

Оглавление

Предисловие.....	3
Основные условные обозначения	4
Введение.....	7
Глава 1. Модели движения гусеничных машин и их возможности.....	12
Глава 2. Управляемое движение гусеничной машины.....	23
2.1. Понятие управляемого движения.....	23
2.2. Гусеничная машина как механическая система	25
2.3. Уравнения управляемого движения гусеничной машины.....	30
2.4. Взаимодействие элементов опорной поверхности гусениц с грунтом	35
2.5. Кинематика элементов опорных поверхностей гусениц при криволинейном движении гусеничной машины.....	48
2.6. Динамика элементов опорных поверхностей гусениц при криволинейном движении гусеничной машины.....	53
Глава 3. Общие закономерности управляемого движения гусеничной машины	64
3.1. Граничные условия управляемого движения гусеничных машин	64
3.2. Зависимости между действительными показателями криволинейного движения гусеничной машины и управляемыми параметрами движения.....	68
3.3. Влияние параметров грунта, конструкционных показателей гусеничной машины и режимов движения на характеристики ее управляемого движения	76

3.4. Аналитическое выражение для определения момента сопротивления повороту гусеничной машины	82
Глава 4. Теоретические основы выбора параметров элементов трансмиссии.....	87
4.1. Баланс мощности при управляемом движении гусеничной машины.....	87
4.2. Теоретические основы выбора кинематических характеристик механизмов поворота гусеничных машин	102
4.3. Расчет нагруженности элементов трансмиссии, обусловленной внешними условиями движения гусеничной машины.....	110
Литература	120
Именной указатель	123