

## USE-TECHNOLOGICAL RESEARCHES OF A COMPLEX OF UNITS FOR PROCESSING GROUND AND CROP WINTER RAPE

*Is investigated in economic conditions having watered of agriculture of a southern-steppe zone of Ukraine the newest complexes MTU for processing ground and crop winter rape with parameters of productivity of units ensuring duly and qualitative performance of technological operations.*

**Key words:** *having watered agriculture, complexes MTU, processing ground, crop, rapes, technological operations.*

УДК 631.37

## ОБГРУНТУВАННЯ МЕТОДИКИ ПОРІВНЯЛЬНИХ ТЯГОВИХ ВИПРОБУВАНЬ ТРАКТОРА НА РІЗНИХ ШИНАХ

**I.B. Баєв**, канд. техн. наук  
Південний НДЦ ННЦ «ІМЕСГ»

---

*Розроблена методика порівняльних тягових випробувань трактора на різних шинах. Подаються всі розрахункові формулі для побудови тягових характеристик.*

**Ключові слова:** *трактор, борт, шина, крюкове зусилля, буксування, тягова характеристика.*

---

**Проблема.** Проведення тягових випробувань – надто трудомістка робота, особливо в разі отримання тягових характеристик на різних шинах. Зазвичай при тягових випробуваннях на лівий і правий борти встановлюються однакові комплекти шин як по типорозміру, так і по кількості. Якщо ж на лівий і правий борти встановлювати різні комплекти шин, то можна отримати за одне випробування одночасно дві тягові характеристики, причому їх порівняльні значення будуть значно точніші, оскільки умови їх зняття будуть повністю збігатися, а трудомісткість випробувань буде вдвічі меншою. Але така методика потребує наукового обґрунтування.

**Аналіз останніх досліджень та публікацій.** Методика тягових випробувань тракторів регламентується ГОСТ 7057-81 «Тракторы сель-

скохозяйственные. Методы испытания» [1]. Головні показники, що визначаються при тягових випробуваннях, це тягове (крюкове) зусилля  $P_{kp}$ , буксування рушій  $\delta$ , питома витрата пального двигуна  $G$  і робоча швидкість руху  $V_p$ . Всі інші показники розраховуються. Згідно з цією методикою визначається буксування кожного рушія окремо. В такому разі, якщо рушії будуть різні, то і буксування буде різним – відповідним до цих рушіїв.

**Постановка завдання.** Насамперед визначимо можливі варіанти використання типорозміру шин. У разі різних за зовнішнім діаметром шин на його бортах встановлення здвоєних шин неможливо, оскільки трактор буде мати боковий нахил в бік шин меншого діаметра. Тому при встановленні здвоєних шин, всі шини на тракторі мають бути одного діаметра.

**Результати дослідження.** Розглянемо варіант з різними за зовнішнім діаметром шинами на бортах трактора. Нехай на лівому борту шини мають зовнішній діаметр  $D_{ul}$ , а на правому –  $D_{ur}$  (рис. 1). Тоді, виходячи з рівності обертаючих моментів на півосіах мостів трактора, між тяговими зусиллями на лівому  $P_l$  і на правому  $P_n$  бортах трактора встановиться така залежність:

$$P_l \cdot D_{ul} = P_n \cdot D_{ur}. \quad (1)$$

В такому разі, щоб запобігти повертаючому моменту, дишло причіпного пристрою з динамометром, в напрямку якого діє тяговий опір  $R_m$ , має бути приєднано до причіпної планки з ексцентрикситетом  $e_R$ , який визначиться з урахуванням півколій  $\theta_n$  і  $\theta_x$  як

