

ميكانيك أداء الساحبات

قسم المكنائن والآلات الزراعية / المرحلة الثالثة

القوى المؤثرة على الجرار الزراعي

تؤثر مجموعة من القوى على الجرار الزراعي منها مصدره الجرار نفسه والأخرى التربة. والجرار يوجد بحالتين هي حالة السكون static وحالة الحركة dynamic

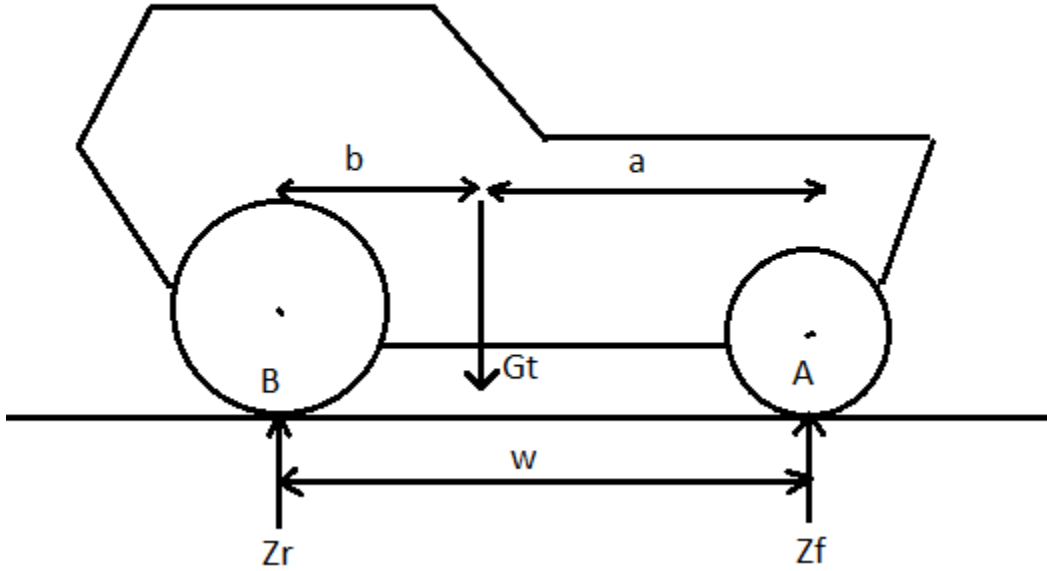
حالة السكون Static state

يوضح الشكل الاتي القوى التي تؤثر على الجرار عندما يكون ساكن وهذه القوى هي

الوزن $G_t = (KN)$

رد فعل التربة على العجلات الخلفية Z_r

رد فعل التربة على العجلات الامامية Z_f



مجموع القوى التي تؤثر الى الأسفل تساوي القوى التي تؤثر الى الأعلى كما في المعادلة (1)

$$Z_r + Z_f = G_t \dots\dots\dots (1)$$

ولحساب قيمة Z_f نأخذ عزم حول النقطة B

العزم مع عقرب الساعة = العزم عكس عقرب الساعة

$$Z_f \cdot w = G_t \cdot b$$

حيث

$w =$ المسافة بين مركز العجلات الامامية والخلفية (m)

$b =$ المسافة بين مركز الثقل Gt ومركز العجلات الخلفية (m)

$$Z_f = Gt \cdot \frac{b}{w} \dots \dots \dots (2)$$

ولحساب قيمة Z_r نأخذ عزم حول النقطة A

$$Z_r \cdot w = Gt \cdot a$$

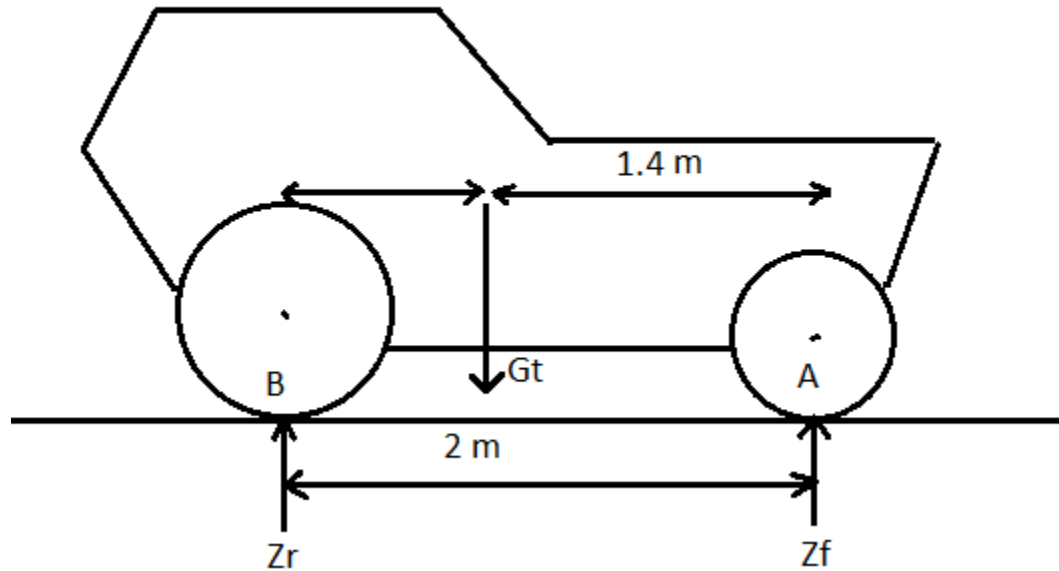
$$\therefore Z_r = Gt \cdot \frac{a}{w} \dots \dots \dots (3)$$

