

УДК 631.331.54

ПОДСЕВ ТРАВ В ДЕРНИНУ АГРЕГАТОМ ПОЧВООБРАБАТЫВАЮЩЕ-ПОСЕВНЫМ С АКТИВНЫМИ РАБОЧИМИ ОРГАНАМИ АПП-ЗА

Эбертс А.А., Заяц Э.В.

УО «Гродненский государственный аграрный университет»
г. Гродно, Республика Беларусь

Подсев трав – распространенный прием ухода за сеяными лугами с изреженным травостоем. При этом травы высеваются в чистом виде или в травосмесях в половинной дозе по сравнению с нормой посева при залужении. На сеяных сенокосах и пастбищах при подсеве травосмесей повышается урожайность, а при подсеве бобовых также значительно улучшается ботанический состав травостоя [1].

Основные преимущества подсева бобовых трав в дернину состоят в отсутствии основной обработки почвы для перезалужения, замене минерального азота биологическим, фиксируемым многолетними бобовыми травами, экономии семян трав, и соответственно сбережении энергетических ресурсов, повышении урожайности травостоев, увеличение выхода обменной энергии и сборе переваримого протеина.

Подсев бобовых трав в дернину дает возможность улучшать участки эрозийно опасных луговых земель на склонах. Кроме того, улучшаются подсевом в дернину сенокосы и пастбища не исключающие из хозяйственного пользования [2].

Летом 2010 года были заложены опыты по полосному подсеву травосмеси на опытном поле в УО СПК «Путришки» Гродненского района при использовании агрегата почвообрабатывающе-посевного с активными рабочими органами АПП-ЗА.

Агрегат АПП-ЗА включал в себя почвообрабатывающую приставку и сеялку типа СПУ-3.

Почвообрабатывающая приставка состояла из рамы, ротационной бороны, зубчатого катка, механизмов привода, устройства для навески, отбойных щитков, выравнивающего бруса и механизмов регулировки глубины хода рабочих органов.

Ротационная борона включала 12 двухзубовых роторов, зубья которых крепились к ступице с помощью быстросъемных пальцев. Привод роторов осуществлялся от вала отбора мощности трактора посредством карданной передачи и редукторов. Между роторами и горизонтальным зубчатым катком установлен выравнивающий брус с возможностью регулирования его положения относительно зубчатого катка.

При движении агрегата зубьями вращающихся роторов бороны выполнялось интенсивное рыхление, измельчение и перемешивание верхнего слоя почвы. Далее поверхность почвы выравнивалась бруском и уплотнялась зубчатым катком, у которого зубья расположены по длине катка на расстоянии 12.5 см, что соответствует шагу расстановки сошников, благодаря чему уплотнялось семенное ложе каждого рядка [3].

Подсев трав проводился на кормовых угодьях с неплотной дерниной, в которых имелись ценные в кормовом отношении бобовые и злаковые травы: тимофеевка луговая, овсяница, сжа сборная. За три недели до проведения подсева травосмеси была проведена обработка опытного поля гербицидами с целью уничтожения однолетних и многолетних сорняков и частичного приглушения роста имеющегося травостоя. При проведении опытов подсевалась травосмесь из клевера ползучего, клевера лугового, тимофеевки луговой, сжи сборной, овсяницы, райграса.

При этом регулировалась глубина обработки почвы ротационными зубьями, а также за счет частичного снятия зубьев менялось расстояние между обрабатываемыми полосами. Таким образом, устанавливалось расстояние между обрабатываемыми полосами 50 см и 25 см. Один из вариантов опытов включал подсев трав после рыхления поверхности почвы всеми двухзубовыми роторами. Глубина заделки семян изменялась при помощи винта регулятора за счет изменения натяжения пружин. Глубина обработки почвы менялась в пределах от 1 до 8 см, глубина заделки семян от $1\pm0,5$ см до $5\pm0,5$ см.

В результате проведенных опытов установлено, что наибольшую всхожесть дали семена, заделанные в почву на глубину $1,5\pm0,5$ см при глубине обработки почвы $3\pm0,5$ см.

Однако с целью выявления оптимальных условий выживаемости подсеванных трав в конкурентной борьбе с существующим травостоем нужны дополнительные исследования по обоснованию ширины и глубины рыхления полос.

ЛИТЕРАТУРА

1. Андреев, И.Г. Луговое и полевое кормопроизводство: учеб. пособие / И.Г. Андреев. — М.: Агронромиздат, 1989. — 540 с.