$$e_R = (P_n \cdot \theta_n - P_x \cdot \theta_x)/R_m, \quad (2)$$

$$R_m = P_n + P_x, \quad (3)$$

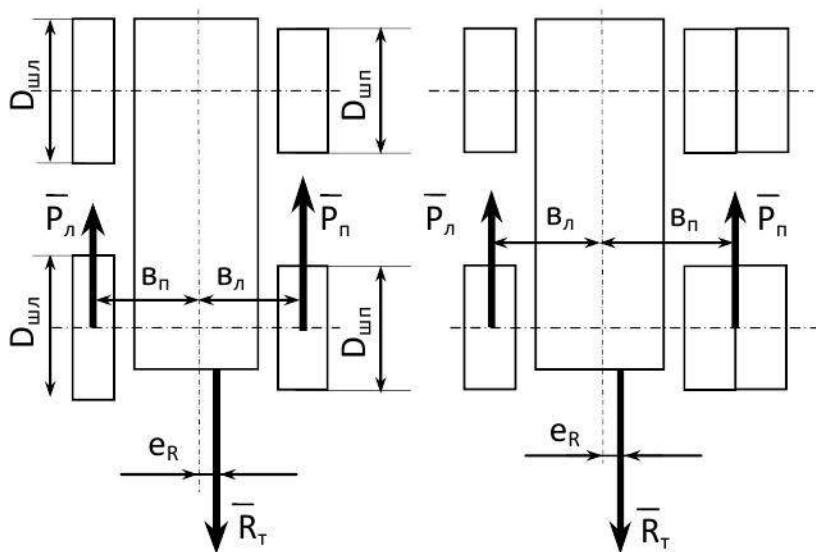
або, виключивши з формули (2), сили

$$e_R = (D_{ul} \cdot \theta_n - D_{ur} \cdot \theta_x)/(D_{ul} + D_{ur}). \quad (4)$$

Розглянемо варіант зі здвоєними шинами діаметром  $D_u$  і шириною  $B_u$ . Нехай на лівому борту шини будуть не здвоєними, а на правому борту – здвоєними (рис. 2). Тоді з формули (4) отримаємо наступну залежність:

$$e_R = (\theta_n - \theta_x)/2 = B_u/4. \quad (5)$$

Нарешті розглянемо варіант зі здвоєними тільки задніми шинами, тобто на лівому борту шини будуть не здвоєними, а на правому борту – здвоєні тільки задні шини (рис. 3).



**Рис. 1.** Схема дії сил при тягових випробуваннях трактора з шинами різного діаметра

**Рис. 2.** Схема дії сил при тягових випробуваннях трактора зі здвоєнними шинами

Нехай трактор має подовжню базу  $L$ , експлуатаційну вагу на чотирох шинах  $G_{me}$  з подовжньою відстанню від задньої осі трактора  $L_o$  і вагу додаткової шини  $G_{dw}$ . Нехай точка причепа на тракторі  $C_{np}$  розташована на подовжній відстані від його задньої осі і на висоті  $h_m$ , причіпна тяга разом з динамометричним елементом має довжину  $L_{np}$ , і висота точки причепа на причепі  $C_{np}$  становить  $h_{np}$ .

На підставі схеми дії сил на трактор запишемо рівняння дії сил в горизонтальній і подовжньо-вертикальній площині і моментів сил відносно точок П і З в подовжньо-вертикальній площині і відносно точки О – в горизонтальній площині.

$$\sum P_c = R_m - P_n - P_z = 0; \quad (6)$$

$$\sum P_s = N_n + N_z + R_s - G_{me} - G_{dw} = 0; \quad (7)$$

$$\sum M(P_c)_n = (N_z - G_{dw}) \cdot L + R_s (L + L_c) - G_{me} (L - L_o) - R_m \cdot h_m = 0; \quad (8)$$

$$\sum M(P_s)_z = G_{me} \cdot L_o + R_s \cdot L_c - N_n \cdot L - R_m \cdot h_m = 0; \quad (9)$$

