

**ОБГРУНТУВАННЯ ДОСЛІДЖЕННЯ ЗНАЧЕНЬ І ФАЗ СИГНАЛІВ УПРАВЛІННЯ
І РЕГУЛЮВАННЯ В КОНТРОЛЬНОМУ РОЗНІМАННІ Ш-2 СТАБІЛІЗАТОРА
2Е26М ОЗБРОЄННЯ ОСНОВНОГО
БОЙОВОГО ТАНКУ**

Логвіненко О.П., Шанта І.В.

*Військовий інститут танкових військ Національного технічного університету
“Харківський політехнічний інститут”, м. Харків*

Навчально-методичні матеріали та база в навчальних закладах створюється з таким розрахунком, щоб у процесі навчання вона сприяла б розвитку в осіб, які навчаються, високих морально-бойових якостей і, в першу чергу, впевненості в техніці й озброєнні та забезпечувала б наочність і доступність навчання, набуття глибоких знань, твердих навичок, які необхідні фахівцям з озброєння під час застосування зброї і військової техніки в складній обстановці, особливо під час ведення бойових дій, а також і під час виконання бойових завдань і функціональних обов'язків у мирний час.

Протягом останніх років танки Т-64Б після капітального ремонту надходять у війська з системою управління вогнем, яка відрізняється від СУВ попередньої модифікації танка. З основних відмінностей автори відмічають, що система стабілізації 2Е42 була замінена на систему 2Е26М. У зв'язку з тим, що системи мають ряд відмінностей, а навчально-методичні матеріали по системі 2Е26М у військах та навчальних закладах відсутні, виникає проблема у підготовці особового складу щодо правильної експлуатації стабілізатора та проведення технічної діагностики. Отже, актуальність роботи обумовлюється необхідністю покращення вивчення навчальної дисципліни “АСУО БТОТ” з урахуванням сучасних вимог і удосконалення методики контролю технічного стану стабілізатора 2Е26М при його використанні за призначенням; технічної діагностики з використанням досліджених значень і фаз сигналів управління і регулювання в контрольному розніманні Ш-2 – для максимальної швидкості виявлення неполадки. Виходячи із зазначеного, дослідження значень і фаз сигналів проводити за наступними кроками. Перший – створення та аналіз електричної схеми електронного підсилювача БУ-К1 стабілізатора горизонтального наведення 2Е26М. Другий – створення структурної та функціонально-логічної схеми стабілізатора 2Е26М. Третій – на основі аналізу створених електричних функціонально-логічної і принципової схем стабілізатора 2Е26М дослідити значення і фаз сигналів управління і регулювання в контрольному роз'ємі Ш-2 стабілізатора 2Е26М та визначити їх вплив на роботу індикаторних стабілізаторів гармати і башти [1].

Література:

1. Бондарук П. А. та ін. “Автоматизовані системи управління озброєнням”, Ч. 1.- Харків: ВІТВ НТУ “ХПР”, 2019.