

طراحی، ساخت و ارزیابی ماشین برداشت پشت تراکتوری سیر

محمد رضا رحیمی^۱، کاظم جعفری نعیمی^۲، حسین مقصودی^۳، حمید مرتضی پور^۴

۱. دانشجوی کارشناسی ارشد، بخش مکانیک بیوسیستم، دانشکده کشاورزی، دانشگاه شهید باهنر کرمان

۲. استادیار، بخش مکانیک بیوسیستم، دانشکده کشاورزی، دانشگاه شهید باهنر کرمان

۳. استادیار، بخش مکانیک بیوسیستم، دانشکده کشاورزی، دانشگاه شهید باهنر کرمان

۴. استادیار، بخش مکانیک بیوسیستم، دانشکده کشاورزی، دانشگاه شهید باهنر کرمان

(تاریخ دریافت: ۱۳۹۵/۷/۱۱ - تاریخ تصویب: ۱۳۹۵/۱۰/۱۴)

چکیده

برداشت سیر یکی از مشکل‌ترین مراحل در تولید این محصول بوده و هزینه و کارگر زیادی را نیاز دارد. در ایران به غیر از عملیات خاک‌ورزی، بقیه‌ی مراحل تولید سیر اغلب به روش دستی و غیر مکانیزه انجام می‌شود. لذا در این پژوهش، برای رفع این مشکل، ماشینی طراحی، ساخته و ارزیابی شد، که ابتدا بوته‌های سیر را به کمک تیغه و دو تسمه بیرون‌کننده ۷ شکل از زمین خارج و سپس سرزنی انجام می‌گیرد. توان مورد نیاز برای حرکت تسمه‌های بیرون‌کننده و واحد سرزنی از چرخ حامل ماشین تامین می‌شود. تأثیر دو عامل سرعت پیشروی دستگاه در سه سطح ۳، ۴ و ۵ کیلومتر در ساعت و سرعت خطی تسمه‌های بیرون‌کننده در سه سطح ۱/۲، ۱/۴ و ۱/۶ برابر سرعت پیشروی، بر عملکرد برداشت و سرزنی صحیح بررسی گردید. آزمایش‌های مربوطه، به صورت آزمایش فاکتوریل در قالب طرح کاملاً تصادفی با سه تکرار انجام شد. نتایج این بررسی نشان داد که ماشین برداشت سیر در سرعت پیشروی ۳ کیلومتر در ساعت بهترین عملکرد برداشت را دارد. همچنین مناسب‌ترین سرعت پیشروی موثر بر بالاترین کیفیت سرزنی سرعت ۳ کیلومتر در ساعت و نسبت سرعت خطی ۱/۲ سرعت پیشروی برای تسمه‌های بیرون‌کننده به‌دست آمد.

واژه‌های کلیدی: ماشین برداشت سیر، سرعت پیشروی، سرعت خطی تسمه‌های بیرون‌کننده، سرزن

مقدمه

استفاده می‌شود. مکانیزم و روند برداشت سیر شبیه مکانیزم و روند برداشت پیاز است. برداشت پیاز دو مرحله دارد، یکی بر گزنی یا حذف قسمت‌های هوایی و دیگری بیرون آوردن غده‌های پیاز از خاک، که هر یک از این مراحل می‌تواند به دو طریق دستی یا مکانیزه انجام گیرد (Mozafari, 2000). در روش برداشت دستی ابتدا پیازها از محل برگ‌ها (سرها) توسط کارگر گرفته شده و از خاک خارج می‌شوند. سپس برگ‌ها و ریشه‌ها به کمک یک داس قطع شده و در بین ردیف‌ها رها می‌گردند. پس از آن پیازها در داخل کیسه‌های پلاستیکی مشبک قرار گرفته و برای حمل به بازار در داخل کامیون بارگیری می‌شوند. برخی از کشاورزان پیشرو پا را اندکی فراتر گذاشته و ابتدا برگ‌های پیاز را به کمک کارگر قطع می‌نمایند، سپس برای خارج کردن ساقه‌ها از ماشین برداشت سیب‌زمینی کمک می‌گیرند. در روش‌های برداشت مکانیزه یا ماشینی، حذف و بیرون آوردن سوخ از زمین با ماشین انجام می‌شود (Adeli, 2011).

سیر با نام علمی *Sativum Allium* از تیره‌ی پیازها (*Alliaceae*) و با نام انگلیسی Garlic، یکی از مهمترین و پرمصرف‌ترین سبزی‌های ادویه‌ای است که با توجه به خواص دارویی آن استفاده‌های متنوع و روزافزونی در صنایع آرایشی و بهداشتی نیز پیدا کرده است (Rasekh, 2013). میزان تولید این محصول در جهان ۱۰ میلیون تن و متوسط عملکرد آن ۱۰ تن در هکتار می‌باشد. در میان کشورهای تولیدکننده‌ی این محصول، ایران با تولید ۳۰ هزار تن در سال در رتبه دوازدهم جای دارد (FAO, 2006). کشور چین بزرگترین تولیدکننده، مصرف‌کننده و صادرکننده محصولات سیر در جهان است که بیش از ۴۰۰ میلیون دلار آمریکا درآمد ارزی در مبادلات خارجی سیر دارد (Jing, 2006).