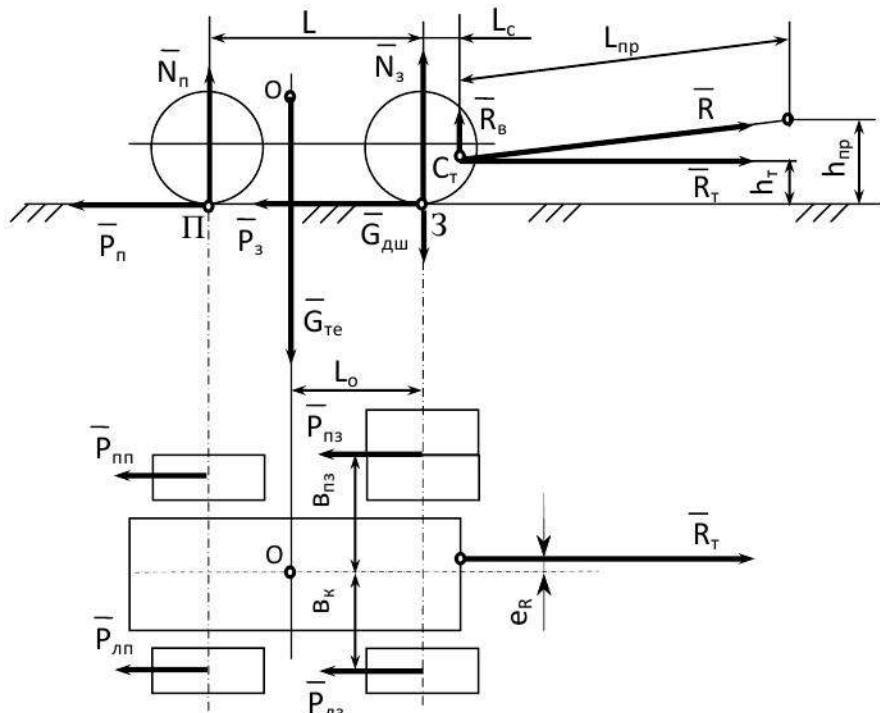
$$\sum M(P_c)_o = (P_{nn} - P_{nz}) \cdot e_k + P_{nz} \cdot e_{nz} - P_{zz} \cdot e_k - R_m \cdot e_R = 0$$

або, враховуючи, що за однакових шин з ширинами  $B_w$  тягові зусилля на кожній осі по обох бортах однакові, тобто  $P_{nn} = P_{nn}$  і  $P_{n3} = P_{33}$ , а  $\sigma_{n3} = \sigma_k + B_w/2$

$$\Sigma M(P_{z_o}) = P_z \cdot B_w / 4 - R_m \cdot e_R = 0. \quad (10)$$

Враховуючи, що при увімкненні переднього приводу між ним і заднім приводом встановлюється жорсткий кінематичний зв'язок сумарне буксування передніх коліс (в разі однакових фактичних радіусів кочення) буде дорівнювати сумарному буксуванню задніх коліс. В такому разі можна вважати, що тягові зусилля від передніх і задніх коліс будуть пропорційні силам нормального тиску на ці колеса, тобто

$$P_n / N_n = P_3 / N_3. \quad (11)$$



**Рис. 3.** Схема дії сил при тягових випробуваннях трактора з двома ведучими мостами і зі здвоєними шинами на задній правій півосі

Тяговий опір  $R_T$  і вертикальна реакція  $R_B$  пов'язані з загальною ре-

акцією причепа на трактор R, яка вимірюється при тягових випробуваннях, залежностями:

$$R_m = R \sqrt{1 - \left( \frac{h_{np} - h_m}{L_{np}} \right)^2}; \quad (12)$$

$$R_a = R(h_{np} - h_m)/L_{np}. \quad (13)$$

На підставі рівнянь (6)...(13) формула для визначення величини бокового зміщення причепа  $e_R$  набуде вигляду

$$e_R = \frac{B_w}{4} \left( 1 - \frac{G_{me} \cdot L_0 + R \left\{ L_c (h_{np} - h_m) / L_{np} - h_m \sqrt{1 - [(h_{np} - h_m) / L_{np}]^2} \right\}}{L [G_{me} + G_{dw} - R(h_{np} - h_m) / L_{np}]} \right). \quad (14)$$

З формулі (14) видно, що бокове зміщення причепа залежить від сили R, що змінюється при тягових випробуваннях. Підставивши у формулу (14) значення незмінюваних величин (наприклад, для трактора XT3-120):  $B_w = 0,67$  м;  $G_{me} = 65$  кН;  $G_{dw} = 2,45$  кН;  $L = 2,8$  м;  $L_o = 1,5$  м;  $L_e = 0,5$  м;  $L_{np} = 3,5$  м;  $h_m = 0,5$  м;  $h_{np} = 0,8$  м, отримаємо вираз

$$e_R = 0,135 \left( 1 - \frac{9750 - 0,455 R}{18620 - 0,24 R} \right). \quad (15)$$

Значення  $e_R$  у виразі (15) при зміні сили R від 0 до 40 кН змінюється від 6 до 7,5 см. Тому, на наш погляд, при тягових випробуваннях цього варіанта встановлення шин доцільно встановити постійне зміщення  $e_R = 7$  см.

