сосна 3 сорт	4
24	Растяжка *l*=4000	Проволока 4-О-4 (2 нитей)	2
25	Растяжка *l*=2000	Проволока 4-О-4 (2 нитей)	10
26	Обвязка *l*=1000	Проволока 2-О-4 (1 нить)	4
27	Гвоздь К4х100		32
28	Гвоздь К5х120		16
29	Гвоздь К5х150		64
30	Гвоздь К6х200		112
31	Брусок 50х40х250	Сосна 3 сорт	4
32	Обвязка *l*=750	Проволока 2-О-4 (1 нить)	4
33	Брусок 100х100х236	Сосна 3 сорт	4
34	Обвязка *l*=2000	Проволока 2-О-4 (1 нить)	4

Примечание. Сосна ГОСТ8486-86, проволока ГОСТ 3282-74, гвоздь ГОСТ 4028-63

Бруски *11* и *12* прибить к полу платформы соответственно двумя и четырьмя гвоздями *30*.

4.13.7. Продольные борта грузовых платформ закрепить между собой в опущенном положении обвязками *9*.

Концевые борта привязать к увязочным скобам на лобовом брусе растяжками *25*.

Продольные борта одной и другой стороны связать между собой стяжкой *10*.

4.13.8. Рукоятки расцепных рычагов автосцепки прикрепить к кронштейнам платформы проволокой *26* для предотвращения расцепа платформ. Кроме того к кронштейну платформы прикрепить табличку с надписью "Сцеп не разъединять, с горок не спускать".

4.14. Машина для закрепления и смазки клеммных и закладных болтов непрерывного действия ПМГ

4.14.1. Перед погрузкой машины для закрепления и смазки клеммных и закладных болтов непрерывного действия ПМГ на типовую четырехосную платформу (рис. 107) необходимо привести ее в транспортное положение согласно подпункту 3.24.2 настоящей Инструкции.

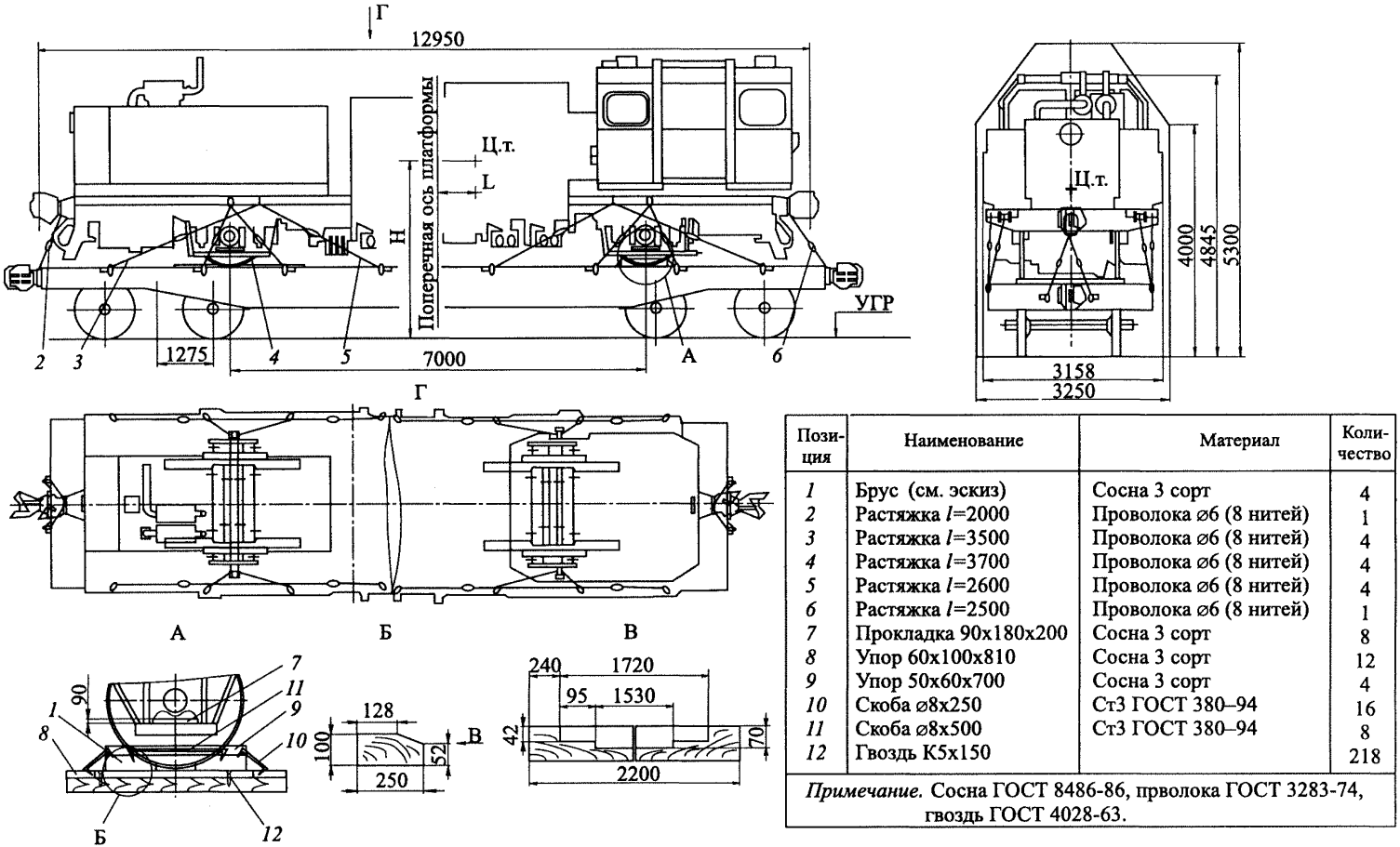
4.14.2. Погрузку машины производить на платформу так, чтобы продольная ось машины совпала с продольной осью платформы, а оси колесных пар машины были расположены симметрично по отношению к вертикальной плоскости, проходящей через поперечную ось платформы.

4.14.3. Машину установить на брусья *1*, предварительно сбитые скобами *11*. Брусья крепить к полу платформы скобами *10* и упорами *8*, каждый из которых прибить к полу шестнадцатью гвоздями *12*. Упор *9* установить вплотную к внутренней поверхности колеса и прибить шестью гвоздями *12*.

В зазоры между каждой рессорой и упором рамы, между буксой и стяжкой буксовых вырезов установить прокладки *7*. Прокладки крепить двумя обвязками из проволоки ∅ 4 мм в одну нить.

4.14.4. Установленную на брусья машину закрепить растяжками *2–6* из проволоки ∅ 6 мм по восемь нитей каждая.

Растяжки машины после их установки натянуть.



Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Брус (см. эскиз)	Сосна 3 сорт	4
2	Растяжка *l*=2000	Проволока ø6 (8 нитей)	1
3	Растяжка *l*=3500	Проволока ø6 (8 нитей)	4
4	Растяжка *l*=3700	Проволока ø6 (8 нитей)	4
5	Растяжка *l*=2600	Проволока ø6 (8 нитей)	4
6	Растяжка *l*=2500	Проволока ø6 (8 нитей)	1
7	Прокладка 90х180х200	Сосна 3 сорт	8
8	Упор 60х100х810	Сосна 3 сорт	12
9	Упор 50х60х700	Сосна 3 сорт	4
10	Скоба ø8х250	Ст3 ГОСТ 380–94	16
11	Скоба ø8х500	Ст3 ГОСТ 380–94	8
12	Гвоздь К5х150		218

Примечание. Сосна ГОСТ 8486-86, прволока ГОСТ 3283-74, гвоздь ГОСТ 4028-63.

Рис. 107. Схема размещения и крепления машины непрерывного действия ПМГ для закрепления и смазки клеммных и закладных болтов на четырехосной платформе

4.15. Рельсоочистительная машина РОМ-3 (РОМ-3М)

4.15.1. Транспортирование рельсоочистительной машины РОМ-3 (РОМ-3М) на платформе в качестве груза производится следующим образом – на платформу грузится только головная машина, цистерна транспортируется в составе поезда.

4.15.2. Погрузку головной машины на типовую четырехосную платформу (рис. 108) производят так, чтобы ее продольная ось совпала с продольной осью платформы, при этом расположение машины на платформе относительно ее поперечной оси должно соответствовать указанным размерам.

4.15.3. Перед погрузкой головной машины на платформу необходимо выполнить следующее:

а) привести ее в транспортное положение согласно подпункту 3.26.3 настоящей Инструкции;

б) чеку тормозных колодок вытащить таким образом, чтобы осталось не более 8 мм от нижней колодки и затормозить ручным тормозом, чтобы не произошло саморастормаживания;

в) выключить рессоры рессорными домкратами;

г) установить прокладки *5* в зазор между каждой стяжкой буксового выреза и буксой.

4.15.4. Установить головную машину на брусья *1* и подкладки *2*, предварительно сбитые скобами *6* и *7*. Брусья закрепить к полу платформы восемью скобами *6* и шестью упорами *4*; каждый упор прибить к полу шестнадцатью гвоздями *15*. С внутренней стороны гребней колес машины, вплотную к ним прибить упор *3* к брусьям *1* пятью гвоздями *15*.

Установленную на брусья машину закрепить двадцатью растяжками *8–14* из проволоки ∅ 6 мм в шесть нитей. Растяжки после установки натянуть.

4.16. Машина для снятия напряжений в рельсах бесстыкового пути и очистки рельсов РОМ-4

4.16.1. Транспортирование машины для снятия напряжений в рельсах бесстыкового пути и очистки рельсов РОМ-4 на типовых четырехосных платформах в качестве груза производится следующим образом:

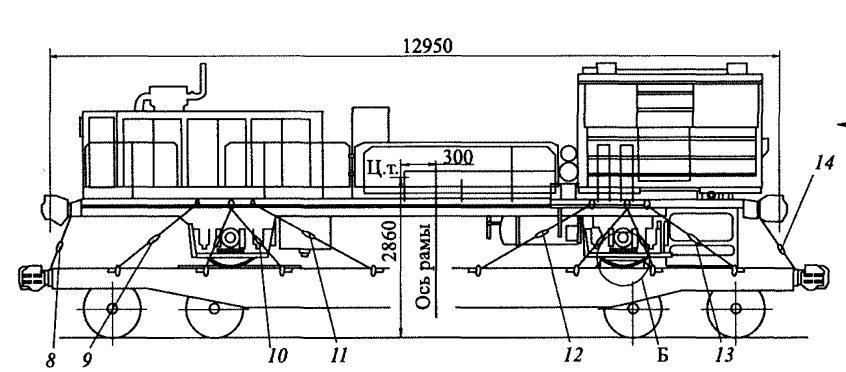
на одну платформу грузится демонтированная головная машина;

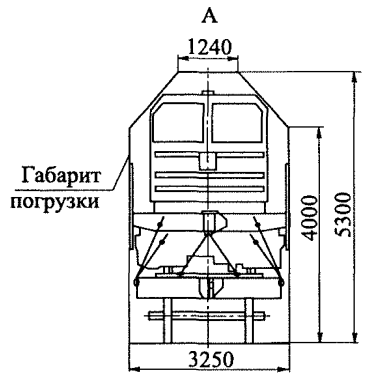
на другую – прицепная платформа;

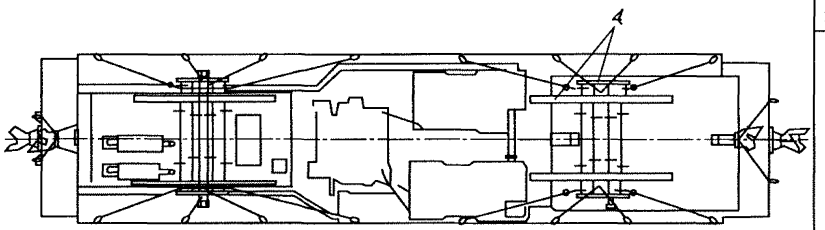
на третью платформу – демонтированное с головной машины оборудование.

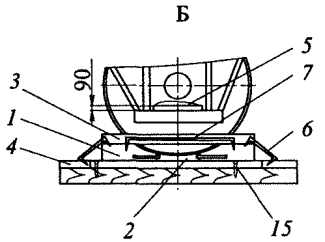
4.16.2. При подготовке головной машины к транспортированию (рис. 109) необходимо выполнить следующее:

а) привести ее в транспортное положение согласно подпункту 3.27.2 настоящей Инструкции;









Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Брус 160х250х2200	Сосна 3 сорт	4
2	Прокладка 60х240х245	Сосна 3 сорт	4
3	Упор 60х100х750	Сосна 3 сорт	4
4	Упор 60х100х810	Сосна 3 сорт	12
5	Прокладка 90х180х200	Сосна 3 сорт	4
6	Скоба Ж10х250	Круг 10-В ГОСТ 2590-88 Ст3пс4-св ГОСТ 535-88	16
7	Скоба ∅10х250	Круг 10-В ГОСТ 2590-88 Ст3пс4-св ГОСТ 535-88	8
8	Растяжка *l*=1330	Проволока 6–О–4 (6 нитей)	2
9	Растяжка *l*=1330	Проволока 6–О–4 (6 нитей)	2
10	Растяжка *l*=1330	Проволока 6–О–4 (6 нитей)	8
11	Растяжка *l*=1330	Проволока 6–О–4 (6 нитей)	2
12	Растяжка *l*=1330	Проволока 6–О–4 (6 нитей)	2
13	Растяжка *l*=1330	Проволока 6–О–4 (6 нитей)	2
14	Растяжка *l*=1330	Проволока 6–О–4 (6 нитей)	2
15	Гвоздь К5х150		120

Примечание. Сосна ГОСТ 8486-86, прволока ГОСТ 3283-74, гвоздь ГОСТ 4028-63.