در حال حاضر در کشور ما برای برداشت مکانیزه سیر به ندرت از ماشین برداشت سیب‌زمینی و ماشین برداشت پیاز

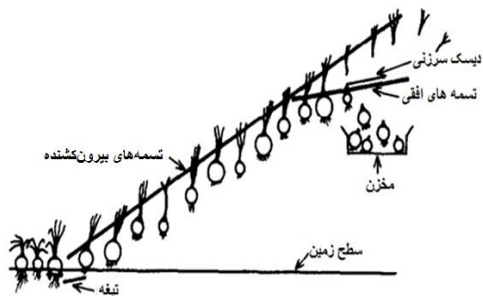
از جمله هدف‌های مهم در طراحی انواع ماشین‌های برداشت کاهش نیاز به کارگر، هزینه‌های تولید، آلودگی به

* نویسنده مسئول: h.maghsoudi@uk.ac.ir

واحد بیرون‌کشنده بوته سیر، از تیغه (۴) و تسمه‌های بیرون‌کشنده (۵) تشکیل شده است و بخش سرزن متشکل از تسمه‌های افقی (۶) و دیسک سرزنی (۷) می‌باشد.

نحوه‌ی کار ماشین

مطابق شکل ۱، تیغه طوری تعبیه شده است که به زیر غده‌های سیر نفوذ کرده و پس از برش خاک آن را به سمت بالا حرکت دهد که این امر باعث سست شدن خاک اطراف محصول می‌گردد؛ در این حین گیاه سیر از ناحیه‌ی برگ به وسیله‌ی تسمه‌های بیرون‌کشنده (دو تسمه‌ی V شکل) که به صورت مورب قرار گرفته‌اند، چنگ زنی می‌شود؛ این دو تسمه خلاف جهت همدیگر و همچنین بر خلاف جهت سرعت پیشروی به سمت عقب و بالا در حرکت هستند و محصول را به سمت سامانه‌ی سرزنی هدایت می‌کنند. در سامانه‌ی سرزنی، به منظور جداسازی برگ، غده در زیر تسمه‌های افقی قرار گرفته و به مسیر رو به عقب خود ادامه می‌دهد، و در همین مسیر رو به عقب به وسیله‌ی دیسک سرزنی، برگ از غده جدا شده و پس از جداسازی، برگ‌ها به روی زمین و غده‌ها به داخل مخزن منتقل می‌گردند. حرکت دستگاه از طریق اتصال به تراکتور صورت می‌پذیرد و توان مورد نیاز برای حرکت تسمه‌ها و دیسک سرزنی از چرخ حامل دستگاه تامین می‌گردد، و سپس حرکت دورانی از چرخ‌دنده‌ی تعبیه شده روی چرخ حامل به وسیله زنجیر و چرخ زنجیر به سایر اجزای متحرک مانند دیسک سرزنی منتقل می‌گردد. البته لازم به ذکر است که مکانیزم ذکر شده با در نظر گرفتن پارامترهایی مانند مقبولیت، ارزانی، عمر مفید، سادگی تنظیمات و تعمیرات انتخاب و ساخته شد. شکل ۲ نحوه کار دستگاه را نشان می‌دهد.



شکل ۲. طرح کلی از نحوه بیرون کشیدن، انتقال و سرزنی در ماشین برداشت سیر طراحی اجزای ماشین

طراحی تیغه

در این مطالعه برای طراحی تیغه از خصوصیات تیغه‌های پنجه‌غازی و تیغه‌های مسطح نوک‌دار استفاده شد. با توجه به مزایای گوناگون تیغه‌های مسطح نوک‌دار از جمله عدم انسداد