Значення  $e_R$  (наприклад, для трактора XT3-120) при  $D_{ml} = 1,65$  м;  $D_{un} = 1,54$  м;  $\sigma_a = 0,95$  м;  $\sigma_n = 0,9$  м за виразом (4)  $e_R = 2$  см і за виразом (5)  $e_R = 13,5$  см.

В разі небігу фактичних радіусів передніх і задніх коліс (наприклад, з-за різниць у тиску повітря в шинах і в тиску шин на ґрунт) при вмиканні переднього ведучого моста їх буксування буде різнистися, причому, якщо ця різниця перевершить загальне буксування, викликане крюковим зусиллям, дотичні сили Р на відстаючому мості змінять напрямок на протилежний і між мостами виникне паразитна потужність. Перерозподіл дотичних сил між мостами призведе до зміни величини  $e_R$ , причому, якщо будуть відставати передні колеса, то  $e_R$  буде збільшуватися (але не більше за 13,5 см), а якщо будуть відставати задні колеса –  $e_R$  буде зменшуватися.

Відповідно до ГОСТ 7057-81 [1] робоча швидкість трактора на заливковій ділянці визначається по її довжині  $S_3 = 60$  м і часу її проходження  $t_3$  за формулою, м/с

$$V_p = S_3 / t_3, \quad (16)$$

а середнє буксування за формулою, %

$$\delta_{cp} = \frac{V_{mcp} - V_p}{V_{mcp}} \cdot 100, \quad (17)$$

де  $V_{tcp}$  – середня теоретична швидкість трактора, м/с

$$V_{mcp} = \frac{V_{mnn} + V_{mn3} + V_{mn3} + V_{m33}}{4}, \quad (18)$$

де  $V_{mnn}$ ,  $V_{mn3}$ ,  $V_{mn3}$ ,  $V_{m33}$  – окружні швидкості відповідно правого переднього, лівого переднього, правого заднього і лівого заднього коліс трактора, або

$$V_{mnn} = \frac{\pi \cdot D_{un} \cdot n_{nn}}{t_3} = \frac{2 \pi \cdot r_{kn} \cdot}{t_3}; \quad V_{mn3} = \frac{\pi \cdot D_{un} \cdot n_{n3}}{t_3} = \frac{2 \pi \cdot r_{kn} \cdot}{t_3}; \quad (19a)$$

$$V_{mn3} = \frac{\pi \cdot D_{ul} \cdot n_{m3}}{t_3} = \frac{2 \pi \cdot r_{kl} \cdot}{t_3}; \quad V_{m33} = \frac{\pi \cdot D_{ul} \cdot n_{33}}{t_3} = \frac{2 \pi \cdot r_{kl} \cdot}{t_3}. \quad (19b)$$

де  $n_{nn}$ ,  $n_{m3}$ ,  $n_{n3}$ ,  $n_{33}$  – кількість обертів за час  $t_3$  відповідно правого переднього, лівого переднього, правого заднього і лівого заднього коліс трактора;  $r_{kn}$ ,  $r_{kl}$  – розрахункові радіуси коліс відповідно на правому і лівому бортах трактора [2], м

$$r_{kn} = r_{on} + k_{uu} \cdot h_{un}; \quad r_{kl} = r_{ol} + k_{uu} \cdot h_{ul}, \quad (20)$$

де  $r_{on}$ ,  $r_{ol}$  – радіус ободу колеса відповідно на правому і на лівому бортах трактора, м;  $h_{un}$ ,  $h_{ul}$  – висота шини відповідно на правому і лівому бортах трактора, м;  $k_{uu}$  – коефіцієнт усадки шини (приймається одинаковий для усіх шин, якщо в них тиск повітря одинаковий).

