

**YUK AVTOMOBILLARINING TORMOZ MEXANIZIMLARI
XUSUSIYATLARINING UMUMIY TAHLILI
(AVTOPOEZDLAR MISOLIDA)**

Farg‘ona Politexnika Instituti
Qosimov Abbosjon Sharofidin o‘g‘li
E-mail a.sh.qosimov@ferpi.uz

ANNOTATSIYA

Maqolada avtopoezdlar tormoz tizimlari xususiyatlarining holatini va umumiyligi bosqichma bosqich o‘rganishdan iborat. Tormoz tizimlari xususiyatlariga qarab avtopoezd tormoz diagrammalari harakati kuzatib boriladi va texnik holati bo‘yicha ishlar amalga oshiriladi. Avtopoezdlar tormozlash paytidagi harakat tenglamasi tuzildi va harakatga ta’sir doirasi hisobga olinadi.

Kalit so‘zlar: avtopoezd, yarim tirkamali avtopoezd, YTH, operatsion ko‘rsatkichlar, ilashish koefitsienti, tormoz diagrammasi, kechikish vaqt, sekinlashish vaqt, tormozlanish vaqt.

ABSTRACT

The article consists of a step-by-step study of the condition and general analysis of the characteristics of the braking systems of the trains. Depending on the characteristics of the braking systems, the movement of the brake diagrams of the trains is monitored and work is carried out on the technical condition.

Keywords: car train, semi-trailer car train, RTA, operational indicators, coupling coefficient, brake diagram, delay time, deceleration time, braking time.

АННОТАЦИЯ

Статья состоит из поэтапного изучения состояния и общего анализа характеристик тормозных систем поездов. В зависимости от характеристик тормозных систем осуществляется контроль движения тормозных схем поездов и работы проводится по техническому состоянию.

Ключевые слова: вагонный поезд, полуприцепной вагонный поезд, ДТП, эксплуатационные показатели, коэффициент сцепления, тормозная схема, время задержки, время торможения, время торможения.

Tezlikni kamaytirish va tez to‘xtash qobiliyati – har qanday transport vositasining eng muhim dinamik xususiyati hisoblanadi. Operatsion ko‘rsatkichlar

YTH uchun katta ahamiyatga ega. Ushbu xususiyatning yuqori qiymatini hisobga olgan holda, tormozlash talabi, ya’ni, tormoz tizimining texnik holatiga qo‘yiladigan talablar bir qator normativ hujjatlarda ko‘rsatilgan transport vositasiga taqdim etiladi. “G‘ildirak xavfsizligi to‘g‘risida” bojaxona Ittifoqining texnik reglamenti transport vositalari, shuningdek GOST 4364-81, GOST 33997-2016 va bajarish uchun majburiy. Tormozlash xususiyatlari avtomobilning harakatlanishdan keskin to‘xtash qobiliyatini anglatadi. To‘liq to‘xtashgacha harakatlanish tezligini kamaytirish, belgilangan masofani saqlash uzoq muddatli harakatlarda harakatlanish tezligi barqaror turish yo‘llar har qanday tartibsizlangan kuchlar ta’sirida, avtopoezd tormozlash rejimida kuchlarni e’tiborsiz qoldirish mumkin emas. Chunki avtopoezdlarning tormoz tizimi aloqalarning o‘zaro ta’siri va yo‘l poezdini bir massali tekis deb hisoblash tizimi mukammal shakllantirilmagan. Quydagi formulada avtopoezdlar tormozlanish jarayonida ta’sir etuvchi kuchlar qatnashgan formula ko‘rsatilgan.

Avtopoezdlarning tormozlanish paytida harakat tenglamasi.

$$\frac{G_a}{g} * j_z = P_{Ti_T} + P_{Ti_{pp}} + P_v \quad (1)$$

Tormozlash vaqtida ko‘priklar orasidagi tormoz kuchini taqsimlash

$$P_{Ti_T} = R_{zi_T} * \varphi_x \quad (2)$$

$$P_{Ti_{pp}} = R_{zi_{pp}} * \varphi_x \quad (3)$$

$$R_{z1_T} + R_{z2_T} = G_T + R_{z1_{pp}} \quad (4)$$

$$R_{z2_{pp}} = G_{pp}^0 - R_{z1_{pp}} \quad (5)$$

$$R_{z1_T} = G_T(b_T + \frac{h_T * j_z}{g}) / L_T \quad (6)$$

$$R_{z2_T} = G_T(a_T - \frac{h_T * j_z}{g}) / L_T \quad (7)$$

$$R_{z1_{pp}} = G_{pp}^0(b_{pp} + \frac{h_{pp} * j_z}{g}) / L_{pp} \quad (8)$$

$$R_{z2_{pp}} = G_{pp}^0(a_{pp} - \frac{h_{pp} * j_z}{g}) / L_{pp} \quad (9)$$

Tormozlanish paytida ox o‘qidagi reaksiya tenglamasi:

$$R_{xi_T} = G_T * \varphi_x \quad (10)$$

$$R_{xi_{pp}} = G_{pp}^0 * \varphi_x \quad (11)$$

bu yerda: φ_x - shinalarni yer bilan ilashish koefitsienti, h_T -avtopoezdning tortishish markazining balandligi, h_{pp} -yarim tirkamaning tortishish markazining balandligi.

