



Государственный комитет  
СССР  
по делам изобретений  
и открытий

# О П И С А Н И Е ИЗОБРЕТЕНИЯ

## К АВТОРСКОМУ СВИДЕТЕЛЬСТВУ

(11) 969207

(61) Дополнительное к авт. свид. № —

(22) Заявлено 25.06.79 (21) 2787865/30-15

(51) М. Кл.<sup>3</sup>

с присоединением заявки № —

A 01 G 25/09

(23) Приоритет —

Опубликовано 30.10.82. Бюллетень № 40

(53) УДК 631.347.  
.1 (088.8)

Дата опубликования описания 05.11.82

(72) Авторы  
изобретения

В. Ф. Носенко, Н. Ю. Креккер, В. К. Гладкий,  
и В. Ф. Гаммер

ВОССЕЛСКАЯ  
А. А. КАЗАХСКАЯ  
НАУЧНО-ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКАЯ  
БИБЛИОТЕКА

(71) Заявитель

Казахский научно-исследовательский институт водного хозяйства

### (54) СПОСОБ ВНУТРИПОЧВЕННОГО ПОЛИВА

1

Изобретение относится к сельскому хозяйству, а именно к машинному подпочвенному орошению пропашных культур.

Известен способ подпочвенного орошения, включающий последовательную раскладку гибкого трубопровода, забор из него воды и подачу ее в междурядья, и перенос трубопровода на ширину захвата машины в движение [1].

Известен также способ внутрипочвенного полива, включающий подачу воды в подпахотный слой междуурядий при движении поливной машины по следу посевного агрегата, перенос и раскладку гибкого подающего трубопровода [2].

Недостатки такого способа — значительные затраты рабочего времени на развороты и перенос гибкого трубопровода.

Цель изобретения — повышение эффективности полива путем сокращения рабочего времени и трудозатрат.

Указанным цели достигается тем, что полив осуществляют при движении машины по одному следу в прямом и обратном направлениях из двух водораспределителей, расположенных впереди и сзади машины, причем при движении машины в прямом

2

направлении воду подают в четные междурядья из заднего по ходу машины водораспределителя, а при обратном — в нечетные, соответственно из переднего по ходу распределителя.

На фиг. 1 показан фрагмент участка орошения при прямом направлении движения машины; на фиг. 2 — то же, при обратном движении машины; на фиг. 3 — технологическая схема работы машины.

Способ осуществляют с помощью машины 1 для внутрипочвенного орошения, подключенной к водосточнику 2 и движущейся по следу посевного агрегата. Машина имеет гибкий трубопровод 3, соединенный с водосточником. Трубопровод 3 непрерывно раскладывают по трассе С и одновременно заполняют водой. Машина осуществляет полив междуурядий 4—12 из двух водораспределителей 13, 14, навешенных соответственно спереди и сзади машины.

Способ осуществляют следующим образом:

При прямом движении гибкий трубопровод 3, предварительно соединенный с водосточником (например гидрантом закрытой сети) и транспортируемый машиной, рас-

кладывают по трассе  $C_1$  и непрерывно заливают водой. Одновременно с раскладкой осуществляют забор воды из гибкого трубопровода в движении, а воду подают не на всю ширину захвата, разную ширину захвата посевного агрегата и включающую междуурядья 4—12, а только в четные междуурядья 4, 6, 8, 10, 12 из заднего по ходу водораспределителя. Движение при этом осуществляют по средним, неполным при прямом ходе машины междуурядьям 7, 9 до конца гона по той же трассе  $C_1$ . При достижении конца участка машина не разворачивают, а производят переключение с прямого на обратный ход и движутся в обратном направлении опять по этой же трассе  $C_1$  к водонисточнику по тем же неполным междуурядьям 7, 9. При этом колеса машины движутся по неполным междуурядьям и отпадает необходимость переноса гибкого трубопровода 3 одновременно с поливом на трассу  $C_2$  (последующей позиции).