Рис. 108. Схема размещения и крепления рельсоочистительной машины РОМ-3 (РОМ-3М) на четырехосной платформе

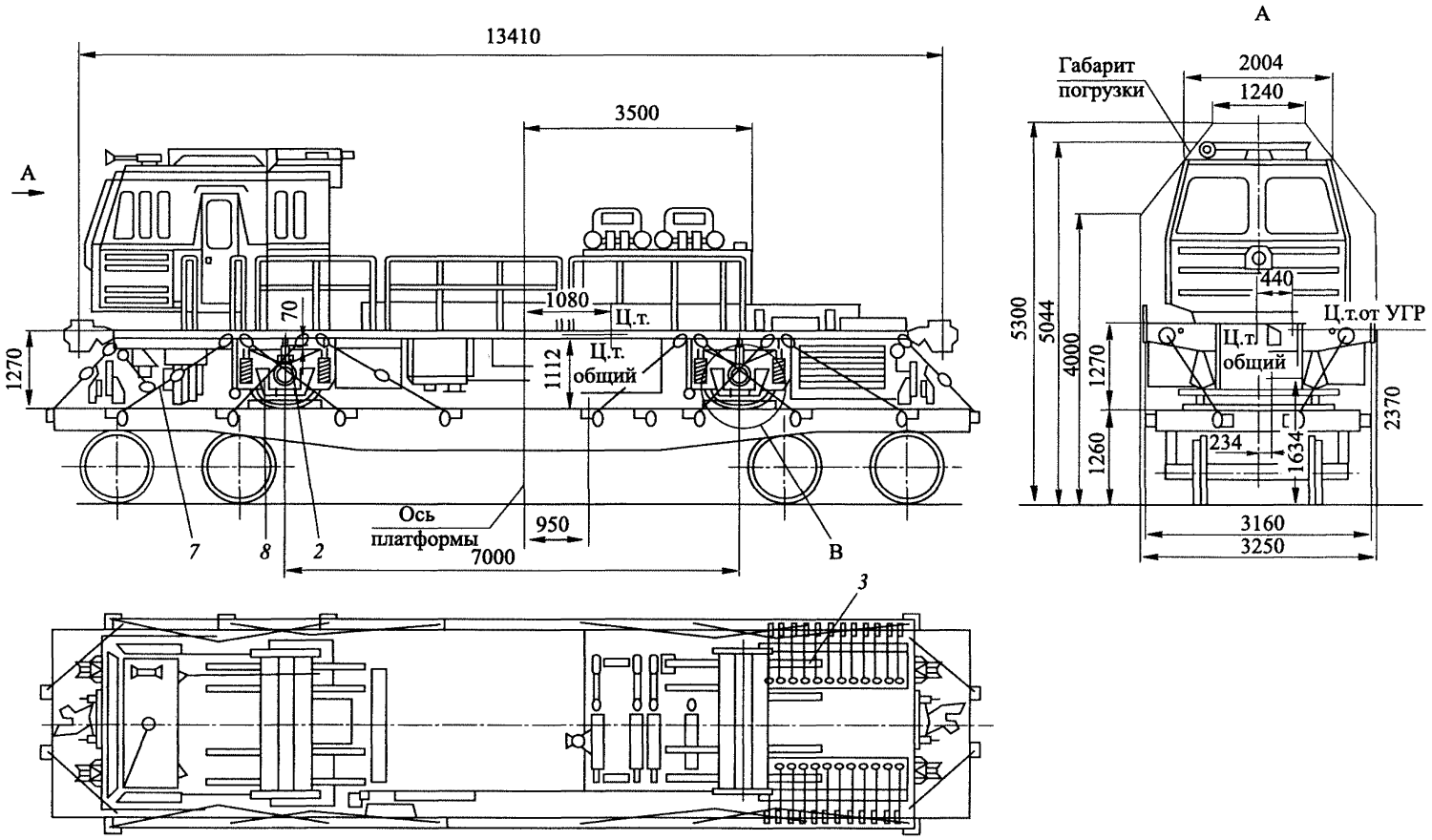
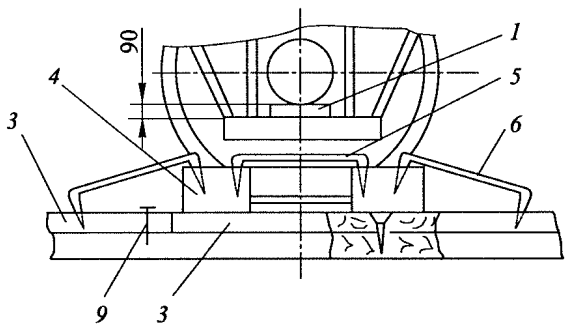
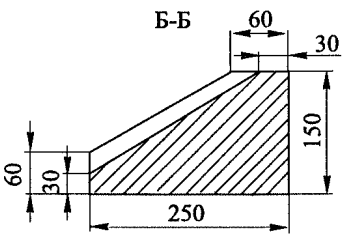
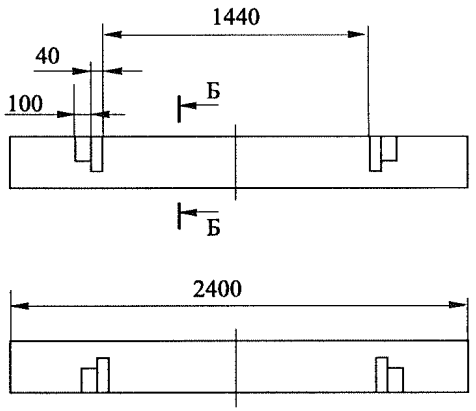


Рис. 109. Схема размещения и крепления головной машины для снятия напряжений в рельсах бесстыкового пути и очистки рельсов РОМ-4 на четырехосной платформе







Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Подкладка 50х130х190	Сосна 3 сорт	4
2	Прокладка 70х100х180	Сосна 3 сорт	4
3	Упор 60х130х1000	Сосна 3 сорт	20
4	Брус (см. эскиз)	Сосна 3 сорт	4
5	Скоба l = 450	Круг 10-В ГОСТ 2590-88 Ст3пс4-св ГОСТ 535-88	8
6	Скоба l = 250	Круг 10-В ГОСТ 2590-88 Ст3пс4-св ГОСТ 535-88	16
7	Растяжка l = 2600	Проволока 6-О-4(6 нитей), ГОСТ 3282-74	4
8	Обвязка l = 1000	Проволока ∅ 4 (1 нить)	8
9	Гвоздь К6х200		200

Примечание. Сосна ГОСТ 8486-86,проволока ГОСТ 3282-74,гвоздь ГОСТ 4028-63.

б) произвести демонтаж грузоподъемного крана, котельной установки ТКУ-1,6 и транспортного кондиционера;

в) чеку тормозных колодок вытащить так, чтобы осталось не более 8 мм от нижней кромки колодки и затормозить машину ручным тормозом;

г) в зазор между стяжкой буксового выреза и буксой установить деревянные подкладки *1*;

д) выключить рессоры путем установки деревянных прокладок *2* между скобой гидроцилиндра и хомутом рессоры, закрепив каждую прокладку проволокой *8* в одну нить в двух местах.

4.16.3. Погрузку головной машины для снятия напряжений в рельсах бесстыкового пути и очистки рельсов РОМ-4 на платформу производят так, чтобы ее продольная ось совпала с продольной осью платформы, при этом расположение машины на платформе относительно ее поперечной оси должно соответствовать размерам, указанным на рис. 109.

4.16.4. При погрузке головной машины на платформу необходимо выполнить следующее:

а) установить головную машину на брусья *4*, предварительно сбитые между собой и закрепленные к полу платформы двенадцатью скобами *5* на каждую колесную пару;

б) установить двадцать упоров *3* из бруса на пол платформы и закрепить их десятью гвоздями *9* каждый к полу платформы;

в) установленную на брусья головную машину закрепить двадцатью растяжками *7* из проволоки ∅ 6 мм в шесть нитей. Растяжки после постановки натянуть.

4.16.5. При подготовке прицепной платформы машины РОМ-4 к транспортированию (рис. 110) необходимо выполнить следующее:

а) привести ее в транспортное положение согласно подпункту 3.27.2 настоящей Инструкции;

б) чеку тормозных колодок вытащить так, чтобы осталось не более 8 мм от нижней кромки колодки и затормозить прицепную платформу ручным тормозом;

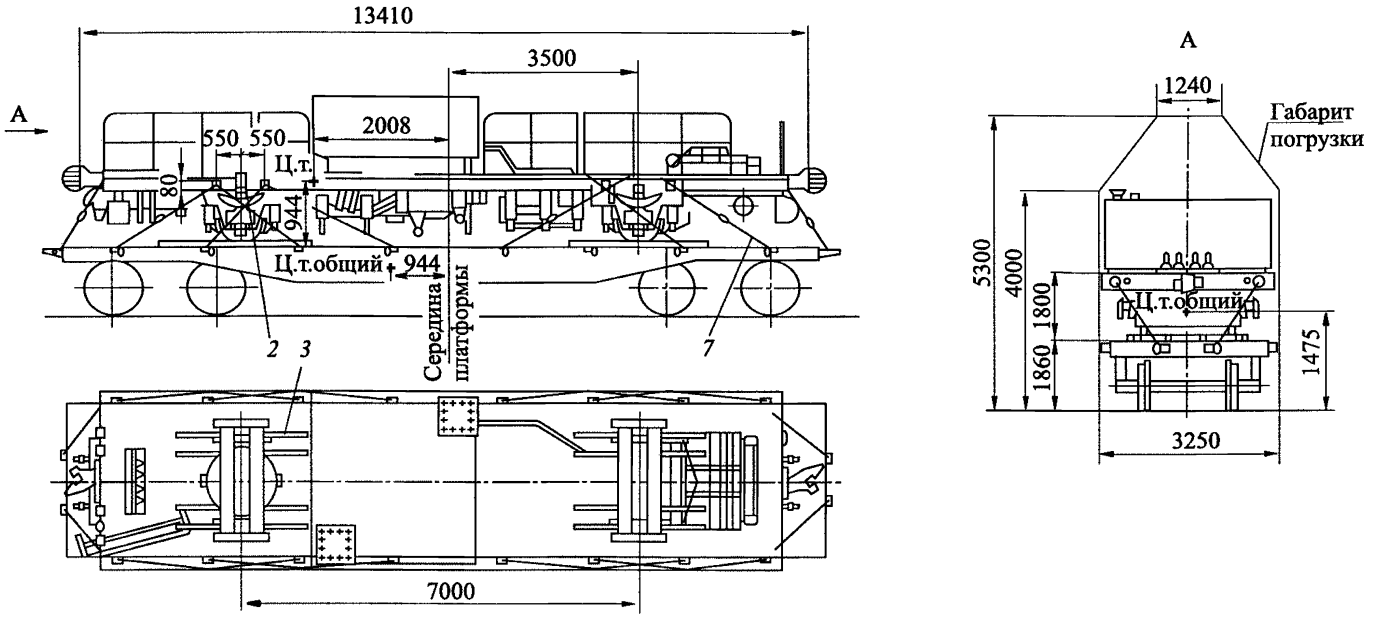
в) в зазор между стяжкой буксового выреза и буксой установить деревянные подкладки *1*;

г) выключить рессоры путем установки деревянных прокладок *2* между скобой гидроцилиндра и хомутом рессоры, закрепив каждую прокладку проволокой ∅ 4 мм в одну нить *8* в двух местах каждую.

4.16.6. Погрузку прицепной платформы машины на платформу производить так, чтобы ее продольная ось совпала с продольной осью платформы, при этом расположение прицепной платформы относительно поперечной оси платформы должно соответствовать размерам, указанным на рис. 110.

4.16.7. При погрузке прицепной платформы машины на типовую четырехосную платформу необходимо выполнить следующее:

а) установить прицепную платформу машины на брусья *4*, предварительно сбитые между собой и закрепленные к полу четырехосной плат-



Позиция	Наименование	Материал	Количество	Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Подкладка 50х130х190	Сосна 3 сорт	4	*6*	Скоба *l* = 250	Круг 10-В ГОСТ 2590-88 Ст3пс4-св ГОСТ 535-88	16
2	Прокладка 70х100х180	Сосна 3 сорт	4				
3	Упор 60х130х1000	Сосна 3 сорт	20	*7*	Растяжка *l* = 2600	Проволока 6-О-4 (6 нитей) ГОСТ 3282-74	4
4	Брус (см. эскиз)	Сосна 3 сорт	4				
5	Скоба *l* = 450	Круг 10-В ГОСТ 2590-88 Ст3пс4-св ГОСТ 535-88	8	*8*	Обвязка *l* = 1000	Проволока ∅ 4 (1 нить)	8
				9	Гвоздь К6х200		200

Примечание. 1. Сосна ГОСТ 8486-86, проволока ГОСТ 3282-74, гвоздь ГОСТ 4028-63.
2. Позиции *1*, *4* - *6*, *8*, *9* см. на рис.109.

Рис. 110. Схема размещения и крепления прицепной платформы машины для снятия напряжений в рельсах бесстыкового пути и очистки рельсов РОМ-4 на четырехосной платформе

формы двенадцатью скобами *5* и *6* на каждую колесную пару;

б) установить двадцать упоров *3* из бруса на пол четырехосной платформы и закрепить их десятью гвоздями *9* каждый к полу платформы;

в) установленную на брусья прицепную платформу машины закрепить двадцатью растяжками *7* из проволоки ∅ 6 мм в шесть нитей. Растяжки после постановки натянуть.

4.16.8. Погрузку крана и котельной установки машины РОМ-4 (рис. 111), демонтированных с головной платформы машины, на типовую платформу производят так, чтобы их продольная ось совпала с продольной осью платформы, при этом расположение крана и котельной установки машины РОМ-4 относительно поперечной оси четырехосной платформы должно соответствовать размерам, указанным на рис. 111.

4.16.9. При погрузке крана на четырехосную платформу необходимо выполнить следующее:

а) на пол платформы уложить брусья *1* и *2*, которые сбить между собой гвоздями *18* и закрепить их к полу платформы восемью скобами *3*;

б) установить на брусья кран, под оголовок стрелы крана установить опору *4*, которую закрепить упорами *5* и *6*, прибитыми к полу платформы гвоздями *18*. Опора *4* высотой 500 мм должна быть изготовлена аналогично опоре *1*, применяемой для погрузки крана дрезины ДГКУ-5 (см. рис. 97). Установленный на брусья кран дополнительно закрепить от боковых перемещений двумя деревянными брусками *7*, которые закрепить че-

тырьмя гвоздями *18* каждый к брускам *2*. Стрелу крана дополнительно закрепить двумя брусками *8*, прибив их к опоре *4* четырьмя гвоздями *18* каждый;

в) опору закрепить четырьмя растяжками *9* из проволоки ∅ 6 мм в две нити каждая. Растяжки после постановки натянуть;

г) обойму с крюком закрепить в транспортном положении двумя растяжками *10* и *11* из проволоки ∅ 6 мм в две нити каждая. Растяжки после постановки натянуть;

д) установленный на брусья кран дополнительно закрепить двумя растяжками *12* из проволоки ∅ 6 мм в две нити каждая. Растяжки после постановки натянуть.

4.16.10. При погрузке котельной установки на платформу необходимо выполнить следующее:

а) на пол платформы уложить деревянные брусья *13* и *14*, которые прибить к полу платформы десятью гвоздями *18* каждый и, дополнительно, скрепить брусья скобами *15*;

б) установить котельную установку на брусья и закрепить в транспортном положении четырьмя растяжками *16* из проволоки ∅ 6 мм в две нити каждая. Растяжки после постановки натянуть.

4.16.11. Траверсу для рельсов уложить вдоль борта платформы в соответствии с рис. 111 и закрепить шестью деревянными брусками *17*, прибитыми к полу платформы четырьмя гвоздями К5х150 каждый.