Avtomobildan samarali foydalanish keng qo‘llanmasdan mumkin emas. Ixtisoslashtirilgan yuk mashinalari, treylerlar va yarim tirkamalar bilan tashish kerak bo‘lgan yuk hajmining o‘sishi bilan avtopoezdlar parki ham o‘sib bormoqda. Gabarit o‘lchami katta va uzun o‘lchamli yuk avtomobilarni o‘z ichiga olgan yo‘l-transport

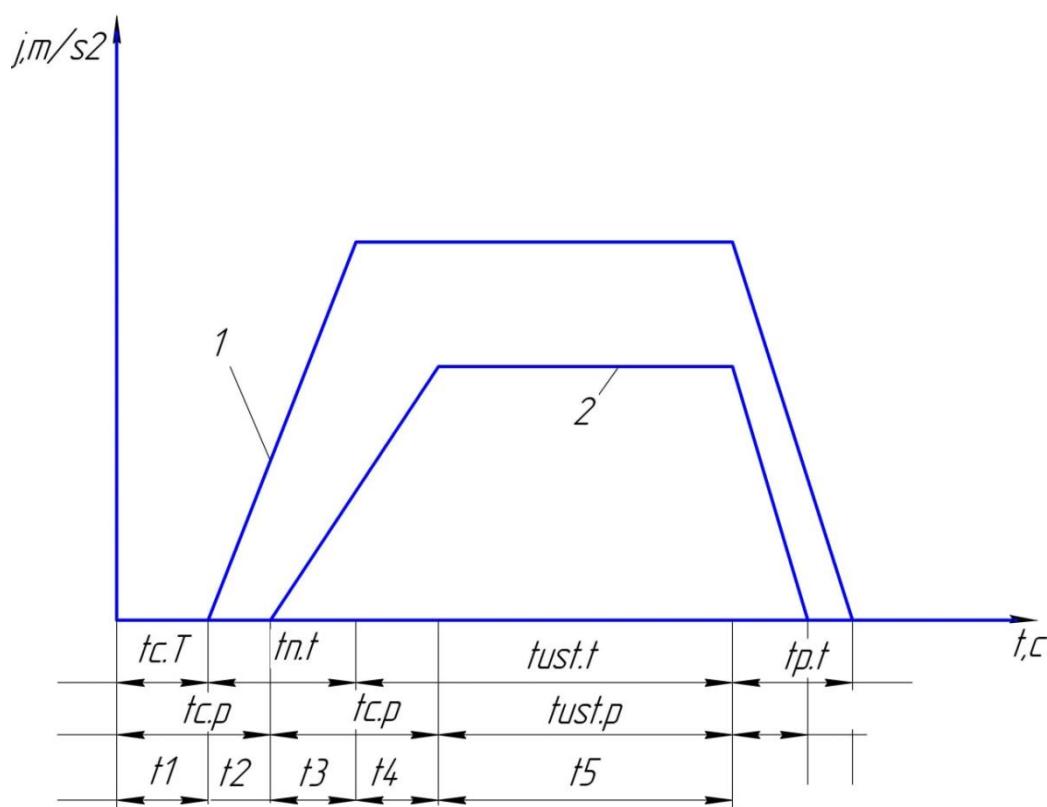
hodisalari soni oshib bormoqda. Turli xil tezlik ko'rsatkichlari, turli xil texnik imkoniyatlar transport vositalarining turlari va ularning tormozlash xususiyatlari bir xil bo'lman transport oqimi hosil bo'ladi va voqeal sodir bo'lishining mumkin bo'lgan shart-sharoitlarini shakllantirib boriladi. Avtopoezdlar tez-tez avtohalokatga uchraydi va ular bilan sodir bo'lgan baxtsiz hodisalar natijasida yuzaga keladigan yagona yo'lovchi transport vositalariga nisbatan ancha murakkab holatda bo'ladi.