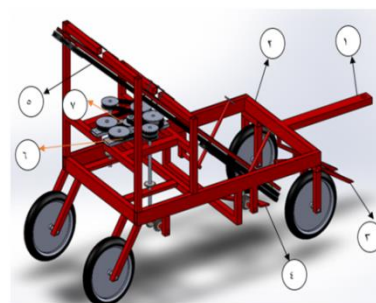
آفت و میزان صدمات مکانیکی وارد بر محصول است که این صدمات علاوه بر کاهش عمر انبارداری محصول، ارزش اقتصادی آن را نیز پایین می‌آورد (Laryushin et al, 2009) و باعث کاهش کیفیت محصول می‌شود (Mozafari, 2000). میزان کار می‌تواند در اثر تکامل ماشین‌های برداشت در مقایسه با روش‌های برداشت با دست تا یک هشتم کاهش یابد و این کاهش حتی در مواردی به یک دوازدهم هم می‌رسد (Tabesh, 1980) در کشور ما روی برداشت مکانیکی سیر مطالعاتی کمی صورت گرفته است که این امر خود لزوم مطالعه و تحقیق در این زمینه را می‌طلبد. هدف اصلی در این پژوهش طراحی، ساخت و ارزیابی ماشین برداشت سیر به همراه واحد سرزن برای مزارع کوچک می‌باشد که با ایجاد تغییراتی می‌توان برای محصولات دیگری همچون پیاز، هویج، کرفس و غیره استفاده شود. این ماشین بر اساس سیستم‌های مکانیکی کار می‌کند و طراحی و ساخت آن برای اولین بار در کشور صورت می‌گیرد. در ارزیابی دستگاه تاثیر پارامترهای سرعت پیشروی در سه سطح و سرعت خطی تسمه‌های بیرون‌کشنده در سه سطح در زاویه‌ی بهینه‌ی تیغه روی راندمان برداشت و سرزنی مورد آزمایش و ارزیابی قرار گرفت.

مواد و روش‌ها

در این پژوهش بعد از مطالعه و بررسی منابع موجود، در زمینه‌ی خواص فیزیکی و مکانیکی گیاه سیر تصمیم به ساخت این دستگاه گرفته شد.

اجزاء ماشین

نحوه اتصال ماشین طراحی شده به صورت کششی می‌باشد و برای برداشت یک ردیف کشت طراحی و ساخته شده است. ماشین شامل دو بخش اصلی است (شکل ۱): واحد بیرون‌کشنده و واحد سرزن بوته سیر.



شکل ۱. طرح‌واره ماشین طراحی شده؛ (۱) محور اتصال به مالیند، (۲) شاسی، (۳) هدایت‌گر محصول، (۴) تیغه، (۵) تسمه‌های بیرون‌کشنده، (۶) تسمه‌های افقی، (۷) دیسک سرزنی

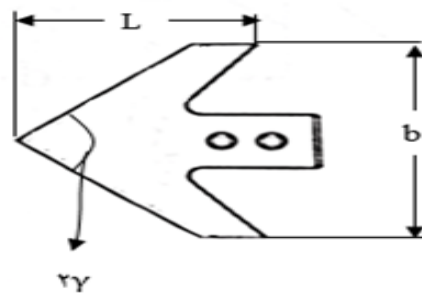
دنبال آن انتقال محصول به واحدهای فرآوری دیگر به کار می‌رود. این قسمت از دو تسمه بی‌انتها که در جهت مخالف هم می‌گردند تشکیل شده است. به دلیل در دسترس بودن و همچنین قیمت پایین تسمه‌های V شکل و نیز مناسب بودن آنها برای کار مورد نظر از نوع V شکل انتخاب گردید. نوع و ابعاد پولی نیز با در نظر گرفتن شرایط کاری و نیز فاصله بین ردیف‌ها تعیین گردید که مناسب‌ترین قطر برای پولی‌های محرک و متحرک معادل ۱۶۰ میلی‌متر که در اندازه‌های استاندارد پولی نیز قابل دسترسی است، انتخاب شد. پارامترهای عملیاتی این سیستم شامل سرعت تسمه، سرعت پیشروی، زاویه تمایل تسمه و اصطکاک بین تسمه و سبزینه گیاه است. بیشترین سرعت پیشروی ۵ کیلومتر در ساعت و زاویه تمایل تسمه برابر ۳۵ درجه با در نظر گرفتن این نکته که بهترین حالت بیرون کشیدن محصول از خاک، زمانی است که محصول تحت زاویه ۹۰ درجه از خاک خارج گردد (Tabesh, 1980). سرعت خطی تسمه‌های بیرون‌کشنده ۱/۶۷ متر بر ثانیه محاسبه گردید.

به منظور تعیین عرض مورد نیاز تسمه که قابلیت چنگ زنی مناسب ساقه‌های سیر را داشته باشد، مکانیزم عملیات چنگ‌زنی مورد توجه قرار گرفت. چنگ‌زنی ساقه‌ها به پارامترهای طراحی و عملیاتی تسمه‌ها و اندازه و خصوصیات فیزیکی و مکانیکی گیاه بستگی دارد. ساقه‌ها زمانی به وسیله تسمه‌ها چنگ زده می‌شود که رابطه (۲) برقرار باشد:

$$\frac{2R + a - \frac{d}{\sin \beta} - \frac{h}{\tan \beta}}{\sqrt{4R^2 - (2R + a - \frac{d}{\sin \beta} - \frac{h}{\tan \beta})^2}} \geq \frac{1}{\mu_b} \quad (\text{رابطه ۲})$$

