

МЕХАНИЗМ УПРАВЛЕНИЯ ПОВОРОТОМ КОЛЕСНОГО ТРАНСПОРТНОГО СРЕДСТВА С ОДНОВРЕМЕННЫМ ПОДТОРМАЖИВАНИЕМ ОДНОГО ИЗ ВЕДУЩИХ КОЛЕС

*Герасимчик Станислав Сергеевич, Максименко Денис Геннадьевич
Научный руководитель – канд. техн. наук, доц. Королькевич А.В.*

Цель изобретения – повышение удобства управления транспортным средством путем возможности осуществления как раздельного, так и одновременного торможения ведущих колес независимо от угла поворота направляющих колес.

Недостатком известного механизма является отсутствие возможности у водителя транспортного средства непосредственного принудительного воздействия на колесные тормоза как раздельно, так и одновременно независимо от угла поворота направляющих колес.

Механизм работает следующим образом.

При повороте рулевого колеса в результате взаимодействия сектора 18 с червяком 2 последний перемещается в осевом направлении вместе с золотником 3, который обеспечивает подачу жидкости в ту или иную полость гидроцилиндра 11. Достигнув определенной разности давлений в этих полостях, золотник 14 перемещается в осевом направлении, обеспечивая при этом подачу жидкости в один из тормозных цилиндров 24.

При необходимости водителю осуществить торможение он нажимает одновременно на педали 29 и 30, при этом рабочая жидкость от насоса 32 по трубопроводу 31 через гидрораспределители 27 и 28 поступает в тормозные цилиндры 24 и, таким образом, производится торможение транспортного средства независимо от угла поворота направляющих колес.