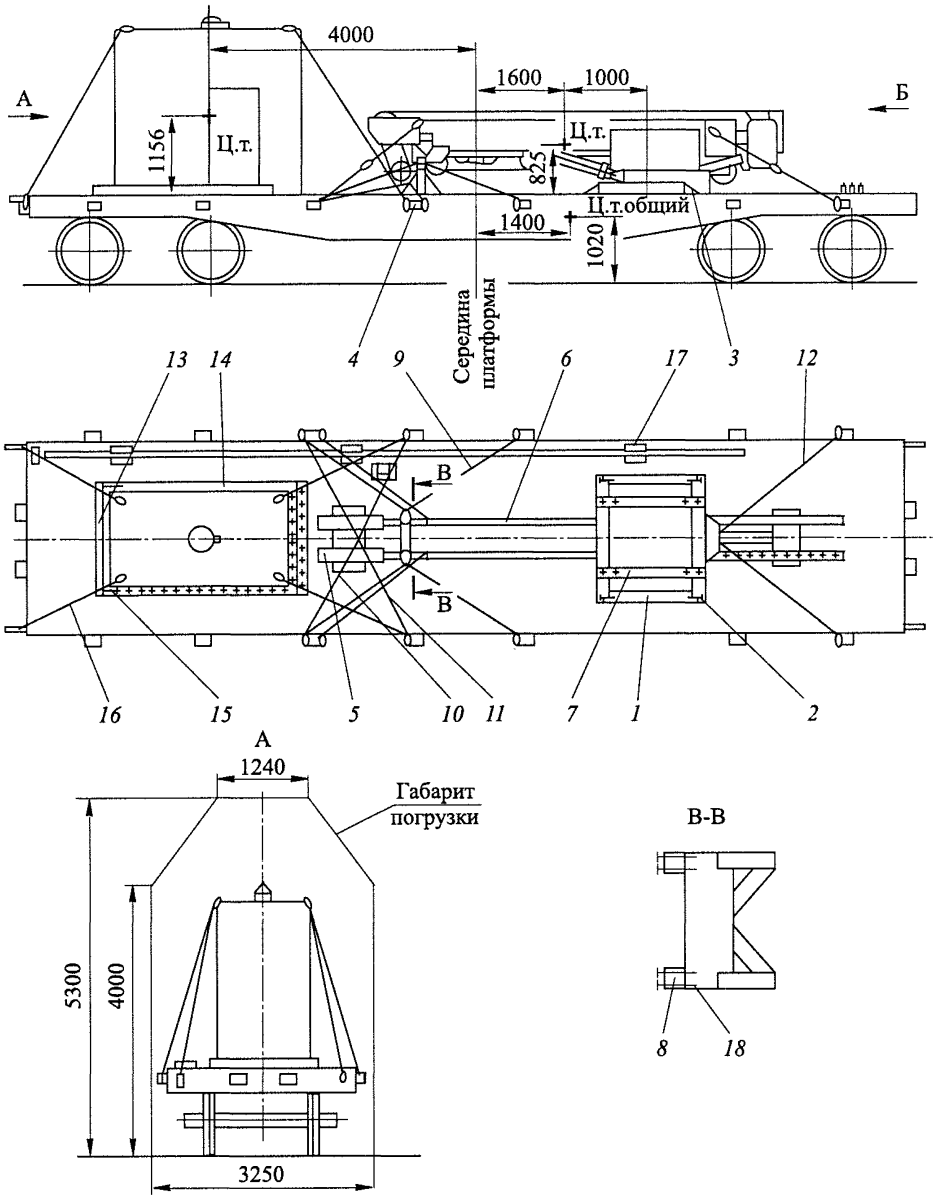
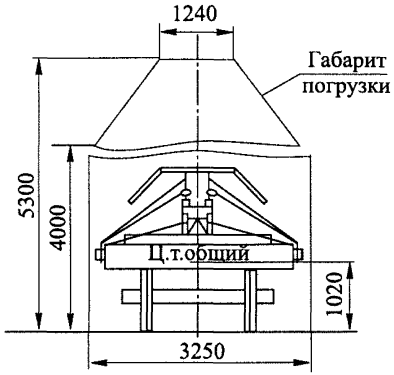


Рис. 111. Схема размещения и крепления крана и котельной установки машины для снятия напряжений в рельсах бесстыкового пути и очистки рельсов РОМ-4 на четырехосной платформе (*начало*)

Б



Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Брус 150х240х1150	Сосна 3 сорт	2
2	Брус 150х240х2000	Сосна 3 сорт	2
3	Скоба	Круг 20-В ГОСТ 2590-88 Ст3пс4-св ГОСТ 535-88	8
4	Опора *h*=500		1
5	Упор 50х130х800	Сосна 3 сорт	2
6	Упор 50х130х2650	Сосна 3 сорт	2
7	Упор 80х80х1300	Сосна 3 сорт	2
8	Брусок 50х80х100	Сосна 3 сорт	2
9	Растяжка *l* = 2480	Проволока 6-О-4 (2 нити)	4
10	Растяжка *l* = 1850	Проволока 6-О-4 (2 нити)	2
11	Растяжка *l* = 1750	Проволока 6-О-4 (2 нити)	2
12	Растяжка *l* = 3000	Проволока 6-О-4 (2 нити)	4
13	Брус 100х100х1650	Сосна 3 сорт	4
14	Брус 100х100х2700	Сосна 3 сорт	2
15	Скоба	Круг 20-В ГОСТ 2590-88 Ст3пс4-св ГОСТ 535-88	4
16	Растяжка *l* = 3080	Проволока 6-О-4 (2 нити)	4
17	Брус 100х100х250	Сосна 3 сорт	6
18	Гвоздь К5х150		108

Примечание. Проволока ГОСТ 3282-74, гвоздь ГОСТ 4028-63, сосна ГОСТ 8486-86

Рис. 111 (*окончание*)

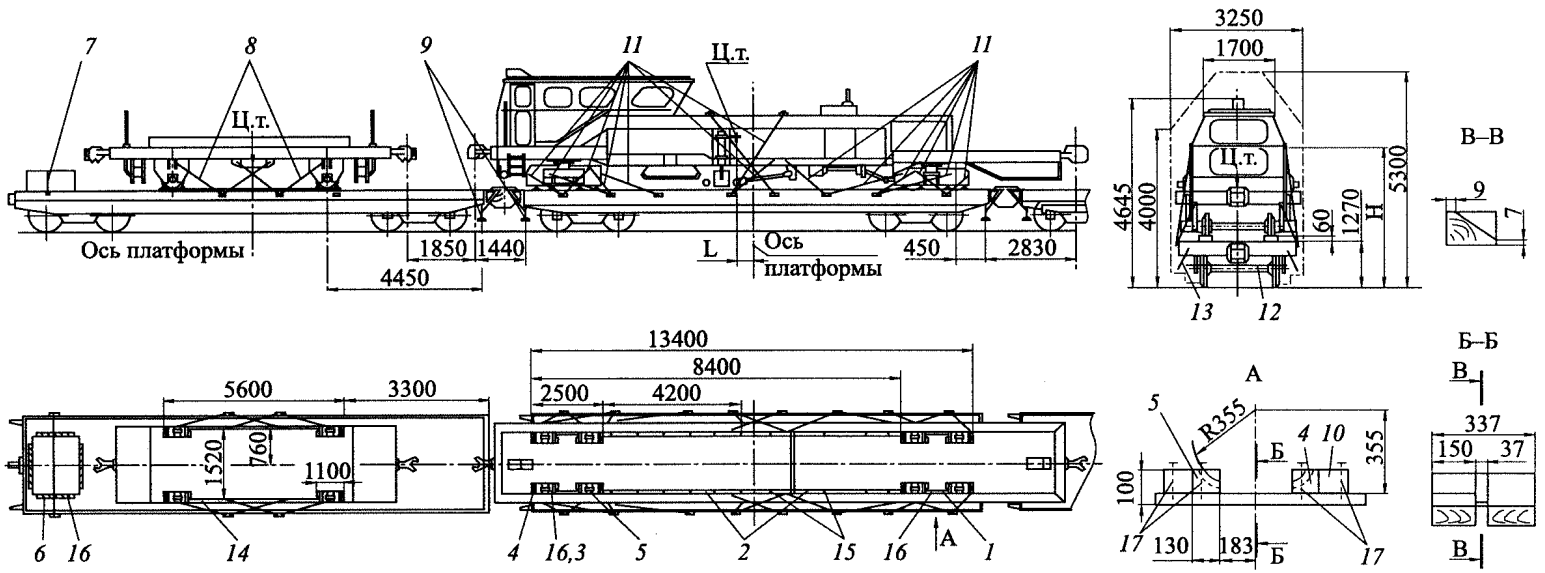
4.17. Рихтовочная машина Р-2000

4.17.1. Перед погрузкой рихтовочной машины Р-2000 на типовые четырехосные платформы (рис. 112) необходимо привести ее в транспортное положение согласно подпункту 3.28.2 настоящей Инструкции. Остальные требования по приведению в транспортное положение машины должны выполняться в соответствии с подпунктом 4.12.1 (“б”, “в”, “г”, “д”, “е”) настоящей Инструкции.

4.17.2. Требования по погрузке и креплению машины, ее прицепной платформы должны выполняться в соответствии с подпунктами 4.12.2; 4.12.3; 4.12.4; 4.12.5 настоящей Инструкции.

4.17.3. Установка и крепление ящика с запасными частями должны производиться в соответствии с подпунктом 4.12.6 настоящей Инструкции.

4.17.4. Приведение грузовых платформ в транспортное положение должно производиться в соответствии с подпунктами 4.12.7 и 4.12.8 настоящей Инструкции.



Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Брус 60х150х2500	Сосна 3 сорт	4
2	Брус 60х150х4200	Сосна 3 сорт	4
3	Брус 50х150х1100	Сосна 3 сорт	12
4	Упор (см. эскиз)	Сосна 3 сорт	12
5	Упор (см. эскиз)	Сосна 3 сорт	12
6	Брус 60х150х650	Сосна 3 сорт	4
7	Растяжка *l*=2700	Проволока 6-О-4 (4 нити)	1
8	Растяжка *l*=2000	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	8
9	Растяжка *l*=1000	Проволока 4-О-4 (2 нити)	4
10	Брус 100х130х3370	Сосна 3 сорт	24

Позиция	Наименование	Материал	Количество
11	Растяжка *l*=3300	Проволока 6-О-4 (10 нитей)	28
12	Стяжка *l*=2870	Проволока 6-О-4 (2 нити)	4
13	Растяжка *l*=650	Проволока 4-О-4 (2 нити)	16
14	Брус 50х150х2800	Сосна 3 сорт	4
15	Гвоздь К5х20		16
16	Гвоздь К5х120		84
17	Гвоздь К6х200		144

Примечание. Сосна ГОСТ 8486-86, проволока ГОСТ 3282-74, гвоздь ГОСТ 4028-63.

Рис. 112. Схема размещения и крепления рихтовочной машины Р-2000 на четырехосной платформе

4.18. Рихтовочная машина Р-02

4.18.1. Рихтовочная машина Р-02 транспортируется на типовой четырехосной платформе с прикрытием из двух платформ.

4.18.2. Перед погрузкой рихтовочной машины Р-02 на платформу (рис. 113) необходимо выполнить следующие операции:

а) привести в транспортное положение согласно подпункту 3.29.3 настоящей Инструкции;

б) демонтировать фары машины, а также необходимые элементы контрольно-измерительной системы и упаковать их в ящик для запасных частей и инструмента;

в) дверь кабины, аккумуляторный ящик и ящик для запасных частей и инструмента запереть на штатные запоры и законтрить проволокой ∅ 1 мм;

г) затормозить машину ручным тормозом.

4.18.3. Перед погрузкой машины секции бортов платформ связать между собой за крюки бортовых петель связками *10*, концевые секции привязать к увязочным кольцам на лобовом брусе. К бортам обеих сторон платформ прикрепить связками из проволоки ∅ 4 мм таблички с надписью "Сцеп не разъединять, с горок не спускать".

4.18.4. Рукоятки расцепных рычагов автосцепок платформ прикрепить связками *9* к кронштейнам.

4.18.5. Погрузку машины на платформы производить так, чтобы продольная ось машины совпала с продольной осью платформы. Оси колесных пар машины должны быть расположены симметрично по отношению к вертикальной плоскости, проходящей через поперечную ось платформы.

4.18.6. Машину установить на четыре подставки *12* (чертеж 18.97.00.100-01), каждую из которых прибить к полу платформы шестнадцатью гвоздями *11*. При необходимости отсоединить трубы песочниц и развернуть их.

Машину расчалить двадцатью восемью растяжками *1–8*, состоящими из восьми нитей проволоки ∅ 6 мм каждая.

4.18.7. Растяжки после их установки натянуть.

4.19. Мотовоз погрузочно-транспортный МПТ-4 (МПТ-6)

4.19.1. Мотовоз погрузочно-транспортный МПТ-4 (МПТ-6) транспортируется на сцепе из двух типовых четырехосных платформ.

4.19.2. Перед погрузкой мотовоза МПТ-4 (МПТ-6) на платформу (рис. 114) необходимо:

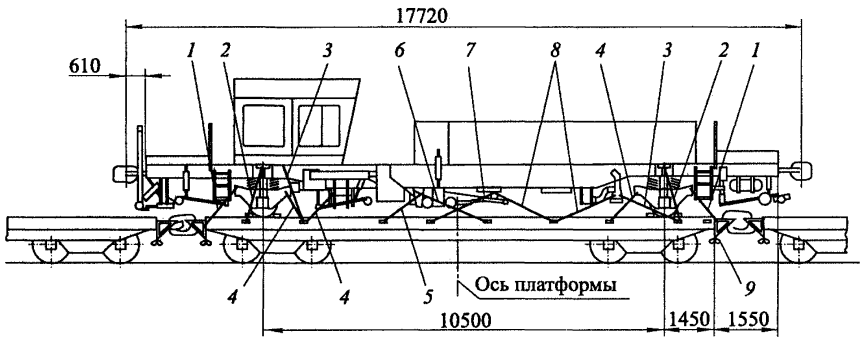
а) выполнить общие требования по приведению в транспортное положение согласно пункту 3.1 настоящей Инструкции;

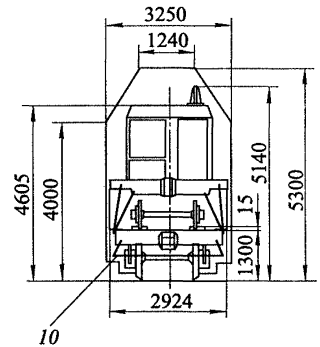
б) снять грузоподъемный кран и закрыть люк на кабине кожухом;

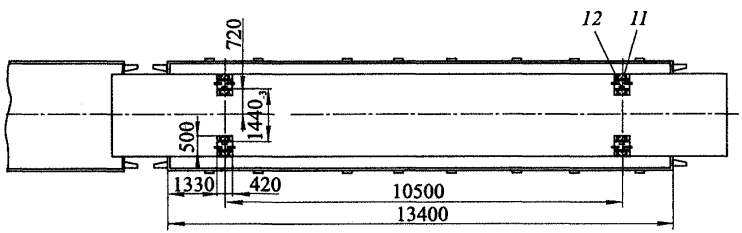
в) снять кондиционер (при наличии) и уложить его на полу в кабине;

г) вентиляционные отверстия в кабине закрыть заглушками;