در این رابطه، R شعاع پولی (mm)؛ a، فاصله ما بین تسمه‌ها در محل ورودی (mm)؛ μ_b ضریب اصطکاک بین تسمه و سبزینه گیاه؛ h، عرض تسمه (mm)؛ d، قطر ساقه (mm) و β زاویه ساقه گیاه نسبت به جهت حرکت بر حسب درجه می‌باشد. طرف چپ رابطه فوق، قابلیت چنگ زنی تسمه را نشان می‌دهد که هرچه از مقدار طرف راست بزرگتر باشد نشان دهنده قابلیت چنگ زنی بهتری در سیستم بیرون‌کشنده است. اگر رابطه فوق برقرار نباشد، تسمه‌ها قادر به چنگ زنی ساقه‌ها نخواهند بود. مطابق رابطه ۲ با افزایش d و کاهش فاصله a و زاویه تمایل β ، قابلیت تسمه برای چنگ زنی ساقه‌ها کاهش می‌یابد (Klenin et al, 1986). با فرض $a = 12$ میلی‌متر، $R = 80$ میلی‌متر، $d = 10$ میلی‌متر، $\beta = 60$ درجه و $\mu_b = 0.16$ و با استفاده از رابطه ۲ عرض مناسب تسمه ۱۷ میلی‌متر بدست آمد که با توجه به عرض تسمه‌های V شکل

خاک در انتهای تیغه و وارد کردن حداقل صدمه به محصول، این تیغه مد نظر قرار گرفت. زاویه نفوذ مناسب خیش به منظور کاهش نیروی کششی برابر $\alpha = 15$ درجه انتخاب شد (Tabesh, 1980) و با توجه به اینکه تیغه باید متضمن برش مناسب خاک در زیر هر ردیف محصول باشد و همچنین با در نظر گرفتن فاصله ردیف‌ها از هم که ۲۰ تا ۴۰ سانتی‌متر می‌باشد، عرض مناسب برای تیغه ۲۰ سانتی‌متر در نظر گرفته شد. زاویه نوک (۲۷) توصیه شده برای تیغه‌های پنجه‌غازی در خاک‌های سبک از ۷۵ تا ۸۰ و برای خاک‌هایی با بافت متوسط ۶۰ تا ۷۸ درجه می‌باشد (Ghanbarian, 2010). از طرفی بافت مناسب خاک برای کاشت سیر، بافت سبک می‌باشد، لذا زاویه نوک ۷۵ درجه برای طراحی این تیغه انتخاب شد. با توجه به زاویه نوک $75 = (27)$ درجه و عرض $b = 20$ سانتی‌متر، طول تیغه $L = 18$ سانتی‌متر بدست آمد (Tabesh, 1980). تیغه طراحی شده از لحاظ شکل ظاهری شبیه تیغه پنجه‌غازی می‌باشد با این تفاوت که فاقد زاویه شکافندگی است، یعنی به صورت تخت ساخته شده است (شکل ۳).



شکل ۳. تیغه استفاده شده در ماشین برداشت سیر

مقاومت کل موثر در برابر تیغه (بر حسب نیوتن) از رابطه ۱ محاسبه گردید (Tabesh, 1980) و به منظور لحاظ کردن هر نوع تغییر احتمالی در بافت خاک مزرعه، ضریب اطمینان ۲ در نظر گرفته شد.

$$F_w = A L S \tan(\alpha + \varphi) + K A \quad (\text{رابطه ۱})$$

که در آن A، سطح مقطع خاک بریده شده پشته (m²)؛ L، طول تیغه (m)؛ S، وزن مخصوص خاک (N/m³)؛ φ ، زاویه اصطکاک داخلی خاک بر حسب درجه و K، ضریب مقاومت مخصوص برش پشته (N/m²) است. با فرض $\varphi = 37^\circ$ ، kN/m^3 ، $S = 16/7$ و $K = 16$ تا 20 kN/m² برای خاک سبک (Tabesh, 1980)، بیشترین مقاومت کل موثر بر تیغه ۵۱۲ نیوتن بدست آمد و با احتساب ضریب اطمینان ۲ توان کششی برای حرکت ابزار در خاک ۲ اسب بخار برآورد گردید.

سیستم بیرون‌کشنده

این واحد به منظور بیرون کشیدن سیر از داخل خاک و به

پارامتر تاثیرگذار در عملیات برداشت در این ماشین مشخص گردید. پارامترهای مورد نظر شامل سرعت پیشروی در سه سطح ۳، ۴ و ۵ کیلومتر بر ساعت و سرعت خطی تسمه‌ها در سه سطح ۱/۲، ۱/۴ و ۱/۶ برابر سرعت پیشروی انتخاب شدند. شاخص سرزنی، بر مبنای اندازه‌گیری طول مقدار ساقه باقی‌مانده روی غده می‌باشد که با توجه به طول مناسب توصیه شده برای محصول‌های مشابه (۴ تا ۶ سانتی‌متر (Maw *et al*, 1998) و ۱ تا ۴ سانتی‌متر (Mokhtari, 2011) طول ۴ سانتی‌متر در نظر گرفته شد.