حيث $a =$ المسافة بين مركز العجلات الامامية ومركز ثقل الجرار (m)

يلاحظ من المعادلتين (2) و(3) ان قيمة Z_r و Z_f لاي جرار تعتمد على a و b ، فكلما زادت b وقلت a زادت قيمة Z_f والعكس صحيح بالنسبة الى Z_r .

مثال

جرار زراعي كتلته 3 طن احسب رد فعل التربة على العجلات الامامية والخلفية اذا كانت المسافة بين مركز العجلات الامامية والخلفية 2 م ومركز الثقل يبعد عن العجلات الامامية بمقدار 1,4 م.



$$Gt = 3 * 1000 * \frac{9.81}{1000} = 29.43 \text{ kN}$$

$$Z_f = Gt \cdot \frac{b}{w} = 29.43 * \frac{0.6}{2} = 8.83 \text{ kN}$$

$$Z_r + Z_f = Gt$$

$$\therefore Z_r = Gt - Z_f = 29.43 - 8.83 = 20.60 \text{ kN}$$

او يمكن حساب Z_r حسب المعادلة التالية

$$Z_r = Gt \cdot \frac{a}{w} = 29.43 * \frac{1.4}{2} = 20.60 \text{ kN}$$

حالة الحركة Dynamic state

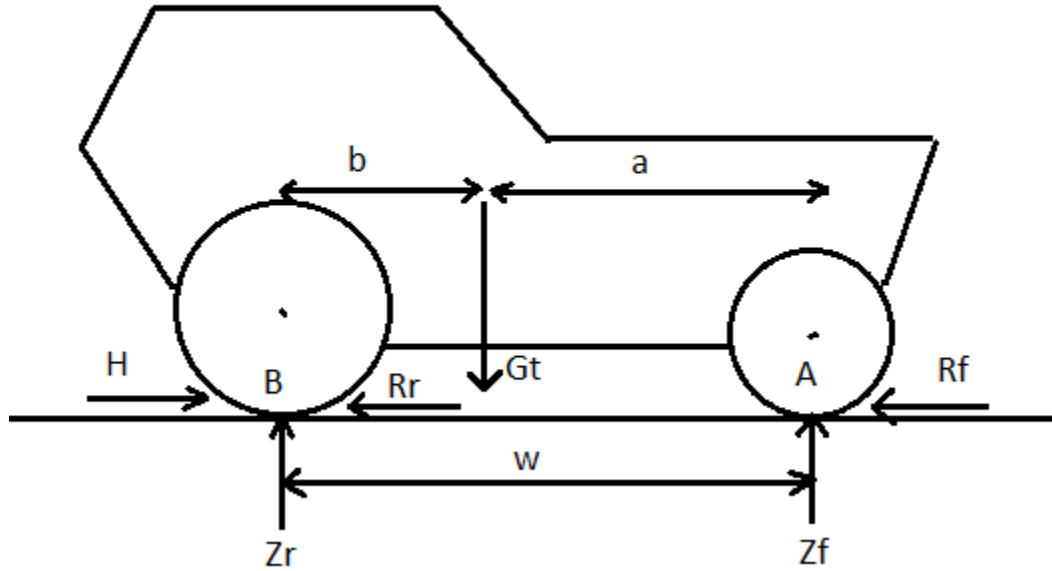
أ. حالة الحركة بدون قوة سحب

يوضح الشكل الاتي القوى التي تؤثر على الجرار عند الحركة بدون قوة سحب، ومن هذه القوى هي

H = قوة الدفع عند العجلات (kN)

