

DG

农业机械推广鉴定大纲

DG/T 027—2024

代替 DG/T 027—2019

旋耕播种机

2024-04-29 发布

2024-04-29 实施

中华人民共和国农业农村部 发布

目 次

前言	II
1 范围	1
2 规范性引用文件	1
3 术语和定义	1
4 基本要求	1
4.1 需补充提供的材料	1
4.2 样机确定	1
4.3 机型划分	2
4.4 涵盖机型	2
4.5 生产量和销售量	2
4.6 参数准确度及仪器设备	2
5 初次鉴定	2
5.1 一致性检查	2
5.2 安全性评价	4
5.3 适用性评价	5
5.4 可靠性评价	9
5.5 综合判定规则	10
6 产品变更	11
附录 A（规范性附录）产品规格表	13
附录 B（规范性附录）用户调查表	15

前 言

本大纲依据TZ 1—2019《农业机械推广鉴定大纲编写规则》编制。

本大纲是对DG/T 027—2019《旋耕播种机》的修订。

本大纲与 DG/T 027—2019 相比，除编辑性修改外，主要技术内容变化如下：

- 调整了大纲的适用范围；
- 调整了规范性引用文件；
- 调整了术语和定义；
- 调整了机型涵盖；
- 修改了一致性检查的有关内容；
- 修改了安全性评价的有关内容；
- 修改了适用性评价的有关内容；
- 修改了综合判定的有关内容；
- 修改了产品变更的要求；
- 修改了附录 A、附录 B。

本大纲自实施之日起代替DG/T 027—2019。

本大纲由农业农村部农业机械化管理司提出。

本大纲由农业农村部农业机械化总站技术归口。

本大纲起草单位：农业农村部农业机械化总站、安徽省农业机械试验鉴定站、河北省农业机械鉴定总站、山西省农业机械发展中心、中国农业大学、农业农村部南京农业机械化研究所、北京市农业机械试验鉴定推广站、潍柴雷沃智慧农业科技股份有限公司、洛阳智能农业装备研究院有限公司、西安亚澳农机股份有限公司。

本大纲主要起草人：王超、徐峰、秦军卫、王韵弘、程晓磊、李敏、杨瑶、祁福长、崔涛、祁兵、李治国、闫子双、张崇勤、李得志、任盈军。

本大纲所替代大纲的历次版本发布情况为：

- DG/T 027—2006、DG/T 027—2016、DG/T 027—2019。

旋耕播种机

1 范围

本大纲规定了旋耕播种机推广鉴定的内容、方法和判定规则。
本大纲适用于旋耕播种机（含驱动耙播种机）的推广鉴定。

2 规范性引用文件

下列文件对于本文件的应用是必不可少的。凡是注日期的引用文件，仅注日期的版本适用于本文件。凡是不注日期的引用文件，其最新版本（包括所有的修改单）适用于本文件。

GB 10396 农林拖拉机和机械、草坪和园艺动力机械 安全标志和危险图形 总则
NY/T 2846—2015 农业机械适用性评价通则

3 术语和定义

下列术语和定义适用于本文件。

3.1

种肥间距

在同一横断面上，种子与肥料之间的最小距离。

4 基本要求

4.1 需补充提供的材料

除申请时提交的材料之外，需补充提供以下材料：

- a) 产品规格表（包括涵盖机型，见附录 A）；
- b) 样机照片（包括涵盖机型，左前方 45°、右前方 45°、正后方、产品铭牌各 1 张）；
- c) 用户名单[内容至少包括购买者姓名、通讯地址、联系电话、产品型号名称、购机时间等，提供的用户不少于作业 1 个季节，分布在 3 个主要使用（销售）区域，数量为大型机 5 户，中、小型机 10 户]；
- d) 播种作业监测终端试验鉴定证书或认证证书或具有资质的机构依据《农机播种作业监测终端》推广鉴定大纲中适用性评价规定的作业性能试验报告(适用时)。

以上材料需加盖制造商公章。

4.2 样机确定

样机由制造商无偿提供且应是12个月以内生产的合格产品。提供2台，其中1台用于试验鉴定，另1台备用。样机由制造商按约定的时间送达指定地点，试验鉴定完成且制造商对鉴定结果无异议时，样机由制造商自行处理。在试验过程中，由于非样机质量原因造成试验无法继续进行，可以启动备用样机重新试验。

当存在机型涵盖情况时，每种被涵盖机型由制造商各提供样机1台。

4.3 机型划分

按工作幅宽（*b*）划分机型的大小，见表1。

表 1 机型划分

机型	大型	中型	小型
工作幅宽（ <i>b</i> ），m	$b \geq 2.5$	$1.5 < b < 2.5$	$b \leq 1.5$

4.4 涵盖机型

对结构型式、排种（肥）器型式、排种（肥）开沟器型式、排种（肥）器驱动方式、覆土器型式、镇压器型式、仿形方式、仿形机构型式、旋耕部分传动方式相同的旋耕播种机，按行数划分单元。具体要求如下：

- a) 若所有机型的工作幅宽均相同，且工作行数最大差值不大于 4 行的机型作为同一个单元，以工作行数最大的机型为主机型，其他机型为涵盖机型；
- b) 若所有机型的工作幅宽均不同，按工作幅宽划分单元，以工作幅宽最大的机型为主机型。各单元涵盖机型的工作幅宽（*b*）范围： $1.5 < b < 2.5$ ， $2.5 \leq b < 3.5$ 。其他工作幅宽的旋耕播种机不进行单元涵盖。