برای کشیدن ماشین برداشت سیر از یک تراکتور مسی فرگوسن ۲۸۵ موجود در بخش مکانیک بیوسیستم دانشگاه شهید باهنر کرمان استفاده شد و آزمایش‌های مربوطه با تغییر عوامل موثر در برداشت سیر با ماشین ساخته شده به صورت آزمایش فاکتوریل در قالب طرح کاملاً تصادفی با سه تکرار در مزرعه پژوهشی دانشگاه شهید باهنر کرمان انجام شد و مورد تجزیه و تحلیل قرار گرفت. برای تحلیل واریانس داده‌ها از نرم افزار SAS و برای مقایسه میانگین از روش آزمون چند دامنه‌ی دانکن استفاده شد و سپس برای رسم نمودارها از نرم افزار Excel استفاده گردید.

نتایج و بحث

چنانچه اشاره شد فاکتورهای مستقل برای آزمایش ماشین ساخته شده برداشت سیر شامل سرعت پیشروی دستگاه و سرعت خطی تسمه‌های بیرون کشنده بودند، که تأثیر این پارامترها بر عملکرد دستگاه از نظر تعداد غده‌های برداشت شده و سرزنی صحیح مورد ارزیابی قرار گرفت.

جدول ۱. جدول تجزیه واریانس فاکتورهای موثر بر عملکرد برداشت بوته

F	میانگین مربعات	درجه آزادی	منابع تغییرات
**۱۳/۰۰	۱۳/۴۸۱۴	۲	سرعت پیشروی
ns۰/۸۹	۰/۹۲۵۹۲۵	۲	سرعت خطی
ns۰/۱۴	۰/۱۴۸۱۴۸	۴	اثر متقابل
	۱/۰۳۷۰	۱۸	خطا

** معنی دار در سطح ۱ درصد، * معنی دار در سطح

۵ درصد و ns عدم معنی داری

نتایج تجزیه واریانس داده‌های موثر در برداشت بوته نشان داد، بین سطوح مختلف متغیرها، پارامتر سرعت پیشروی اختلاف معنی‌داری در میزان برداشت سیر در سطح احتمال ۱ درصد دارد (جدول ۱). با مقایسه میانگین‌های موجود برای

استاندارد موجود، تسمه B انتخاب گردید. طول تسمه نیز با در نظر گرفتن ارتفاع بالابری و زاویه تمایل تسمه‌ها، از رابطه ۳ (Kepner, 2011) محاسبه و نزدیک‌ترین طول استاندارد، ۱۵۰ اینچ انتخاب شد.

(رابطه ۲)

$$L_p = 2C + \frac{\pi}{4}(d_1 + d_2) + \frac{(d_1 + d_2)^2}{4C}$$
 در این رابطه؛ L_p طول گام تسمه (in)؛ d_1 قطر پولی بزرگ (in)؛ d_2 قطر پولی کوچک (in) و C فاصله بین مراکز دو پولی (in)؛ می‌باشند.

واحد سرزن

وظیفه واحد سرزن، جدا کردن سبزینه گیاه از ریشه است. این واحد در بخش انتهایی تسمه‌های بالابر قرار داشته و تسمه‌های بیرون‌کشنده، محصول را به این واحد انتقال می‌دهند (این بخش از تسمه‌های افقی، تیغه و ضدتیغه ثابت تشکیل شده است) در واحد سرزنی برای تسمه‌های افقی همانند تسمه‌های بیرون‌کشنده در واحد انتقال، از پولی با قطر ۱۶ سانتی‌متر و تسمه‌ی V شکل استفاده شد. برای حفظ کیفیت محصول پس از برش و همچنین سادگی ساخت اجزای مورد نیاز برش، و تامین حرکت آن سیستم برش قیچی انتخاب شد. برای این منظور از یک تیغه دیسکی و ضد تیغه ثابت استفاده گردید. از آنجا که ساقه سیر هنگام برش سبز بوده و کیفیت برش مهم می‌باشد، برای ایجاد برشی صاف‌تر و عدم ایجاد برش‌های عمودی روی ساقه از تیغه لبه صاف استفاده شد.