Воду из трубопровода 3 при этом ходе (водонисточнику) подают в нечетные междуурядья 5, 7, 9, 11, чередующиеся с ранее поливыми из водораспределителя 14. При этом ходе осуществляют полбор трубопровода 3 с земли с той же трассы  $C_1$  и сбирку его, вместо переноса гибкого трубопровода с этой трассы на трассу  $C_2$  при известном способе. Поскольку движение в прямом и обратном направлениях осуществляют по одному и тому же следу (трассе  $C_1$ ) и с трассы укладки трубопровода производится его сборка то исключается рассогласование между направлением движения машины и трассой укладки гибкого трубопровода.

При выходе машины на разворотную полосу в начале гона её поворачивают на  $90^\circ$  и производят перенос трубопровода по ширине участка для заезда на новую полосу движения (трассу  $C_2$ ), по которой вновь производят раскладку трубопровода, т. е. повторяя прежний цикл.

Таким образом, все технологические операции одного цикла при проведении внутривспашенного полива данным способом осуществляют по одной и той же трассе по каждой ширине захвата посевного агрегата, а следовательно, и исключается рассогласование между длинами трассы движения машины и длинами перемещаемого (укладываемого или собираемого) гибкого трубопровода.

Использованием предлагаемого способа обеспечиваются следующие преимущества:

упрощается процесс работы машины за счет исключения рассогласования трасс движения машины и укладки гибкого трубопровода; повышается коэффициент использования земли за счет исключения разворотной полосы в конце гона и уменьшения ее ширины в начале гона при повороте на  $90^\circ$  по сравнению с разворотом на  $180^\circ$ ; снижаются тяговые усилия на рабочий орган за счет уменьшения одновременно работающих рабочих органов и распространения промачивания поливных смежных междуурядий, приводящего к снижению удельного сопротивления почвы раждению рабочими органами.

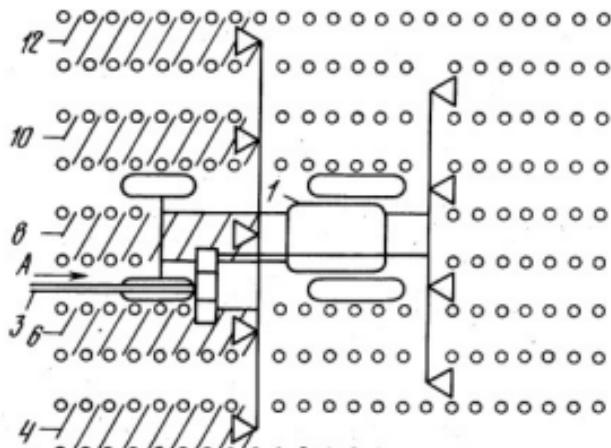
При использовании предлагаемого способа обеспечивается также возможность проведения внутрипочвенного полива по всей ширине захвата современных сеялок, которые с осложнением сельского хозяйства тракторами повышенной мощности все возрастают, в то же время как мощности пропашных тракторов растут гораздо медленнее и их недостаточно для обеспечения тягового усилия машины внутрипочвенного полива с захватом, равным ширине захвата современных сеялок, и обеспечивается возможность внесения поливной нормы на ширину захвата за несколько проходов при движении по одной и той же трассе.