д) в зазор между каждой стяжкой буксового выреза и буксой установить прокладку *1* и увязать проволокой *2*;



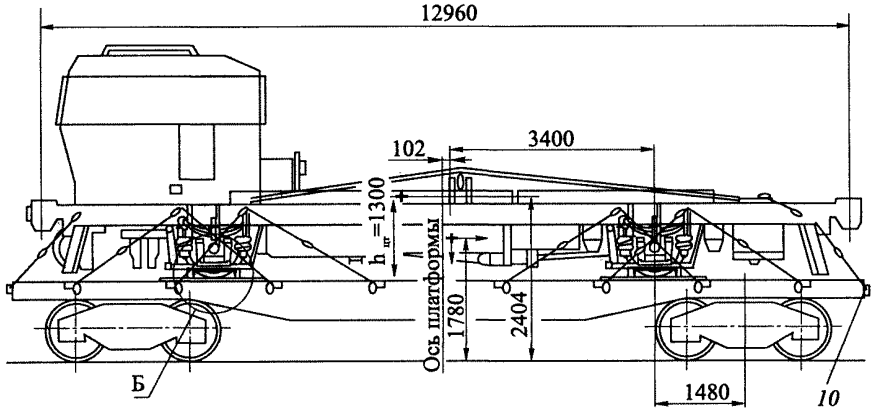




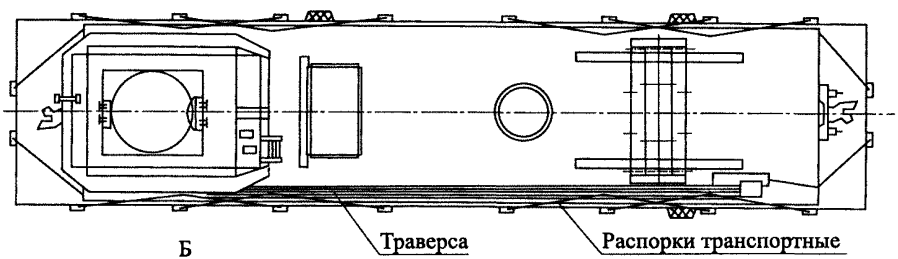
Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Растяжка l = 1600	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4
2	Растяжка l = 1500	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4
3	Растяжка l = 2000	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4
4	Растяжка l = 1400	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	6
5	Растяжка l = 2600	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	2
6	Растяжка l = 3350	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	2
7	Растяжка l = 2700	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	2
8	Растяжка l = 2750	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4
9	Связка l = 1000	Проволока 4-О-4 (1 нить)	28
10	Связка l = 3500	Проволока 4-О-4 (2 нити)	6
11	Гвоздь К5х120		64
12	Подставка	Чертеж калужского машзавода	4

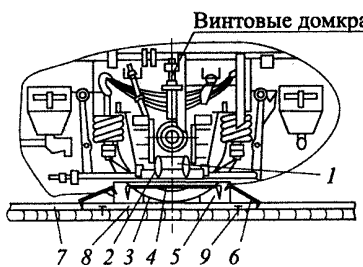
Примечание. Проволока ГОСТ 3282–74, гвоздь ГОСТ 4028–63.

Рис. 113. Схема размещения и крепления рихтовочной машины Р-02 на четырехосной платформе



(Элементы крепления второй колесной пары условно не показаны)



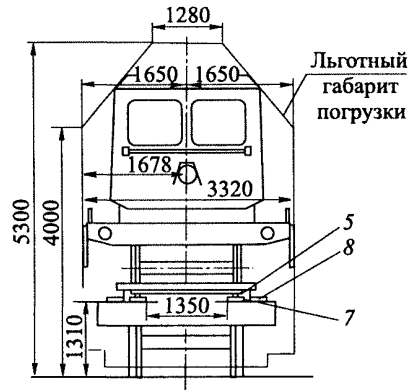


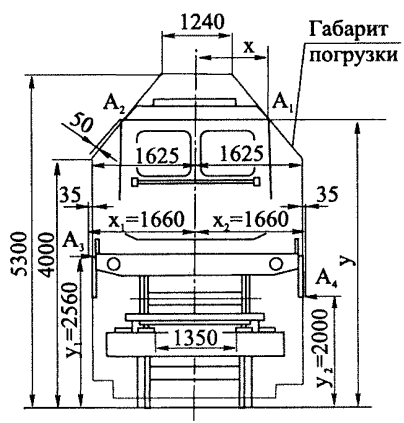
Координаты точек A_1, A_2 для МПТ-4 и МПТ-6

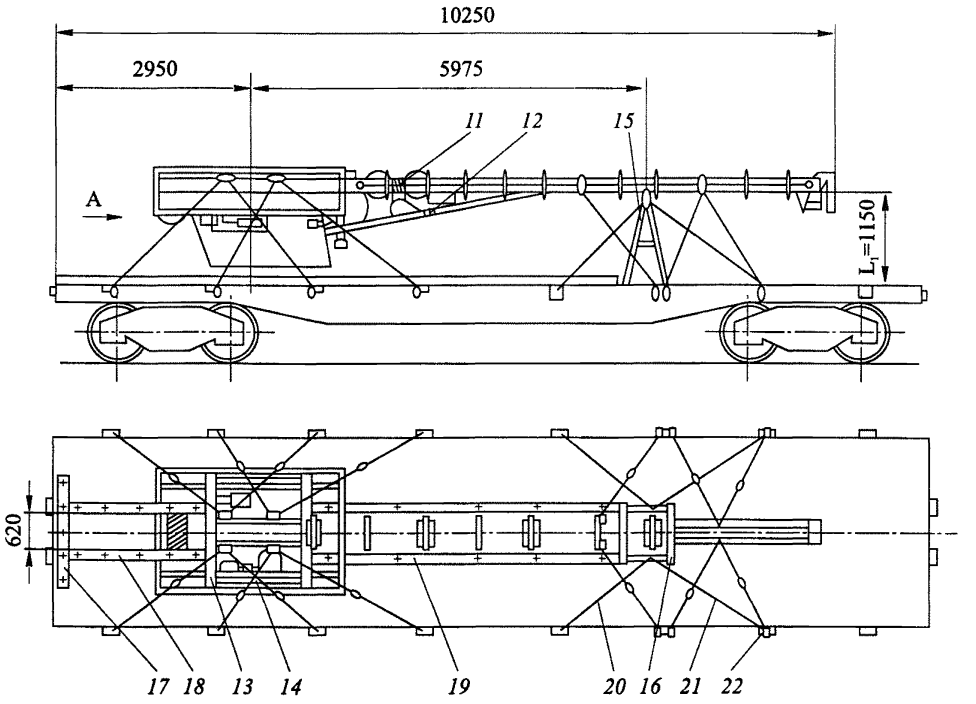
	A_1, A_2	Негабаритность
x	1130	Верхняя
y	4730	1 степени

Координаты точек A_3,A_4 для МПТ-6

	A_3	Негабаритность		A_4	Негабаритность
x_1	1660	1-я боковая	x_2	1660	1-я боковая
y_1	2560		y_2	2000	





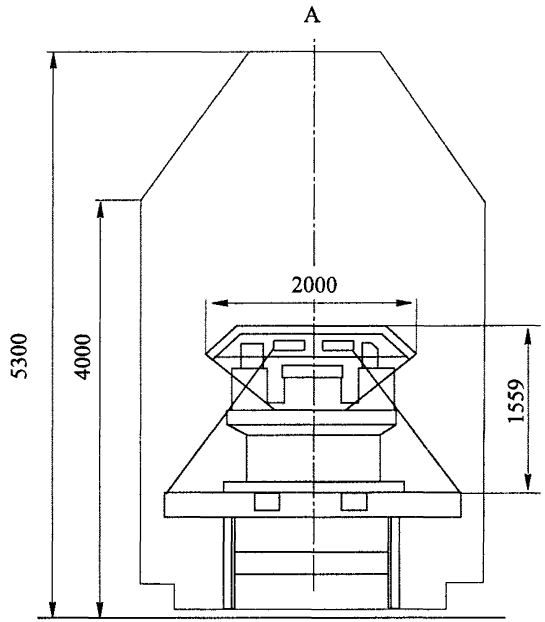


Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Прокладка 90х180х200	Сосна 3 сорт	4
2	Обвязка *l* = 500	Проволока 2-С-1 (1 нить)	8
3	Подкладка 50х130х190	Сосна 3 сорт	4
4	Скоба *l* = 450	Круг 10-В ГОСТ 2590-88 Ст3пс4-св ГОСТ 535-88	8
5	Брус	См. поз. 1 рис.107	4
6	Скоба *l* = 250	Круг 10-В ГОСТ 2590-88 Ст3пс4-св ГОСТ 535-88	16
7	Упор 60х100х800	Сосна 3 сорт	8
8	Упор 60х100х900	Сосна 3 сорт	4
9	Гвоздь К5х150		130
10	Растяжка *l* = 2700	Проволока 6-О-4 (6 нитей)	20
11	Обвязка *l* = 1500	Проволока 6-О-4 (1 нить)	1

Рис. 114 *(продолжение)*

←

Рис. 114. Схема установки и крепления мотовозов погрузочно-транспортных МПТ-4 и МПТ-6 на четырехосной платформе (*начало*)



Позиция	Наименование	Материал	Количество
12	Обвязка *l* = 600	Проволока 6-О-4 (1 нить)	1
13	Брусок 75х90х1620	Сосна 3 сорт	2
14	Брусок 75х180х1320	Сосна 3 сорт	2
15	Опора	См. поз.1 рис.97	1
16	Доска 50х130х1000	Сосна 3 сорт	2
17	Брус 50х75х2000	Сосна 3 сорт	1
18	Доска 50х75х2300	Сосна 3 сорт	2
19	Доска 50х75х4750	Сосна 3 сорт	2
20	Растяжка *l* = 2300	Проволока 6-О-4 (2 нити)	2
21	Растяжка *l* = 2560	Проволока 6-О-4 (2 нити)	2
22	Растяжка *l* = 4100	Проволока 6-О-4 (4 нити)	14

Примечание. Сосна ГОСТ 8486-86, проволока ГОСТ 3282-74, гвоздь ГОСТ 4028-63.

Рис. 114 (*окончание*)

е) выключить рессоры при помощи винтовых домкратов;

ж) затормозить мотовоз ручным тормозом;

з) снять с мотовоза все бьющиеся и легкоснимаемые части, обернуть бумагой и уложить в ящик в кабине.

4.19.3. Погрузку мотовоза (без грузоподъемного крана) производить на типовую четырехосную платформу с деревянным полом.

Мотовоз на платформе установить на подкладки *3*, прибитые к полу платформы каждая двумя гвоздями *9*, и предварительно сбитые скобами *4* брусья *5* таким образом, чтобы его продольная ось совпадала с продольной осью платформы. Каждую пару брусьев крепить к полу платформы восемью скобами *6* и восемью упорами *7* и четырьмя упорами *8*. Каждый упор прибить к полу платформы шестью гвоздями *9*.

4.19.4. Установленный на брусья мотовоз закрепить двадцатью растяжками *10* из проволоки ∅ 6 мм в шесть нитей каждая. Проволочное крепление натянуть.

4.19.5. Для погрузки на платформу демонтированного крана необходимо закрепить к стреле проволокой *11* грузовую тележку и проволокой *12* грузоподъемный крюк.

Кран расположить на платформе так, чтобы продольная ось стрелы совпала с продольной осью платформы, а ось вращения опорно-поворотного устройства должна находиться на расстоянии от конца платформы так, как указано на рисунке 114. Опорно-поворотное устройство закрепить к полу платформы брусками *13* и *14*, каждый из которых прибить пятью гвоздями *9*.

Консоль крана установить на опору *15* (см. опору *1* на рис. 97), которую укрепить двумя досками *16*, прибитыми к полу платформы пятью гвоздями *9* каждая.

Торцевой борт платформы, ближайший к опорно-поворотному устройству, укрепить двумя деревянными стойками, установленными в лесные скобы. В упор к двум стойкам установить и закрепить поперечный брус *17*.

Для предотвращения продольного сдвига брусьев *13* и *14* и досок *16*, к полу платформы в распор прибить каждую доску *18* и *19* пятью гвоздями *9*.

Опору *15* закрепить четырьмя растяжками *20* и *21* из двух нитей проволоки ∅ 6 мм. Кран закрепить четырнадцатью растяжками *22* из проволоки ∅ 6 мм в четыре нити каждая. Растяжки после установки натянуть.

4.20. Планировщик балласта ПБ (ПБ-01)

4.20.1. Перед погрузкой планировщика балласта ПБ (ПБ-01) на типовую четырехосную платформу (рис. 115) необходимо выполнить следующие операции:

а) привести его в транспортное положение согласно подпункту 3.36.2 настоящей Инструкции;

б) затормозить машину ручным тормозом;

в) поставить переключатель скоростей в положение "0", переключатели реверса установить в нейтральное положение, рычаг управления муфтой отбора мощности установить в положение "Отключено";

г) выпустить воздух из пневмотормозной магистрали, закрыть концевые и разобщительные краны;

д) закрыть запорный вентиль гидросистемы.

4.20.2. Перед погрузкой машины секции бортов платформы связать между собой за крюки бортовых петель связками, концевые секции привязать к увязочным кольцам на лобовом брусе. Между упором рамы машины и хомутом рессоры установить прокладки толщиной на 2–4 мм больше величины зазора между хомутом рессоры и упором рамы.

4.20.3. Погрузку машины на платформу производить так, чтобы продольная ось машины совпала с продольной осью платформы. Оси колесных пар машины должны быть расположены симметрично по отношению к вертикальной плоскости, проходящей через поперечную ось платформы.

4.20.4. Планировщик балласта установить на деревянные подкладки *8* и *9*, прибив их к полу платформы одиннадцатью гвоздями *10* и восемью гвоздями *11*, машину расчалить 24-мя растяжками *1–7*, состоящими из восьми нитей проволоки ∅ 6 мм.

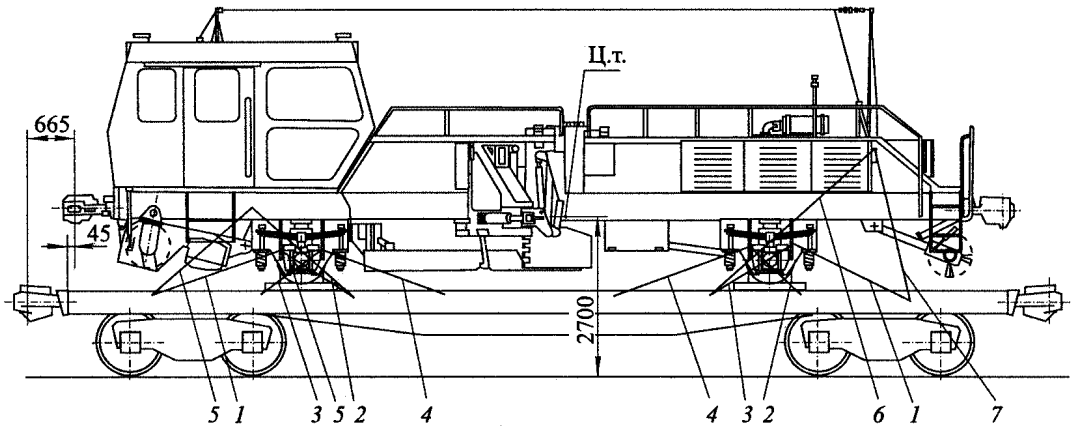
4.20.5. Растяжки после их установки натянуть.