طراحی سیستم انتقال توان از چرخ حامل به واحد سرزن

سرعت خطی تسمه‌های افقی باید با سرعت خطی تسمه‌های بالابر در راستای افق مساوی باشند تا سرزنی محصول به صورت صحیح انجام شود. با انجام محاسبات مشخص گردید که نسبت دور ۲/۶۶ بین محور چرخ حامل و محور پولی تسمه‌های افقی بایستی برقرار گردد تا نسبت سرعت ۱/۲ بین سرعت پیشروی و سرعت خطی تسمه‌های افقی تامین گردد. برای برقراری نسبت حرکت فوق و انتقال حرکت از چرخ حامل به محور محرک تسمه‌های بیرون‌کشنده از سه قسمت انتقال استفاده شد، به‌طوری‌که حرکت از چرخ حامل به وسیله‌ی چرخ زنجیر با نسبت ۱/۸۶ افزایش و به بالا انتقال یافته و سپس به وسیله‌ی یک سیستم چرخنده مخروطی با نسبت ۱/۹ افزایش یافته و جهت دوران نیز تغییر داده شد و در ادامه به وسیله‌ی یک پولی با نسبت ۰/۷۵ کاهش یافته و به محور پولی تسمه‌های افقی منتقل شد.

در این پژوهش برای تعیین شرایط مناسب در ماشین برداشت محصول سیر هنگام عملیات برداشت و سرزنی، دو

دستگاه برداشت می‌شود.

نتایج حاصل از تجزیه و تحلیل آماری سرزنی محصول نشان داد، بین سطح‌های مختلف پارامترهای سرعت پیشروی و سرعت خطی تسمه‌ها، اختلاف معنی‌داری در میزان درصد صحیح سرزنی سیر در سطح احتمال ۵ درصد وجود دارد (جدول ۲).

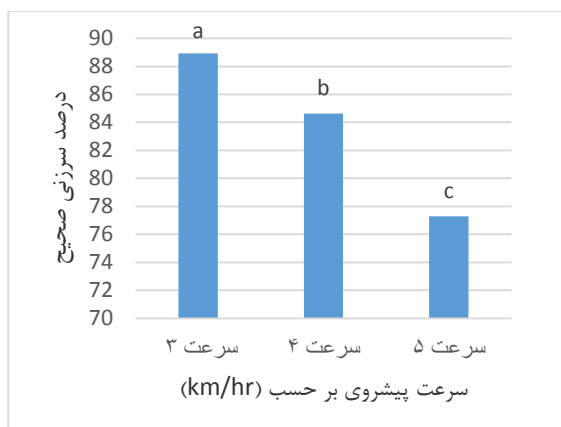
جدول ۲. جدول تجزیه واریانس فاکتورهای موثر بر سرزنی صحیح

منابع تغییرات	درجه		F
	آزادی	میانگین مربعات	
سرعت پیشروی	۲	۳۱۲/۳۵	*۳/۱۷
سرعت خطی تسمه	۲	۳۸۴/۴۹	*۳/۹۰
اثر متقابل	۴	۱۸/۷۰۵	ns/۰/۱۹
خطا	۱۸	۹۸/۴۴۷۳	

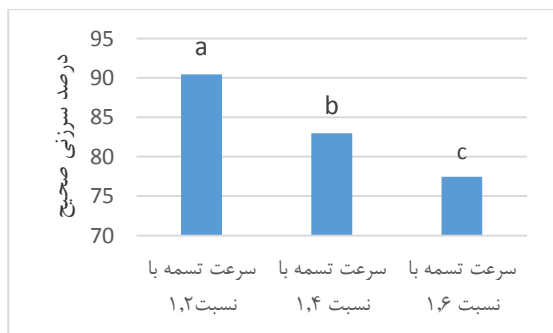
** معنی دار در سطح ۱ درصد، * معنی دار در سطح

۵ درصد و ns عدم معنی‌داری

با مقایسه میانگین‌های موجود برای این پارامترها مشخص گردید که با افزایش سرعت پیشروی درصد سرزنی صحیح بوته‌ها کاهش می‌یابد (شکل ۵) و همچنین با افزایش نسبت سرعت خطی تسمه‌ها به سرعت پیشروی نیز درصد سرزنی صحیح بوته‌ها کاهش پیدا می‌کند (شکل ۶).

