

Винахід належить до механізації сільськогосподарського виробництва. В способі позиціонування робочих органів мостового сільськогосподарського засобу кожний навісний робочий орган індивідуально позиціонують по вертикалі, відносно заданої глибини обробітку ґрунту, і по горизонталі, відносно заданої прямолінійності обробітку робочим органом в межах робочої ділянки поля, за допомогою системи позиціонування мостового сільськогосподарського засобу у просторі, яка отримує вхідні сигнали від системи керування рухом усього мостового сільськогосподарського засобу, що, у свою чергу, отримує і обробляє вхідну інформацію від встановлених на мостовому сільськогосподарському засобі датчиків його вертикальних та кутових переміщень, швидкості поступального руху, а також вхідний сигнал від програмного пристрою задання параметрів глибини ґрунтообробітку, при цьому навісні робочі органи змінюють своє положення у поздовжньо-горизонтальній площині шляхом їх горизонтального обертання навколо вертикальної осі разом з додатково розміщеним під прольотною балкою мостового засобу револьверним брусом, положення якого змінюється за допомогою системи позиціонування мостового сільськогосподарського засобу у просторі, а при переїзді мостового сільськогосподарського засобу на наступну робочу ділянку поля револьверний брус разом з піднятими робочими органами розвертається на 180 градусів. Застосування даного винаходу покращує експлуатаційно-технологічні показники роботи.