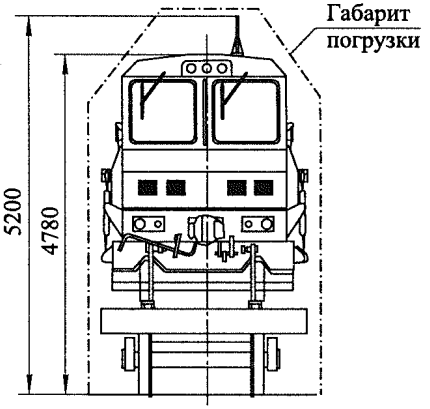
4.21. Грузовой прицеп УП-3 (УП-3М)

4.21.1. Перед погрузкой грузового прицепа УП-3 (УП-3М) на типовую четырехосную платформу (рис. 116 и 117) необходимо привести прицеп в транспортное положение согласно подпункту 3.42.3 ("а", "б", "г", "д") настоящей Инструкции.

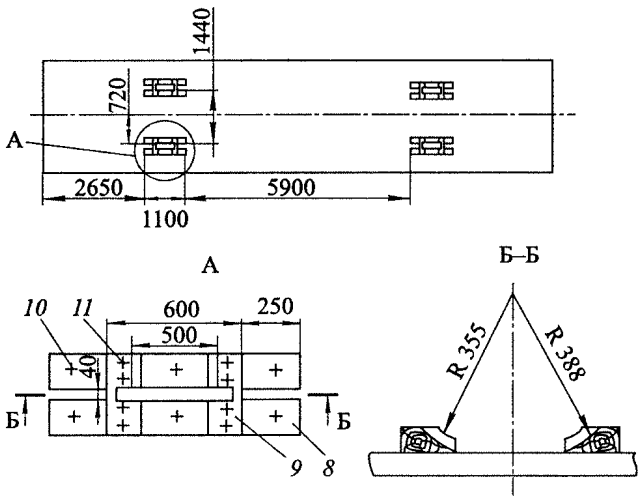
4.21.2. В соответствии с рис. 116 (117) уложить на дно кузова прицепа две подкладки *7* (*15*). Вплотную к торцевому борту кузова уложить распорную поперечную доску *5* (*16*) на продольные подкладки *7* (*15*) и скрепить их соответственно двумя гвоздями *17* (*18*) каждую в местах соприкосновения.

На расстоянии 1000 мм от первой поперечной доски *5* (*16*) установить и закрепить вторую поперечную доску. Четыре клина *3* (*17*) установить на подкладки *7* (*15*) между поперечными досками *5* (*16*) и прибить тремя гвоздями *18* (*19*) каждый.





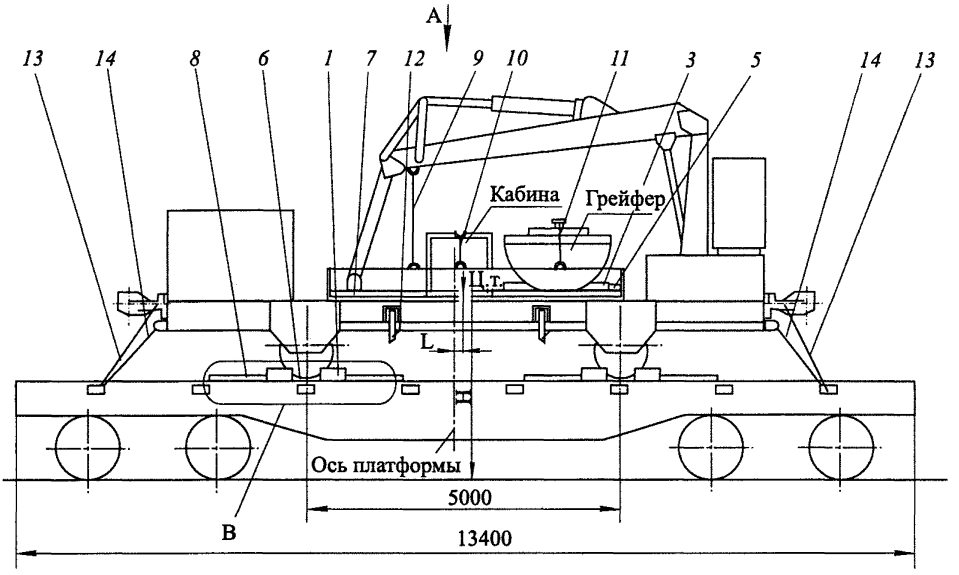
План размещения подкладок



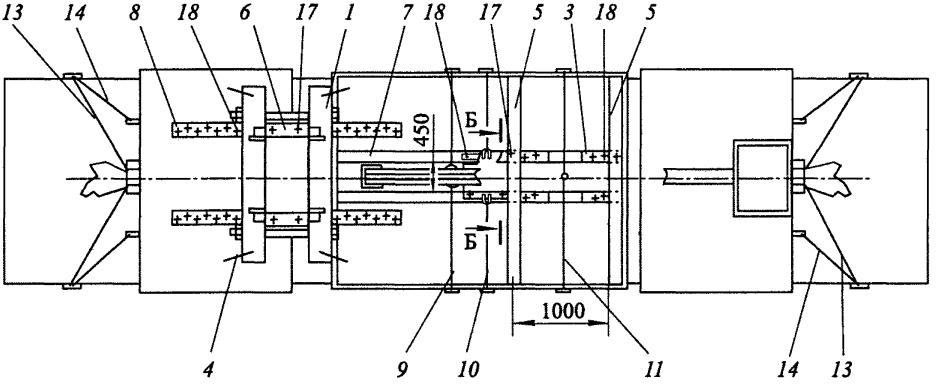
Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Растяжка *l* = 1640	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4
2	Растяжка *l* = 1710	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4
3	Растяжка *l* = 1300	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4
4	Растяжка *l* = 2000	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4
5	Растяжка *l* = 1320	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4
6	Растяжка *l* = 2210	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	2
7	Растяжка *l* = 1720	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	2
8	Доска 60х150х1100	Сосна 3 сорт	8
9	Доска 60х150х340	Сосна 3 сорт	8
10	Гвоздь К5х120		44
11	Гвоздь К6х200		32

Примечание. Сосна ГОСТ 8486–86, проволока ГОСТ 3282–74, гвоздь ГОСТ 4028–63.

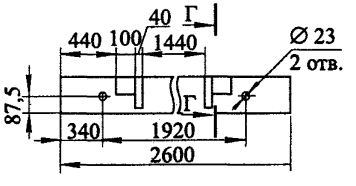
Рис. 115. Схема установки и крепления планировщика балласта ПБ (ПБ-01) на четырехосной платформе



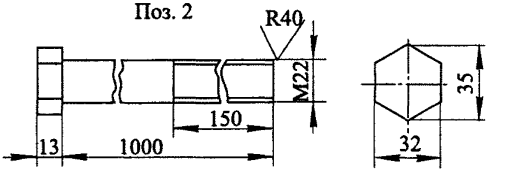
А (Крепление правой колесной пары условно не показано)



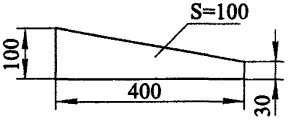
Поз. 1

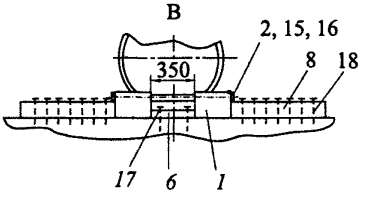


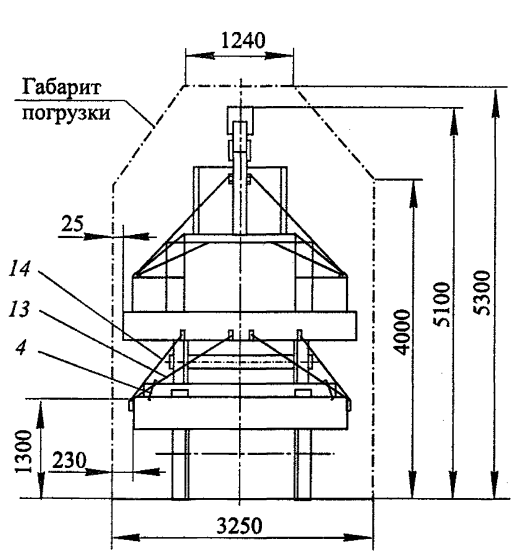
Поз. 2

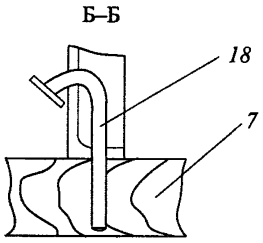


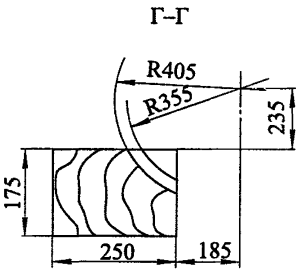
Поз. 3











Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Брус 175х250х2600	Шпала	4
2	Шпилька М22х1000	Ст3кп ГОСТ 380–94	4
3	Клин (см. эскиз)	Сосна 3 сорт	4
4	Скоба строительная ∅ 8х250	Ст3кп ГОСТ 380–94	8
5	Распорка 50х150х3000	Сосна 3 сорт	2
6	Подкладка 50х150х350	Сосна 3 сорт	4
7	Подкладка 50х100х4500	Сосна 3 сорт	2
8	Упор 100х150х1000	Сосна 3 сорт	8
9	Растяжка *l* = 1840	Проволока 6-О-4 (2 нити)	2
10	Растяжка *l* = 900	Проволока 6-О-4 (2 нити)	2
11	Растяжка *l* = 1260	Проволока 6-О-4 (2 нити)	2
12	Обвязка *l* = 600	Проволока 6-О-4 (1 нить)	4
13	Растяжка *l* = 2200	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4
14	Растяжка *l* = 1670	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4
15	Гайка М22.6 ГОСТ 5915–70		8
16	Шайба 22 ГОСТ 6958–78		8
17	Гвоздь К6х100		16
18	Гвоздь К6х150		80

Примечание. Сосна ГОСТ 8486–86, проволока ГОСТ 3282–74, гвоздь ГОСТ 4028–63.

Рис. 116 *(окончание)*

←

Рис. 116. Схема установки и крепления грузового прицепа УП-3 на четырехосной платформе *(начало)*

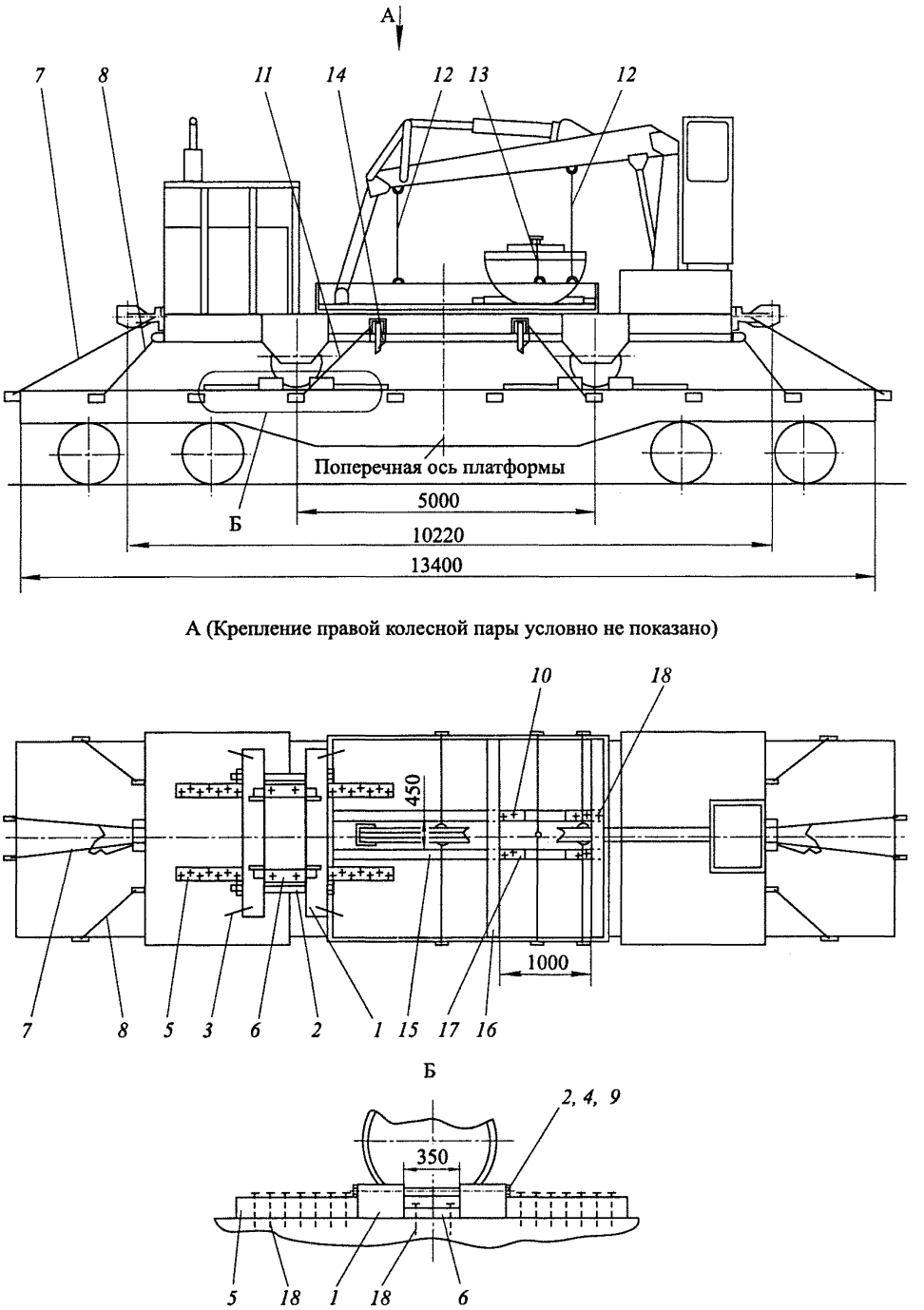
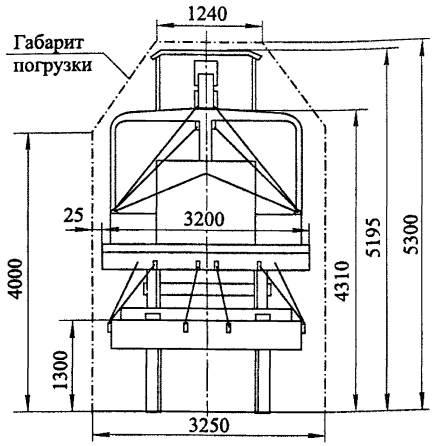


Рис. 117. Схема установки и крепления грузового прицепа УП-3М на четырехосной платформе *(начало)*



Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Брус 175х250х2600	Шпала	4
2	Шпилька М22х1000	Ст3кп ГОСТ 380–94	4
3	Скоба строительная ∅ 8х250	Ст3кп ГОСТ 380–94	8
4	Шайба 22 ГОСТ 6958–78		8
5	Упор 100х150х1000	Сосна 3 сорт	8
6	Подкладка 50х150х350	Сосна 3 сорт	4
7	Растяжка *l* = 2200	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4
8	Растяжка *l* = 1670	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	4
9	Гайка М22.6 ГОСТ 5915–70		16
10	Гвоздь К6х150		80
11	Растяжка *l* = 1600	Проволока 6-О-4 (6 нитей)	4
12	Растяжка *l* = 2000	Проволока 6-О-4 (2 нити)	4
13	Растяжка *l* = 1750	Проволока 6-О-4 (2 нити)	2
14	Обвязка *l* = 600	Проволока 6-О-4 (1 нить)	4
15	Подкладка 50х150х4300	Сосна 3 сорт	2
16	Распорка 50х150х3000	Сосна 3 сорт	2
17	Клин 100х100х400	Сосна 3 сорт	4
18	Гвоздь К6х100		8

Примечание. Сосна ГОСТ 8486–86, проволока ГОСТ 3282–74, гвоздь ГОСТ 4028–63.

