

1. Спосіб обробітку ґрунту пересувним знаряддям, що містить роторні робочі органи, при якому здійснюють обертальний рух останніх навколо геометричної осі, що паралельна поверхні ґрунту та перпендикулярна напрямку руху пересувного знаряддя, який **відрізняється** тим, що повздовжню твірну профілю роторних робочих органів виконують у вигляді періодично змінюваної форми, надають роторним робочим органам допоміжний обертальний рух навколо допоміжної осі, паралельної геометричній осі роторних робочих органів при однойменному напрямку обертання, і забезпечують їх допоміжну швидкість згідно з залежністю:

$$n_{\text{д}} = k \cdot 60 \frac{V}{b},$$

де  $n_{\text{д}}$  - допоміжна швидкість руху роторних робочих органів (число обертів за хвилину);

$V$  - швидкість руху пересувного знаряддя, в м/с;

$k$  - агротехнічний коефіцієнт, який урахує буксування та глибину обробітку ґрунту;

$b$  - відстань між двома однойменними екстремальними точками глибини обробітку ґрунту у повздовжньому напрямі, в м.

2. Спосіб обробітку ґрунту пересувним знаряддям за п. 1, який **відрізняється** тим, що повздовжню твірну профілю роторних робочих органів виконують у вигляді синусоїди.

3. Спосіб обробітку ґрунту пересувним знаряддям за п. 1, який **відрізняється** тим, що повздовжню твірну профілю роторних робочих органів виконують у вигляді періодично змінюваних трапецій.

4. Спосіб обробітку ґрунту пересувним знаряддям за п. 1, який **відрізняється** тим, що повздовжню твірну профілю роторних робочих органів виконують у вигляді періодично змінюваних прямокутників.