



**ÚŘAD PRO VYNÁLEZY
A OBJEVY**

K AUTORSKÉMU OSVEDČENIU

(61)

(23) Výstavná priorita

(22) Prihlášené **12 09 83**

(21) (PV 6629-83)

(40) Zverejnené **18 06 84**

(45) Vydané 01 01 87

(51) Int. Cl. B 62 D 7/16

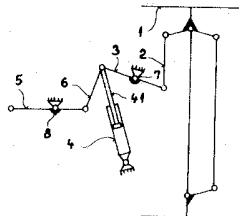
(75)

Autor vynálezu

BRINDZA JAROSLAV ing., DUBNICA NAD VÁHOM,
GAŠPAR STANISLAV, ČERVENÝ KAMEŇ,
KUČERA JÁN ing., NOVÁ DUBNICA,
ŠVANČARA ANTON ing., DUBNICA NAD VÁHOM

(54) Mechanizmus ovládania riadiacej nápravy mobilného stroja

Vynález sa týka konštrukčného riešenia mechanizmu pre ovládanie prednej riadiacej nápravy mobilných strojov a to ako pri jazde po vlastnej osi tak aj pri vlečení mobilného stroja. Mechanizmus je vytvorený z priamočiareho hydromotora, ktorého piestnica je otočne spojená cez páku riadenia upevnenú na podvozku mobilného stroja s tyčkou riadenia napojenou na riadiacu nápravu. Podstata riešenia spočíva v tom, že v mieste napojenia piestnice priamočiareho hydromotora je páka riadenia otočne napojená cez tiahlo na pripojovaciu páku upevnenú pomocou druhého čapu k podvozku mobilného stroja.



Vynález sa týka konštrukčného riešenia mechanizmu pre ovládanie prednej riadiacej nápravy mobilných strojov a to ako pri jazde po vlastnej osi, tak aj pri vlečení mobilného stroja.

Ovládanie prednej nápravy mobilných strojov pri jazde po vlastnej osi sa doposiaľ rieši pomocou hydraulického valca, páky riadenia a tyče riadenia. Páka vlečenia je znehybnená pomocou čapu o rám podvozku. Pri vlečení mobilného stroja iným ťažným vozidlom sa hydraulický valec vymení za tiahlo a uvoľní sa čap na páke vlečenia. Nevýhodou takto vytvoreného mechanizmu je, že každá zmena spôsobu jazdy, napr. z jazdy po vlastnej osi na vlečenie a naopak si vynucuje pomerne komplikovaný zásah, pri ktorom je potrebné manipulovať s tromi čapmi, s priamočiarym hydromotorom a s tiahlom.

Uvedené nevýhody odstraňuje mechanizmus ovládania prednej riadiacej nápravy mobilného stroja, vytvorený z priamočiareho hydromotora, ktorého piestnica je otočne spojená cez páku riadenia upevnenú na podvozku mobilného stroja s tyčou riadenia napojenou na prednú riadiacu nápravu podľa vynálezu, ktorého podstata spočíva v tom, že v mieste napojenia piestnice priamočiareho hydromotora je páka riadenia otočne napojená cez tiahlo na pripojovaciu páku, upevnenú pomocou druhého čapu mobilného stroja.

Prepojením páky riadenia s pripojovacou pákou sa podstatne zjednoduší zásah obsluhy pri zmene režimu jazdy mobilného stroja, ktorý potom, napr. pri zmene jazdy po vlastnej osi na vlečenie spočíva len v odpojení závesného oka piestnice priamočiareho hydromotora od páky riadenia.

Na pripojenom výkrese je schematicky znázornený príklad prevedenia mechanizmu ovládania riadiacej nápravy mobilného stroja podľa vynálezu, kde je na obr. 1 mechanizmus pri jazde po vlast-

nej osi a na obr.2 mechanizmus pri vlečení iným ťažným vozidlom.

Mechanizmus ovládania prednej riadiacej nápravy 1 pozostáva z priamočiareho hydromotora 4, ktorého piestnica 41 je cez páku 3 riadenia upevnenú pomocou prvého čapu 7 k podvozku mobilného stroja, otočne spojená s tyčou 2 riadenia, napojenou na prednú riadiacu nápravu 1. V mieste pripojenia piestnice 41 je páka 3 riadenia cez tiahlo 6 otočne spojená s pripojovacou pákou 5, upevnenou pomocou druhého čapu 8 k podvozku.

Počas jazdy mobilného stroja po vlastnej osi sa natáčanie kolies prednej riadiacej nápravy 1 realizuje pomocou priamočiareho hydromotora 4 cez páku 3 riadenia a tyč 2 riadenia. Ak je potrebné stroj vliecť iným ťažným vozidlom, odpojí obsluha závesné oko piestnice 41 priamočiareho hydromotora 4 a upevní ho k podvozku mobilného stroja. Po pripojení vlečnej tyče k pripojovacej páke 5 je mobilný stroj pripravený na vlečenie. Počas vlečenia sa natáčanie kolies prednej riadiacej nápravy vykonáva pomocou vlečnej tyče, pripojovacej páky 5, tiahla 6, páky 3 riadenia a tyče 2 riadenia.

P R E D M E T V Y N Á L E Z U

232 595

Mechanizmus ovládania riadiacej nápravy mobilného stroja vytvorený z priamočiareho hydromotora, ktorého piestnica je otočne spojená cez páku riadenia upevnenú na podvozku mobilného stroja s tyčou riadenia napojenou na riadiacu nápravu, vyznačujúci sa tým, že v mieste napojenia piestnice /41/ priamočiareho hydromotora /4/ je páka /3/ riadenia otočne napojená cez tiahlo /6/ na pripojovaciu páku /5/ upevnenú pomocou druhého čapu /8/ k podvozku mobilného stroja.

1 výkres