Рис. 117 *(окончание)*

4.21.3. Грейфер поставить на клинья *3* (*17*), закрепить двумя растяжками *11* (*13*) из проволоки ∅ 6 мм в две нити одним концом за скобу борта кузова прицепа, а другим за траверсу грейфера.

4.21.4. Установить на подкладки *7* вплотную к распорке *5* кабину и прибить ее к подкладкам четырьмя гвоздями К6х150. Закрепить кабину двумя растяжками *10* из проволоки ∅ 6 мм в две нити одним концом за скобы борта кузова прицепа, а другим за скобы кабины.

4.21.5. Манипулятор установить вдоль оси прицепа так, чтобы конец рукояти мог быть зафиксирован в проушине кузова. Стрелу манипулятора закрепить двумя растяжками *9* (*12*) из проволоки ∅ 6 мм в две нити одним концом за скобу на стреле манипулятора, а другим за скобу борта кузова прицепа.

4.21.6. Стопоры, фиксирующие опрокидывающий кузов в горизонтальном положении обвязать проволокой *12* (*14*) в четырех местах.

4.21.7. Погрузку прицепа на платформу производить так, чтобы продольные и поперечные оси прицепа и платформы совпали.

4.21.8. Установить на пол платформы четыре распорные доски *6* (*6*) и зафиксировать каждую двумя гвоздями *17* (*18*) к полу платформы.

4.21.9. Установить на пол платформы четыре бруса *1* (*1*), которые соединить попарно в предназначенных местах двумя шпильками *2* (*2*) с шайбами *16* (*4*) и гайками *15* (*9*).

4.21.10. Установить прицеп на подкладки *6* (*6*), стянуть брусья *1* (*1*) шпильками *2* (*2*). От поперечного смещения брусья *1* (*1*) закрепить скобами *4* (*3*) по две штуки на каждый брус.

От продольного смещения брусья *1* (*1*) закрепить упорной доской *8* (*5*), прибитой к полу платформы восемью гвоздями *18* (*10*).

Прицеп затормозить ручным тормозом и разгрузить рессоры, вставив деревянный брус 100×100×200 мм между скобой платформы и рессорами.

4.21.11. Прицеп УП-3 (УП-3М), установленный на подкладки и брусья, закрепить на платформе восемью растяжками *13* и *14* (*7*, *8* и *11*) из проволоки ∅ 6 мм в восемь нитей.

Растяжки после постановки натянуть.

4.22. Грузовой прицеп УП-2 (УП-4)

4.22.1. Перед погрузкой грузового прицепа УП-2 (УП-4) на типовую четырехосную платформу (рис. 118) необходимо привести прицеп в транспортное положение согласно подпункту 3.43.3 настоящей Инструкции для прицепа грузового УП-2 и подпункту 3.43.4 настоящей Инструкции для прицепа грузового УП-4. На прицепе УП-4, кроме того, дополнительно закрепить стопорные пальцы опрокидывающегося кузова проволокой ∅ 5 мм в одну нить.

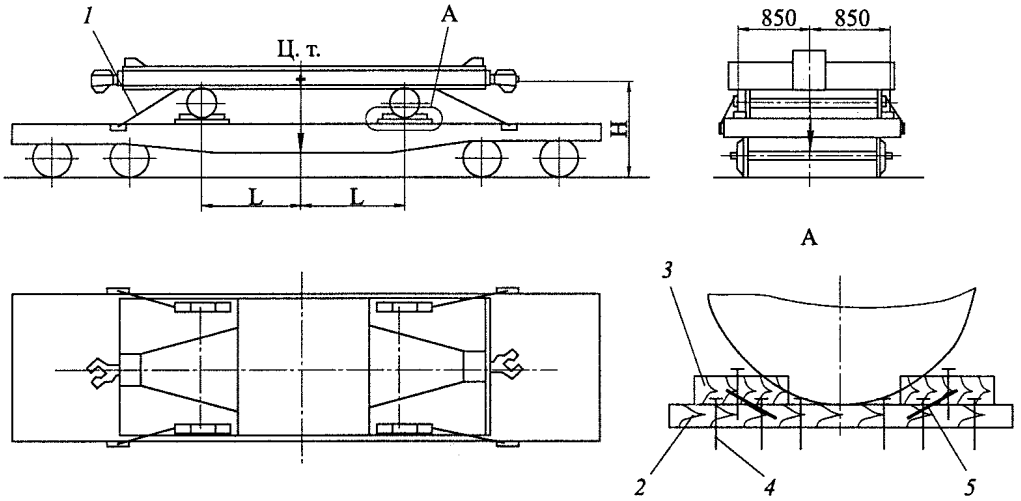
4.22.2. В соответствии с рис. 118 погрузку прицепа УП-2 (УП-4) на платформу производить так, чтобы продольные и поперечные оси прицепа и платформы совпали.

Четыре доски *2* прибить к полу платформы восемью гвоздями *4* каждую.

Прицеп установить на предварительно прибитые к доскам *2* скобами *5* бруски *3*. Бруски прибить к доскам *2* шестью гвоздями *4*.

Установленный на бруски прицеп закрепить четырьмя растяжками *1* из проволоки ∅ 6 мм в четыре нити.

Растяжки после постановки натянуть.



Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Растяжка *l* = 1880	Проволока ∅ 6 (4 нити)	4
2	Доска 50х100х900	Сосна 3 сорт	4
3	Брусок 50х100х350	Сосна 3 сорт	8
4	Гвоздь К6х100		80
5	Скоба ∅10 *l* = 250	Ст 3 ГОСТ 380-94	16

Примечание. Сосна ГОСТ 8486-86, проволока ГОСТ 3282-74, гвоздь ГОСТ 4028-63.

Рис. 118. Схема размещения и крепления грузового прицепа УП-2 (УП-4) на четырехосной платформе

4.23. Выправочно-рихтовочно-подбивочная машина Duomatic 09-32 CSM

4.23.1. Перед погрузкой выправочно-рихтовочно-подбивочной машины на восьмиосный транспортер платформенного типа модели 14-6055 (рис. 119) необходимо выполнить следующие операции:

а) разъединить машину и прицепную платформу;

б) привести машину в транспортное положение согласно подпункту 3.87.2 настоящей Инструкции;

в) закрепить спутник к раме машины при помощи инвентарных стяжек *13* или крюков *14* с последующей их фиксацией закладными штырями *15*;

г) все рабочие органы, приведенные в транспортное положение, дополнительно закрепить обвязками *12*;

д) фары, лампы и другие съемные, бьющиеся детали снять и уложить в шкафы кабин;

е) выключить рессоры ходовых тележек машины, установив между буксами и рамами тележек деревянные прокладки;

ж) выключить рессорную подвеску оси прицепной платформы, установив между буксами и проемом буксового листа деревянные прокладки.

4.23.2. Погрузка машины на транспортер и ее прицепной платформы на типовую четырехосную платформу производится так, чтобы продольная ось машины и прицепной платформы совпали с продольной осью транспортера и типовой четырехосной платформы.

Оси тележек машины должны быть расположены симметрично по отношению к вертикальной плоскости, проходящей через поперечную ось транспортера. Ось колесной пары прицепной платформы должна быть расположена на железнодорожной платформе, как показано на рис. 120.

4.23.3. Пол транспортера оборудовать четырьмя пластинами *1* (см. рис. 119), каждая из которых закрепляется шестью болтами *7*, *8* и гайками *9*. После затяжки гаек *9*, их надо приварить к болтам сваркой.

На пластины *1* установить и приварить четыре подставки *2*; длина сварного шва на каждой подставке должна быть не менее 600 см с высотой катета $h_к = 0{,}6$ см.

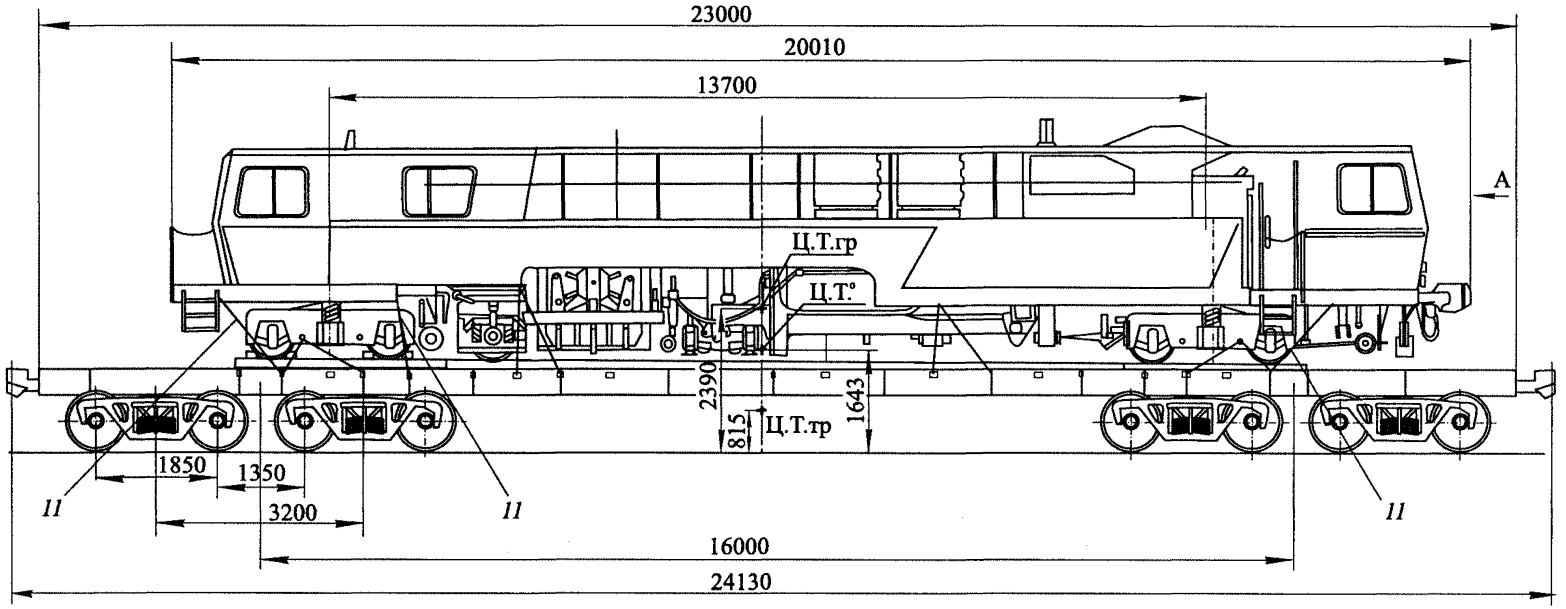
Каждую подставку *2* укрепить шестью косынками *6*, приварив косынки к пластине *1* и подставке *2* по три с каждой стороны подставки.

После установки машины на подставки, упоры *3* приварить к подставкам, установив вплотную к колесам машины; длина сварного шва должна быть не менее 60 см, а высота катета 0,6 см.

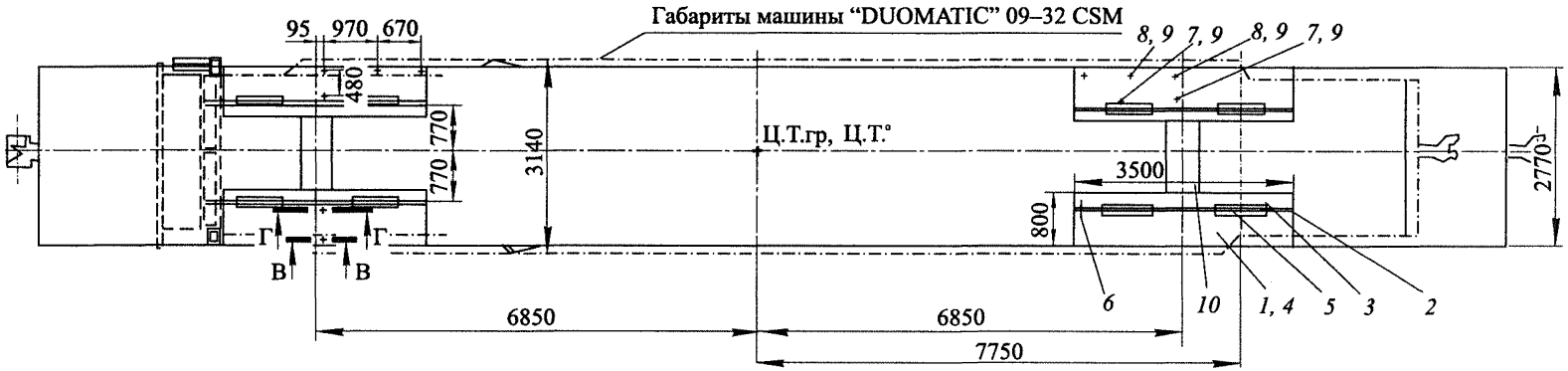
Упоры *5* установить вплотную к колесам машины и приварить каждый к пластине *1*; длина сварного шва должна быть не менее 60 см, а высота

→

Рис. 119. Схема установки и крепления выправочно-рихтовочно-подбивочной машины Duomatic 09-32 CSM на восьмиосном транспортере платформенного типа (*начало*)

