

Корисна модель відноситься до галузі сільськогосподарського машинобудування, зокрема, до робочих органів сівалок для підґрунтового-розкидного способу сівби насіння з розподілом його в камері розсіву по всій ширині дна борозни, а насіння трав у рядки, опісля ущільнення ґрунту.

Відома конструкція сошника сівалки СЗС-2,1 [Сеялка-культиватор зерновая стерневая СЗС-2,1. Инструкция по устройству, сборке, эксплуатации и техническому уходу. Целиноград, 1973]. Сошник виготовлено у вигляді екстерпаторної плоскоріжучої лапи. Він простий, універсальний, одночасно здійснює передпосівний обробіток ґрунту і розкидний підґрунтовий посів, що, правда, при незначній ширині стрічки розподілу насіння.

Відомий прототип сошника для підґрунтового-розкидного висіву насіння і добрив [Патент Російської Федерації №2140140 кл. А01С 7/20, бюл. №30, 1999р.]. Сошник складається із стояка, на якому закріплена лапа культиваторна і два щитки та насіннєпровід з вмонтованим відбивачем.

Метою запропонованої корисної моделі є забезпечення кращого розподілу насіння по всій ширині захвату сошника і покращення рівномірності його розташування на площі поля [А. С. СРСР №517282 кл. А01С 7/20, опубліковане в БН №22, 1976р.], а також підсів трав з одночасним ущільненням ґрунту.

В основу корисної моделі поставлена задача вдосконалення сошника, в якому, застосувавши коток культиваторну лапу для висіву зернових культур та для підсіву насіння трав, забезпечується посів зернових культур з одночасним підсівом трав.

Задачею корисної моделі є вдосконалення сошника, задля поліпшення зручності у користуванні та зменшення затрат праці, а за рахунок цього висока ефективність по затратах часу.

Поставлена задача вирішується тим, що пропонується сошник принципово нової конструкції. Сошник для сівби насіння зернових культур підґрунтового-розкидним способом з одночасним підсівом насіння трав складається, з стояка до якого прикріплено культиваторну лапу з камерою розсіву. У верхній частині сошника до стояка за допомогою кронштейна і паралелограмної підвіски, прикріплено коток. До підвіски також під'єднано повідки, до яких закріплено культиваторну лапу з камерою розсіву для висіву насіння трав. На паралелограмній підвісці змонтовано пружину і гвинтовий механізм.

Суттєві ознаки корисної моделі, що викладені у формулі корисної моделі, направлені на забезпечення поліпшення роботи сошника підґрунтового-розкидного посіву насіння зернових культур з підсівом трав, а також рівномірного розподілу насіння по всьому дну борозни.

Суть корисної моделі пояснюється кресленнями, де зображені:

- на Фіг.1 - схема сошника у фронтальній площині;
- на Фіг.2 - вид зверху сошника.

Запропонований сошник (Фіг.1) для сівби насіння зернових культур підґрунтового-розкидним способом з одночасним висівом насіння трав складається з стояка 3 до якого прикріплено культиваторну лапу 1 з камерою розсіву 2. У верхній частині сошника до стояка 3 за допомогою кронштейна 4 і паралелограмної підвіски 5, прикріплено коток 7. До підвіски 5 також під'єднано повідки 9 (Фіг.2), до яких закріплено культиваторну лапу 12 з камерою розсіву 11 для висіву насіння трав. На паралелограмній підвісці 5 змонтовано пружину 6 і гвинтовий механізм 8.

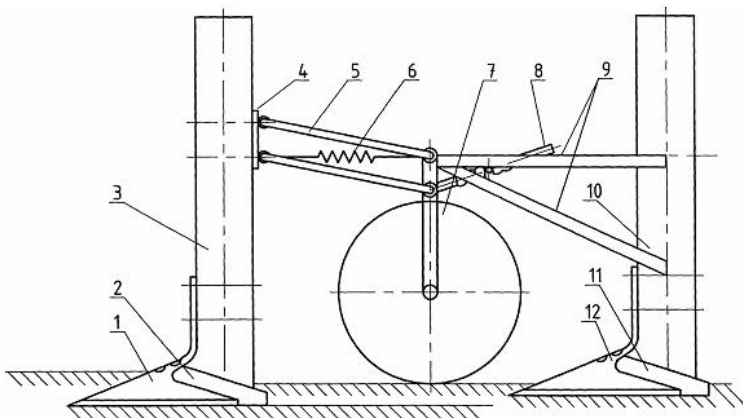
Запропонований сошник для підґрунтового-розкидного способу сівби зернових культур та висіву трав працює слідуючим чином: під час руху стояків 3 і 10 з культиваторними лапами 1 і 12 вперед, насіння із насіннєпроводів поступає у стояки 3 і 10 і попадає в камеру розсіювання, де рівномірно розподіляється по всій ширині захвату сошників.

При подальшому русі сошника дно борозни з висіяним насінням закривається ґрунтом. Прикочувальний коток 7, що рухається слідом, ущільнює засіяну ділянку, покращуючи тим самим контакт насіння з ґрунтом, а одночасно і забезпечує краще входження культиваторної лапи 12 в ущільненому ґрунті, куди і висівається насіння трав.

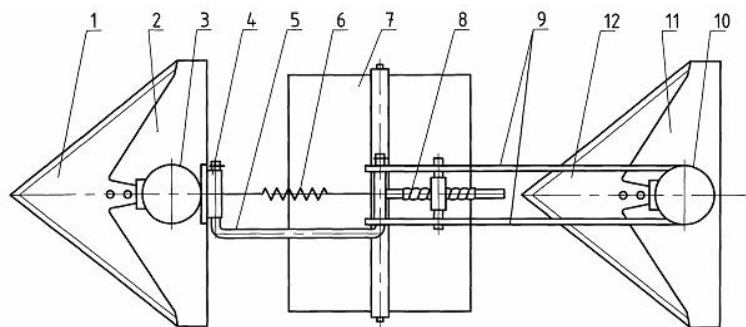
Паралелограмна підвіска 5 забезпечує паралельне переміщення прикочувального котка 7 і культиваторної лапи 12 відносно ґрунту, що дає змогу більш точно копіювати поверхню поля і витримувати встановлену глибину заробки насіння трав.

Пружина 6 забезпечує постійний контакт прикочувального котка 7 з ґрунтом, а, як наслідок, і стійкість ходу культиваторної лапи 12.

Гвинтовий механізм 8 дає змогу регулювати глибину ходу культиваторної лапи 12 відносно прикочувального котка 7.



Фіг. 1



Фиг. 2