Буксування коліс трактора визначиться аналогічно формулі (16), %

$$\delta_{nn} = \frac{V_{mnn} - V_p}{V_{mnn}} \cdot 100; \quad \delta_{n3} = \frac{V_{mn3} - V_p}{V_{mn3}} \cdot 100; \quad (21a)$$

$$\delta_{m3} = \frac{V_{mn3} - V_p}{V_{mn3}} \cdot 100; \quad \delta_{33} = \frac{V_{m33} - V_p}{V_{m33}} \cdot 100. \quad (21b)$$

Теоретична швидкість бортів трактора визначиться на підставі формул (19а, б)

$$V_{mn} = \frac{r_{kn}(n_{nn} + n_{nz})}{t_3} \pi; \quad V_{mz} = \frac{r_{kz}(n_{nn} + n_{zz})}{t_3} \pi. \quad (22)$$

Аналогічно на підставі формул (21а, б) визначиться розрахункове буксування бортів трактора

$$\delta_n = 0,5(\delta_{nn} + \delta_{nz}); \quad \delta_z = 0,5(\delta_{nn} + \delta_{zz}). \quad (23)$$

Розрахункова робоча швидкість бортів трактора визначиться за формулами

$$V_{pn} = V_{mn} \left(1 - \frac{\delta_n}{100}\right); \quad V_{pz} = V_{mz} \left(1 - \frac{\delta_z}{100}\right). \quad (24)$$

Значення буксування і робочої швидкості, отримані за формулами (23) і (24), використовуються при побудові тягових характеристик трактора для ходової частини по відповідних бортах. В разі шин з однаковим діаметром крюкове зусилля на бортах дорівнює середньому тяговому зусиллю  $P_{kpn} = P_{kpl} = P_{kpr} = R_m$ , розрахованому по формулі (12). В разі шин з різними діаметрами крюкові зусилля на бортах визначаються на підставі формул (1) і (3) і мають вирази

$$P_{kpn} = 2R_m \cdot D_{nn} / (D_{nn} + D_{nz}); \quad P_{kpl} = 2R_m \cdot D_{nn} / (D_{nn} + D_{zz}). \quad (25)$$

Годинна витрата пального  $G_n$  однакова для тягових характеристик обох бортів [1], кг/год

$$G_n = 3,6 \Delta Q_{nz} \cdot \rho_n / t_3, \quad (26)$$

де  $\Delta Q_{nz}$  – об’єм пального, витраченого за дослід, мл;  $\rho_n$  – щільність пального при досліді [3], кг/л

$$\rho_n = \rho_{n(20)} + \gamma_p (20 - T_n), \quad (27)$$

де  $\rho_{n(20)}$  – щільність пального при температурі 20 °C,  $\rho_{n(20)} = 0,83$  кг/л;  $\gamma_p$  – середня температурна поправка щільності дизельного пального [3],  $\gamma_p = 0,000725$  кг/(л·град.);  $T_n$  – температура пального в мірному пристрої при досліді, °C.

Тягова потужність розраховується за формулами, кВт

$$N_{kpn} = P_{kpn} \cdot V_{pn}; \quad N_{kpl} = P_{kpl} \cdot V_{pz}. \quad (28)$$

Питома витрата пального розраховується за формулами, г/кВт·год

$$g_{nn} = 1000 G_n / N_{kpn}; \quad g_{nz} = 1000 G_n / N_{kpl}; \quad (29)$$

Ефективна потужність двигуна трактора [2], кВт

$$N_e = N_{kpn} + N_{\delta n} + N_{f_n} + N_{m_{vn}} = N_{kpl} + N_{\delta z} + N_{f_z} + N_{m_{vz}}, \quad (30)$$

де  $N_{\delta n}$ ,  $N_{\delta l}$ ,  $N_{fn}$ ,  $N_{fr}$ ,  $N_{mgn}$ ,  $N_{mgl}$  – потужність, що витрачається відповідно на буксування рушій і на самопересування трактора та на механічні втрати в трансмісії і ходовій частині у варіанті правого і лівого бортів для j-ої передачі трактора; кВт

$$N_{\delta n} = P_{kpn} (V_{mn} - V_{pn}); \quad N_{\delta l} = P_{kpl} (V_{ml} - V_{pl}); \quad (31)$$

$$N_{fn} = (G_{me} + n_{du} \cdot G_{du}) V_{pn} \cdot f_m; \quad N_{fr} = G_{me} \cdot V_{pl} \cdot f_m; \quad (32)$$

$$N_{mgn} = (N_{kpn} + N_{\delta n} + N_{fn}) / \eta_{mj} + |N_{kpn} + N_{\delta n} + N_{fn} - N_{kpn} - N_{\delta l} - N_{fr}| / \eta_{\delta}; \quad (33a)$$

$$N_{mgl} = (N_{kpl} + N_{\delta l} + N_{fr}) / \eta_{mj} + |N_{kpl} + N_{\delta l} + N_{fr} - N_{kpn} - N_{\delta n} - N_{fn}| / \eta_{\delta}, \quad (33b)$$