Tormoz kuchlarini taqsimlash, qaramlik bilan tavsiflanadi

$$P_{T2_T} = \frac{R_{T1_T}(a - h_T * \varphi_x)}{b + h_T * \varphi_x} \quad (12)$$

$$P_{T2_{pp}} = \frac{P_{T1_{pp}}(a - h_{pp} * \varphi_x)}{b + h_{pp} * \varphi_x} \quad (13)$$

Baholash uchun transport vositasini tormozlash jarayonini grafik tasavvur qilish uchun tormoz xususiyatlari, tormoz diagrammasini qurish (1-shakl). Tavsiflovchi salbiy tezlashtirish qiymatlarining vaqtga bog'liqligi. Tormoz ustida diagramma koordinatalarning boshlanishi haydovchining qaysi nuqtasiga to'g'ri kelishi, avtomobil oldida to'siq paydo bo'lishi ko'rsatilgan.



Shakl 1. Avtopoezd tormoz diagrammasi: 1-avtopoezd, 2-yarim tirkamali avtopoezd

bu yerda: $t_{c,t}$ -tormoz haydovchi va tormozlash uchun kechikish vaqt, $t_{c,p}$ -kechikish vaqt yarim tirkamali tormoz tizimi tormoz haydovchi va tormoz

mexanizmlari, s; $t_{n,t}$ -avtopoezdning sekinlashuvi vaqtisi, $t_{n,p}$ -sekinlashuvning o'sish vaqtisi yarim tirkama, s; $t_{p,t}$ -avtopoezdning tormozlanish vaqtisi, s; $t_{r,p}$ - harakatlanish paytida barqaror sekinlashuv vaqtisi s; $t_{ust,p}$ -yarim tirkamaning barqaror sekinlashuvi vaqtisi; $t_1 \dots t_5$ –avtopoyezdning sekinlashuv vaqtining asosiy bosqichlari.

Avtopoyezdning bog'lanishlarini ularshdagi muvozanat holatidan yarim tirkama gorizontal kuchlar ta'sirida kelib chiqadi: Shunday qilib, avtopoezdning xatti-harakati kamroq aniqlanadigan xususiyatlari tufayli yagona transport sistemasi (qo'shma uning og'irligi va o'lchamlari, shuningdek, past tormozlash) xususiyatlari, ishlov berish va barqarorlik xususiyatlari inobatga olinadi. Harakat paytida tirkama bog'laming doimo manevrga ta'siri, noto'g'ri tormozlanish paytida xavfni oshiradi. Avtomobil tirkamasi traektoriyasidan chetda bo'ladi. Avtopoezd g'ildiraklarining yeyilishi, tormoz mexanizmlarining ta'sirining nomutanosibligiga olib keladi va ishchi tormoz tizimi aloqasi buziladi. Buning natijasida yarim tirkamani siljитish sodir bo'ladi, tirkama cho'zilishida, muayyan tezliklarda noqulayliklar paydo bo'ladi.

FOYDALANILGAN ADABIYOTLAR RO'YXATI: (REFERENCES)

1. O'zbekiston Respublikasining "Yo'1 harakati xavfsizligi to'g'risida"gi qonuni (yangi tahriri). Toshkent sh., 2021-yil 25-fevraldag'i O'RQ-677-sonli.
2. Sapayev M.S. Qodirov F.M. Hayot faoliyati xavfsizligi va ekoloyiya. O'quv qo'llanma, T.: "Aloqachi", 2019, 276 b.
3. Экология и экологическая безопасность автомобиля : учебник / М. В. Графкина, В. А. Михайлов, К. С. Иванов. — М. : ФОРУМ, 2009. — 320 с.
4. S.M. Qodirov, M.O. Qodirxonov. Dvigatellar va avtomobil nazariyasi O'quv qo'llanma, T.: "Cho'lpon", 2013. – 234 b.
5. Qosimov, A., & Srojidinov, D. (2023). AVTOPOEZDLAR TORMOZ MEXANIZIMLARI PNEVMATIK QUVIRLARINING TEXNIK HOLATINI, AVTOPOEZDLARNING MOS TURIGA TADBIQ QILISH. Educational Research in Universal Sciences, 2(3), 474–480. Retrieved from <http://erus.uz/index.php/er/article/view/1935> Рузибаев, А. Н., Обидов, Н. Г., Отабоев, Н. И., & Тожибаев, Ф. О. (2020). ОБЪЕМНОЕ УПРОЧНЕНИЕ ЗУБЬЕВ КОВШЕЙ ЭКСКАВАТОРОВ. Universum: технические науки, (7-1 (76)).
6. Otaboyev, N. I., Qosimov, A. S. O., & Xoldorov, X. X. O. (2022). AVTOPOEZD TORMOZLANISH JARAYONINI ORGANISH UCHUN AVTOPOEZD TURINI TANLASH. Scientific progress, 3(5), 87-92.