

طرق شبك الآلات الزراعية بالجرار

تستخدم الجرارات الزراعية بصورة عامة لسحب الآلات الزراعية ونقل المواد المختلفة من وإلى الحقل. الآلات التي تسحب بواسطة الجرارات هي الآلات تحضير التربة وزراعة المحصول وخدمته بعد النمو. وتعتبر الآلات تحضير التربة من الآلات التي تحتاج إلى قوة سحب كبيرة مقارنة بالآلات الزراعية الأخرى، لذلك يجب أن تشبك بطريقة تقلل من هذه القوة. وقبل التطرق إلى طرق الشبك يجب التعرف على القوى التي تؤثر على الآلة أثناء استخدامها في الحقل.

القوى المؤثرة على الآلة

تؤثر على الآلة مجموعة من القوى عند استخدامها في الحقل وهذه القوى هي:

1. **وزن الآلة:** يعتمد وزن الآلة على عدد الأبدان الموجودة ونوع المعدن المصنعة منه وعادة يقع في وسط الآلة.

2. **قوى التربة: Soil Forces** وهذه القوى تنقسم إلى قسمين

أ. القوى الأساسية **Fundamental Forces**

في حالة الآلات الحراثة هي القوة المطلوبة لقطع وقلب وتفتيت التربة

ب. القوى الضارة **Parasitic Forces**

وهي قوى ضارة حيث تؤدي إلى زيادة قوة السحب إلا أنها ضرورية لغرض التوازن كقوة الاحتكاك بين ظهر القرص في المحراث القرصي وجانب الأخدود وكذلك قوى الإسناد عند استخدام إطار العمق وهذه القوى ضرورية للتوازن أثناء العملية الزراعية

3. قوى الشبك **Hitch Forces**

وهي قوى تظهر عند شبك الآلة على الجرار وتنقل من الآلة إلى الجرار أو بالعكس.

طرق الشبك (ربط الآلات)

هناك عدة طرق تستخدم لشبك أو ربط الآلات على الجرار ومنها

1. طريقة القطر **Trailed method**

ترتبط الآلة في هذه الطريقة بواسطة عمود جر يكون مفصلي من جهة الآلة والجرار مما يجعل الآلة حرة الحركة وتشكل زاوية مقدارها 90 درجة عند الدوران كما أن وضعه موازي إلى سطح الحركة والآلة المقطورة محمولة بصورة تامة بواسطة إطارات. وفي هذه الحالة يحمل الجرار جزء بسيط جدا من وزنها. وبعض الأحيان يمكن تقصير عمود الجر وحتى رفعه فترتبط الآلة مباشرة على الجرار بواسطة مسمار الربط **hook** ومثال على ذلك عربة الحمل

2. طريقة الشبه مقطورة **Semi-trailed**

ترتبط أو تشبك الآلة على الجرار بواسطة عمود دائمي التثبيت على الآلة ومفصلي مع الجرار **hook** وفي هذه الطريقة يحمل الجرار جزء من وزن الآلة وتحمل الإطارات الجزء الباقي من الوزن ومثال على ذلك أفراس التنعيم

3. الطريقة المحمولة **Mounted method**

ترتبط الآلة في اندرع الجهاز الهيدروليكي الثلاثة ويحمل الجرار وزن الآلة بأكمله واندرع الربط أما أن تكون حرة أو مقيدة.

4. الطريقة الشبه محمولة **Semi-mounted**

تربط الآلة بالذراعين السفليين للجهاز الهيدروليكي ويحمل الجرار جزء من وزن الآلة ويحمل الإطار الذي تزود به الآلة الجزء الباقي من الوزن، وإطار الآلة يستخدم لتثبيت العمق.