де  $n_{du}$  – кількість додаткових шин, встановлених на правому борті;  $f_m$  – коефіцієнт опору самопересуванню трактора [2];  $\eta_{mj}$  – ККД трансмісії і ходової частини на j-ій передачі трактора [2];  $\eta_{\delta}$  – ККД диференціала трактора [2]

$$\eta_{mj} = \eta_u^{\alpha_j} \cdot \eta_k^{\beta_j} \cdot \eta_w; \quad (34a)$$

$$\eta_{\delta} = \eta_u^4, \quad (34b)$$

де  $\eta_u$ ,  $\eta_k$  – ККД відповідно циліндричної і конічної пар передач;  $\alpha_j$ ,  $\beta_j$  – кількість відповідно циліндричних і конічних передач у трансмісії трактора на j-ій передачі.

Умовний тяговий ККД трактора для ходової системи правого і лівого бортів

$$\eta_{myn} = N_{kpn} / N_e; \quad \eta_{mul} = N_{kpl} / N_e. \quad (35)$$

Викладена методика була використана при тягових випробуваннях трактора ХТЗ-120 з шинами 16,9R38 і з шинами 23,1R26 в одиночному і у здвоєному варіантах [4].

**Висновки.** Використавши представлениі розрахункові формули, можна побудувати тягові характеристики трактора і визначити його експлуатаційні показники на різних шинах. Завдяки запропонованій методиці порівняльних тягових випробувань трактора з різними за типом і кількістю шинами на правому і лівому бортах вдвічі скорочується як потреба в шинах, так і обсяг робіт, а також підвищується точність і достовірність порівняльної оцінки тягових властивостей і впливу на ґрунт ходової системи (шин) трактора.

## БІБЛІОГРАФІЯ

1. ГОСТ 7057-81 Тракторы сельскохозяйственные. Методы испытаний. – М.: Издательство стандартов, 1981. – 24 с.
2. Пособие по эксплуатации машинно-тракторного парка./ Под ред.

- Н.Э. Фере. Изд. 2-е. - М.: Колос, 1978.- 256 с.
3. Кузнецов А.В., Кульчев М.А. Практикум по топливу и смазочным материалам. – М.: Агропромиздат, 1987. – 224 с.
4. Звіт про науково-дослідну роботу: Розробити комбіновані та високопродуктивні агрегати на базі орно-просапних тракторів ХТЗ-120/160 (проект 40.01-114) (заключний). – Якимівка, 2008. – 81 с.
- 

## ОБОСНОВАНИЕ МЕТОДИКИ СРАВНИТЕЛЬНЫХ ИСПЫТАНИЙ ТРАКТОРА НА РАЗНЫХ ШИНАХ

*Разработана методика сравнительных тяговых испытаний трактора на разных шинах. Представлены все расчетные формулы для построения тяговых характеристик.*

**Ключевые слова:** трактор, борт, шина, крюковое усилие, буксование, тяговая характеристика.

## SUBSTANTIATION OF METHODOLOGY OF COMPARATIVE TESTS OF TRACTOR ON DIFFERENT TIRES

*Methodology of comparative pull tests of tractor is worked out on different tires. All calculation formulas are submitted for the construction of pull characteristics.*

**Key words:** tractor, side, tire, hook effort, skidding, hauling description.

УДК 631.3.05

## СТИЙКІСТЬ РУХУ ШИРОКОЗАХВАТНОГО МАШИННО- ТРАКТОРНОГО АГРЕГАТУ В СИСТЕМІ КЕРОВАНОГО ЗЕМЛЕРОБСТВА

**Р.В. Мельник**, канд. техн. наук  
ННЦ «ІМЕСГ»

---

*Приведено методику та результати визначення курсової стійкості широкозахватного машинно-тракторного агрегату (ШМТА) у польових умовах.*

**Ключові слова:** курсова стійкість, машинно-тракторний агрегат, навігаційні пристрії, автоворідіння.

---

**Проблема.** В останні роки глобальні супутникові навігаційні системи (ГНСС-GNSS) все більше застосовують в агротехнологіях для

© Р.В. Мельник.

Механізація та електрифікація сільського господарства. Вип. 96. 2012.