

ՀՀԿՐԹՈՒԹՅԱՆ ԵՎ ԳԻՏՈՒԹՅԱՆ ՆԱԽԱՐԱՐՈՒԹՅՈՒՆ ՀԱՅԱՍՏ
ԱՆԻ ԱԶԳԱՅԻՆ
ԱԳՐԱՐԱՅԻՆ ՀԱՄԱԼՍԱՐԱՆ ԳՅՈՒՂԱՏՆՏԵՍԱԿԱՆ ՄԵՔԵՆԱՆ
ԵՐԻԱՄԲԻՈՆ

ՊԱՐԱՐՏԱՑՄԱՆ, ՀԻՎԱՆԴՈՒԹՅՈՒՆՆԵՐԻ ԴԵՄ ՊԱՅՔԱՐԻ ԵՎ ԿԵՐԻ ԿՈՒՏԱԿՄԱՆ ՄԵՔԵՆԱՆԵՐ

ՄԵԹՈԴԱԿԱՆ ՑՈՒՑՈՒՄՆԵՐ ԳՅՈՒՂԱՏՆՏԵՍԱԿԱՆ
ՄԵՔԵՆԱՆԵՐ ԱՌԱՐԿԱՅԻ ԼԱԲՈՐԱՏՈՐ ԱՇԽԱՏԱՆՔՆԵՐԻ
ԿԱՏԱՐՄԱՆ, ՈՒՍՈՒՄՆԱ-ԱՐՏԱԴՐԱԿԱՆ ՊՐԱԿՏԻԿԱՆԵՐԻ
ԿԱԶՄԱԿԵՐՊՄԱՆ, ԳԱՄԿ-Ի ԽՈՐՀՐԴԱՏՈՒՆԵՐԻ ԵՎ
ՖԵՐՄԵՐԱՅԻՆ ՏՆՏԵՍՈՒԹՅՈՒՆՆԵՐԻ ՀԱՄԱՐ



ԵՐԵՎԱՆ
ՀԱԱՀ
2015

ՀՏԴ 631.3 (072)

ԳՄԴ 40.72

Ե 597

Աշխատանքը հավանության է արժանացել գյուղատնտեսական մեքենայացման և ավտոմոբիլային տրանսպորտի ֆակուլտետի գիտական խորհրդի կողմից (16.01.2015թ., արձանագրություն 4):

Խմբագիր՝ Ս. ՄՍՐՅԱՆ

ԵՍՈՅԱՆ Ա.Ս.

Ե 597 Պարարտացման, հիվանդությունների դեմ պայքարի և կերի կուտակման մեքենաներ: Մեթոդական ցուցումներ գյուղատնտեսական մեքենաներ առարկայի լաբորատոր աշխատանքների կատարման, ուսումնա-արտադրական պրակտիկաների կազմակերպման, ԳԱՄԿ-ի խորհրդատուների և ֆերմերային տնտեսությունների համար/Ա.Ս.ԵՍՈՅԱՆ, Հ.Դ.ՄԿՐՏՉՅԱՆ. –Եր.: 2015. -46 էջ:

Աշխատանքը նախատեսված է «Գյուղատնտեսության մեքենայացում», «Գյուղատնտեսական մեքենաներ և սարքավորումներ» մասնագիտությունների ուսանողների, ԳԱՄԿ-ի խորհրդատուների և ֆերմերային տնտեսությունների համար:

ՀՏԴ 631.3 (072)

ԳՄԴ 40.72

ISBN 978-9939-54-818-0

©ԵՍՈՅԱՆ Ա.Ս., 2015

©ՄԿՐՏՉՅԱՆ Հ.Դ., 2015

©Հայաստանի ազգային ազրարային համալսարան, 2015

ԿԱԽՈՎԻ FS 500 ՀԱՆՔԱՅԻՆ ՊԱՐԱՐՏԱՆՅՈՒԹԱՑՐԻՉ

Կախովի FS 500 հանքային պարարտանյութացրիչը նախատեսված է հանքային պարարտանյութերի, դոլոմիտի, կրի փոշեքիմիկատների համատարած ցրման և սիդերատների ցանքի համար:

Պարարտանյութացրիչը կախվում է 0,6-1,4տ դասի տրակտորներից: Բանող օրգաններն իրենց շարժահաղորդումն ստանում են տրակտորի հզորության անջատման լիսեռից, կարդանային փոխանցումով:

Կախովի FS 500 հանքային պարարտանյութացրիչը ագրեգատավորվում է հետևյալ տրակտորների հետ

0,6տոդաս – T-25A, T-30A,

0,9տոդաս - T-40A, T-40AM,

1,4տոդաս – MT3 բոլորմոդիֆիկացիաներն IOM3-6AJL:

Տեխնիկական տվյալներ

Պարարտանյութացրիչի տեխնիկական տվյալները ներկայացված են աղյուսակ 1-ում:

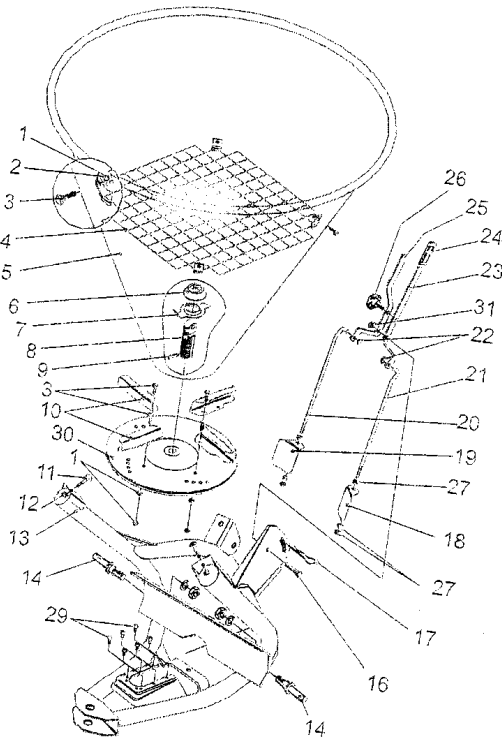
Աղյուսակ 1.

№ Հ/հ	Անվանումը	Նշանակությունը
1	2	3
1	Ագրեգատավորման եղանակը	Կախովի
2	Աշխատանքային օրգանի տեսակը	Ռոտորային ցրիչ
3	Ընդգրկման լայնությունը, մ	6-18
4	Բեռնատարողությունը, կգ	450
5	Բանվորական արագությունը, կմ/ժ	3-16
6	Արտադրողականությունը 1ժամ մաքուր աշխատանքի համար, հա/ժ	3-16
7	Պարարտանյութացրման նորման, տ/հա	0,4-2,0
8	Զանգվածը, կգ	400
9	Սպասարկող անձնակազմ	տրակտորիստ
10	Ծառայության ժամկետը, տարի	6

Կախովի FS 500 հանքային պարարտանյութագրիչի
կառուցվածքը և աշխատանքը

Պարարտանյութագրիչը բաղկացած է հատած բուրգի տեսքով բուններից 5, բունների աղջնի և հետին պատերի վրա տեղակայված են կամարաքանդ շրջանակներ 3, որոնք աշխատանքի ժամանակ կատարում են տատանողական շարժում: Բունները ծածկված է ցանցով 2՝ խոշոր մասնիկները անջատելու համար և ծածկոցով 1՝ պարարտանյութը խոնավությունից և քամուց պահպանելու համար:

Չափավորիչ հարմարանքը կազմված է զսպանակային մեղմիչներից 8 և երկու շրջվող փականներից 6,7 : Ցրման նորման կարգավորվում է ձեռքի լծակով՝ 25 դոզավորող փականների միջև ձեռքի մեծությունը փոփոխելով:



Նկ.1. FS 500 պարարտանյութագրիչի կառուցվածքային սխեման:

Պարարտանյութացան ապարատը բաղկացած է պողպատե զիզգագածն, կոր հարթ ձողերից 20, 21 անշարժ հատակից, նավդանից 10 և կենտրոնախույս ցրող սկավառակից 30:

Պողպատե զիզգագ հարթաձողը 20 կախված է տատանվող լիսեռից 9 և տատանողական շարժում է կատարում կամարաքանդների հետ միասին: Տատանման ամպլիտուդը կարգավորվում է՝ երկբազուկ լծակի 25 վրա շարժաթևի 18 դիրքը հեղույս 27 տեղակայելով:

Կենտրոնախույս սկավառակը 30 պտտվում է 540պտ/րոպ արագությամբ և թիակներով ցրում է նավդանից 10 իրենց վրա ընկած պարարտանյութը:

Մեքենայի աշխատանքն ընթանում է հետևյալ կերպ: Ագրեգատի շարժման ժամանակ շարժումը հզորության անջատման լիսեռից (ՀԱԼ) տրվում է կենտրոնական գանձիչին, իսկ այնուհետև շղթայավոր փոխանցումով և կոնական գանձիչով ցրող սկավառակին 30: Կենտրոնական գանձիչից շուռտվիկ-շարժաթևային մեխանիզմով և երկթև լծակով 25 շարժումը հաղորդվում է ճոճալիսեռին 9, որից լծակների և կախոցների միջոցով սնող հարմարանքի ցանող շերտաձողին: Շերտաձողը կամարաքանդների 3 հետ սինխրոն կատարում է հետադարձ-համընթաց շարժում: Ցրող շերտաձողիտատանման ամպլիտուդը կարգավորվում է երկթև լծակի 25 բազուկի փոփոխումով: Պարարտանյութը բունկերից 5 չափավորող հարմարանքի 8 փականներով 6, 7 ցանող շերտաձողի միջոցով մատուցվում են ցրող սկավառակի 30 վրա, որն էլ այն ցրում է դաշտում:

Կախովի FS 500 հանքային պարարտանյութացրիչի աշխատանքի նախապատրաստում և որակի հսկում

Պարարտացման նպատակն է հողի բերրիության վերականգնումը և գյուղատնտեսական մշակաբույսերի բերքատվության բարձրացումը:

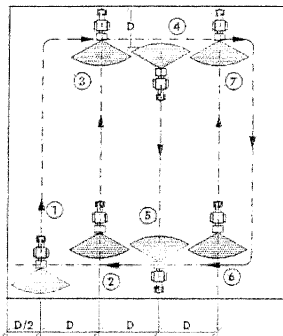
Երկարատև պահված պարարտանյութն օգտագործելուց առաջ անհրաժեշտ է մանրացնել: Մասնիկների չափերը պետք է լինեն 5մմ-ից ոչ ավել, իսկ 1մմ-ից պակաս մեծության մասնիկների պարունակությունը ամբողջ զանգվածում՝ ոչ ավել 6%: Պարարտանյութը չպետք է պարունակի կողմնակի կոշտ առարկաներ և իրեր:

Հանքային պարարտանյութերի մատուցման չափի թույլատրելի շեղումն առաջադրված նորմայից պետք է լինի մինչև $\pm 5\%$, իսկ ըստ ընդգրկման լայնության բաշխման անհամաչափությունը՝ $\pm 15\%$:

Պարարտանյութի մատուցման կարգավորումն ըստ առաջադրված նորմայի կատարվում է գործարանային հրահանգով կազմված աղյուսակի համաձայն, որտեղ ցույց է տրված պարարտանյութի որոշակի զանգածի մատուցման չափը՝ կախված մեքենայի շարժման արագությունից և ընդգրկման լայնությունից: Արտադրության պայմաններում այդ ցուցանիշները կարող են աղյուսակային արժեքներից տարբերվել, ուստի անհրաժեշտ է մինչև դաշտ դուրս գալը պարարտանյութի ցրման նորման որոշել նաև անալիտիկ եղանակով:

Հանքային պարարտանյութերի ցրման հավասարաչափությունն ըստ ընդգրկման լայնության կարելի է ապահովել՝ սկավառակի վրա պարարտանյութի թափման տեղը ուղղորդների միջոցով փոփոխելով: Պարարտանյութի ցրման որակը գնահատում են ըստ ցրման չափի պահպանման և ամբողջ ընդգրկման լայնությամբ ու գոնի երկարությամբ պարարտանյութի բաշխման հավասարաչափության:

Ցրման նորմայի փորձնական ստուգում կատարելու նպատակով չափավորող հարմարանքի լծակը դրվում է աղյուսակային ծախսի նորմայի վրա: Այդ նպատակի համար հանվում է սկավառակի շարժաբեք շղթան և չափավորիչի տակ դրվում տարողություն, այնուհետև միացվում է փոխանցումը, ապա 1-2 բուպեից հետո կշռվում տարողության մեջ լցված պարարտանյութը, որի զանգվածը պետք է համապատասխանի տեսականորեն հաշվարկված արժեքին:



Նկ. 2. FS 500 պարարտանյութացրիչով տրակտորային ագրեգատի շարժման ընտրված եղանակի ու հանքային պարարտանյութի ցրման տեխնոլոգիական սխեման:

Պարարտանյութացրման մեքենայացված աշխատանքի օպերացիոն տեխնոլոգիան

Պարարտանյութացրիչ ագրետատը, նախքան դաշտ դուրս գալը, պետք է նախապատրաստել, որի ժամանակ կատարում են հերթական տեխնիկական սպասարկում, համալրում, կարգավորում մատուցման նորման և այլն: Կարևոր հանգամանք է նաև դաշտի նախապատրաստումը, որը կախված է պարարտանյութի ցրման ընտրված սխեմայից և շարժման եղանակից: Ընդհանրապես պարարտանյութի ցրման համար գոյություն ունեն հետևյալ հիմնական սխեմաները՝ հարահոտ, երբ պարարտանյութի փոխադրումը և ցրումը կատարվում է միևնույն ագրեգատով, վերացումով, երբ ագրեգատը դաշտում անընդհատ աշխատում է և այլ փոխադրամիջոցով պարարտանյութը փոխադրում են և գոնում այն լցավորում, վերաբեռնումով, երբ նախապես պարարտանյութը տեղափոխվում է դաշտ, կույտավորվում կամ թողնում են կցասայլի թափքում, պարարտանյութացան ագրեգատը մոտենում է կույտին կամ կցասայլին և բարձվում:

Դաշտի նախապատրաստման աշխատանքների մեջ մտնում են շրջադարձային գոտիների առանձնացումը, լցավորման կետերի տեղերի և հեռավորության որոշումն ու նշումը: Հանքային պարարտանյութի մատուցման ժամանակ ագրեգատի հիմնական շարժման եղանակը մաքրքաձևն է, սակայն փոքր հողակտորներում նպատակահարմար է կիրառել վերածածկումով շարժման եղանակը:

Աշխատանքի անվտանգության պահանջները

Մինչև պարարտանյութացրման տեխնոլոգիական գործընթացի իրականացումը ստուգվում է մեքենայի տեխնիկական վիճակը և վերացվում նկատված թերությունները: Հատուկ ուշադրություն է դարձվում և հուսալի ամրացվում պարարտանյութացրիչի այն մասերը, որոնք կարող են առաջացնել տեխնիկական խախտումներ և վթարային իրավիճակներ: Պարարտանյութացրիչի առանձին հանգույցների տեխնիկական խնամքը կատարել բանող օրգանի իջեցված վիճակում: Խնամքից հետո տրակտորիստը գործարկում է շարժիչը, ստուգում ցրման ապարատի աշխատանքը և մյուս հիմնական հանգույցները: Բացահայտված թերություններն անմիջապես վերացվում են:

Արգելվում է գերազանցել թույլատրելի բանվորական և փոխադրական արագությունները, աշխատել մեծ թեքությունների վրա:

Տրակտորիստը պետք է հատուկ ուշադրություն դարձնի աշխատատեղի, շրջադարձային գոտիների, սպասարկող տեխնիկայի, անցումների և այլ խոչընդոտների վրա, որոնք կարող են դժբախտ դեպքերի պատճառ դառնալ: Գիշերվա ժամերին տրակտորիստին արգելվում է կախովի պարարտանյութացրիչով աշխատել մշակվող դաշտերում, որոնք գտնվում են թեք լանջերի վրա: Երկարատև կանգառի դեպքում չի թույլատրվում կախովի պարարտանյութացրիչը պահել փոխադրական վիճակում:

1.ՕՏ-800 ԿԱԽՈՎԻ ՍՐՍԿԻՉԻ ԿԱՌՈՒՑՎԱԾՔԸ

Կախվող սրակիչը նախատեսված է ծխախոտի, հացահատիկի, եգիպտացորենի, կարտոֆիլի և բանջարային այլ մշակաբույսերի հիվանդությունների և վնասատուների դեմ պայքարի համար: Բույսերի բարձրությունից կախված՝ կարելի է փոշիացնող ծայրապանակները տեղակայել տարբեր բարձրությունների վրա՝ հարկաշարքային սրակման համար: Այն կարող է աշխատել մինչև 15° թեքությունների վրա:

Սրակիչը (նկ.1) բաղկացած է կրող շրջանակից 3, որին հողակապերով ամրացված են չորս հատ դաշտային ձողեր՝ փոշեարարների և ռետինե ճկախողովակների ամրացման համար: Դաշտային ձողերը ծավելելով (հողակապերի օգնությամբ) կրող շրջանակի նկատմամբ՝ մեքենան բերում են տրանսպորտային վիճակի:

Կրող շրջանակի 3 վրա ամրացված է թունաքիմիկատի բաքը 10: Բաքի առջևի մասում գտնվում է թունաքիմիկատի մակարդակի ցուցիչ խողովակը:

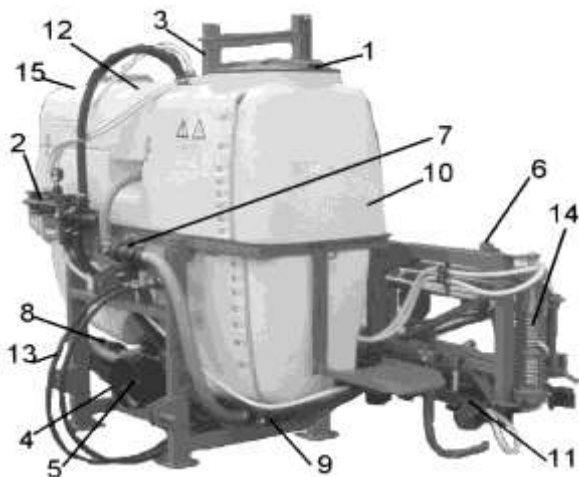
Բաքի կափարիչի վրա տեղակայված է թունաքիմիկատի լուծման և նախնական զտման հարմարանքը, որն ունի զամբյուղ-մաղ և բաքի հատակին գտնվող ծայրափողակ:

Բաքի հատակին գտնվում է թունաքիմիկատի դատարկման փականը 9: Բաքի ստորին մասում՝ կրող շրջանակի վրա տեղակայված է պոմպը՝ 5 իր պատյանով 4 և ներծծող գոխիչով 8:

Կրող շրջանակի հետնամասում ամրացված է դաշտային ձողերի սայլակը: Ձողերի սայլակը մետաղաձուլանով միացված է ձեռքի կարապիկին, որով կարգավորում են փոշեարարների բարձրությունը

դաշտի մակերևույթի նկատմամբ՝ կախված մշակաբույսերի բարձրությունից:

Դաշտային ձողերի սևեղված վիճակը շարժման ուղղության նկատմամբ ապահովվում են կառուցվածքում նախատեսված հատուկ զսպանակները 14:



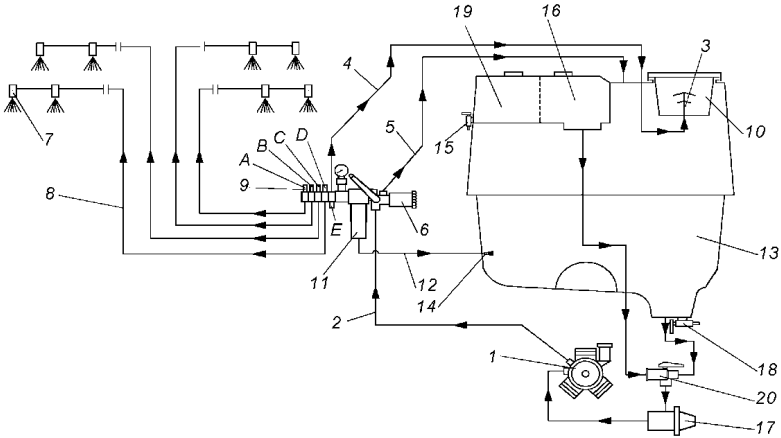
Նկ.1 Սրակիչի ընդհանուր տեսքը:

1-բաքի կափարիչ, 2-կառավարող փական, 3-կրող շրջանակ, 4-պատյան, 5-պոմպ, 6-բռնակ՝ նախագգուշացնող-լուսավորող սարքավորումների ամրացման համար, 7-եռաբաշխիչ փական, 8-ներծծող գոիչ, 9-բացթողման փական, 10-թունաքիմիկատի բաք, 11-դաշտային ձողի միջնամաս, 12-մաքուր ջրի բաք (մեքենայի լվացման համար), 13-կարապիկ, 14-հողակապ, 15-մաքուր ջրի բաք (ձեռքերի լվացման համար):

2. Կախվող սրակիչի տեխնոլոգիական սխեման և աշխատանքի սկզբունքը

Սրակիչի տեխնոլոգիական սխեման պատկերված է նկ.2-ում: Սրակման աշխատանքային գործընթացը կատարվում է հետևյալ կերպ: Բանվորական հեղուկը, բաքից 10 խողովակով եռաբաշխիկի 20 և գոիչի 17 միջով անցնելով, մտնում է պոմպ 1 և ճնշման տակ մղվում գոիչ 11,

անցնելով ճնշման կարգավորիչով՝ 6 մուտք է գործում լծակային փականներ 9 և այնտեղից ճկախողովակներով 8՝ ծայրապանակներ (փոշեարարներ) 7: Ավելցուկ բանվորական հեղուկը (թունաքիմիկատը) ճկուն խողովակներով 4,12 վերադառնում է թունաքիմիկատի բաք 13:



Նկ.2. Կախվող սրսկիչի տեխնոլոգիական սխեմա:

1-պոմպ, 2-մղող ճկախողովակ, 3-թունաքիմիկատների լուծման հարմարանք, 4, 8, 12-ճկախողովակներ, 5-ավելցուկ հեղուկի խողովակ, 6-ճնշման կարգավորիչ, 7-փոշեարարներ, 9-լծակավոր փականներ, 10-զամբյուղաձև մաղ, 11-ինքնամաքրվող գոտիչ, 13-բաք, 14-հիդրավլիկական խառնիչ, 15-ձեռքերի վազման մաքուր ջրի ծորակ, 16-մեքենայի վազման մաքուր ջրի բաք, 17-ներծծման գոտիչ, 18-դատարկման ծորակ, 19- ձեռքերի վազման մաքուր ջրի բաք, 20-եռաբաշխիչ փական:

Տեխնիկական բնութագիր

- Ընդգրկման լայնությունը(դաշտային ձողի երկարությունը)՝ 12 մ
- Բանվորական սեկցիաների թիվը՝ 5
- Բանվորական սեկցիաների երկարությունը՝ 2,5-2,5-2-2,5-2,5 մ
- Փոշեարարների միջև հեռավորությունը՝ 50 սմ
- Դաշտային ձողերի բարձրության կարգավորման սահմանները՝ 50-140 սմ,

- Մրակիչի բաքի տարողությունը՝ 800 լ
- Աշխատանքային ճնշումը՝ 0,1-1,0 ՄՊա
- Թունահեղուկի ծախսը՝, մինչև 1350 լ/ժ
- Տրակտորի դասը՝ 0,9
- Աշխատանքային արագությունը՝ 2-10 կմ/ժ:

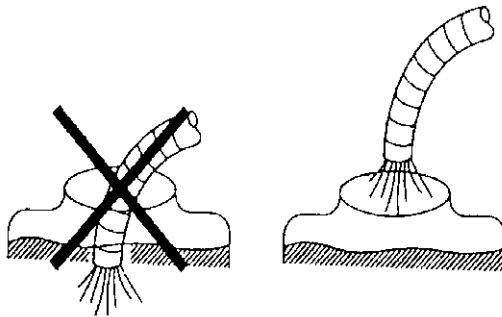
3. Մրակիչի նախապատրաստումը աշխատանքի

Մրակիչի աշխատանքի նախապատրաստումը ներառում է՝

- կատարել արտաքին զննում և վերացնել նկատված թերությունները,
- ստուգել բոլոր հանգույցների և մեքենամասերի յուղման վիճակը,
- ստուգել բոլոր միացությունների ամրացման վիճակը,
- ստուգել պոմպի յուղի մակարդակը, անհրաժեշտության դեպքում ավելացնել:

4. Բաքի լցումը ջրով

Բաքում ջուրը լցնել ձկուն խողովակով՝ օգտագործելով միայն մաքուր ջուր: Ջրով լցնել նաև ձեռքերի լվացման և համակարգի լվացման ջրի բաքերը: Արգելվում է ձկուն խողովակը մտցնել բաքի մեջ, ինչպես ցույց է տրված սխեմայում:

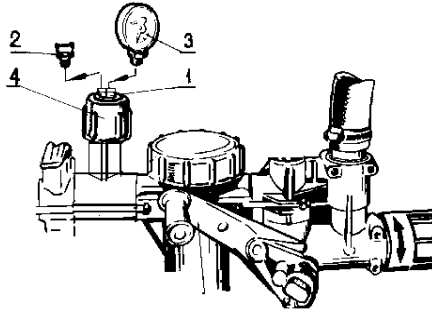


Նկ.3 ձկուն խողովակով բաքի մեջ ջուր լցնելու սխեման:

5. Սրակիչի առաջին գործարկումը

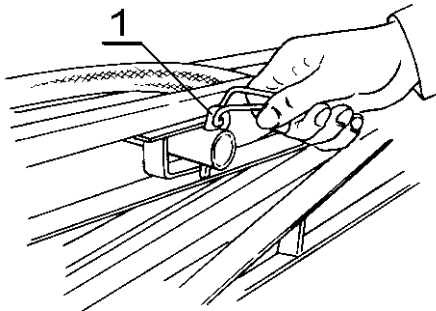
Նոր գնված սրակիչը գործարկումից առաջ հարկավոր է նախապատրաստել.

- բաքից դուրս բերել բոլոր չտեղակայված սարքերը,
- տեղակայել մանոմետրը նկ. 4-ում պատկերված սխեմային համապատասխան,



Նկ.4. Մանոմետրի տեղակայման սխեման

Դաշտային ձողերը բերել աշխատանքային վիճակի ստորև բերված սխեմային համապատասխան:

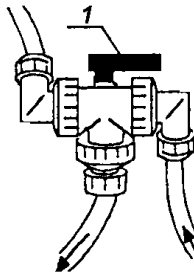


Սրակիչը տրակտորին միացնելուց հետո անհրաժեշտ է կատարել համակարգի լվացում մաքուր ջրով: Դրա համար հանել բոլոր գոիչները (ֆիլտրերը) և փոշեարարները: Բաքը լցնել մոտ 300 լ ջուր և բացել բոլոր ծորակները, որպեսզի ջուրը հոսի դաշտային ձողերի վրա

տեղակայված փոշեարարներ: Գործի դնել պոմպը և աշխատեցնել մոտ 1 րոպե: Դադարեցնել պոմպի աշխատանքը: Համակարգը լվանալուց հետո տեղակայել հանված գոիչները և փոշեարարները: Նորից գործի դնել պոմպը և ստուգել ու կարգավորել բանվորական ճնշման հաստատունությունը, փոշեարարների աշխատանքի որակը, հիդրավլիկական խառնիչի աշխատանքը և ամբողջ համակարգի հերմետիկությունը: Կաթոցների առկայության դեպքում դրանք վերացնել:

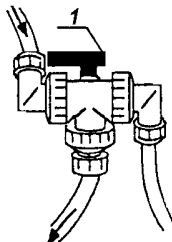
6. Եռաբաշխիչ փականի աշխատանքը

Համակարգի լվացման ժամանակ եռաբաշխիչ փականի բռնակի դիրքը պատկերված է նկ. 5 –ում:



Նկ. 5. Եռաբաշխիչ փականի բռնակի դիրքը համակարգի մաքուր ջրով լվանալիս: 1-փականի բռնակ:

Սրսկման աշխատանքներ կատարելիս եռաբաշխիչ փականի բռնակի դիրքը պատկերված է նկ. 6 –ում:

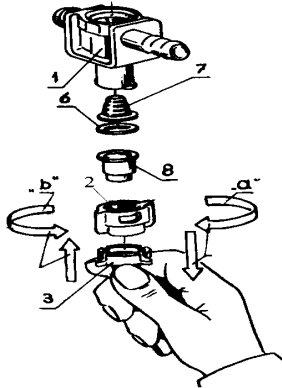


Նկ. 6. Եռաբաշխիչ փականի բռնակի դիրքը սրսկման ժամանակ:
1- փականի բռնակ:

7. Փոշեարարի տեղակայումը

Մեկ հեկտարի արևկան նորման կարգավորում են երեք պարամետրերի փոփոխումով՝ փոշեարարների փոփոխմամբ, թունաքիմիկատի մղման ճնշման փոփոխմամբ և ագրեգատի շարժման արագության փոփոխմամբ:

Փոշեարարն ընտրելուց հետո դաշտային ձողերի վրա այն տեղակայում են նկ. 7-ում պատկերված սխեմային համապատասխան:



Նկ. 7. Փոշեարարի տեղակայման սխեմա
1-փոշեարարի իրան, 2-գոտիչ, 3-խցվածք, 4-փոշեարար, 5-կափարիչ, 6- հատուկ բանալի:

8. Հնարավոր խափանումներն ու դրանց վերացումը

Աղյուսակ 2-ում բերված են հաճախակի հանդիպող խափանումներն ու վերացման եղանակները:

Աղյուսակ 2

Խափանումները	Պատճառները	Վերացումը
1	2	3
Պոմպի աշխատանքի ժամանակ կատարված անփականի բացված կումի եղուկը փոշեարարների նշխմատուցվո	Պոմպի փականների վնասում կամ սխալ տեղակայում	Ստուգել և անհրաժեշտության դեպքում փոխել և ճիշտ տեղակայել

ւմ		
Մանուներում ճնշում ըընկնում է նհնարավոր չէ այն կայունացնել	Կեղտոտվել է մոդոլ գտիչը	Մաքրել կամ փոխել գտիչը
	Վնասվել է ճնշման տակ գտնվող ճկախողովակը	Փոխել ճկախողովակը
	Փոշեարարների կցափողերի մաշ կամ անհամապատասխանություն	Փոխել կցափողերը, եթե հեղուկի ելքը 10 % տարբերվում է սահմանվածից
Մանուների սլաքը թրթռում է չափից ավելի	Համակարգում օդի առկայություն	Ստուգել ճկախողովակների միացման հերմետիկությունը
		Փոխել պոմպի մեմբրանը
Փոշեարարներից հեղուկի շիթի անհամաչափություն	Պոմպի կողմից ոչ բավարար ճնշման ապահովում	Ստուգել և ավելացնել պոմպի ճնշումը
Պոմպն աղմկում է	Պոմպում յուղի մակարդակի նվազումը	Ստուգել յուղի մակարդակը և ավելացնել
Յուղի մեջ հեղուկի առկայություն	Վնասվել է պոմպի մեմբրանը	Ստուգել և փոխել պոմպի մեմբրանը

9. Յուղում

Մրսկիչի յուղումը կատարել համաձայն աղյուսակ 3-ի:

Աղյուսակ 3

h/h	Յուղման կետերը	Յուղի կամ քսանյութի մակնիշը	Յուղման հաճախությունը	Ծանոթություն
1.	Մեմբրանային պոմպ UDOR ֆիրմայի	GL-4 80W/90 (TM-4)	Առաջին անգամ 50ժ աշխատանքից հետո, այնուհետև 300-	Հետևել յուղի մակարդակաչափին

			350ժ աշխ. հետո	
2.	Կառավարող փականի մանուկտրի տատանումների մարիչ	GL-4 80W/90 (TM-4)	Տարին մեկ անգամ նորոգման ժամանակ	-
3.	Դաշտային ձողերի հողակապերը և սահող մակերևույթները	սոլիդոլ	40 ժամ աշխատանքից հետո	-

10.Սրակիչի սպասարկումը սեզոնի ավարտից հետո

Սեզոնի ավարտից հետո սրակիչը անհրաժեշտ է մաքրել փոշուց, կեղտից և քիմիական նյութերից:

Պոմպից դատարկել թունահեղուկը: Բոլոր փոշեարարները և խողովակները լվանալ մաքուր ջրով և փչահարել սեղմած օդով:

ԿԱԽՈՎԻ KC-Փ-2,1Ե ԽՈՏՀՆՁԻՉ

1.1. Կախովի KC-Փ-2,1Ե խոտհնձիչը աշխատում է բոլոր կլիմայական պայմաններում և նախատեսված է բնական ու ցանովի խոտաբույսերը հնձելու համար:

1.2. Կախովի KC-Փ-2,1Ե խոտհնձիչը ագրեգատավորվում է հետևյալ տրակտորների հետ:

0,6տոնաս – T-25A, T-30A,

0,9տոնաս - T-40A, T-40AM,

1,4տոնաս – MT3 բոլորմողիֆիկացիաներն ԿՈՄ3-6ԱԼ:

1.3. KC-Փ-2,1Ե հնձիչը երաշխավորվում է շահագործել հարթ տարածքներում:

1. Տեխնիկական տվյալներ

Խոտհնձիչի տեխնիկական տվյալները ներկայացված են աղյուսակ 1-ում:

Աղյուսակ 1.