توازن القوى التي تؤثر على الآلة المقطورة

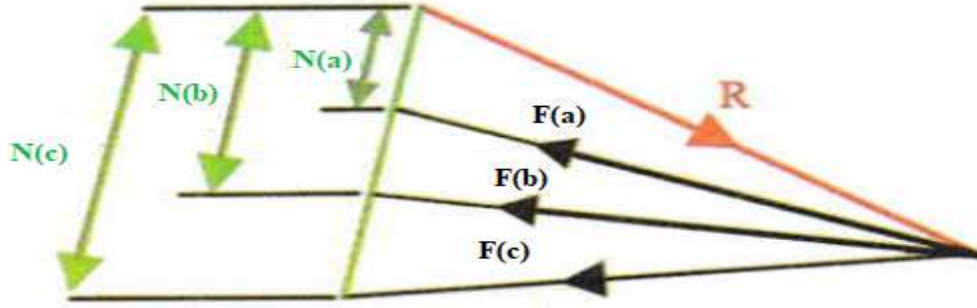
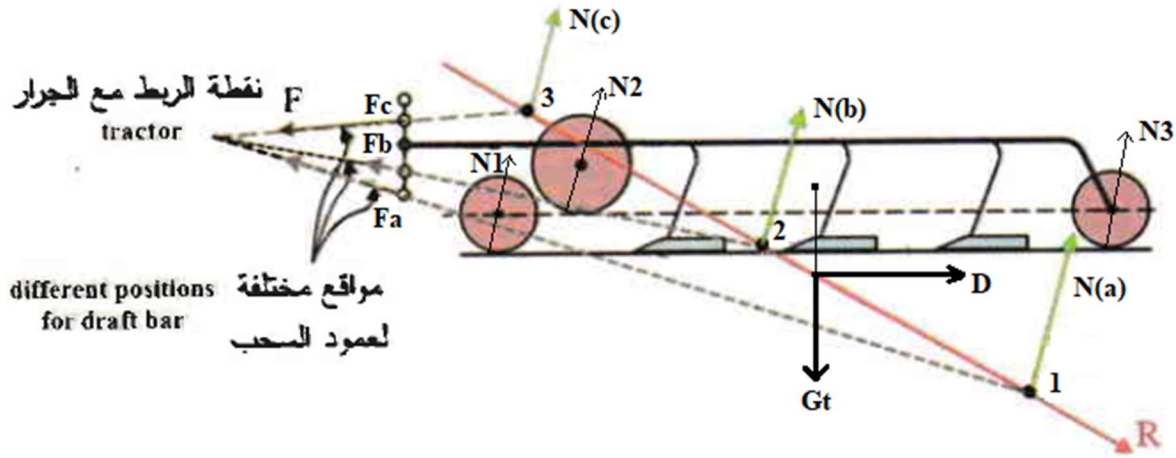
يوضح الشكل الآتي القوى التي تؤثر على الآلة والجرار عندما يكونا مربوطين بطريقة المقطورة وهذه القوى هي Gp = وزن الآلة ، D = مقاومة التربة على الآلة و N_1, N_2, N_3 رد فعل التربة على الإطارات الثلاثة و F قوة السحب وتشكل القوة D و Gp المحصلة R