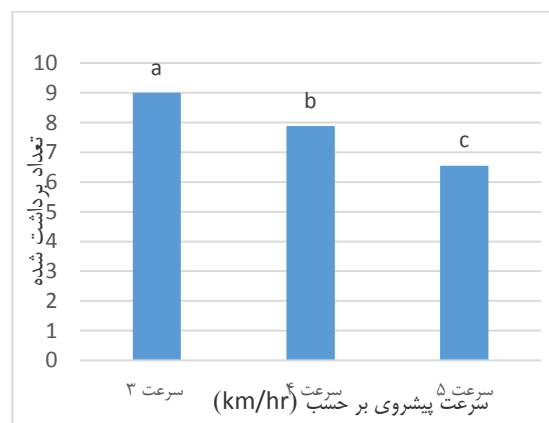


شکل ۵. تاثیر سرعت پیشروی بر درصد سرزنی صحیح



شکل ۶- تاثیر نسبت سرعت خطی تسمه‌ها به سرعت پیشروی بر درصد صحیح سرزنی

این پارامتر مشخص گردید (شکل ۴) که با افزایش سرعت پیشروی از ۳ تا ۵ کیلومتر بر ساعت تعداد بوته‌های برداشت شده و عملکرد ماشین کاهش پیدا می‌کند. در پژوهشی دیگر در یک آزمون مزرعه‌ای بر روی ماشین برداشت پیاز، آزمون‌هایی در سرعت‌های مختلف (۱/۵، ۲/۲ و ۳/۵ کیلومتر بر ساعت) انجام شد، که نتایج این پژوهش نشان داد با افزایش سرعت عملکرد این ماشین کاهش می‌یابد و دستگاه در سرعت ۱/۵ کیلومتر بر ساعت عملکرد بهتری دارد (Lotfi, 2008). همچنین در یک ماشین برداشت سیب‌زمینی کن دو ردیفه نیز مقدار صدمات مکانیکی وارده بر غده‌ها مورد ارزیابی قرار گرفت. سرعت کار این ماشین ۳ تا ۶ کیلومتر بر ساعت بود. نتایج این پژوهش نشان داد که با افزایش سرعت صدمات وارده بر غده‌ها افزایش می‌یابد و این ماشین در سرعت ۳ کیلومتر بر ساعت عملکرد بهتری دارد (Heidari, 2012).



شکل ۴. تاثیر سرعت پیشروی بر تعداد بوته برداشت شده

در شکل ۴ که تاثیر سرعت پیشروی بر تعداد بوته برداشت شده نشان داده شده است، نتایج نشان می‌دهند، سرعت پیشروی ۳ کیلومتر بر ساعت بهترین عملکرد را نسبت به دو سرعت ۴ و ۵ کیلومتر بر ساعت داشته است. به نحوی که در سرعت پیشروی ۳ کیلومتر بر ساعت بازده ۹۰ درصد و در سرعت ۵ کیلومتر بر ساعت بازده ۶۵ درصد داشته است. از دلایل پیدایش اختلاف میانگین بین سرعت‌های مختلف می‌توان به افزایش لرزش و کاهش تعادل دستگاه در سرعت‌های بالاتر اشاره کرد، که هدایت دستگاه در امتداد یک ردیف کشت را دشوارتر می‌کند. همچنین در اثر سرعت بالای پیشروی، جمع‌کننده‌ها فرصت کافی برای ارائه‌ی بهترین عملکرد خود را پیدا نمی‌کنند و برخورد سریع جمع‌کننده‌ها با بوته‌ها، موجب منحرف شدن آن‌ها از مسیر تسمه‌های بیرون‌کشنده شده و لذا بوته‌ها به خوبی از زمین خارج نمی‌شوند، در نتیجه این امر باعث پایین آمدن بازده عملکرد

صحیح در مورد افزایش سرعت خطی تسمه‌ها نیز مشابه توضیحات مربوط به سرعت پیشروی می‌باشد. همچنین در پژوهشی دیگر، در ماشین برداشت سیبزمینی، به منظور بهبود عملکرد ماشین سرعت خطی زنجیر نقاله ۱/۲۵ برابر سرعت پیشروی ماشین در نظر گرفته شد (Salehi, 2010).

نتیجه‌گیری

ماشین برداشت سیر مجهز به واحد بردارنده و سرزن ساخته و ارزیابی شد. نتایج نشان داد که با افزایش سرعت پیشروی از ۳ تا ۵ کیلومتر بر ساعت تعداد سیرهای برداشت شده کاهش پیدا می‌کند. بهترین عملکرد برداشت در سرعت پیشروی ۳ کیلومتر بر ساعت می‌باشد. همچنین با افزایش سرعت پیشروی درصد سرزنی صحیح بوته‌ها کاهش می‌یابد و بهترین سرعت پیشروی موثر در سرزنی صحیح سرعت ۳ کیلومتر بر ساعت می‌باشد. با توجه به نتایج ارزیابی مشخص گردید که با افزایش نسبت سرعت خطی تسمه‌ها به سرعت پیشروی نیز درصد سرزنی صحیح بوته‌ها کاهش پیدا می‌کند و بهترین نسبت سرعت خطی ۱/۲ برای تسمه‌های بیرون‌کشنده برآورد شد.