№ Հ/հ	Անվանումը	Նշանակությունը
1	2	3

1	Մեքենայի տեսակը	Կախովի
2	Կառուցվածքային զանգվածը, կգ	220
3	Բանվորական ընդգրկման լայնությունը, մ	2,1±0,06
4	Արտադրողականությունը 1 ժամ մաքուր աշխատանքի դեպքում, հա/ժամ	0,95-1,70
5	Աշխատանքային արագությունը, կմ/ժ	5-9
6	Փոխադրական արագությունը, կմ/ժ, ոչ ավել	30
7	Ճանապարհային լուսածերպը, մմ, ոչ պակաս	350
8	Կտրող ապարատի տեսակը	Սեզմենտամատնավոր
9	Ագրեգատի գաբարիտային չափերը, մմ Բանվորական դիրքում. երկարություն լայնություն բարձրություն Փոխադրական դիրքում. երկարություն լայնություն բարձրություն	T-25A տրակտորի հետ 4310 3940 2520 4310 2220 2620
10	Կտրման բարձրությունը, սմ	4-10
11	Արտակենտրոն լիսեռի պտտման հաճախությունը (տրակտորի ՀԱԼ-ի 520-562 պտ/րոպ հաճախության դեպքում) պտ/րոպ	932-1007
12	Կտրող ապարատի մատի քայլը, մմ	76,2
13	Դանակի ընթացքը, մմ	76,0
14	Հաղորդակի պահանջվող հզորությունը, կՎտ, ոչ ավելի	4,0
15	Սպասարկող անձնակազմ	տրակտորիստ
16	Ծառայության ժամկետը (տեխնիկական և շահագործման հրահանգ-պահանջների պահպանման դեպքում), տարի	6

2. Խոտհնձիչի կառուցվածքը և աշխատանքը

2.1. KC-Փ-2,1Ե խոտհնձիչը (նկ.1) բաղկացած է կտրող ապարատից 4, քարշային ձգաձողից 6, շարժաթևից 5, հաղորդակով շրջանակից 7, սեգմենտամատնավոր կտրող ապարատի բարձրացման մեխանիզմից 1 և կարդանային փոխանցումից 8:

2.2. Խոտհնձիչի կինեմատիկական և գլորման առանցքների դասավորության սխեմաները ներկայացված են նկ.2-ում, իսկ տեխնոլոգիական սխեման՝ նկ.3-ում:

2.3. Տրակտորի բանարկման մեխանիզմի (ՀԱԼ) միացման դեպքում պտտական շարժումը կարդանային փոխանցումով հաղորդվում է երկու գնդիկավոր առանցքակալների 1 (նկ.2) վրա տեղակայված հնձիչի հզորության ընդունման լիսեռին: Հզորության ընդունման հետ կոշտ կերպով ամրացված տանող փոկանիվը սեպաձև փոկերի 4 ու ապահովիչ ագույցի 9 միջոցով պտտական շարժումը փոխանցում է գնդիկավոր առանցքակալների 5 վրա տեղակայված արտակենտրոնի լիսեռին: Լիսեռի վրա կոշտ կերպով ամրացված արտակենտրոնը պտտական շարժումը ձևափոխում է կտրող ապարատի դանակի և շարժաթևի համընթաց – հետադարձ շարժման:

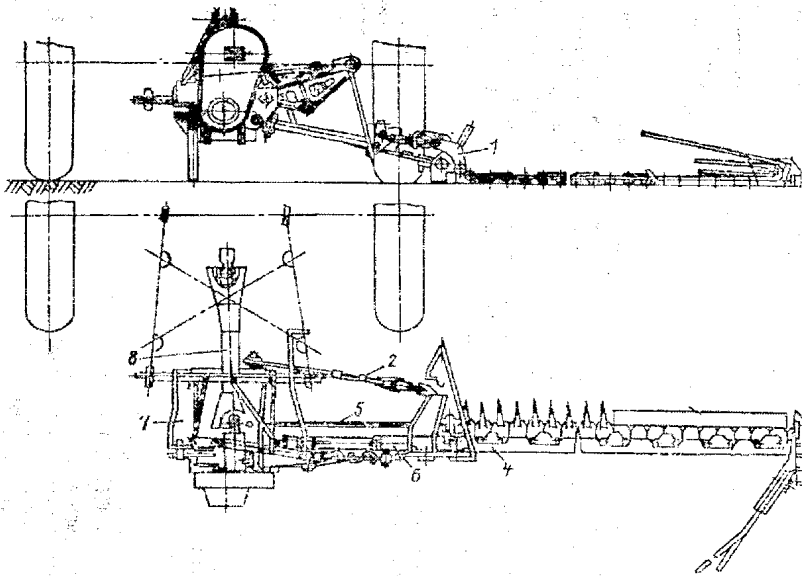
2.4. Կախովի խոտհնձիչով տրակտորային ագրեգատի առաջընթաց շարժման ժամանակ տրակտորի ՀԱԼ-ից գանձիչով և արտակենտրոն մեխանիզմով դանակը բանարկվում է, մատներով ցողուններն առանձնանում են և մտնում միջմատնային տարածություն, որտեղ դրանք սեգմենտով թեքվում են դեպի մատը, սեղմվում և կտրվում կտրող գույգով: Կտրված ցողունները պառկում են կտրող ապարատի հետևից, իսկ թևատախտակը դրանք հրում է մի կողմ՝ տեղ բացելով հաջորդ ընթացքի ժամանակ հնձիչի նորմալ աշխատանքի ապահովման համար (նկ.3):

2.5. Շարժաթևի եզրային դիրքերում դանակի սեգմենտների միջնամասերը պետք է հասնեն մինչև մատների միջնամասեր: Դրան հնարավոր է հասնել գլխիկի իրանի պտտման շնորհիվ շարժաթևի 5 (նկ.1) երկարության փոփոխման ճանապարհով: Դանակի վերավազքը արտաքին մաշիկների ուղղությամբ չի թուլատրվում, քանի որ այդ դեպքում կտրող ապարատը ուղղաձիգ փոխադրական դիրքում տեղակայելիս շարժաթևը ենթարկվում է հորիզոնական ուղղությամբ տարածվող ճնշման ազդեցությանը:

2.6. Խոտհնձիչի նորմալ աշխատանքի համար անհրաժեշտ է, որպեսզի արտաքին մաշիկի հետ մի շարքով դասավորված մատի քթածայրի համեմատությամբ տրակտորի ընթացքի ուղղությամբ առաջ ընկնի 35-55մմ չափով: Դա հնարավոր է դառնում 2 քարշային ձգաձողի երկարության փոփոխման միջոցով (նկ.1):

3. Խոտհնձիչի բաղկացուցիչ մասերի կառուցվածքն ու աշխատանքը

3.1 Կտրող ապարատը նախատեսված է բնական և ցանովի խոտաբույսերի կտրման համար: Կտրող ապարատի (նկ.4) հիմնական մասերն են. դանակը 5, մատնային հեծանը 14, մաշիկները 2 և 6, մատները 8, շփման թիթեղիկները 13 և սեղմիչները 11: Մատնային հեծանը 14 պողպատե հարթ մետաղաձող է, որի վրա ամրանում են մատները 8: Մատին ամրացվում է կտրող ապարատի հակակտրիչը: Մատի առվակի միջով շարժվում է դանակի 5 թիկնակը, որի վրա գամված են սեգմենտները: Թիկնակին միանում է նաև սնամեջ գնդի գլխիկը: Մատնային հեծանի 14 երկու կողմից տեղակայվում են հնձի բարձրության կարգավորման մաշիկները 2 և 6: Մաշիկների վրա ճնշումը կարգավորվում է զսպանակով: Քարքարոտ կամ անհարթ հողատարածքներում աշխատանքի ժամանակ կտրող ապարատը հարկավոր է բարձրացնել վերև, որպեսզի հնարավոր լինի խուսափել սեգմենտի և մատների կոտրվածքներից: Կտրման բարձրության չափն ընտրվում է՝ կախված հնձվող զանգվածի և դաշտի մակերևույթի վիճակից այնպես, բացառվի կորուստը և հնձված զանգվածի հետ հողի, կոշտերի և քարերի խառնվելը:



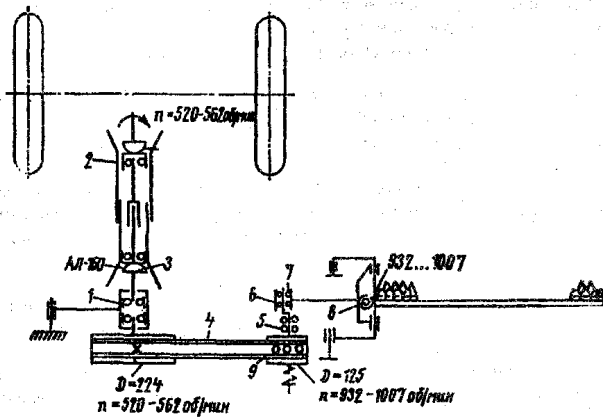
Նկ.1 Կախովի KC-Φ-2,1B խոտհնձիչ

4.1.1 Կտրող ապարատի նորմալ աշխատանքի համար անհրաժեշտ է որպեսզի դանակի սեզմենտները լինեն սուր սրված և տեղաբաշխվեն մեկ հարթությունում: Հավաքված կտրող ապարատում սեզմենտների առջևի ծայրերը պետք է գտնվեն մատների ներդիրների վրա: Սեզմենտների և ներդիրների հետին ծայրերի միջև թույլատրելի բացակը կազմում է մինչև 1մմ: Դանակի սեղմիչները սեզմենտների հետ գտնվում են մշտական հպման վիճակում: Բացակի առկայության դեպքում նշված կոնտակտն ապահովվում է մուրճի թեթև հարվածների օգնությամբ:

4.1.2 Տրակտորի կախովի համակարգի կենտրոնական հիդրոզանի օգնությամբ փոփոխելով դանակի դիրքը, կարգավորվում է խոտաբույսի կտրման բարձրությունը: Խոտաբույսերի կտրման բարձրությունը կարգավորվում է մաշիկների անցքերի միջոցով:

4.1.3 Կտրված խոտաբույսերի հուսալի անջատման համար կատարվում է ցողունների առանձնացում, դրանց մուտքը միջմատնային տարածության, ցողունների թեքումը սեզմենտով դեպի մատ, սեղմում և կտրում կտրող զույգով: Կտրված ցողունները պատկում են կտրող

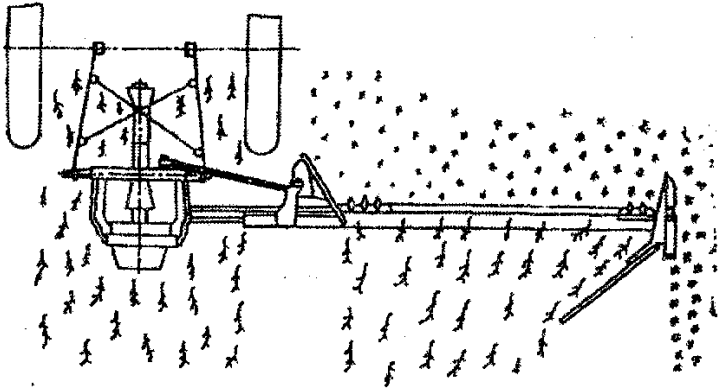
ապարատի ետևից, իսկ թևատախտակը կտրված ցողունները հրում է մի կողմ հնձիչի նորմալ աշխատանքի ապահովման համար:



Նկ.2 Գնդիկավոր առանցքակալների դասավորության կինեմատիկական սխեման

4.2 Քարշային ձգաձողը 5 (նկ.1) նախատեսված է կտրող ապարատը խոտհնձիչի շրջանակին միացնելու համար: Կալունակի 1 (նկ.5) օգնությամբ այն հողակապով ամրացված է շրջանակի հետ մամլակցված տնու վրա: Ձգաձողի երկրորդ ծայրը կալունակի 6 և հեղյուսի միջոցով ամրանում է հողակապին 7: Հողակապի 7 հետին ականջակի անցքում տեղակայված է վերջինիս հետ հեղյուսով 9 ամրացված արտակենտրոն ականոցը 8: Հողակապը 7 կտրող ապարատի ներքին և արտաքին մաշիկների հետ միանում է ցցաձողերի 15 և 17 (նկ. 4) օգնությամբ:

4.2.1 Կտրող ապարատի թեքության անկյունը կարգավորվում է տրակտորի վերին ձգանի միջոցով: Պատկած խոտաբույսերի դեպքում կտրող ապարատը անհրաժեշտ է թեքել դեպի առաջ, որպեսզի մատները չսեղմեն խոտին, այլ խորանալով պատկած հացաբույսի մեջ՝ բարձրացնեն այն: Քարքարոտ կամ անհարթ հողատարածության վրա աշխատանքի դեպքում կտրող ապարատը հարկավոր է թեքել հետ, որպեսզի մատները չստնեն հողի մեջ և բաց թողնեն քարերը ստորին մասից:



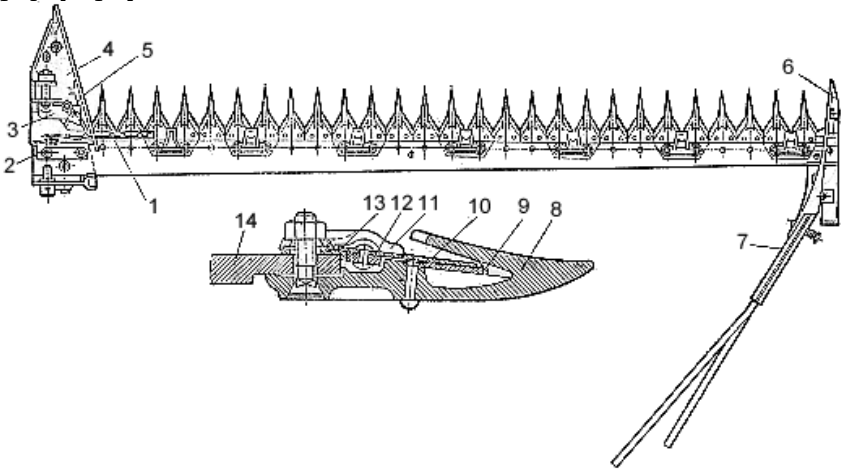
Նկ.3 Կախովի խոտհնձիչի տեխնոլոգիական սխեման

4.2.2 Բանվորական դիրքում շարժաթևի առանցքի գիծը պետք է լինի դանակի առանցքային գծին զուգահեռ: Դանակի և շարժաթևի փոխադարձ դասավորվածությունը կարգավորվում է մաշիկի հողակապում արտակենտրոն ականոցի 8 պտտման միջոցով(նկ.5): Դրա համար հարկավոր է պտուտակահանել հեղույսը 9, պտտել ականոցը 8 անհրաժեշտ ուղղությամբ և տեղակայել հեղույսը ականոցի մյուս անցքում:

4.3 Շարժաթևը 5 (նկ.1), որը միացնում է կտրող ապարատի դանակը, հաղորդակի արտակենտրոնի հետ իրենից ներկայացնում է շարժաթևի մխոցակոթ 3, որի ծայրերին եռակցված են պարուրակավոր ականոցներ: Իրանում ամրացված են հողակապավոր առանցքակալ 9 և մատ 7: Վերջինիս օգնությամբ շարժաթևի աջ ծայրը միանում է դանակի գլխիկի հետ և ամրացվում մանեկով 8 պնդողակով 13: Հողակապավոր առանցքակալը ամրացվում է իրանին կափարիչի 5 միջոցով: Հետևի կողմից իրանը փակվում է ռետինե մանժետով: Շարժաթևի բռնակը 1 մատի, թագաձև մանեկի և երիթակի օգնությամբ միանում է առանցքակալի իրանին 25 (նկ.7):

4.3.1 Շարժաթևի երկարության կարգավորման համար անհրաժեշտ է թուլացնել մանեկը 11 (նկ.6), տեղակայել շարժաթևը աջ եզրային դիրքում և պտտել գլխիկի իրանը 2 համապատասխան ուղղությամբ այնքան ժամանակ, մինչև որ մատը ազատ կերպով անցնի դանակային գլխիկի անցքով: Սյնուհետև

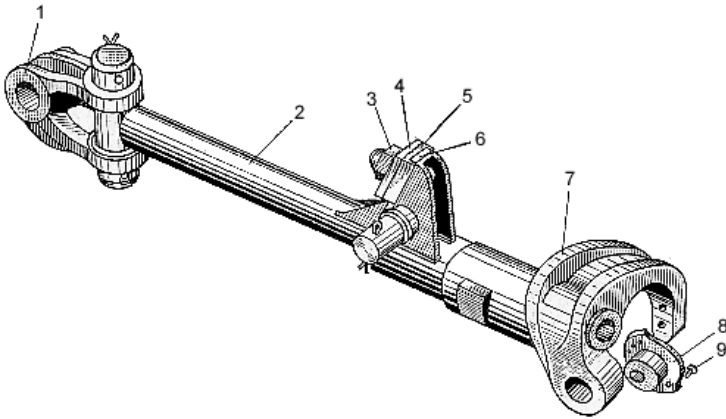
միացնել մատր դանակային գլխիկին և ամրացնել մանեկով և պնդողակով:



Նկ.4 Խոտհնձիչի կտրող ապարատի ընդհանուր տեսքը

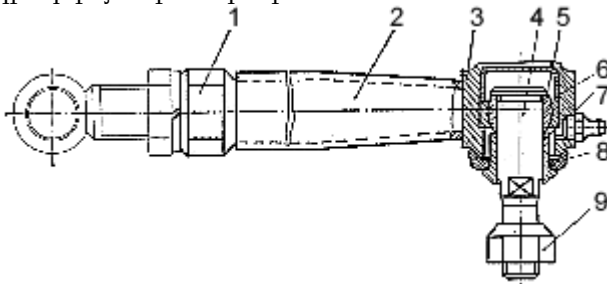
4.4 Հաղորդակով շրջանակը (նկ.7) նախատեսված է խոտհնձիչը տրակտորի կախոցի համակարգին միացնելու և հզորության ընդունման լիսեռի պտտական շարժումը շարժաթևի համընթաց – հետադարձ շարժման ձևափոխելու համար: Շրջանակի 3 վրա ամրացված են խոտհնձիչի բոլոր մեխանիզմները: Մոնու 2 օգնությամբ այն ամրացվում է տրակտորի կախոցի սարքավորման երկայնական ձգանին, իսկ կախոցի 3 միջոցով՝ կենտրոնական ձգանին: Տանող փոկանիվի 4 կալունակի վրա շրջանակի առանցքի հետ հողակապով միացված երկու գնդիկավոր առանցքակալների վրա տեղակայված է հզորության ընդունման լիսեռը 7 տանող փոկանիվով 11: Արտակենտրոնի 23 լիսեռը երկու գնդիկավոր առանցքակալներով 21 ամրացված է շրջանակին: Արտակենտրոնը պաշտպանված է պատյանով 5, իսկ կանգնակը 1 շրջանակին է միանում փոխազուցավոր եղանակով:

4.4.1 Մեպաձև փոկի ձգվածությունը կարգավորվում է ձգաձողի 4 օգնությամբ տանող փոկանիվի տեղաշարժման միջոցով: Ձգվածության մեծացման համար թուլացվում է պնդողակը, ձգվում է մանեկը, որից հետո՝ նաև պնդողակը:



Նկ.5. Կախովի խոտհնձիչի քարշային ձգաձողի կառուցվածքային սխեման

4.5 Կտրող ապարատի բարձրացման մեխանիզմը (նկ.8) բաղկացած է հողակապային եղանակով միացված լծակների համակարգից: Լծակի 3, կեռիկի 4, լիսեռի 5, լծակների 6 և 7 ու պարուրաձողիկի 8 օգնությամբ բարձրացման մեխանիզմը միացված է տրակտորի կախովի համակարգի երկայնական ձգանին:



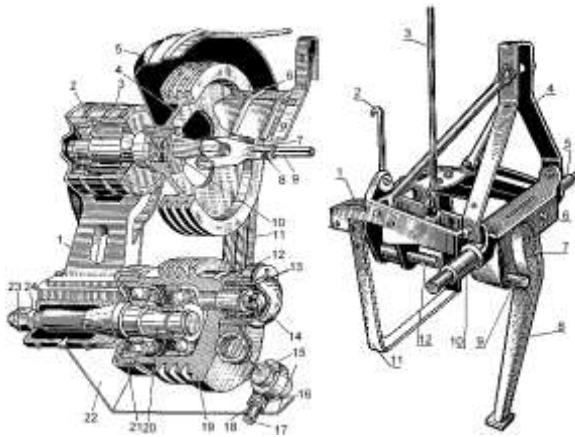
Նկ.6 Կախովի խոտհնձիչի հաղորդակի շարժաթևի սխեման

4.5.1 Աշխատանքի ընթացքում բարձրացման մեխանիզմի ցցաձողը 13 տեղակայվում է հետևյալ դիրքերում.
 Շերտաձողիկի 11 վերին անցքում՝ T 40A, T-40AM, MT3 բոլոր մոդիֆիկացիաների և ԻՕՄ3-6ԱԼ տրակտորների համար, շերտաձողիկի 11 միջանկյալ անցքում՝ T 25A, T-50A տրակտորների համար, ստորին անցքում՝ T 25A, T-30A տրակտորների համար:

Խոտհնձիչի աշխատանքի ժամանակ՝ արգելքների հանդիպելիս, շրջադարձերի վրա, ոչ մեծ երթերի դեպքում անհրաժեշտ է բարձրացնել կտրող ապարատը տրակտորի հիդրոհամակարգի միջոցով առանց ցցածողերի տեղակայման:

4.5.2 Հորիզոնական հենարանային մակերևույթի վրա խոտհնձիչ կտրող ապարատի և տրակտորի անիվների տեղակայման դեպքում ներքին մաշիկի ճնշումը պետք է լինի 200÷300 Ն, իսկ արտաքին մաշիկի 6 ճնշումը՝ 100÷200 Ն: Հողի վրա ներքին մաշիկի ճնշումը կարգավորվում է հեղյուսով 1 գսպանակի 2 (նկ.8) ձգվածության փոփոխման միջոցով:

Հողի վրա արտաքին մաշիկի ճնշումը կարգավորվում է պարուրակավոր ականջիկով լծակի 7 պտտման եղանակով: Դրա համար բարձրացվում է կտրող ապարատը և հանվում պարուրածողիկը 8:

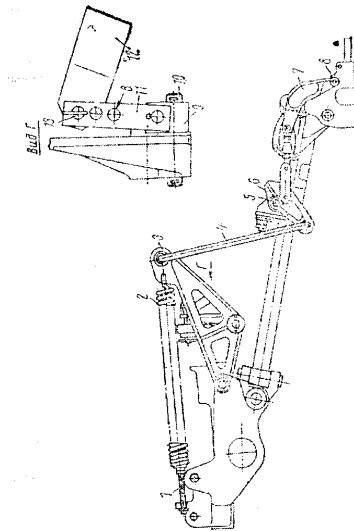


ա/

բ/

Նկ. 7 Կախովի խոտհնձիչի շարժաբերի և կախոցի համակարգի սխեման

ա- շարժաբեր, բ- կախոցի համակարգ



Նկ.8. Խոտհնձիչի կտրող ապարատի բարձրացման մեխանիզմ

5. KC-Փ-2,1Ե կախովի խոտհնձիչի աշխատանքի նախապատրաստումը և որակի հսկում

KC-Փ-2,1Ե խոտհնձիչը կախում են տրակտորից, հզորության անջատման լիսեռից (ՀԱԼ) միացնում շարժահաղորդ մեխանիզմը, տրակտորի կախովի համակարգի կենտրոնական ձգանի օգնությամբ փոփոխելով դանակի դիրքը՝ կարգավորում են խոտաբույսերի կտրման բարձրությունը: Կտրման բարձրության չափն ընտրում են հնձվող զանգվածի և դաշտի մակերևույթի վիճակից կախված այնպես, որ բացառվի կորուստը և հնձված զանգվածի հետ հողի, կոշտերի և քարերի խառնվելը:

Հողի վրա մաշիկների ճնշումը 100÷300 Ն սահմաններում կարգավորվորմ են հնձիչի կախոցի համակարգի զսպանակների ձգվածության փոփոխումներով: Պատկած խոտաբույսերի հնձման համար հնձիչի կախոցի համակարգի ներքնի ձգանների կարճացումով մեծացնում են կտրող ապարատի գետնի նկատմամբ թեքվածության չափը:

Խոտհնձիչների աշխատանքի որակը գնահատվում է ըստ հնձի առաջադրված բարձրության պահպանման և հնձված զանգվածի՝ հողով աղտոտվածության:

6. Աշխատանքի անվտանգության պահանջները

Մինչև խոտհնձման տեխնոլոգիական գործընթացի իրականացումը ստուգվում է մեքենայի տեխնիկական վիճակը և վերացվում նկատված թերությունները: Հատուկ ուշադրություն է դարձվում և հուսալի ամրացվում հնձիչի այն մասերը, որոնք կարող են առաջացնել տեխնիկական խախտումները: Խոտհնձիչի առաջին հանգույցների տեխնիկական խնամքը կատարել աշխատանքային օրգանի իջեցված վիճակում: Տեխնիկական խնամքից հետո, տրակտորիստը գործարկում է շարժիչը, ստուգում հիդրավլիկական ամբարձիչի աշխատանքը և մյուս հիմնական հանգույցները: Բացահայտված թերություններն անմիջապես վերացվում են: Չպետք է գերազանցել թույլատրելի բանվորական և փոխադրական արագությունները, արգելվում է աշխատել 20°-ից մեծ թեքությունների վրա:

Տրակտորիստը պետք է հատուկ ուշադրություն դարձնի աշխատատեղի, շրջադարձային գոտիների, սպասարկող տեխնիկայի, անցումների և այլ խոչընդոտների վրա, որոնք կարող են դժբախտ դեպքերի պատճառ դառնալ: Գիշերվա ժամերին տրակտորիստին արգելվում է կախովի խոտհնձիչով աշխատել այն դաշտերում, որոնք գտնվում են թեք լանջերի վրա: Երկարատև կանգառի դեպքում չի թույլատրվում կախովի խոտհնձիչը պահել փոխադրական վիճակում:

7. Հնարավոր անսարքություններն ու դրանց վերացման մեթոդները

Աղյուսակ 2

Անսարքություն, արտաքին նշանները	Վերացման մեթոդը, անհրաժեշտ կարգավորում և փորձարկում	Կիրառվող գործիքները և պարագաները	Ծանոթություն
1	2	3	4
Հնձված խոտաբույսերի	Ըստ անհրաժեշտության	Ձեռքով	

<p>կուտակում ներքին մաշիկի առջև: Կտրված ցողունները անցնելով թևատախտակից, փակում են ներքին մաշիկի ճանապարհը</p>	<p>թևատախտակի վերին ձգածողը տեղաշարժել դեպի վերև և ձախ</p>		
<p>Կտրող ապարատի խցանումը խտտով: Մեծ բացակները սեզմենտների և ներդիրների, սեզմենտների ու սեղմիչների միջև: Բուլթ և կոտրված սեզմենտներ:</p>	<p>Կարգավորել նշված բացակները: Բուլթ սեզմենտները սրել, իսկ կոտրվածները փոխարինել նորով:</p>	<p>Մուրճ, սրող հաստոց, հատիչ</p>	
<p>Դանակը խփում է կտրող ապարատում, որի հետևանքով մեծանում է շփման թիթեղների, դանակի գլխիկի և ուղղատուների մաշը:</p>	<p>Միջադիրների հաշվին փոքրացնել բացակը: Արտակենտրոն ականոցը 8 (նկ.6) պտտել դեպի ձախ</p>	<p>Պնդողակի դարձակ</p>	
<p>Կտրող ապարատի մաշիկները մտնում են հողի մեջ: Ամբարձիչ մեխանիզմի</p>	<p>Մեծացնել զսպանակի ձգվածությունը</p>	<p>Պնդողակի դարձակ</p>	

բարձակը թույլ է ձգված:			
Կարդանային փոխանցման հողակապերը աղմուկով են աշխատում: Հողակապերի եզրային եղանիկները տեղաբաշխված են ոչ մեկ հարթությունում	Կատարել հողակապերի տեղակայում այնպես, որպեսզի եզրային եղանիկները տեղակայվեն մեկ հարթությունում	Պնդողակի դարձակ, տափակաշուրթ մուրճ	

GRILLO GF2 ՃԱԿԱՏԱՅԻՆ ՀՆՁԻՉ

Grillo GF2-ը հավասարակշռված հնձիչ է, շարժիչը և փոխանցման տուփը տեղակայված են այնպիսի ձևով, որն ապահովում է գետնից իդեալական հեռավորություն: Դա հնարավորություն է տալիս խոտհունձը կատարել ինչպես հարթ տեղանքում, այնպես էլ թեքությունների վրա:

Ծանրության կենտրոնի դիրքը GF2-ի համար ապահովում է հարմարավետություն և անվտանգությունը նույնիսկ ամենաբարդ աշխատանքային պայմաններում:

Հնձի ընթացքում բոլոր 3 արագությունները կարող են օգտագործվել: Grillo GF2 –ի վրա տեղակայված է ակտիվ կոնական կցորդման ագույց, որը զգալիորեն մեծացնում է օպերատորի անվտանգությունը (նկ. 1):



Նկ. 1. Grillo GF2 հնձիչի ընդհանուր տեսքը

Robin Subaru Ex17 OHC և Honda GX160 OHV բենզինային, ինչպես նաև Lombardini 15LD225 դիզելային շարժիչները լիովին բավարարում են թեքությունների վրա հունձ կատարելու համար:

Բազմաթիվ լրացուցիչ գործիքների շնորհիվ, որոնք արագ տեղակայվում են և արագ անջատվում կցման միջոցով, GF2-ը հնձիչը դարձրել են բազմագործողության մեքենա:

Կտրող ապարատը կենտրոնական է, Tiroլ մոդելի, որը կատարում է հետադարձ համընթաց շարժում, և ունի 115 սմ լայնություն (նկ.2):

Այն նախատեսված է ցանկացած խոտի հնձման համար և կարող է օգտագործվել չմշակված տարածություններում և մրգատու այգիներում:

Շուռովիկ – շարժաթևային մեխանիզմը պատրաստված է լավորակ պողպատից և բոլոր հողակապերի վրա կան քսայողելու տեղեր:



Նկ. 2. Tirol մոդելի կտրող ապարատի ընդհանուր տեսքը:

Հակաթրթռիչների վրա տեղակայված ճոճվող փոխադրիչն ունի հատուկ պրոֆիլ, որը թույլ է տալիս կատարել բեռնաթափում նույնիսկ ամենաբարդ պայմաններում: Հնձված խոտը լցվում է անվահետքից դուրս, որը հեշտացնում է հնձիչի տեղաշարժը:

Հատուկ մետաղից պատրաստված դանակի սեգմենտները ամրացված են 6 մմ տրամագծով գամերով:

Մատները պատրաստված են լավորակ մետաղից՝ ջերմային մշակմամբ:

Կտրիչակալը կարգավորվում է այնպես, որ ապահովի անընդհատ շփում դանակի և մատի միջև:

Խոտհնձիչի վրա կարելի է տեղակայել նաև 110 սմ և 117 սմ լայնությամբ կտրող ապարատներ: Տեղադրված են երկու դանակներ, որոնք շարժվում են հակառակ ուղղություններով:

GF2-ի արագ անջատվող ամրակցումը թույլ է տալիս գործիքները փոխարինել առանց հեղույսները քանդելու (նկ.3): Գործիքի հանումը և փոխարինումը իրականացվում է հատուկ լծակի օգնությամբ, որը ապաբլոկավորում է արագ անջատող մեխանիզմը: Այդ պարզ գործողությունը կատարվում է առանց կողմնակի օգնության:



Նկ. 3. Արագ անջատող մեխանիզմ

Հնձիչի զանգվածը տեղաբախշված է այնպիսի ձևով, որպեսզի թեքությունները հնձելու դեպքում կայունությունը լինի բարձր: Թեքությունների վրա կայունությունը բարձրացնելու համար Grillo ընկերությունը տեղադրում է լայն անիվներ՝ անվահետքը մեծացնելով մինչև 24 սմ, որոնք ապահովում են լավագույն կցում:

Հնձիչի արագությունների և հզորության անջատման փոխանցման տուփի կառավարման լծակային մեխանիզմները աշխատանքի ընթացքում միշտ գտնվում են ձեռքի տակ:

Կոնական կցորդման ագույցի լծակի օգնությամբ հնձիչին առաջընթաց շարժում է հաղորդվում, իսկ եթե բռնակը ներքև իջեցվի, ապա մեքենան կկանգնի, սակայն շարժիչը մնում է միացված:

Օպերատորի լրացուցիչ անվտանգության բարձրացման համար շարժման լծակն ունի երկու կառավարում: Դա արված է, որպեսզի պատահական գործարկում չլինի (նկ.4):

Grillo GF2-ի փոխանցման տուփն ունի 3 առաջընթաց և 3 հետընթաց արագություններ, որը հնարավորություն է տալիս թեքությունների վրա ստանալ օպտիմալ արագություններ (1,1; 2,6; և 4,3 կմ/ժ):



Նկ. 4. Հնձիչի կառավարման լծակների տեսքը

Հավասարաչափ հունձ կատարելու համար կտրող ապարատը կարող թեքվել՝ պատճենելով գրունտի անհարթությունները:

Կառավարման բռնակները տեղադրված են հատուկ հակաթրթռիչների վրա, որոնք մարում են նույնիսկ կողային թրթռումները: Դրանք ունեն նաև կողային կարգավորում, որը հեշտացնում է աշխատանքը թեքությունների վրա: Կառավարման բռնակները նաև ռեվերսային է, որն իջեցնելով ներքև՝ էականորեն փոքրանում է մեքենայի չափերը:

Հնձիչի վրա տեղադրվում են ժամանակակից լարային մեկնարկիչներով Robin Subaru Ex17 OHC, Honda GX160 OHV բենզինային և Lombardini 15LD225 դիզելային շարժիչներ, որոնք ապահովում են գործարկման պարզություն, հուսալիություն, քիչ արտանետում, բարձր շահագործական ցուցանիշներ և մինիմալ թրթռում (նկ.5): Հնձիչի վրա տեղադրված շարժիչներն ունեն հետևի թափարգել:



Նկ. 5. Հնձիչի շարժիչի ընդհանուր տեսքը

Հնձիչի կիրառման ոլորտը մեծացնելու համար Grillo-ն թողարկում է մի շարք կոմպակտացիաներ, օրինակ, մանրիչ (50 սմ), ձմռան ընթացքում կիրառվող կարգավորվող շերտի (100 սմ), ձնահավաք տուրբին (60սմ), ձնահավաք ռոտորային երկաստիճան տուրբին(60 սմ) և շրջվող և թեքվող մաքրիչ(80 սմ)(նկ.6):



Նկ.6. Հնձիչի հետ ագրեգատավորվող գործիքների հարմարադասման սխեմաները.