$$\vec{R} = \vec{Gp} + \vec{D}$$

كما تشكل قوى رد الفعل N_1, N_2, N_3 المحصلة N

$$\vec{N} = \vec{N1} + \vec{N2} + \vec{N3}$$

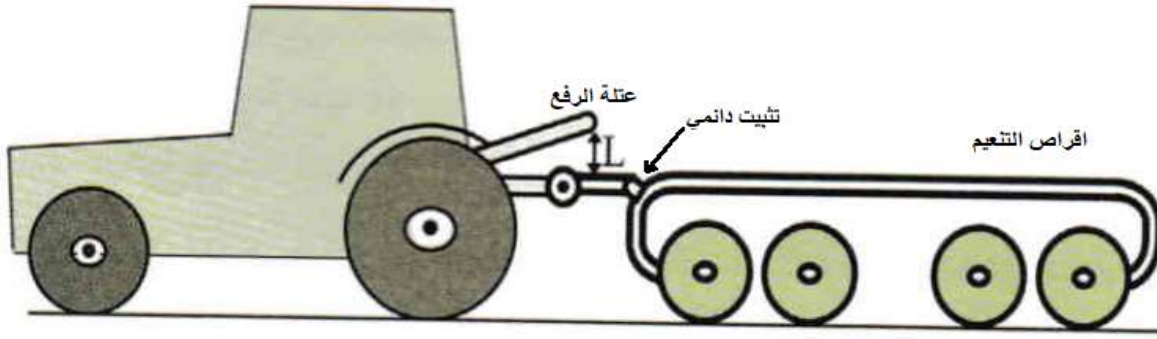
تلتقي المحصلة R مع قوة السحب F ويحدد ميل عمود السحب اتجاه القوى F فعندما يكون بالموقع (a) فإن $F_{(a)}$ تلتقي مع R عند النقطة (1) ولغرض اتزان القوى تتحرك المحصلة $N_{(a)}$ لتلتقي معهم بنفس النقطة. يتميز هذا الموقع بان المحصلة $N_{(a)}$ تقع في وسط الآلة وهذا يعني ان الوزن موزع تقريبا بصورة متساوية على العجلات الامامية والخلفية مما يقلل من مقاومة التدرج عليها كما ان قوة السحب $F_{(a)}$ مائلة بصورة كبيرة مما يزيد من مركبتها العمودية وهذا يؤدي الى زيادة الوزن الإضافي على العجلات الخلفية مما يحسن من قابلية الجرار على توليد الدفع. اما اذا قل ميل عمود السحب فان قوة السحب $F_{(b)}$ تلتقي مع المحصلة R عند النقطة (2) مما يجعلها $N_{(b)}$ تغير موقعها لتلتقي معهم عند النقطة (2) وهذا يؤدي الى نقل الجزء الأعظم من وزن الآلة الى الإطارات الامامية مما يزيد من مقاومتها للتدرج كما ان المركبة العمودية لـ F تقل بصورة كبيرة مما يقلل من الوزن المضاف الى عجلات الجرار الخلفية. اما اذا غير موقع F الى $F_{(c)}$ فان $N_{(c)}$ تتقدم الى الامام وينتقل وزن الآلة بصورة كاملة الى العجلات الامامية مما يؤدي الى رفع المحراث من الخلف الى الأعلى وبالتالي خروجه من التربة كما ان الجرار لا يتحمل الا جزء بسيط من وزن الآلة.



تأثير المواقع المختلفة لعمود السحب على قوة رد فعل التربة على إطارات محراث مقطورة

توازن الآلة الشبه مقطورة

لقد اتضح سابقا عند اختيار الموقع الصحيح لعمود السحب (الجر) يمكن تقليل قوة الاسناد على عجلات الآلة وبالتالي تقل مقاومة التدرج عليها كما يمكن زيادة الوزن الذي تحمله عجلات الجرار والذي يؤدي الى تحسين قوة دفعه. الا ان الطريقة البديلة للطريقة السابقة والتي يمكن استخدامها مع بعض الآلات الزراعية كالامشاط القرصية هي طريقة الشبه مقطورة. حيث ان عمود السحب مثبت بصورة دائمية من جهة الآلة وهناك عتلة تربط عمود السحب مع الجهاز الهيدروليكي للجرار كما في الشكل الاتي فعند عملية رفع الآلة تبدأ الآلة بالارتفاع من المقدمة والمؤخرة ، وبذلك تزداد قيمة L وتستمر بالزيادة لتصبح اعلى ما يمكن عند ارتفاع الآلة عن سطح الأرض كما ان العتلة L يمكن بواسطتها التحكم بعمق الأقرص بعكس الطريقة المقطورة والتي يستند فيها الوزن كليا على سطح الأرض وهذا يعني ان جزء من وزن الآلة يحمل بواسطة الجرار مما يؤدي الى زيادة قابلية الجرار على توليد الدفع وبالتالي توفير السحب المطلوب.

