



Inteligentna podłoga



Tekst i zdjęcia: Przemysław Olszewski

Ważnym parametrem maszyn samozbierających masę roślinną z uformowanych pokosów jest odpowiednie równomierne zagęszczenie ładunku w skrzyni. Zadanie to wymaga cyklicznego uruchamiania w odpowiednim momencie posuwu przenośnika podłogowego. Firma Claas opracowała rozwiązanie nieco odmienne niż klasyczne.

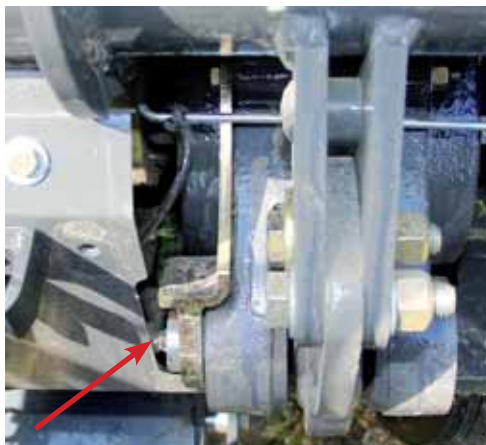
W pracę systemu zaangażowane są trzy czujniki: momentomierz na wale rotora, sensor położenia górnej kłapy w przedniej części skrzyni oraz sensor położenia dolnego walca ściągającego bądź alternatywnie sensor położenia tylnej ściany. W klasycznych układach brakuje zwykle tego pierwszego elementu.

Priorytety do wyboru

Za decyzję o załączeniu łańcuchowo-listwowego przenośnika podłogowego i skierowaniu tym samym nagromadzo-

nego materiału ku tyłowi odpowiadają: czujnik obciążenia rotora i czujnik położenia górnej przedniej kłapy. Do aktywacji systemu wystarczy, że jeden z nich wykryje różnicę względem wartości zadanej. Operator może wybrać, który czujnik pełni rolę priorytetową, bądź przyjąć ich równorzędne znaczenie.

Zwykle przy zbiorze suchego materiału takiego jak siano bądź słoma warto ustawić pierwszeństwo dla momentomierza. Tego typu plon bowiem dość szybko naciska na górną przednią kłapę,



W pracę systemu automatycznego załadunku przy maszynie z walcami dozującymi zaangażowane są trzy czujniki: momentomierz na wale rotora (z lewej), sensor położenia górnej kłapy w przedniej części skrzyni (pośrodku) oraz sensor położenia dolnego bębna ściągającego.