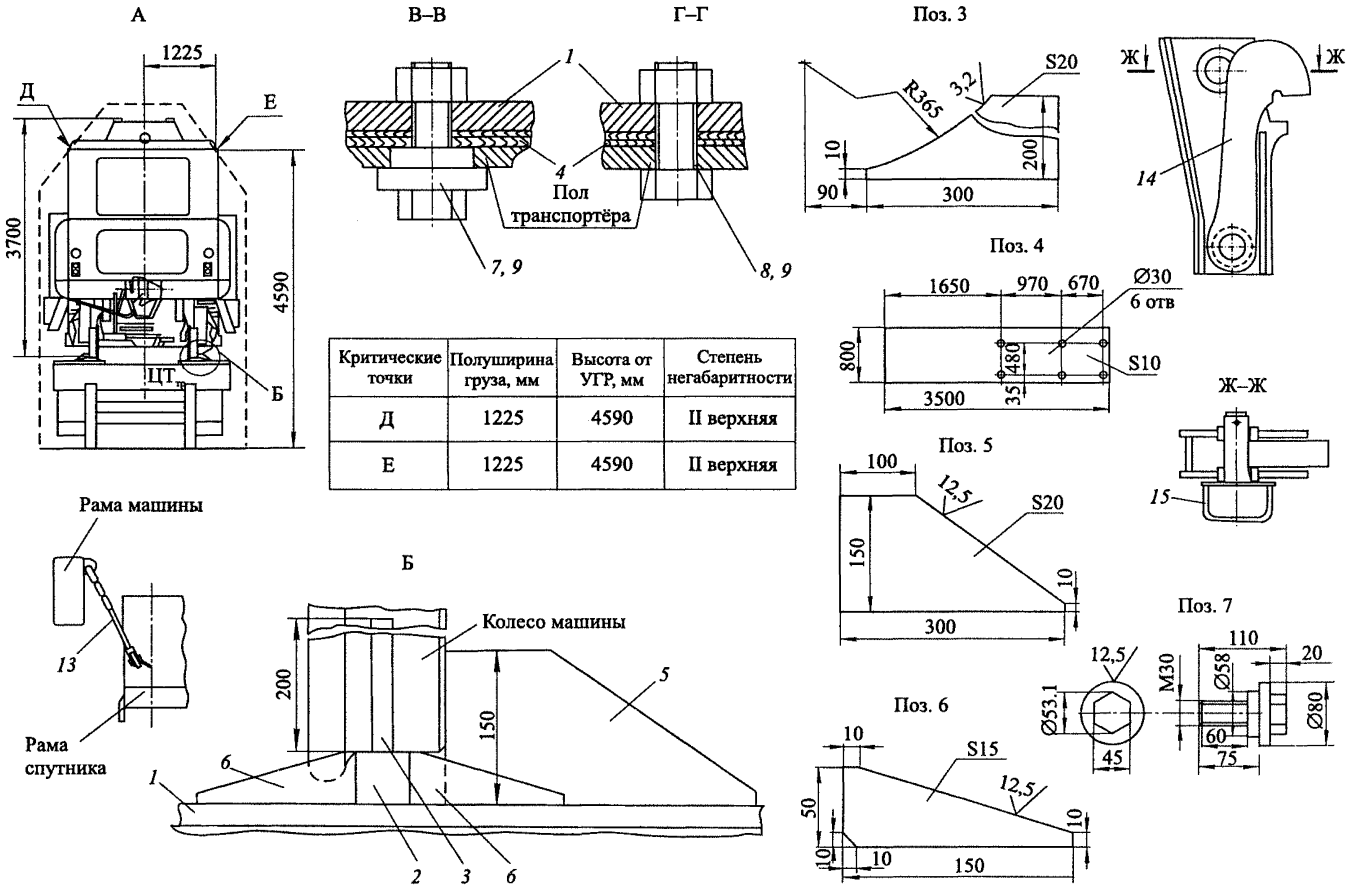


Габариты машины "DUOMATIC" 09–32 CSM



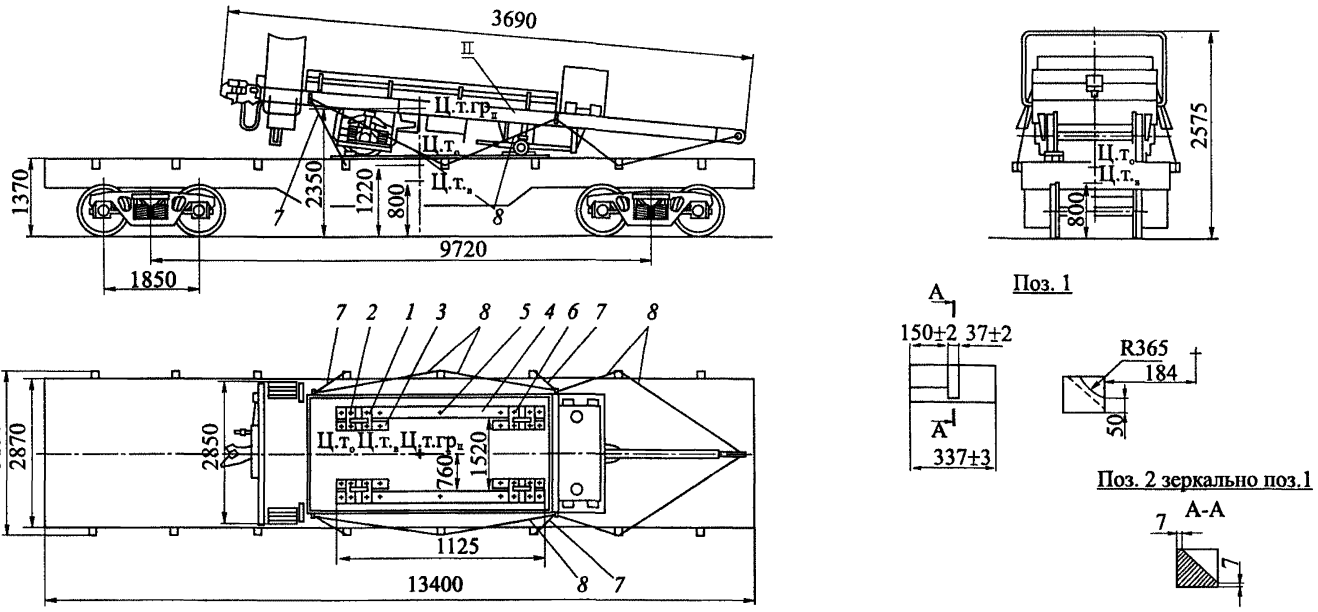
Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Пластина 3500х800х20	Ст 3 ГОСТ 380–94	4
2	Подставка 3500х50х50	Ст 3 ГОСТ 380–94	4
3	Упор (см. эскиз)	Ст 3 ГОСТ 380–94	8
4	Прокладка (см. эскиз)	Фанера сосна ФК IVхЕ1НШ ГОСТ 3916.2–96	4
5	Упор (см. эскиз)	Ст 3 ГОСТ 380–94	8
6	Косынка (см. эскиз)	Ст 3 ГОСТ 380–94	24
7	Болт (см. эскиз)	Ст 3 ГОСТ 380–94	12
8	Болт М30х80-8g	ГОСТ 7798–70	12
9	Гайка М30–7Н	ГОСТ 5915–70	24
10	Лист 1170х400х20	Ст 3 ГОСТ 380–94	2
11	Растяжка	Проволока Ø6 (8 нитей) ГОСТ 3282–74	22
12	Обвязка	Проволока Ø6 (2 нити) ГОСТ 3282–74	По месту
13	Стяжка инвентарная	–	2
14	Крюк	–	2
15	Палец закладной	–	2

Рис. 119 *(продолжение)*



Критические точки	Полуширина груза, мм	Высота от УГР, мм	Степень негабаритности
Д	1225	4590	II верхняя
Е	1225	4590	II верхняя

Рис. 119 (*окончание*)



Позиция	Наименование	Материал	Количество	Позиция	Наименование	Материал	Количество
1	Упор (см. эскиз)	Сосна 3 сорт	4	*5*	Гвоздь К6х150		46
2	Упор (см. эскиз)	Сосна 3 сорт	4	*6*	Гвоздь К6х200		32
3	Брус 60х100х1100	Сосна 3 сорт	4	*7*	Растяжка l = 1560	Проволока 6-О-4 (6 нитей)	4
4	Брус 60х100х1100	Сосна 3 сорт	2	*8*	Растяжка l = 2900	Проволока 6-О-4 (8 нитей)	8
Примечание. Сосна ГОСТ 8486-86, проволока ГОСТ 3282-74, гвоздь ГОСТ 4028-63.							

Рис. 120. Схема установки и крепления прицепной платформы выправочно-рихтовочно-подбивочной машины Duomatic 09-32 CSM на типовой четырехосной платформе

катета 0,6 см. Машину расчалить двадцатью двумя растяжками *11*, состоящими из восьми нитей проволоки ∅ 6 мм каждая.

4.23.4. Ось колесной пары прицепной платформы (см. рис. 120) и колеса ее измерительной тележки установить на два бруса *4*, каждый из которых прибить к полу платформы семью гвоздями *5*. После установки прицепной платформы с внутренней стороны гребней колес вплотную к ним прибить к полу платформы четыре бруса *3* тремя гвоздями *5* каждый. Под каждое колесо прицепной платформы установить упоры *1* и *2*, каждый из которых прибить к брусьям *3* и *4* четырьмя гвоздями *6*.

Прицепную платформу расчалить четырьмя растяжками *7* и восемью растяжками *8* соответственно состоящими из шести и восьми нитей проволоки ∅ 6 мм каждая.

4.23.5. Растяжки машины и прицепной платформы после их установки натянуть.

4.23.6. Продольные борта грузовой платформы одной стороны соединить между собой в опущенном положении проволочными обвязками.

Продольные борта противоположных боковых сторон связать стяжками из проволоки ∅ 6 мм в две нити.

5 ПОДГОТОВКА МАШИН К ТРАНСПОРТИРОВАНИЮ

5.1. Для получения разрешения на транспортирование отправитель машины подает начальнику отделения железной дороги заявку, составленную по форме согласно приложению 1 к настоящей Инструкции.

5.1.2. Для проверки готовности машины к транспортированию на своих осях она в транспортном положении осматривается комиссией, назначаемой начальником отделения железной дороги.

5.1.3. В состав комиссии по оценке готовности машины к отправлению на своих осях должны входить:

председатель – начальник станции отправления (зам. начальника станции по грузовой работе);

члены комиссии – представитель вагонного хозяйства (начальник ПТО);

– ревизор по безопасности движения поездов отделения железной дороги;

– представитель предприятия отправителя (главный механик ПМС или ПЧ).

5.1.4. Для отправки машины комиссия, осматривающая машину, составляет акт о ее готовности к транспортированию на своих осях (форма акта приведена в приложении 2 к настоящей Инструкции). Акт о готовности к транспортированию на своих осях в составе поезда составляется в четырех экземплярах. Один экземпляр акта передается старшему проводнику отправляемой машины, два экземпляра передаются для приложения к грузовым документам, четвертый экземпляр остается в делах отправителя.

5.1.5. Отправка машин на железнодорожных платформах производится согласно Техническим условиям погрузки и крепления грузов и Правилам перевозок автотракторной техники на железнодорожном транспорте.

6 ПОРЯДОК СОПРОВОЖДЕНИЯ МАШИН

6.1. Все машины, транспортируемые в составе поездов или с отдельным локомотивом, должны сопровождаться проводниками.

Допускается следование без проводников порожних хоппер-дозаторов в составе грузовых поездов при движении их с завода-изготовителя к месту эксплуатации или в ремонт и обратно к месту приписки.

6.2. К сопровождению машин при их транспортировании допускаются лица, прошедшие в установленном порядке медицинское освидетельствование и сдавшие экзамены по ПТЭ, Инструкции по сигнализации на железных дорогах Российской Федерации, Правилам по технике безопасности и производственной санитарии при ремонте и содержанию железнодорожного пути и сооружений, должностным обязанностям и настоящей Инструкции.

6.3. Каждую машину должны сопровождать два проводника, один из которых назначается старшим. Проводники должны иметь удостоверения на право управления данной машиной.

6.4. Назначение проводников, сопровождающих машину, отправитель машины должен оформить приказом. Фамилия, имя, отчество, должность каждого проводника указывают в специальном "Акте о знании устройства машины и условий ее транспортирования" (рекомендуемая форма акта приведена в приложении 3 к настоящей Инструкции).

Акт подписывают отправитель и сопровождающие машину проводники.

6.5. Проводники, сопровождающие машину, должны получить у начальника станции или у уполномоченного им работника удостоверения (форма ГУ-18). При получении удостоверений проводники должны ознакомиться с основными своими обязанностями, изложенными на обороте удостоверения, и расписаться об этом в удостоверениях.

6.6. Проводники машины принимают участие в работах по приведению ее в транспортное положение и предъявляют машину комиссии согласно подпункту 5.1.2 настоящей Инструкции.

6.7. Во время транспортирования старший из проводников, сопровождающих машину, устанавливает круглосуточный график дежурства.

6.8. Проводники машин должны располагаться в вагоне сопровождения, оборудованном отправителем.

6.9. В комплект оборудования вагона сопровождения должны входить:

- два спальных места из деревянных досок;
- печь с дымовой трубой;
- рама оконная с полозками;
- стремянки (2 шт.);
- ведро пожарное (1 шт.);
- фонарь для внутреннего освещения вагона (1 шт.);
- ящик для хранения топлива;
- совок (1 шт.);
- кочерга (1 шт.).

6.10. Изготовление и установка оборудования по пункту 6.9 настоящей Инструкции в вагоне сопровождения должны производиться согласно Инструкции по изготовлению, эксплуатации, хранению и учету съемного воинского оборудования на железных дорогах СССР (ИСВО), утвержденной МПС СССР 26.02.85 г. № ЦДВ/4285 по заявке и за счет средств отправителя.

6.11. При транспортировании машины ее проводники обязаны:

а) иметь при себе свидетельство на право управления транспортируемой машиной;

б) следить за состоянием ходовых частей, тормозного оборудования, ударно-тяговых приборов и при обнаружении неисправностей принимать меры к их устранению;

в) следить за техническим состоянием всех узлов машины, в особенности транспортных креплений рабочих органов, подтягивать ослабшие транспортные крепления;

г) следить за сохранностью всех узлов и грузов, транспортируемых вместе с машиной в ее кузове, на раме (палубе) машины, на платформе или в сопровождающем вагоне;

д) хранить всю техническую документацию, в том числе и акт о готовности машины к транспортированию;

е) не допускать в машину и сопровождающий ее вагон посторонних лиц;

ж) проверять при смене локомотива и локомотивных бригад наличие на локомотиве предупреждения об ограничении скорости машины;

з) не допускать запрещенных маневров машины, указанных в инструкции (руководстве) по эксплуатации;

и) хранить в исправности приписанные к машине сигнальные принадлежности (согласно пункту 7.1 настоящей Инструкции);

к) сообщать машинисту локомотива через аппаратуру радиосвязи и оповещения о чрезвычайных ситуациях и принимать необходимые меры для их устранения;

л) не допускать нарушения Правил пожарной безопасности на железнодорожном транспорте, содержать в чистоте и исправности противопо-

жарный инвентарь, а в случае возникновения пожара сообщить об этом через аппаратуру радиосвязи и оповещения машинисту локомотива и принимать меры к остановке поезда и тушению пожара.