#### Формула изобретения

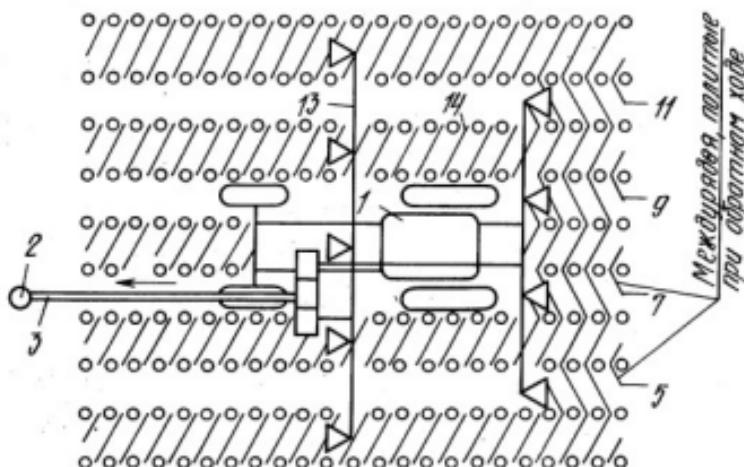
Способ внутрипочвенного полива, включающий подачу воды в подзахватный слой междуурядий при движении поливной машины по следу посевного агрегата, перенос и раскладку гибкого подающего трубопровода, отличающийся тем, что, с целью повышения эффективности полива путем сокращения рабочего времени и трудозатрат, полив осуществляют при движении машины по одному следу в прямом и обратном направлениях из двух водораспределителей, расположенных впереди и сзади машины, причем при движении машины в прямом направлении воду подают в четные междуурядья из заднего по ходу машины водораспределителя, а при обратном — в нечетные, соответственно из переднего по ходу водораспределителя.

Источники информации, принятые во внимание при экспертизе

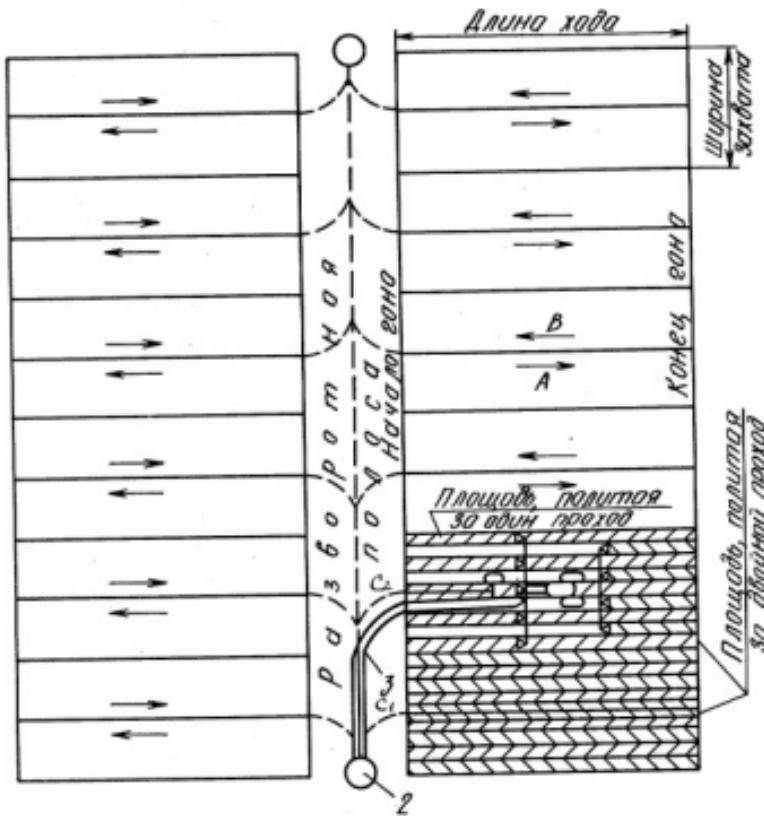
1. Авторское свидетельство СССР № 207555, кл. А 01 G 29/00, 1956.
2. Авторское свидетельство СССР № 75407, кл. А 01 G 29/00, 1948.



Фиг. 1



Фиг. 2



Фиг. 3

Составитель Т. Кукос  
 Редактор А. Могиль  
 Заказ 7376/2  
 Техред И. Верес  
 Тираж 699  
 Корректор Н. Король  
 Подписано

ВНИИПТИ Государственного комитета СССР  
 по делам изобретений и открытий  
 113035, Москва, Ж-35, Раушенская наб., д. 4/5  
 Филиал ППП «Патент», г. Ужгород, ул. Проектная, 4