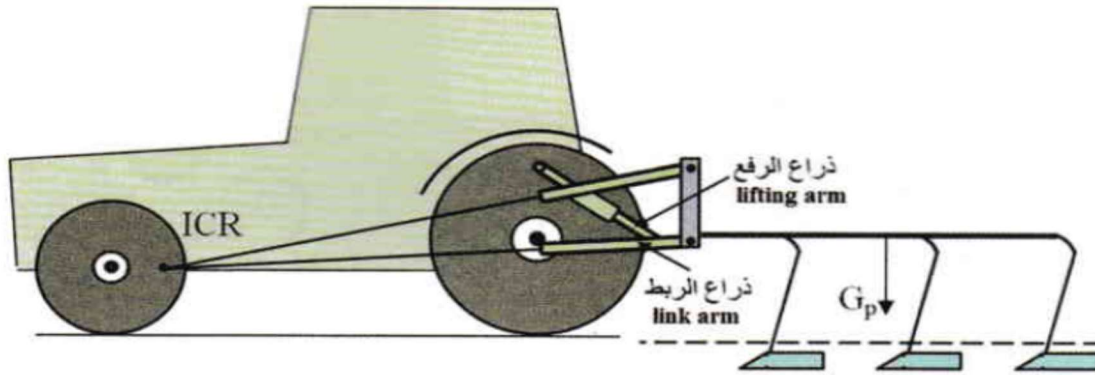


توازن الالة المحمولة

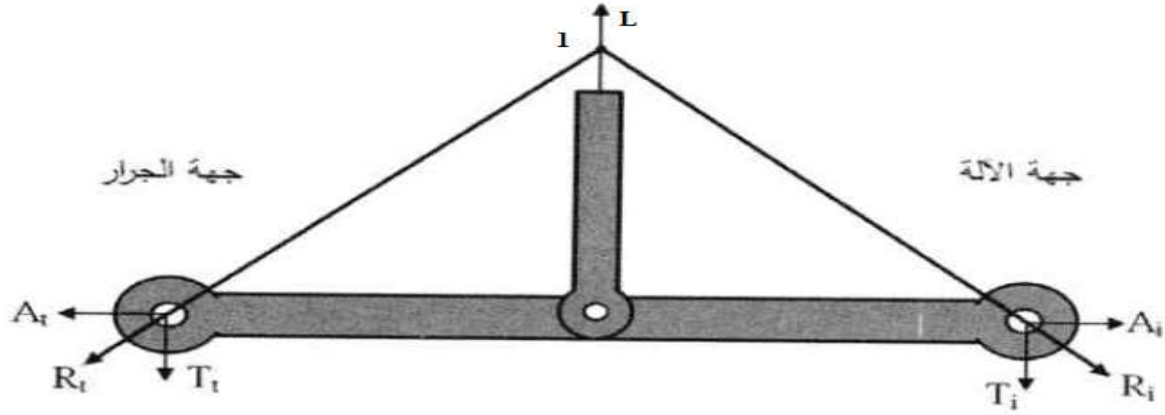
بدا الانتشار الواسع باستعمال الآلات المحمولة منذ صنع الجهاز الهيدروليكي من قبل شركة ماسي فوركسن سنة 1936 وشركة فورد سنة 1939. واهم ما يميز التصميم الذي ادخل من قبل شركة ماسي فوركسن والذي أدى الى ادخال الآلات المحمولة هو السيطرة الاوتوماتيكية على قوة السحب المطلوبة من قبل الالة.

يتكون الجهاز الهيدروليكي من ذراعي شبك في الأسفل وذراع ثالث في الأعلى لذلك يطلق عليه جهاز الشبك ثلاثي النقطة. عند شبك الالة على الجرار فان القوى الموجودة بالاذرع السفلى تلتقي مع القوة الموجودة بالذراع العلوي ويطلق على هذه النقطة بمركز الدوران اللحظي (ICR) كما في الشكل الاتي.