با توجه به داده‌های شکل ۵ که تاثیر افزایش سرعت پیشروی و شکل ۶ که سرعت خطی تسمه‌ها را بر درصد صحیح سرزنی نشان می‌دهند، مشخص می‌شود که سرعت پیشروی ۳ کیلومتر بر ساعت بهترین عملکرد را نسبت به دو سرعت ۴ و ۵ کیلومتر بر ساعت داشته است. در پژوهشی دیگر نیز نتایج بررسی اثر سرعت‌های مختلف پیشروی (سرعت ۳/۶، ۵/۴ و ۷/۲۰ کیلومتر بر ساعت) بر طول طوقه‌ی باقی‌مانده روی پیاز، نشان داد که سرعت ۳/۶ کیلومتر بر ساعت عملکرد بهتری در سرزنی داشته است (Mokhtari, 2011). همچنین نسبت سرعت خطی ۱/۲، بهترین درصد سرزنی را به همراه داشته و نسبت ۱/۶ کمترین درصد سرزنی را نشان داده است. دلیل پیدایش اختلاف میانگین بین سرعت‌های مختلف در سرزنی این است که با افزایش سرعت پیشروی سرعت خطی تسمه‌های بیرون‌کشنده نیز افزایش پیدا می‌کند. این افزایش سرعت گرچه ممکن است بر چنگ زنی بوته‌ها تاثیری نداشته باشد، اما بر میزان سرزنی صحیح تاثیر می‌گذارد. زیرا با افزایش سرعت تسمه در سیستم سرزن، بوته فرصت کافی برای تنظیم شدن را ندارد و امکان دارد برگ‌های گیاه سیر از محل مناسبی قطع نشود، یعنی ساقه‌ی باقی‌مانده روی غده بلندتر از حالت تعیین شده باشد. دلیل کاهش درصد سرزنی

REFERENCES

- Aadeli, M. Maleki, M. Hayati, B. Mokhtari, M. (2011). Economic assessment for harvesting of onion, the first national conference on mechanization and modern technology in agriculture, Khuzestan. (In Farsi)
- FAO, (2006). FAOSTAT. FAO International Statistical Software. Available at: www.FAOSTAT.FAO.ORG
- Ghanbarian, D. (2010). Engineering principles of Tillage Machines. Shahrekord University. (in Farsi)
- Heidari, A. Abbasi, S. (2012). Build and evaluate a kicker Additional system the potato Harvester in order to prevent mechanical damage to potato tubers. Eighth International Conference on Agricultural Machinery Engineering (Journal of Biosystems) and mechanization in Iran, Ferdowsi University of Mashhad. (In Farsi)
- Jing WD-Yx-G, (2006). Present situation and development trends about garlic export trade in China, Anhui Agricultural Sciences.
- Kepner, R.A. Bainer, R. Barger, E.L. Translated by Shafii. S.A. (2011). Principles of Farm Machinery. University of Tehran Press 2135. 4th Edition.
- Klenin N.I, Popov I.F, Sakun V.A. (1986). Agricultural machines, Theory of operation, Computation of controlling parameters and the conditions of operation, Amerin Publishing Co. PVT. LTD.
- Laryushin, N., Laryushin, A. (2009). Energy-saving onion harvesting technology. Russian Agricultural Sciences. 35(1), 66-67.
- Lotfi, A. Msah, J. Arab Mohammad Hosseini, A. Noor Gholipour, A.M. (2008). The effect on speed and angle Blades for harvest mechanical damage to the tubers onions. Fifth National Congress of Agricultural Engineering and Mechanization Association of Agricultural Machinery Engineering and Mechanization Iran. (In Farsi)
- Maw B, Smittle D, Mullinix B, Cundiff J. (1998). Design and evaluation of principles for mechanically harvesting sweet onions. Transactions of the ASAE; 41(3): 24-517.
- Mokhtari, M. Ghasemzade, H. Abdolazade, Sh. Moghadam, M. (2011). Evaluation of Machine Topping onion (SAMON) (case study Jiroft area), the second national conference on agriculture and sustainable development, opportunities and challenges ahead, Islamic Azad University of Shiraz. (In Farsi)
- Mozafari, M., Kazemeinkhah, K. (2000). Design, development and evaluation of suitable onion harvester for small farms (laboratory scale). Agricultural Engineering Research Institute. (In Farsi)
- Rasekh, M. Majdi, R. (2013). Some mechanical properties of garlic, *Journal of Food Science*, Volume 9.
- Salehi, m. Alimardani, R. Rajabipour, A. (2010). The second part of the project potatoes: Optimization

رحیمی و همکاران: طراحی، ساخت و ارزیابی ماشین برداشت پشته... ۱۲۵

of rocks and stones from potato head separating mechanism. The Sixth National Congress of Agricultural Engineering and Mechanization, Tehran University. (In Farsi)

Tabesh, F, (1980). Theoretical knowledge and practical agricultural machines (Combine harvester glandular plants). Tehran University Publication. No: 1768. (In Farsi).