

(19)



**Евразийское
патентное
ведомство**

(11) **042408**(13) **B8**

**(12) ИСПРАВЛЕННОЕ ОПИСАНИЕ ИЗОБРЕТЕНИЯ К
ЕВРАЗИЙСКОМУ ПАТЕНТУ**

(15) Информация об исправлении

Версия исправления: 1 (W1 B1)**исправления в биб. данных, код ИНИД (72)**(51) Int. Cl. **A01C 7/20 (2006.01)****G05B 11/60 (2006.01)****A01B 63/32 (2006.01)**

(48) Дата публикации исправления

2023.04.06, Бюллетень №4'2023

(45) Дата публикации и выдачи патента

2023.02.10

(21) Номер заявки

202290589

(22) Дата подачи заявки

2022.02.10

**(54) СПОСОБ РЕГУЛИРОВАНИЯ ПОЛОЖЕНИЯ ПОДПРУЖИНЕННЫХ РАБОЧИХ
ОРГАНОВ ПОСЕВНОГО АГРЕГАТА И УСТРОЙСТВО ДЛЯ ЕГО ОСУЩЕСТВЛЕНИЯ**

(43) **2023.02.06**(96) **2022/ЕА/0008 (ВУ) 2022.02.10**

(71)(73) Заявитель и патентовладелец:

**ГОСУДАРСТВЕННОЕ НАУЧНОЕ
УЧРЕЖДЕНИЕ "ОБЪЕДИНЕННЫЙ
ИНСТИТУТ МАШИНОСТРОЕНИЯ
НАЦИОНАЛЬНОЙ АКАДЕМИИ
НАУК БЕЛАРУСИ" (ВУ)**

(72) Изобретатель:

**Бельчик Леонид Демьянович,
Ананчиков Антон Александрович,
Савчук Сергей Васильевич (ВУ)**

(56) **RU-C2-2586156
EA-A1-202000185
BY-C1-11118
US-B2-9826677
US-B2-8047301**

(57) Изобретение относится к сельскохозяйственному машиностроению, а именно к системам регулирования положения рабочих органов, и может быть использовано для повышения точности заделки семян посевными агрегатами. Задачей изобретения является повышение точности и производительности посева. Решение указанных задач реализовано в способе регулирования положения подпружиненных рабочих органов посевного агрегата, при котором фиксируют высоту расположения рамы сеялки над поверхностью поля посредством бесконтактного датчика расстояния, который закреплен на раме сеялки, подают выходной электрический сигнал от указанного датчика на позиционный вход контроллера, где его усиливают и направляют на сравнивающее устройство, фиксируют величину усилия тягового сопротивления с помощью датчиков усилия, направляют выходной сигнал от них на силовой вход контроллера, где его сравнивают с опорным сигналом, вычисляют и усиливают их разность и направляют на сравнивающее устройство. Поступившие сигналы сравнивают с заданным сигналом глубины посева и вырабатывают сигнал рассогласования, который посредством оператора преобразуют в управляющий сигнал для электрогидравлического регулятора, где формируют управляющее воздействие в виде потока рабочей жидкости и посредством навесного устройства регулируют положение указанных рабочих органов. В предлагаемом техническом решении указанное устройство содержит насосную установку, электрогидравлический регулятор и силовой гидроцилиндр, шток которого посредством навесного устройства имеет возможность управления положением рамы сеялки с подпружиненными рабочими органами, бесконтактный датчик расстояния, датчики усилия, контроллер со сравнивающими устройствами и усилителями выходных электрических сигналов указанных датчиков, а также оператором, соединенным с электрическим входом электрогидравлического регулятора.

B8**042408****042408****B8**