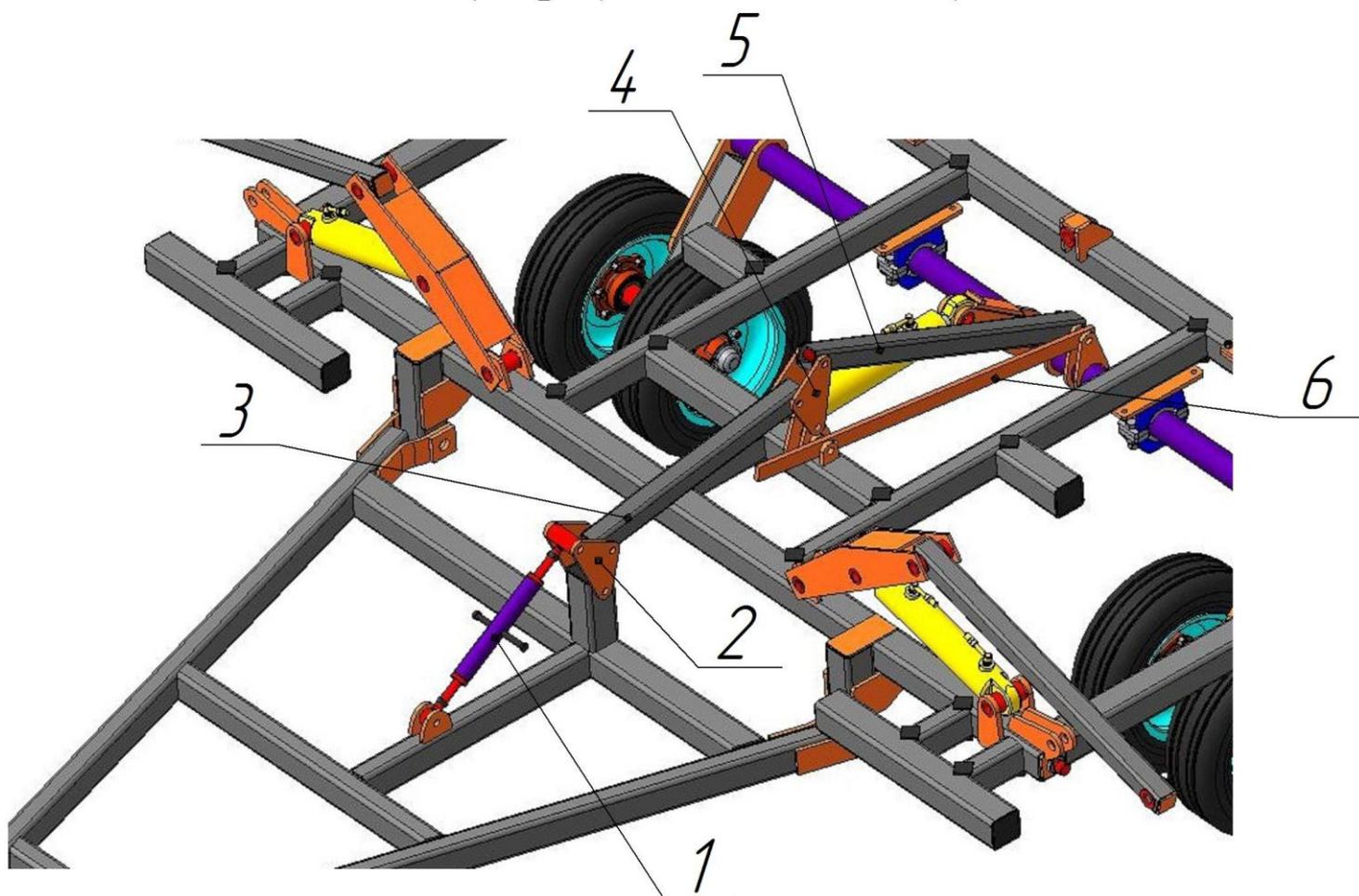


с помощью системы рычагов изменяется взаимное положение (выше-ниже) передней и задней линии лап

Механизм регулировки положения прицепа.



1. Винт регулировочный

2. Эксцентрик передний

3. Тяга $L=920$ мм

4. Эксцентрик задний

5. Тяга $L=1230$ мм

6. Тяга фиксации транспортного положения.

С помощью винта 1 регулируется параллельность лап относительно рабочей поверхности.

*Отличие переднего эксцентрика от заднего наличие на первом приваренных дистанционных втулок, на заднем их нет.