ա- մանրիչ, բ- ձյուն մաքրող շերտի, գ-մաքրիչ, դ- ձնահավաք տուրբին:

Կառավարման բռնակները, ատամնավոր փոխանցումը, կարտերը պատրաստվում են Իտալիայում Grillo ընկերությունում՝ օգտագործելով լավագույն նյութեր և ժամանակակից տեխնոլոգիաներ, որոնք թույլ են տալիս 100% վերահսկողությամբ անընդհատ բարձր որակ ապահովել:

Grillo-ի սարքավորումները երկու շերտով ներկվում են էլեկտրաստատիկ փոշե ներկերով: Ներկի երկրորդ շերտից հետո դրանք 190°ջերմաստիճանում լրացուցիչ ջերմային մշակման են ենթարկվում, որն ապահովում է ամրություն և փայլ:

Grillo GF2 հնձիչի տեխնիկական բնութագիրը

Աղյուսակ 3

Անվանումը	Արժեքը
Շարժիչ	Robin Subaru Ex17 OHC Գործարկումը- ձեռքի գործարկում լարային մեկնարկիչի օգնությամբ, Սնուցումը- բենզին, Գլանի ծավալը- 169սմ ³ , մեկ գլան, Հզորությունը- 5 ձ.ուժ (3,7 կՎտ), Հովացումը –օդով:
Շարժիչ	Honda GX160 OHV Գործարկումը- ձեռքի գործարկում լարային մեկնարկիչի օգնությամբ, Սնուցումը- բենզին, Գլանի ծավալը- 163սմ ³ , մեկ գլան, Հզորությունը- 4,8ձ.ուժ (3,6 կՎտ), Հովացումը –օդով:
Շարժիչ	Lombardini 15LD225 Գործարկումը- ձեռքի գործարկում լարային մեկնարկիչի օգնությամբ, Սնուցումը- դիզել, Գլանի ծավալը- 224սմ ³ , մեկ գլան, Հզորությունը- 4,8ձ.ուժ (3,5 կՎտ), Հովացումը –օդով:
Վառելիքի բաքի տարողությունը	Ex17 OHC շարժիչի դեպքում-3,6 և, G15LD225 շարժիչի դեպքում-3,0լ X160 OHV շարժիչի դեպքում-3,1լ:
Տրանսմիսիա	Ատամնանիվային փոխանցում յուղի վաննայի մեջ:
Փոխանցման տուփը	3 առաջընթաց +3 հետընթաց:
Կտրող ապարատը	Կենտրոնական կտրող ապարատ 115 սմ լայնությամբ:
Պտուտաթվերը	965 պտտ/րոպ ժամալաքի հակառակ ուղղությամբ:
Անվաղողեր	Տրակտորային անվաղողեր 4-8, (սևեռուն անվահեռքերով) և 16×6,50-8

Կառավարման բռնակները	Կողային և բարձրության կարգավորումով: Տեղակայված են հակաթրթռիչների վրա:
Կշիռը	95 կգ:
Վառելիքի ծախսը	1,5 լ:

ԿԱԽՈՎԻ Z-240 ԱՆԻՎԱՄԱՏՆԱՎՈՐ ՓՈՑԽ

Կախովի անիվամատնավոր Z-240 փոցխը նախատեսված է հնձաշարում խոտը քրքրելու, փոցխելու, լասավորելու և շրջելու համար:

Անիվամատնավոր Z-240 փոցխը ագրեգատավորվում է 0,6÷0,9 դասի տրակտորների հետ:

Աշխատանքային օրգաններն իրենց շարժահաղորդումն ստանում են տրակտորի հզորության անջատման լիսեռից՝

Z-240 անիվամատնավոր փոցխը ագրեգատավորվում է հետևյալ տրակտորների հետ.

0,6տոնաս – T-25A, T-30A,

0,9տոնաս - T-40A, T-40AM,

1,4տոնաս – MT3 բոլորնողիֆիկացիաներն ԻՕՄ3-6ԱԼ:

Տեխնիկական տվյալներ

Անիվամատնավոր փոցխի տեխնիկական տվյալները բերված են աղյուսակ 4-ում:

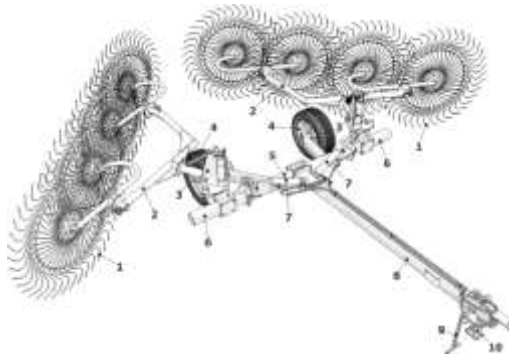
Աղյուսակ 4.

№ շ/հ	Անվանումը	Նշանակությունը
1	2	3
1	Ագրեգատավորման եղանակը	Կախովի
2	Անիվների քանակը, հատ	4
3	Ընդգրկման լայնությունը, մ	3,5
4	Շրջման լայնությունը, մ	2,5
5	Լասի լայնությունը, մ	1,2
6	Արտադրողականությունը, հա/ժ	1,5
7	Բանվորական արագությունը, կմ/ժ	7
8	Լասի մեկ գծամետրի զանգվածը, կգ	2,5

9	Պահանջվող հզորությունը, ձ.ուժ	18-24
10	Սպասարկող անձնակազմ	տրակտորիստ

Կախովի Z-240 անիվամատնավոր փոցխի կառուցվածքը և աշխատանքը

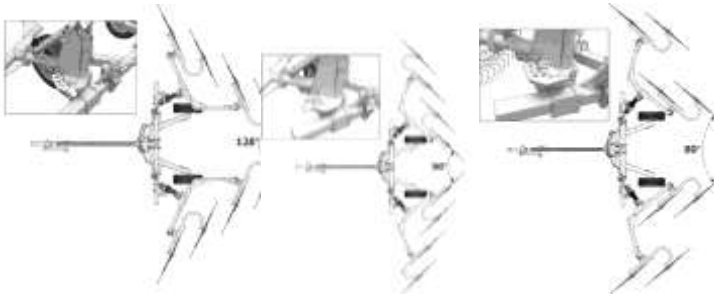
Անիվամատնավոր փոցխի բանող օրգանն իրենից ներկայացնում է մատնավոր անիվ 1, որը բաղկացած է օղակից և օղագոտուց, որոնք իրար հետ միացված են ճաղերով: Ճաղերի ստորին ծայրերը ամրացված են վռանի վրա, որոնք ազատ պտտվում են առանցքի շուրջը: Օղակին միացված զապանակավոր ատամները մտցված են օղագոտու անցքերի մեջ և ծոված են պտտման հակառակ ուղղությամբ: Մատնավոր անիվները 1 պտտվում են հողի հետ շփվելու շնորհիվ: Նույն կառուցվածքի աջ և ձախ սեկցիաները իրար միացված են կցորդիչով: Սեկցիաները կարող են աշխատել միմյանցից անկախ: Կցորդիչին ամրացված են կենտրոնական մատնավոր երկու անիվներ: Սեկցիայի շրջանակը 2, որի վրա հավաքված են կողային մատնավոր անիվները 1, բարձրացման մեխանիզմով հենվում է հենման անիվների 4 վրա: Սեկցիաները կցորդիչներին են միացվում առջևի և ետևի հեծաններով:



Նկ.1. Z-240 անիվամատնավոր փոցխի ընդհանուր տեսքը.

1- բանող անիվ, 2- շրջանակ, 3- շրջադարձային կանգնակ, 4- ընթացքային անիվ, 5-փոխհաղորդակի շրջանակ, 6- շրջադարձային լծակ, 7-հիդրոզկան, 8- երկայնական հեծան, 9- ապահովիչ շղթա, 10-կանգառման հենարան:

Խոտի լասավորման ժամանակ յուրաքանչյուր սեկցիայի շրջանակը 2 տեղակայվում է շարժման նկատմամբ 45° անկյան տակ (նկ.2.ա): Երկու սեկցիաները նույնպես իրար հետ կազմում են անկյուն՝ բացվածքով դեպի առաջ: Անիվները 1, տեղափոխելով խոտը, պատրաստում են լաս, որն ընկնում է կենտրոնական մատնավոր անիվներով մշակված տեղամասը: Խոտի քրքրման համար փոցխի սեկցիաները շրջվում են (նկ.2. բ), հենարանային անիվների դիրքը փոխվում է, իսկ մատնավոր անիվները 2 խոտը միայն քրքրում են: Լասի շրջման համար օգտագործվում է միայն մեկ սեկցիա, որն աշխատում է նույն ձևով, ինչպես փոցխում կատարելիս (նկ.2. գ):



ա/

բ/

գ/

Նկ.2. Աշխատանքային սեկցիաների տեղակայման սխեմաներ.

ա - խոտի փոցխման սխեման, բ - խոտը քրքրելու սխեման,

գ - խոտի շրջման սխեման:

Մատնավոր անիվների դիրքը կարգավորում են՝ կախված բերքատվությունից, իսկ դրանց ճնշումը գետնին՝ պտուտակային մեխանիզմի բռնակի պտտումով:

Կախովի Z-240 անիվամատնավոր փոցխի աշխատանքի նախապատրաստումը և որակի հսկումը, շահագործումն ու կարգավորումը

Կերի հավաքման և պահպանման ժամանակ կորուստների չափը հիմնականում կախված է խոտաբույսերի հասունացման փուլից և հավաքման եղանակից: Խոտի փոցխերը պետք է աշխատեն առանց

բացթողումների: Հավաքիչների աշխատանքի նորմալ պայմաններ ապահովելու համար անհրաժեշտ է, որ լասաշարը լինի ուղղագիծ՝ 1,3մ լայնությունից ոչ ավելի և ամբողջ երկարությամբ ունենա հավասար խտություն: Խոտի շրջումով պետք է զանգվածը փուլփուլացվի՝ խոտաշերտի բարձրությունը ավելանա 2-4 անգամ: Փոցխերը պետք է ապահովեն հնձաշերտի 180°-ով շրջում, փոցխելու ժամանակ կորուստը չպետք է անցնի 2,5%-ից: Խոտը պետք է հավաքել առանց կեղտոտելու և կորուստը չպետք է անցնի 3%-ից:

Խոտի փոցխումը և լասավորումը պետք է կատարել հնձված շարքերին ուղղահայաց ուղղությամբ: Լասերի հեռավորությունը պետք է լինի այնքան, որպեսզի մեկ գծամետրի հաշվով խոտի զանգվածը լինի 1,5-4,5 կգ, ինչը կարևոր է խոտի հավաքիչ-մամլիչի բարձր արտադրողականությամբ աշխատանքի համար:

Փոցխը պատրաստ է աշխատանքի, երբ այն կախված է տրակտորի վրա, յուղված է, կարգավորված և նախապես պարապ ընթացքի ռեժիմում ենթարկվել է համապատասխան զելման: Z-240 փոցխի շահագործումից առաջ անհրաժեշտ է իրականացնել հետևյալ կարգավորումները.