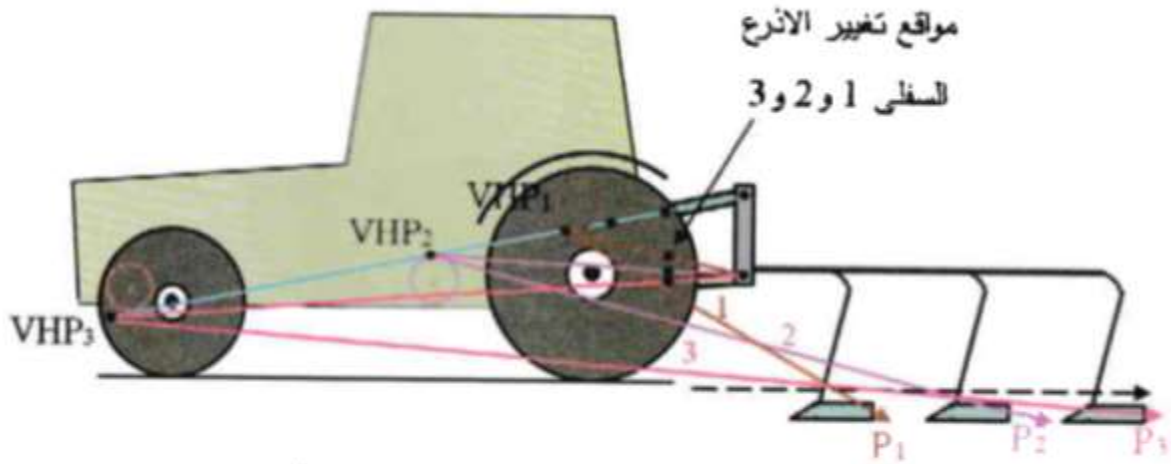
وبما ان الذراع العلوي يفيد الالة فانها تظهر وكأنها تدور حول ICR



اثناء العمل تتولد للاذرع السفلى للجهاز الهيدروليكي قوة سحب افقية A_i و A_t من جهة الالة والجرار على التوالي ولكنها اذرع مقيدة بسبب وجود اذرع الرفع التي تأخذ قوتها من الأسطوانة الهيدروليكية بالجرار (Ram) فهناك قوة مقدارها L تؤثر على الاذرع السفلى وهذه القوة تولد قوتين متعاكستين لها وهما T_i و T_t من جهة الالة والجرار كما موضحة بالشكل الاتي. القوتين A_i و T_i يشكلان المحصلة R_i اما القوتين A_t و T_t يشكلان المحصلة R_t . تلتقي القوتان (المحصلتان) R_i و R_t عند النقطة (1) مع القوة L لغرض التوازن.

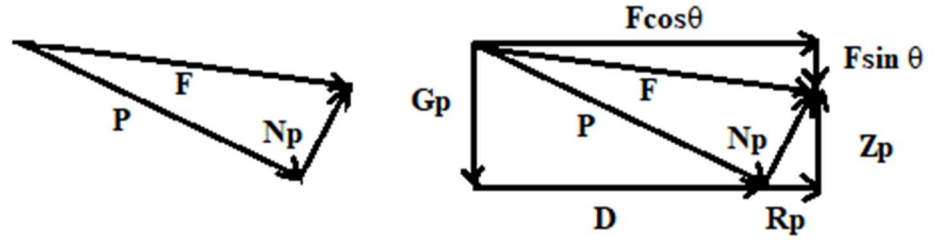
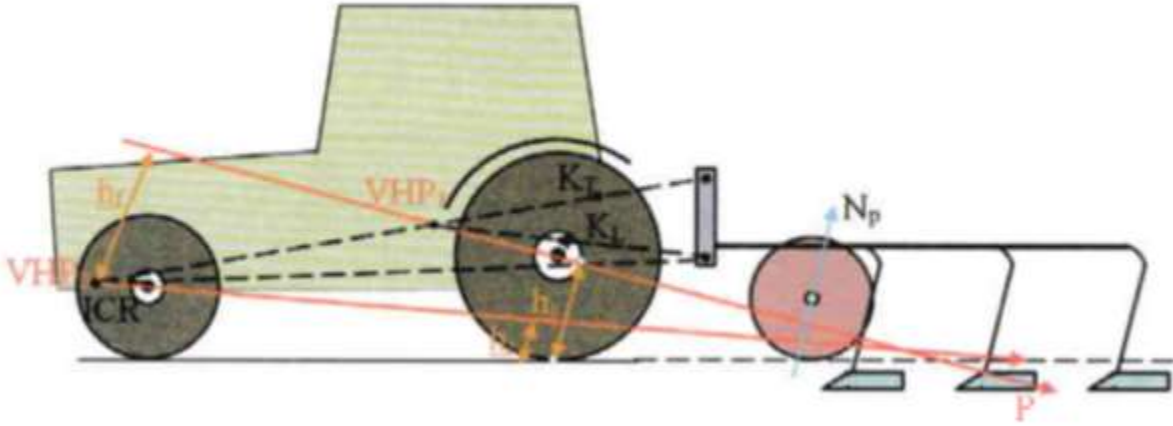


