

ТЕНДЕНЦИЯ РАЗВИТИЯ ТРАВМОБЕЗОПАСНОГО РУЛЕВОГО УПРАВЛЕНИЯ

Курсант гр.115011-19 Микулевич А.С.

Научный руководитель – ст. препод. Толстик И.В.

Автомобиль – это сложная техническая система, которая содержит в себе тысячи различных по своей конструкции и назначению деталей. Рулевое управление – система управления направлением движения транспортных средств с помощью рулевого колеса, основным назначением которого является обеспечение поворота и поддержание заданного водителем направления движения.

Конструкторы всего мира в разное время постоянно разрабатывали агрегаты и узлы рулевого управления. Немецкий инженер Г. Даймлер (1886 г.) сконструировал самоходный аппарат, похожий на карету, а его коллега В. Майбах на эту повозку установил двигатель внутреннего сгорания. Автоконструктор К. Бенц (1893 г.) доработал систему рулевого управления, создав рулевую трапецию, позволявшую поворачивать ведущие колеса по разновеликим радиусам. Автогонщик А. Вашеро (1894 г.) придумал первый круглый руль на автомобиле Panhard 4hp. Благодаря всем этим агрегатам в наши дни рулевое управление стало простым и удобным.

Основная причина дорожно-транспортных происшествий – неисправность рулевого управления. Травмобезопасное рулевое управление является одним из конструктивных мероприятий, обеспечивающих пассивную безопасность автомобиля, возможность уменьшать тяжесть последствий дорожно-транспортных происшествий. Основное требование к травмобезопасным рулевым механизмам – поглощение энергии удара, и, следовательно, снижения усилия, наносящего травму водителю. Их совершенствование способствует повышению безопасности вождения, надежности, улучшению удобства и комфорта в управлении, что значительно может снизить аварийные ситуации на дорогах.

Литература

1. Чайковский И.П., Саломатие П.А. Рулевые управления автомобилей. – М.: Машиностроение, 1987. –176 с.