

1. Спосіб обробітку ґрунту з допомогою ґрунтообробного агрегату з роторним робочим органом, який рухається по поверхні ґрунту, а його роторному робочому органу надають примусового обертового руху, який відповідає напрямку швидкості обкату по поверхні ґрунту навколо його геометричної осі, розташованої паралельно поверхні ґрунту та перпендикулярно до напрямку руху ґрунтообробного агрегату, який **відрізняється** тим, що роторному робочому органу ґрунтообробного агрегату надають додаткового обертового руху навколо його геометричної осі в напрямку кутової швидкості його обкату по поверхні ґрунту, при цьому величину кутової швидкості цього додаткового обертового руху визначають із співвідношення:

$$\omega_d = \frac{V_r}{R + t} - \omega_n,$$

де:

ω_d - величина кутової швидкості додаткового обертового руху роторного робочого органа ґрунтообробного агрегату;

V_r - гранична лінійна швидкість периферійних частин роторного робочого органа ґрунтообробного агрегату, при якій починається відрив часток ґрунту від цього органа;

R - відстань від поверхні ґрунту до геометричної осі роторного робочого органа ґрунтообробного агрегату;

t - глибина обробітку ґрунту;

ω_n - кутова швидкість примусового обертання роторного робочого органа ґрунтообробного агрегату.

2. Спосіб обробітку ґрунту по п.1, який **відрізняється** тим, що значення кутової швидкості примусового обертання роторного робочого органа ґрунтообробного агрегату визначають за залежністю:

$$\omega_n = \frac{V_t}{R},$$

де:

V_t - швидкість транспортування ґрунтообробного агрегату по поверхні ґрунту (при проведенні обробітку).