

1. Спосіб експлуатації самохідної збиральної машини (1), що має жатку (2), з розташованим у вивантажувальній зоні подрібнювально-розподільним пристроєм (4), з якого потік збираної маси подають щонайменше в один вентилятор-кидалку (7), обладнаний щонайменше однією обмежувальною заслінкою (10), встановленою з можливістю зміни свого положення і обладнаною приводом (11) для регулювання напрямку виходу потоку збираної маси з вентилятора-кидалки (7), який **відрізняється** тим, що здійснюють керування приводом (11) для регулювання положення щонайменше однієї обмежувальної заслінки (10) залежно від робочої ширини (3) жатки (2).
2. Спосіб за п. 1, який **відрізняється** тим, що регулювання обмежувальної заслінки (10) здійснюють за допомогою електрогідравлічного виконавчого механізму (12), який з'єднаний з блоком керування (59).
3. Спосіб за п. 2, який **відрізняється** тим, що регулювання положення виконавчого механізму (12) детектують датчиком кута повороту (58), який з'єднаний з блоком керування (59).
4. Спосіб за п. 2 або 3, який **відрізняється** тим, що жатку (2) детектують з'єднаним з блоком керування (59) датчиком (57), який передає на блок керування (59) сигнал, що відповідає робочій ширині (3) жатки (2).
5. Спосіб за п. 4, який **відрізняється** тим, що накопичена в пам'яті блока керування (59) база даних (60) містить множину функціональних кривих різних жаток, при цьому за сигналом (Y), що відповідає робочій ширині (3) жатки (2), з бази даних (60) вибирають відповідну функціональну криву (61).
6. Спосіб за п. 5, який **відрізняється** тим, що виконавчим механізмом (12) керують за відповідною функціональною кривою (61).
7. Спосіб за п. 5 або 6, який **відрізняється** тим, що в блоці керування (59) за функціональною кривою (61) і щонайменше за додатковим параметром (62) обчислюють модифіковану функціональну криву (63).
8. Спосіб експлуатації самохідної збиральної машини (1), що має жатку (2), з розташованим у вивантажувальній зоні подрібнювально-розподільним пристроєм (4), з якого потік збираної маси подають щонайменше в один вентилятор-кидалку (7), обладнаний щонайменше однією обмежувальною заслінкою (10), встановленою з можливістю зміни свого положення і обладнаною приводом (11) для регулювання напрямку виходу потоку збираної маси з вентилятора-кидалки (7), який **відрізняється** тим, що здійснюють керування приводом (11) для регулювання положення щонайменше однієї обмежувальної заслінки (10) залежно від розподілу (V) потоку збираної маси на ґрунті (19).
9. Спосіб за п. 8, який **відрізняється** тим, що привід (11) виконаний у вигляді електрогідравлічного виконавчого механізму (12), який сполучений з блоком керування (59).
10. Спосіб за п. 9, який **відрізняється** тим, що регулювання положення виконавчого механізму (12) детектують за допомогою датчика (58) кута повороту, який сполучений з блоком керування (59).
11. Спосіб за п. 8, який **відрізняється** тим, що для визначення розподілу (V) потоку збираної суміші визначають профіль (SD) товщини потоку збираної маси на поверхні (15) вивантаження.
12. Спосіб за п. 8 або 11, який **відрізняється** тим, що розподіл (V) збираної маси на ґрунті (19) визначають з використанням бездротового способу за допомогою детекторного пристрою (16).
13. Спосіб за п. 12, який **відрізняється** тим, що детекторний пристрій (16) виконаний у вигляді камери інфрачервоного випромінювання, яка сприймає інфрачервоне зображення поверхні (15) вивантаження і на основі цього зображення формує температурний профіль (Т).
14. Спосіб за п. 13, який **відрізняється** тим, що температурний профіль (Т) передають на блок керування (59), який генерує профіль (О) поверхні і здійснює керування виконавчим механізмом (12) залежно від профілю поверхні (О).
15. Спосіб за п. 12, який **відрізняється** тим, що детекторний пристрій (16) виконаний у вигляді

лазерного датчика (18), здатний сканувати поверхню (15) вивантаження і складати профіль (О) поверхні.

16. Спосіб за п. 14 або 15, який **відрізняється** тим, що профіль (О) поверхні передають на блок керування (59), який здатний оцінити цей профіль і керувати виконавчим механізмом (12) залежно від профілю (О) поверхні.