6.12. При эксплуатации печи отопления в вагоне сопровождения запрещается:

а) складывать топливо непосредственно перед топочным отверстием печи;

б) топить печь с открытой дверцей;

в) применять для розжига печи бензин, керосин, дизельное топливо и другие легковоспламеняющиеся жидкости;

г) оставлять топящиеся печи без присмотра;

д) сушить и складывать дрова, одежду и другие сгораемые предметы и материалы на печи и около;

е) применять виды топлива, не предусмотренные конструкцией печи;

ж) применять для топлива дрова, длина которых превышает размеры топливника;

з) использовать вентиляционные и другие каналы в качестве дымоходов печей.

6.13. При прибытии машины к месту назначения проводники сдают грузополучателю по акту машину, снятые с машины узлы, дополнительные грузы, техническую документацию и инвентарь.

7 СРЕДСТВА СИГНАЛИЗАЦИИ И ИНВЕНТАРЬ

7.1 Отправитель машины должен снабдить проводников сигнальными принадлежностями согласно приказу, утвержденному МПС СССР 15 января 1982 г. № 3 ЦЗ "О порядке выдачи, содержания и учета сигнальных приборов и принадлежностей", по следующему перечню:

Фонари сигнальные ручные	2
Флаги сигнальные:	
красные	2
желтые	2
Духовой рожок	1
Петарды, упакованные в коробки	12

7.2. Отправитель машины должен снабдить проводников инвентарем, принадлежностями и противопожарными средствами по следующему перечню:

Башмак тормозной	2
Огнетушитель заряженный [1]	2
Лопата штыковая	2
Ящик с песком	1
Лом	1
Домкрат грузоподъемностью не менее 20 т	2
Аптечка с набором медикаментов и перевязочных средств для оказания первой медицинской помощи	1
Матрац	2
Подушка	2
Одеяло	2
Простыни	4
Наволочки	2
Полотенце	2
Чайник	1
Ведро	1
Бидон	1
Кружка	2

Кроме перечисленного выше инвентаря, необходимого для всех машин, каждая из них должна иметь комплект инструмента, инвентаря и принадлежностей, предусмотренных технической документацией на машину.

Отправитель должен обеспечить проводников одним комплектом аппаратуры радиосвязи и оповещения.

[1] По нормам оснащения объектов и подвижного состава железнодорожного транспорта первичными средствами пожаротушения.

Приложение 1

Форма заявки на отправление машины

Начальнику _____ отделения
_____дороги

ЗАЯВКА

На отправление _____
(наименование и тип машины)

Заводской номер _____

от станции _____

до станции _____

_____ж.д.

Машина подготовлена к транспортированию согласно "Инструкции по приведению в транспортное положение и порядку сопровождения специального подвижного состава".

Отправитель машины

"_____" _____ 20 г

Приложение 2

Форма акта о готовности машины к транспортированию

АКТ
готовности машины к транспортированию
на своих осях (в составе поезда)

“ _____ ” _____ 20 г. мы, нижеподписавшиеся, составили настоящий акт в том, что произведенной проверкой технического состояния машины _____
(наименование и тип машины)
заводской номер _____ , предназначенной для следования на своих осях (в составе поезда), установлено:

Машина _____ №_____
(наименование и тип машины)
подготовлена для следования на своих осях (в составе поезда) в соответствии с “Инструкцией по приведению в транспортное положение и порядку сопровождения специального подвижного состава”.

Машина_____
(наименование, тип)
включается_____
(условия включения машины на своих осях (в состав поезда) и условия движения поезда)

_____
скорость движения поезда, в котором следует машина, не должна превышать _____ км/ч.

Члены комиссии

Отправитель машины

Проводники (машинисты) машины

Приложение 3

Рекомендуемая форма акта
о знании устройства машины и условий ее транспортирования

АКТ
о знании устройства машины и условий ее транспортирования

"_____" _____ 20 г. _____ отделения
_____ ж.д.

Проводники (машинисты) машины:
1. _____
(фамилия, имя, отчество)
2. _____

сопровождающие машину _____
_____ № _____
(наименование и тип машины)

знакомы с устройством и управлением машины и проверены отправителем в знании "Инструкции по приведению в транспортное положение и порядку сопровождения специального подвижного состава".

Отправитель машины _____
(подпись)

Проводники _____
(машинисты) (подпись)

Содержание

1 ОБЩИЕ ПОЛОЖЕНИЯ 3

2 УСЛОВИЯ ТРАНСПОРТИРОВАНИЯ МАШИН 5

3 ПОРЯДОК ПРИВЕДЕНИЯ МАШИН В ТРАНСПОРТНОЕ ПОЛОЖЕНИЕ ..6

3.1. Общие требования 6
3.2. Автодрезина грузовая АГМ^{у} 8
3.3. Автодрезина грузовая АГМС 9
3.4. Автодрезина грузовая АЛГ 11
3.5. Автодрезина грузовая ДГК^{у}-5 (ДГК^{у}) 13
3.6. Автодрезина служебная АС-1А (АС-1, АС-1М) 15
3.7. Автомотриса грузовая дизельная АГД-1 (АГД-1А, АГС-1, АГП-1) 15
3.8. Автомотриса грузовая дизель-генераторная АГД-1М 16
3.9. Автомотриса служебная АС- 4 (АС-3, АС-3М) 16
3.10. Балластоуплотнительная машина БУМ (БУМ-1М) 17
3.11. Балластоочистительная машина БМС с тракторами 19
3.12. Машина для нарезки и очистки кюветов МНК-1 21
3.13. Вагон-дефектоскоп магнитный на базе ЦМВ проекта 1750 23
3.14. Вагон-дефектоскоп совмещенный (ультразвуковой и магнитный) ПС 24
3.15. Выправочно-подбивочно-отделочная машина ВПО-3-3000 25
3.16. Выправочно-подбивочно-отделочная машина ВПО-3000 28
3.17. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина ВПР-1200 32
3.18. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина ВПР-02 36
3.19. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина ВПРС-500 40
3.20. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина ВПРС-02 44
3.21. Динамический стабилизатор пути ДСП 48
3.22. Уборочная машина УМ 49

3.23. Механизированный комплекс для смены стрелочных переводов КЗСП ... 52
3.24. Машина для закрепления и смазки клеммных и закладных болтов непрерывного действия ПМГ ... 57
3.25. Машина для нарезки и очистки кюветов СЗП-600 ... 59
3.26. Рельсоочистительная машина РОМ-3, РОМ-3М ... 62
3.27. Машина для снятия напряжений в рельсах бесстыкового пути и очистки рельсов РОМ-4 ... 64
3.28. Рихтовочная машина Р-2000 ... 67
3.29. Рихтовочная машина Р-02 ... 70
3.30. Машина для смены стрелочных переводов МСП ... 72
3.31. Мотовоз погрузочно-транспортный МПТ-4 ... 76
3.32. Мотовоз погрузочно-транспортный МПТ-6 ... 80
3.33. Моторная платформа МПД ... 82
3.34. Моторная платформа МПД-2 ... 84
3.35. Мощный отвальный плуг МОП ... 86
3.36. Планировщик балласта ПБ (ПБ-01) ... 90
3.37. Платформа с тяговой лебедкой ПТЛ ... 92
3.38. Платформа с тяговой лебедкой ОЛП ... 92
3.39. Механизированная платформа ППК ... 94
3.40. Механизированная платформа ППК-2Б ... 96
3.41. Погрузочный кран ПКД ... 101
3.42. Грузовой прицеп УП-3 (УП-3М) ... 104
3.43. Грузовой прицеп УП-2 (УП-4) ... 104
3.44. Путерихтовочная машина ПРБ ... 106
3.45. Путеизмерители системы ЦНИИ-2 (ЦНИИ-4) ... 108
3.46. Путевая уборочная машина Балашенко ... 110
3.47. Путеремонтные летучки ПРЛ-3 (ПРЛ-3/2) ... 116
3.48. Путеремонтная летучка ПРЛ-4 ... 118
3.49. Путевая тяговая машина ПТМ-630 ... 120
3.50. Передвижная рельсосварочная машина ПРСМ-2 (с вагоном-электростанцией ВЭС) ... 121
3.51. Путевая рельсосварочная самоходная машина ПРСМ-3 ... 124
3.52. Путевая рельсосварочная машина ПРСМ-4 ... 128
3.53. Рельсошлифовальный поезд РШП ... 130
3.54. Снегоочиститель трехроторный электрический ЭСО-3 ... 133
3.55. Снегоочиститель двухроторный ЭСО-Щ ... 135
3.56. Снегоочиститель фрезерно-роторный ФРЭС-2 ... 137
3.57. Снегоуборочная одновагонная самоходная машина СМ-5 ... 140
3.58. Снегоуборочный поезд с головной машиной СМ-2, снегоуборочный поезд СМ-2М ... 140

3.59. Снегоочистители плужные двухпутные СДП, СДП-М, СДП-М2 149
3.60. Снегоочиститель плуговый двухпутный ЦУМЗ 152
3.61. Струг-снегоочиститель СС-1 154
3.62. Струг-снегоочиститель СС-1М 156
3.63. Струг путевой ПС-2а 158
3.64. Состав для засорителей 159
3.65. Состав плетеукладочный СПУ-800 161
3.66. Состав рельсовозный РС-800 163
3.67. Поезд рабочий из переоборудованных хоппер-дозаторов для погрузки и транспортировки щебня от щебнеочистительных и уборочных машин (состав для засорителей на базе хоппер-дозаторов) 165
3.68. Тягово-энергетическая установка ТЭУ-400 165
3.69. Укладочный кран УК-25/9 166
3.70. Укладочный кран УК-25/9-18 171
3.71. Укладочный кран для смены стрелочных переводов УК-25СП 174
3.72. Универсальный тяговый модуль УТМ-1 (УТМ-2) 176
3.73. Щебнеочистительное устройство по предложению Драгавцева на базе электробалластера ЭЛБ-1 (ЩОМ-Д) 177
3.74. Щебнеочистительная машина ЩОМ-4 180
3.75. Щебнеочистительная машина ЩОМ-4М 184
3.76. Щебнеочистительная машина ЩОМ-3У 189
3.77. Щебнеочистительная машина ЩОМ-6Б (ЩОМ-6БМ) 192
3.78. Щебнеочистительная машина ЩОМ-6Р 196
3.79. Щебнеочистительная машина ЩОМ-МФ 198
3.80. Щебнеочистительная машина СЧ-600 (СЧ-601) 199
3.81. Щебнеочистительная машина СЧУ-800 202
3.82. Электробалластер ЭЛБ-1 206
3.83. Электробалластер ЭЛБ-3 208
3.84. Электробалластеры ЭЛБ-1 и ЭЛБ-3 с рихтовочным устройством системы МИИТ 211
3.85. Электробалластер ЭЛБ-4 (ЭЛБ-3МК) 212
3.86. Хоппер-дозаторы ЦНИИ-ДВЗ, ЦНИИ-ДВЗ-М, 55-76 216
3.87. Выправочно-рихтовочно-подбивочная машина Duomatic 09-32 CSM 217
3.88. Выправочно-рихтовочно-подбивочная машина для стрелочных переводов и путей Unimat Compact 08-275 3S-16 220
3.89. Выправочно-подбивочно-рихтовочная машина Unimat Compact 08-16 STRAIT 222
3.90. Выправочно-рихтовочно-подбивочная машина для стрелочных переводов и путей Unimat 08-475 4S 224

3.91. Машина для шлифовки путей и стрелочных переводов GWM 110 228
3.92. Рельсошлифовальный поезд КРШ 230
3.93. Рельсошлифовальный поезд RR-48 231
3.94. Состав механизированных вагонов для щебнеочистительной машины СЧУ-800 234
3.95. Щебнеочистительная машина ОТ-400 236
3.96. Щебнеочистительная машина RM 80 UHR 236
3.97. Щебночистительная машина RM 76 UHR 241
3.98. Щебнеочистительная машина ОТ-800 S-10 242

4 ПОРЯДОК ТРАНСПОРТИРОВАНИЯ МАШИН НА ЖЕЛЕЗНОДОРОЖНЫХ ПЛАТФОРМАХ 244

4.1. Общие требования 244
4.2. Автодрезина грузовая АГМ^{У} 248
4.3. Автодрезина грузовая АГМС 252
4.4. Автодрезина грузовая АЛГ 257
4.5. Автодрезина грузовая ДГК^{У}-5 (ДГК^{У}) 259
4.6. Автодрезина служебная АС-1А (АС-1) 264
4.7. Автодрезина служебная АС-1М 266
4.8. Автомотриса грузовая дизельная АГД-1 (АГД-1А), автомотриса грузовая дизель-генераторная АГД-1М с гидроманипулятором типа ЛВ-185 (со съемным навесом) 268
4.9. Автомотриса грузовая дизельная АГД-1 (АГД-1А, АГП-1, АГС-1), автомотриса грузовая дизель-генераторная АГД-1М с гидроманипулятором типа ЛВ-185 (с несъемной кабиной гидроманипулятора) и с гидроманипулятором типа МГС-1 272
4.10. Балластоуплотнительная машина типа БУМ (БУМ-1М) 276
4.11. Балластоочистительная машина БМС с тракторами 278
4.12. Выправочно-подбивочно-рихтовочные машины ВПР-1200 и ВПРС-500 283
4.13. Выправочно-подбивочно-рихтовочные машины ВПРС-02, ВПР-02 286
4.14. Машина для закрепления и смазки клеммных и закладных болтов непрерывного действия ПМГ 290
4.15. Рельсоочистительная машина РОМ-3 (РОМ-3М) 292
4.16. Машина для снятия напряжений в рельсах ..... бесстыкового пути и очистки рельсов РОМ-4 292
4.17. Рихтовочная машина Р-2000 302
4.18. Рихтовочная машина Р-02 304
4.19. Мотовоз погрузочно-транспортный МПТ-4 (МПТ-6) 304
4.20. Планировщик балласта ПБ (ПБ-01) 310
4.21. Грузовой прицеп УП-3 (УП-3М) 310

4.22. Грузовой прицеп УП-2 (УП-4) 316
4.23. Выправочно-рихтовочно-подбивочная машина Duomatic 09-32 CSM . .318

5 ПОДГОТОВКА МАШИН К ТРАНСПОРТИРОВАНИЮ 324

6 ПОРЯДОК СОПРОВОЖДЕНИЯ МАШИН 325

7 СРЕДСТВА СИГНАЛИЗАЦИИ И ИНВЕНТАРЬ 328

Приложение 1. Форма заявки на отправление машины 329
Приложение 2. Форма акта о готовности машины к транспортированию 330
Приложение 3. Рекомендуемая форма акта о знании устройства машины и условий ее транспортирования 331

gost.e-ecolog.ru