الشكل يوضح ذراع الشبك او الربط السفلي للجهاز الهيدروليكي. تمر محصلة مقاومة التربة ووزن الآلة (P) على الجرار وموقع مرورها اثناء العمل يعتمد على نوع التربة ورطوبتها وعمق الحراثة وعرضها وسرعة الآلة الامامية وغيرها من العوامل. فاذا كانت المحصلة بمقدار P_1 كما هو بالشكل الاتي فانها تمر على الجرار لتلتقي مع قوة الذراع العلوي الثالث عند نقطة VHP_1 والتي يطلق عليها نقطة الشبك النهائية Virtual hitch point (VHP) ولغرض التوازن فان المحصلة R_i تتغير لتمر من خلال النقطة VHP_1 ، اما اذا كانت المحصلة بمقدار P_2 والتي هي اصغر من P_1 فتمر على الجرار لتلتقي مع قوة الذراع الثالث العلوي عند النقطة VHP_2 و R_i تلتقي معها في هذه الحالة عند نفس النقطة. اما المحصلة P_3 تلتقي معهم عند النقطة VHP_3 والتي تتوافق مع مركز الدوران اللحظي (ICR) تعتبر VHP_1 هي أفضل النقاط لان الوزن الذي يتحمله الجرار اكبر من النقطتين الاخرتين، والشكل يوضح نقاط التقاء قوى اذرع الشبك مع مقاومة التربة.



توازن الالة شبه المحمولة

عندما تكون الالة المحمولة غير متوازنة فانها تبقى غير مستقرة فيتغير عمقها باستمرار مما يؤثر على أداءها بالحقل ومقدار عدم الاستقرارية يعتمد على قيمة القوة P وذراع عزمها حول النقطة VHP ولتحسين الاستقرارية تزود الالة باطار عمق Depth wheel كما في الشكل الاتي، حيث تلتقي القوة P مع قوة رد فعل التربة على الاطار NP لتشكل القوة F التي تلتقي مع قوى اذرع الجهاز الهيدروليكي عند مركز الدوران اللحظي (ICR) أي عند VHP. ووجود الاطار أدى الى تقليل ذراع القوة P (hf_1) الى ذراع (hf_2) وهذا يؤدي الى قلة العزم الناتج من القوة F (عزم F هو $F \times hf_2$)



يظهر من مخطط القوى بالشكل السابق ان مقاومة التربة D ووزن الالة G_p يشكلان المحصلة P

$$\vec{P} = \vec{D} + \vec{G_p}$$

يشكل رد فعل التربة على الاطار Z_p مع مقاومة التدرج عليه R_p المحصلة N_p

$$\vec{N_p} = \vec{Z_p} + \vec{R_p}$$

وتشكل المحصلة N_p مع المحصلة P المحصلة F

$$\vec{F} = \vec{P} + \vec{N_p}$$

تمر القوة F على الجرار وتمثل قوة السحب التي يمكن تحليلها الى مركبتين $F \cos \theta$ و $F \sin \theta$ الا انها مركبتين صغيرتين وهذا يؤدي الى تقليل الوزن المنقول والوزن الإضافي على الإطارات الخلفية للجرار والسبب يعود الى استخدام الاطار وهذا يعني ان استخدام الاطار يؤدي الى استقرار الالة الا انه يقلل الوزن الذي يحمله الجرار والذي يقلل من قابليته على توليد قوة الدفع.