

1. Спосіб позиціонування робочих органів мостового сільськогосподарського засобу, який складається із операцій зняття параметрів про його розташування в просторі, передачі сигналів на систему керування і далі на виконавчі органи, який **відрізняється** тим, що 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 сільськогосподарського 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 розвертають на 180 градусів.

2. Мостовий сільськогосподарський засіб для позиціонування робочих органів, що містить ширококолійне самохідне шасі (1), з навісним механізмом (6) із гідравлічним приводом (7), ґрунтообробні навісні робочі органи (8), який **відрізняється** тим, що мостовий сільськогосподарський засіб додатково обладнаний системою позиціонування (9) для кожного навісного робочого органа (8), встановленою на навісному механізмі (10), яка зв'язана вхідним сигналом з системою керування рухом усього мостового сільськогосподарського засобу, вхід якої з'єднаний з програмним пристроєм (13) задання загальних параметрів ґрунтообробітку, датчиками вертикальних (14) і кутових (15) переміщень мостового сільськогосподарського засобу та датчиками швидкості (16) його поступального руху, револьверним брусом (11), що містить револьверний механізм (12), закріплений під прольотною балкою (3) мостового сільськогосподарського засобу, а також програмним пристроєм (17) положення мостового сільськогосподарського засобу на робочих ділянках поля.