



СОЮЗ СОВЕТСКИХ  
СОЦИАЛИСТИЧЕСКИХ  
РЕСПУБЛИК

(19) **SU** (11) **1244694** **A 1**

(51) 4 G 08 C 19/28

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ КОМИТЕТ СССР  
ПО ДЕЛАМ ИЗОБРЕТЕНИЙ И ОТКРЫТИЙ

# ОПИСАНИЕ ИЗОБРЕТЕНИЯ

## И АВТОРСКОМУ СВИДЕТЕЛЬСТВУ

(21) 3809580/24-24

(22) 05.11.84

(46) 15.07.86. Бюл. № 26

(71) Конотопский ордена Трудового  
Красного Знамени электромеханичес-  
кий завод "Красный металлист"

(72) Ю.Ф.Апостол, П.Л.Костогрыз и  
Н.М.Блехман

(53) 621.398 (088.8)

(56) Евтушенко И.Н. Телемеханика в  
автоматизированных системах управле-  
ния. М.: Энергия, 1970, с. 66.

Ишеничников А.М. Телемеханические  
системы на интегральных микросхемах.  
М.: Энергия, 1977, с. 270.

(54) СПОСОБ ПЕРЕДАЧИ ТЕЛЕМЕХАНИЧЕС-  
КИХ СИГНАЛОВ

(57) Изобретение относится к телеме-  
ханике и может быть использовано для  
передачи телемеханических сигналов.  
Способ позволяет повысить быстро-  
действие передачи сигналов. Выбор  
контролируемого пункта (КП) осу-  
ществляется передачей с пункта уп-  
равления (ПУ) синхросигналов, сигна-  
лов адреса и сигнала сообщения.  
После приема этих сигналов выбранный  
КП передает ответные синхросигналы,  
которые получают путем инвертирова-  
ния принятых синхросигналов с ПУ и  
сигналов сообщения. При этом умень-  
шается время передачи с КП на ПУ за  
счет исключения сигналов адреса, пе-  
редаваемых выбранным КП.

(19) **SU** (11) **1244694** **A 1**

ИЗДАНИЕ

Изобретение относится к телемеханике и может быть использовано для передачи телесигналов.

Цель изобретения - повышение быстродействия передачи телемеханических сигналов.

Сущность способа заключается в следующем.

Обмен информацией между ПУ и КП начинают выдачей из ПУ синхросигналов, имеющих определенное значение, благодаря которому устройства КП работают синхронно с устройством ПУ. После выдачи синхросигналов ПУ выдает в линию связи адресные сигналы выбора КП и сигналы сообщения на выбранный КП.

После этого направление движения информации изменяется - информацию начинает выдавать выбранный КП. Вначале он выдает синхросигналы, отличающиеся от переданного с ПУ инверсным значением. Вслед за синхросигналами КП передает сигналы сообщения, в которых отсутствуют адресные сигналы. Необходимость в передаче адресных сигналов с КП на ПУ отпадает, так как наличие переданных инверсных синхросигналов позволяет различить остальные КП, подсоединенные к линии связи, откуда передается информация: с ПУ или с КП. При этом КП принимает только те сигналы, которые передают с ПУ, все остальные сигналы КП не принимает. Это значит, что те КП, которые в данный отрезок времени не находятся в телемехани-

ческой связи с ПУ, не смогут воспринимать сигналы сообщения, передаваемые с выбранного КП, как сигналы выбора КП, а следовательно, ложного приема информации на этих КП не происходит.

Таким образом, отсутствие адресных сигналов в информации, передаваемой с КП на ПУ, сокращает цикл передачи информации, что приводит к повышению быстродействия при передаче телемеханических сигналов, если за основу принять предлагаемый способ передачи.

#### Ф о р м у л а и з о б р е т е н и я

Способ передачи телемеханических сигналов, заключающийся в том, что с пункта управления передают последовательно во времени синхросигналы, синналы адреса и сигналы сообщения на контролируемые пункты, принимают их, сигналы адреса сравнивают с заданными сигналами и в случае их совпадения передают ответные синхросигналы и сигналы сообщения с соответствующего контролируемого пункта, отличающийся тем, что, с целью повышения быстродействия передачи при совпадении принятых сигналов адреса с заданными сигналами, с соответствующего контролируемого пункта осуществляют преобразование принятых синхросигналов в ответные синхросигналы путем их инвертирования.

Составитель М. Артамонов

Редактор И. Касарда

Техред Л. Олейник

Корректор В. Бутяка

Заказ 3920/53

Тираж 515

Подписное

ВНИИПИ Государственного комитета СССР

по делам изобретений и открытий

113035, Москва, Ж-35, Раушская наб., д. 4/5

-Производственно-полиграфическое предприятие, г. Ужгород, ул. Проектная, 4.