1. Կախված փոցխի հետ ագրեգատավորվող տրակտորի մակնիշից՝ անհրաժեշտ է կարգավորել բանվորական անիվների տեղակայման բարձրությունը: Այդ նպատակի համար անհրաժեշտ է ուսումնասիրվող փոցխը տեղակայել հարթ տարածքի վրա բանվորական դիրքով: Այնուհետև թուլացնել և հանել շրջադարձային կանգնակների կառանիչ հեղույսները, տրակտորի հիդրոհամակարգի միջոցով հաստատել կախոցի այնպիսի դիրք, որի դեպքում փոցխի սևեռակները գտնվեն հորիզոնական վիճակում: Այնուհետև անհրաժեշտ է կառանիչ հեղույսները տեղակայել համապատասխան անցքում և ձգել:

2. Տեղակայել աշխատանքային օրգանները մշակման անհրաժեշտ սխեմային համապատասխան դասավորությամբ: Այդ նպատակի համար անհրաժեշտ է հանել սևեռակի երիթակը, պտտել կալունակը, 180°-ով տեղաշարժել շրջանակը բանող օրգանների հետ միասին, այնուհետև կալունակը նորից տեղակայել իր տեղում, տեղակայել սևեռիչն ու ամրացնել:

3. Տեղակայել անհրաժեշտ անկյունը փոցխի սեկցիաների միջև: Դրա համար հարկավոր է թուլացնել շրջադարձային կանգնակի սևեռակը և հանել այն: Այնուհետև տեղակայվում է անհրաժեշտ

անկյունը սեկցիաների պտտման եղանակով, ապա տեղակայվում է սևեռիչը շրջադարձային կանգնակի հենասալի վրա ու ամրացվում:

4. Լասի անհրաժեշտ լայնության տեղակայում: Դրա համար հարկավոր է թուլացնել կառանիչ հեղույսները, տեղաշարժել սեկցիան պահանջվող հեռավորության վրա և ամրացնել:

Աշխատանքի անվտանգության պահանջները

Մինչև փոցիման աշխատանքների իրականացումը ստուգվում է մեքենայի տեխնիկական վիճակը և վերացվում նկատված թերությունները: Փոցիսի առանձին հանգույցների տեխնիկական սպասարկումը կատարել բանող օրգանի իջեցված վիճակում: Խնամքից հետո բացահայտված թերություններն անմիջապես վերացվում են:

Արգելվում է գերազանցել թույլատրելի բանվորական և փոխադրական արագությունները, աշխատել մեծ թեքությունների վրա:

Տրակտորիստը պետք է ուշադրություն դարձնի շրջադարձային գոտիների, սպասարկող տեխնիկայի, անցումների և այլ խոչընդոտների վրա, որոնք կարող են դժբախտ դեպքերի պատճառ դառնալ: Գիշերվա ժամերին տրակտորիստին արգելվում է կախովի փոցիտով աշխատել մշակվող դաշտերում, որոնք գտնում են թեք լանջերի վրա:

ՀԱՎԱՔԻՉ-ՄԱՍԼԻՉ SIPMA PK-4000 KOSTKA Z-224/1

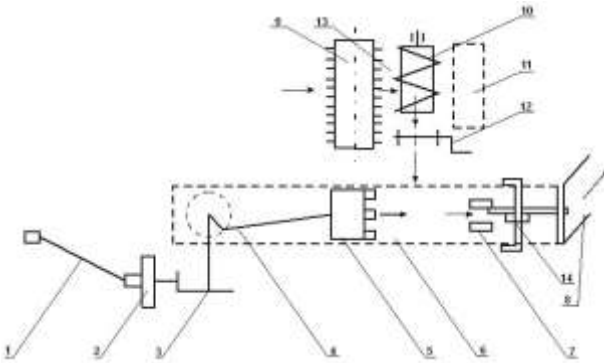
SIPMA PK-4000 KOSTKA մակնիշի լեհական արտադրության հավաքիչ-մամլիչն ունի սեղմման բարձր աստիճան և նախատեսված է ծղոտի և չոր խոտի հավաքման, մամլման համար՝ ուղղանկյունաձև պրիզմայի հակերի տեսքով: Հակերը հակավորող մեքենայի պոչամասից կամ թափվում են դաշտի մեջ կամ հատուկ ուղղորդիչ հարմարանքի օգնությամբ բարձրվում են կցորդի վրա: Մեքենան կարող է աշխատել 38ձ.ուժ և ավելի հզորության տրակտորների հետ:



Նկ.1 SIPMA PK-4000 KOSTKA Z-224/1 հավաքիչ-մամլիչի ընդհանուր տեսքը

PK-4000 ունի հետևյալ տեխնիկական բնութագիրը

1.	Մեքենայի երկարությունը	4,85մ
2.	Ընդգրկման լայնությունը	2,5մ
3.	.Բարձրությունը	1,55մ
4.	Զանգվածը	1555կգ
5.	Հավաքիչի ընդհանուր լայնությունը	1,78մ
6.	Հավաքիչի բարձրացման եղանակը	մեխանիկական
7.	Սեղման խցի լայնությունը	460 մմ
8.	Սեղման խցի բարձրությունը	400 մմ
9.	Հակերի երկարությունը	0,3 ÷ 1,3մ
10.	Սեղմվող (մամլվող) նյութի առավելագույն խոնավությունը	մինչև 30%
11.	Հակերի սեղմման աստիճանը	մինչև 180կգ/մ ³
12.	Մեկ րոպեում մխոցի հարվածների քանակը	100
13.	Մատուցումը	շնեկ + վիլակ
14.	Մուտքի անցքի մակերեսը	2300սմ ²
15.	Թողունակությունը	մինչև 30տ/ժամ
16.	Պահանջվող հզորությունը	38 ձ.ուժից ավելի



Նկ. 2.SIPMA PK-4000 KOSTKA հավաքիչ մամլիչի տեխնոլոգիական սխեման.

1.կարդանային լիսեռ, 2.թափանիվ, 3. ռեդուկտոր, 4. շուռտվիկ շարժաթևային մեխանիզմ, 5. միաց, 6. մամլման խուց, 7. կապող ապարատ, 8. բեռնիչ, 9. հավաքիչ, 10. շնեկ, 11. թելի կապոցների արկղ, 12. եռամատ խցկիչ, 13. ընդունման խուց, 14. չափիչ աստղանիվ:

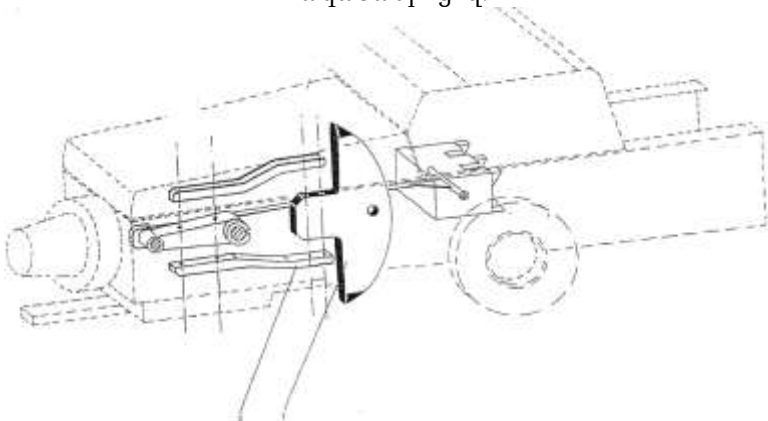
Մեքենայի տեխնոլոգիական գործընթացն կատարվում է հետևյալ կերպ (նկ.2). հավաքիչ-մամլիչը, տրակտորի շնորհիվ շարժվելով լասի երկայնքով, հավաքիչի (9) օգնությամբ խտոր բարձրացնում և տեղափոխվում է ընդունման խուց (13), որտեղից շնեկի (10) միջոցով մատուցվում է եռամատ խցկիչին (12), որն էլ այն խցկում է մամլման խուց (6): Այնուհետև շուռտվիկ-շարժաթևային մեխանիզմի (4) օգնությամբ հետադարձ համընթաց շարժում կատարող միացի (5) օգնությամբ խտոր մամլվում է, միաժամանակ միացի կողի վրա տեղակայված դանակներով և մամլման խցի պատին ամրացված հակակտրիչներով կտրում մամլված խտտի պոչուկները: Ձևավորվող հակը, հպվելով մամլման խցի վրա դրված չափիչ աստղանիվին (14), պտտեցնում է նրան, և երբ հակը հասնում է նախատեսված երկարության, միացնում է կապող մեխանիզմը (7), որի օգնությամբ հակը երկու տեղից երկայնական ուղղությամբ կապվում է և հրվում դուրս, նետվում դաշտի վրա, կամ եթե բարձիչ հարմարանքը (8) տեղակայված է, ապա դրա միջոցով բարձրացվում է և ընկնում կցորդի մեջ:

Հավաքիչ-մամլիչի բանվող օրգաններն իրենց շարժահաղորդումը ստանում են տրակտորի հզորության անջատման լիսեռից կարդանային փոխանցումով (1):

SIPMA PK-4000 KOSTKA Z-224/1 հավաքիչ-մամլիչի շուտովիկ-շարժաթևային մեխանիզմի կառուցվածքում կիրառվում է հակակշիռ, որն ապահովում է նշված մեխանիզմի սահուն աշխատանքը՝ այն դարձնելով ավելի հավասարակշռված և առանց էական ցնցումների (նկ.3 և նկ.4):



Նկ.3. Շուտովիկ-շարժաթևային մեխանիզմը հավասարակշռող հակաձանրոցով:



Նկ.4 Հակաձանրոցի տեղակայման սխեման
1- հակաձանրոց, 2- շարժաթև

SIPMA PK-4000 KOSTKA Z-224/1 հավաքիչ-մամլիչի մխոցն ունի հատուկ կառուցվածք, տեղադրված է առանցքակալների վրա: Այն ապահովում է հակերի մամլման բարձր աստիճան, հակերի ճիշտ տեսք և մխոցի ուղղորդված տեղաշարժ առանց կողային տատանումների (նկ.5):



Նկ.5. SIPMA PK-4000 KOSTKA Z-224/1 հավաքիչ-մամլիչի մխոցի ընդհանուր տեսքը



Նկ.6. SIPMA PK-4000 KOSTKA Z-224/1 հավաքիչ-մամլիչի կապող ապարատի ընդհանուր տեսքը

Հավաքիչ-մամլիչի կապող թելերի բունկերը տեղավորում է կապող թելերի 10 փաթույթ, որոնք օգտագործվում են անընդհատ հոսքով՝ առանց միջանկյալ ընդհատումների (նկ.7):



Նկ.7. SIPMA PK-4000 KOSTKA Z-224/1 հավաքիչ-մամլիչի կապող թելերի բունկերի ընդհանուր տեսքը:

Հակավորող մեքենայի վրա հատուկ բեռնիչ հարմարանքի տեղադրումը հնարավորություն է տալիս զգալիորեն կրճատել հակերի հավաքման ժամանակը և աշխատատարությունը: Հակերի մատուցման բարձրությունը կարգավորվող է և կազմում է 2,3÷2,8մ (նկ.8):



Նկ.8. SIPMA PK-4000 KOSTKA Z-224/1 հարվաքիչ-մամլիչի բեռնիչի ընդհանուր տեսքը:

ԳՐԱԿԱՆՈՒԹՅՈՒՆ

1. Кленин Н.И., Егоров В.Г. Сельскохозяйственные и мелоративные машины. –М.: Колос, 2003
2. Тарасенко А.П., Солнцев В.Н. и др. Механизация и электрификация сельскохозяйственного производства. –М.: Колос, 2003.
3. Юнусов Г.С., Максимов И.И., Михеев А.В., Смирнов Н.Н. Сельскохозяйственные машины: Учебное пособие. - Йошкар-Ола: Мар. гос. ун-т, 2009. - 152 с.
4. Инструкция по эксплуатации FS 500, 2014г.
5. Инструкция по эксплуатации ОН-800, 2014г.
6. Инструкция по эксплуатации КС-Ф-2,1Б, 2014г.
7. Инструкция по эксплуатации GRILLOGF2, 2014г.
8. Инструкция по эксплуатации Z-240, 2014г.
9. Инструкция по эксплуатации прес-подборщика SIPMAPK-4000 KOSTKAZ-224/1, 2014г.