

przygotowanie i wyregulowanie zespołów roboczych do pracy, które polega na:

1. dobraniu ich liczby i rozstawieniu redlic,
2. obliczeniu i ustawieniu długości znaczników i ścieżek przejazdowych,
3. ustawieniu ilości wysiewu i wykonaniu próby kręconej.

Rozmieszczenie redlic na odpowiednią szerokość międzyrzędzi wykonuje się przy pomocy wzornika do nastawiania redlic (rys. 2.107). Redlice zbędne zdejmuje się, a gniazda wysiewające zamyka zasuwkami (rys. 2.108).

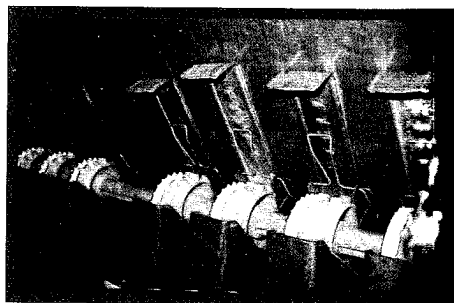
Szerokość robocza ślewnika 400 cm

cm	Liczba redlic
12,7	33
20,25	20
20,31	16

cm	Liczba redlic
31,25	13
40,5	10
45	9

Rozstaw redlic

Rys.2.107. Wzornik do nastawiania redlic



Rys.2.108. Zasuwki gniazd wysiewających

Szerokość robocza siewnika to szerokość pasa siewnego (odległość między skrajnymi redlicami siewnika) powiększona o jedno międzyrzędzie. Szerokość roboczą siewnika oblicza się zgodnie ze wzorem.

$$S_r = S_{ps} + m \quad \text{lub} \quad S_r = i \times m \quad [\text{m}]$$

gdzie: S_r – szerokość robocza siewnika [m],
 S_{ps} – szerokość pasa siewnego (odległość między skrajnymi redlicami siewnika) [m],
 m – szerokość jednego międzyrzędzia [m],
 i – liczba redlic

Prawidłowe prowadzenie ciągnika z siewnikiem po polu zapewnia odpowiednio obliczona i wyregulowana długość znaczników (rys. 2.109) tak, aby pasy siewne były oddalone od siebie o szerokość jednego międzyrzędzia. Pasy siewne nie powinny na siebie zachodzić ani zostawiać pola nieobsianego.

Agregat siewny można prowadzić po śladzie znacznika prawym lub lewym kołem ciągnika (rys.2.110).



Rys.2.109. Znacznik siew

Znacznik lewy i pr
znaczników ustala się

$$Z_l = Z_p = \left[\begin{array}{c} \vdots \\ \vdots \end{array} \right]$$

gdzie: z_l – długość

z_p – długość

A – rozsta

W przypadku prow
(siewniki zawieszane)

$$Z_1 = -$$

Rozstaw kół ciągnika, opryskiwacza, zabiegów nie wymagały maszyn i ciągników z gniaczkami uprawy roślin siewną. W tym czasie nie było jeszcze maszyn do wyliczenia pasów siewnych, więc nieobsiane pasy na polach były później prac pol-