

**Пахар Дмитро Олександрович**, студент  
*Київський транспортно-технологічний коледж ДУІТ*  
**Збітнєв Павло Володимирович**, асистент, [zbitniev@gmail.com](mailto:zbitniev@gmail.com)  
*Східноукраїнський національний університет ім. В. Даля*

## **УДОСКОНАЛЕННЯ ВІЗКА ДЛЯ ТРАНСПОРТУВАННЯ АГРЕГАТІВ**

В процесі технічного обслуговування та ремонту автомобілів на станціях технічного обслуговування та спеціалізованих підприємствах використання допоміжного обладнання (візків, кантувачів, гайкокрутів, знімачів тощо) може значно спростувати деякі операції технологічного процесу, зменшувати час на транспортування, перевантаження, закріплення деталей або агрегатів, тощо. Тому удосконалення такого обладнання може відігравати роль у зменшенні трудомісткості та підвищенні якості ремонтно-обслуговувальних робіт.

До такого обладнання на дільницях з технічного обслуговування та ремонту відносяться візки для транспортування агрегатів.

Існують багато конструкцій візків для транспортування агрегатів [1, 2 тощо], але їх використання є неефективним у зонах технічного обслуговування та ремонту.

Оскільки, наприклад, при знятті агрегату, з використанням оглядової канави знадобляться додаткові витрати мускульної сили (або підйомно-транспортне обладнання) для завантаження агрегату з оглядової ями на візок.

Даного недоліку позбавлений візок [3], однак відсутність приводу ручної платформи веде до незручностей при виводі її з агрегатом з-під автомобіля.

Метою розробки є підвищення безпеки експлуатації відомого візка та зручності демонтажу та монтажу агрегатів з його використанням.

Візок для транспортування агрегатів містить платформу 1, ручки 3 з підставками 10, фіксатори 4, колеса 9, рухому площадку 5, ролики 6, поздовжні направляючі 7 та 8, ручний привод 2 у вигляді барабана, з'єднаного через канат з рухомою платформою 1.

Даний візок працює наступним чином. Візок підвозять до оглядової канави, де ручку 3 візка опускають, попередньо звільнивши фіксатор 4, та підводять під автомобіль так, щоб вона перекривала канаву під автомобілем в тому місці, де розташовано агрегат, що знімається. Рухому площадку 5 перекочують з направляючих 7 платформи на направляючі 8 ручки. Агрегат автомобіля звільняють від кріплень та встановлюють на рухому площадку 5, після чого за допомогою ручного приводу 2 площадку 5 виводять на направляючі 7 платформи 1, відкочують візок від оглядової канави, ручку 3 ставлять під кутом до основи та фіксують фіксаторами 4. В такому положенні візок перекочують до місця ремонту агрегату. Встановлення відремонтованого агрегату на автомобіль здійснюється у зворотному порядку.



Рис. 1. Удосконалений візок для транспортування агрегатів

**Висновок.** Удосконалення конструкції візка встановленням ручного приводу рухомої платформи підвищує зручність демонтажу та монтажу агрегатів з його використанням.

### Література

1. Оборудование для текущего ремонта сельскохозяйственной техники. Справочник / [С.С. Черепанов, А.А. Афанасьев, И.И. Мочалов и др.]. – М.: Колос, 1981. – 256 с.
2. Ларіонов О.А. Візок для транспортування агрегатів / Ларіонов О.А, П.В. Збітнєв // Майбутній науковець – 2016 : матеріали всеукр. наук.-практ. конф. 2 груд. 2016 р., м. Сєверодонецьк. Ч. II / [укл. : Тарасов В.Ю.]. – Сєверодонецьк : [Східноукр. нац. ун-т ім. В. Даля], 2016. – 139-141 с.
3. А. с. 582127 СССР, МПК В62В 3/04, В60S 9/00. Тележка для транспортировки агрегатов / Н.А. Харциев, К.В. Калвов, В.С. Матвеев (СССР). – 2369771/27-11; заявл. 08.06.76; опубл. 30.11.77, бюл. №44.