

СИСТЕМЫ МАНЕВРИРОВАНИЯ ГОРНЫХ МАШИН НА КОЛЕСНЫХ ДВИЖИТЕЛЯХ

Загоровский Ю. В., аспирант

Научный руководитель – Казаченко Г. В. канд. техн. наук, доцент
кафедры «Горные машины»

Белорусский национальный технический университет
г. Минск, Беларусь

В горных выработках работы ведутся в стесненных габаритных условиях. В силу большого количества причин движение транспортных машин происходит по сложному пути, состоящему из прямолинейных и криволинейных участков различной кривизны и ориентации.

Маневровые свойства характеризуются шириной проезда, величиной маневровой площадки, длиной фронта погрузки и выгрузки. Для определения этих параметров необходимым является построение траектории криволинейного движения системы. Габаритная ширина коридора движения определяется радиусами поворота машины.

В горных машинах на колесном ходу используются системы поворота, которые можно классифицировать по принципам изменения направления движения [1]. В этом смысле различают системы поворота за счет:

- поворота колес одной или нескольких осей;
- поворота одной или нескольких осей;
- разности скоростей вращения колес противоположных бортов.

Таким образом, для выбора наиболее подходящего варианта системы поворота колесных машин необходимо тщательно изучить все возможные условия и режимы эксплуатации шахтного самоходного вагона.

Список литературы

1. Опорно-ходовые устройства горных машин / Г. В. Казаченко, Г. А. Басалай, Е. В. Щерба; под общ. ред. В. Я. Прушака. – Минск: Энергопринт, 2016. –207 с.