

Предлагается автоматическая фиксация транспортного положения, осуществляемая гидроцилиндром 3, который при выдвижении штока сначала вращает траверсу 8 вокруг оси 7 до контакта с опорой 9, при этом фиксатор 11 под действием пружины скручивания 13 находится в контакте с регулирующим винтом 15. При дальнейшем ходе штока вилка 5 с колесом 6 переводится вниз, а фиксатор 11 за счет клина на его конце заходит в отверстие на скобе 16 и под действием пружины удерживается в закрытом положении. Для перевода колес в рабочее положение шток гидроцилиндра 3 при втягивании возвращает траверсу 8 за счет свободного хода до контакта с опорой 10 и синхронно вторым концом траверсы 8 вращает фиксатор 11 вокруг оси 12 и выводит его из отверстия скобы 16. При дальнейшем ходе шток перемещает вилку 5 с колесом 6 в верхнее рабочее положение. Для надежной работы механизма и разгрузки гидросистемы борона вилка 5 в транспортном положении наклонена от вертикальной оси в сторону, противоположную направлению движения агрегата, и упирается в раму. Для обеспечения точности работы механизма на траверсе 8 установлен регулирующий винт 15.