R_r = مقاومة التدحرج على العجلات الخلفية (kN)

R_f = مقاومة التدحرج على العجلات الامامية (kN)



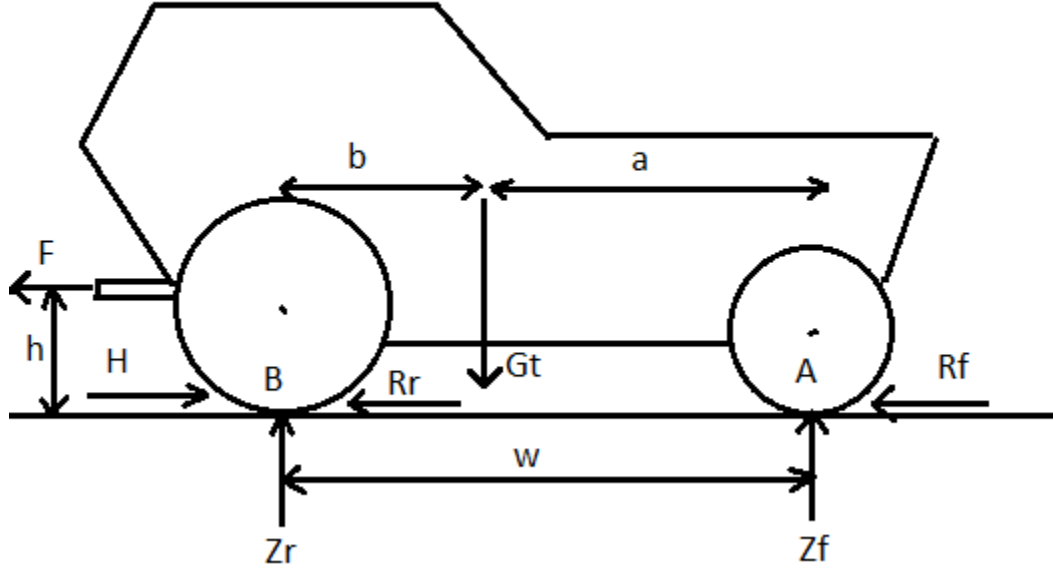
ومن الشكل السابق مجموع القوى الافقية = صفر

$$H = R_r + R_f \dots\dots\dots (4)$$

كما ان مجموع القوى العمودية = صفر، كما هي بالمعادلة (1) و Z_r و Z_f لا يتاثران بصورة محسوسة في هذه الحالة.

ب. حالة الحركة مع وجود قوة السحب (F) الافقية: -

يوضح الشكل الاتي القوى المؤثرة على الجرار عند الحركة مع وجود قوة السحب (F)



مجموع القوى الافقية = صفر

$$H = F + R_r + R_f \dots\dots\dots(5)$$

مقاومة التدرج الكلية على الجرار R =

$$R = R_r + R_f \dots\dots\dots(6)$$

نتيجة وجود قوة السحب تتغير قيمة Zf و Zr ويمكن حسابها كالآتي

نأخذ عزم حول النقطة B لحساب Zf وحسب المعادلة الآتية

$$Z_f \cdot w + F \cdot h = G_t \cdot b$$

$$\therefore Z_f \cdot w = G_t \cdot b - F \cdot h$$

$$Z_f = G_t \cdot \frac{b}{w} - F \cdot \frac{h}{w} \dots\dots\dots(7)$$

يلاحظ من المعادلة (7) ان قيمة Zf الديناميكية هي اقل قيمة Zf الاستاتيكية (حالة السكون) بمقدار $F \cdot \frac{h}{w}$ وتصبح قيمة

$$Z_f \text{ صفرا عندما يصبح } G_t \cdot \frac{b}{w} = F \cdot \frac{h}{w}$$

ولحساب Zr

نأخذ عزم حول النقطة A وحسب المعادلة التالية

$$Z_r \cdot w = Gt \cdot A + F \cdot h$$

$$\therefore Z_r = Gt \cdot \frac{a}{w} + F \cdot \frac{h}{w} \dots \dots \dots (8)$$

توضح المعادلة (8) ان قيمة Z_r الديناميكية هي اكبر من Z_r الاستاتيكية، أي ان الوزن الذي تحمله العجلات الخلفية يزداد عندما يسحب الجرار حملا خلفه. والوزن الذي اضيف الى العجلات الخلفية يسمى الوزن المنقول $F \cdot \frac{h}{w}$ لانه نقل من العجلات الامامية و اضيف للعجلات الخلفية ولمنع وصول Z_r الى الصفر ($Z_r = 0$) تضاف اوزان الى العجلات الامامية.

.....