涵盖的机型只做产品一致性检查。

4.5 生产量和销售量

初次鉴定的产品生产量和销售量应符合表2规定。

表 2 生产量和销售量要求

机型	生产量（台）	销售量（台）
大型	≥ 10	≥ 5
中、小型	≥ 20	≥ 10

4.6 参数准确度及仪器设备

被测参数的准确度要求见表 3。选用仪器设备的量程和准确度应与表 3 的要求相匹配。试验用仪器设备应经过计量检定或校准且在有效期内。

表 3 被测参数准确度要求

序号	被测参数名称	测量范围	准确度要求
1	长度	$\geq 5\text{ m}$	10 mm
		0 m~5 m	1 mm
2	质量	0 g~5 t	2 kg
		0 g~5 000 g	1 g
		0 g~200 g	0.1 g
3	时间	0 h~24 h	1 s/d

5 初次鉴定

5.1 一致性检查

5.1.1 检查内容和方法

一致性检查的项目、限制范围及检查方法见表 4。制造商填报的产品规格表的设计值应与其提供的产品执行标准、产品使用说明书所描述的产品技术规格值相一致。对照产品规格表的设计值对样机的相应项目进行一致性检查。主机型和涵盖机型均应进行一致性检查。

表 4 一致性检查项目、限制范围及检查方法

序号	检查项目	限制范围	检查方法
1	型号名称	一致	核对
2	结构型式	一致	核对
3	整机外形尺寸（长×宽×高）	允许偏差为 5%	测量（包容样机最小长方体的长、宽、高）
4	配套动力范围	一致	核对
5	配套拖拉机动力输出轴转速	一致	核对
6	作业速度范围	一致	核对
7	作业小时生产率	一致	核对
8	工作幅宽	允许偏差为 3%	测量（整幅旋耕为旋耕刀轴两侧回转端面之间的距离；少旋耕为安装旋耕刀轴两侧板壁内侧之间的距离；驱动耙为工作部件左右两端外缘之间的距离）
9	耕深	允许偏差为 3%	测量
10	行距	允许偏差为 3%	测量（两个相邻播种开沟器中心线之间的距离；对于无开沟器，测量两个相邻播种器中心线间的距离）
11	工作行数	一致	核对
12	排种器型式	一致	核对
13	排种器材质	一致	核对
14	排种器数量	一致	核对
15	排种开沟器型式	一致	核对
16	排种开沟器数量	一致	核对
17	种箱容积	一致	核对
18	播种量调节方式	一致	核对
19	排种器驱动方式	一致	核对
20	施肥方式	一致	核对
21	排肥器型式	一致	核对
22	排肥器数量	一致	核对
23	排肥开沟器型式	一致	核对
24	排肥开沟器数量	一致	核对
25	肥箱容积	一致	核对
26	排肥量调节方式	一致	核对
27	排肥器驱动方式	一致	核对
28	刀轴型式	一致	核对
29	刀轴连接型式	一致	核对
30	旋耕部分传动方式	一致	核对
31	刀辊最大回转半径	允许偏差为 3%	测量
32	旋耕刀型号	一致	核对
33	总安装刀数	一致	核对
34	耙齿间距	允许偏差为 3%	测量（相邻耙组旋转轴中心的水平间距）
35	耙组数量	一致	核对
36	耙齿数量	一致	核对
37	地轮型式	一致	核对
38	地轮直径	允许偏差为 3%	测量

表 4 一致性检查项目、限制范围及检查方法（续）

序号	检查项目	限制范围	检查方法
39	风机型式	一致	核对
40	播种覆土器型式	一致	核对
41	施肥覆土器型式	一致	核对
42	播前/播后镇压机构配置方式	一致	核对
43	播前/播后镇压机构配置型式	一致	核对
44	镇压强度调节方式	一致	核对
45	仿形方式	一致	核对
46	仿形机构型式	一致	核对
47	播种作业监测终端型号	一致	核对样机、播种作业监测终端试验鉴定证书或认证证书或具有资质的机构依据《农机播种作业监测终端》推广鉴定大纲中中适用性评价规定的作业性能试验报告
48	播种作业监测终端生产企业	一致	核对
注 1：整机外形尺寸在样机停放在硬化检测场地上，机架处于水平状态，将划行器收起，并将伸缩段降至最低。			
注 2：不带施肥功能的旋耕播种机不对排肥器、排肥开沟器和肥箱容积进行一致性检查。			

5.1.2 判定规则

一致性检查的全部项目结果均满足表 4 要求时，一致性检查结论为符合大纲要求；否则，一致性检查结论为不符合大纲要求。

5.2 安全性评价

5.2.1 安全防护

- 5.2.1.1 安全防护检查条款因机型不同可以删减。
- 5.2.1.2 外露传动件、旋转部件应有防护罩。防护罩的涂漆颜色应区别于旋耕播种机的整机涂色。
- 5.2.1.3 旋耕工作部件左右下悬挂点到左右两侧之间应设置前部防护，防护从工作部件最外端运动轨迹向前延伸不小于 200 mm。采用间隔式防护的，防护帘间隙不大于 60 mm。
- 5.2.1.4 旋耕工作部件左右两侧应设置端部防护，防护从工作部件最外端运动轨迹分别向左右两侧延伸不小于 200 mm（工作状态下机具两侧防护罩能覆盖地面以上工作部件的除外）。采用间隔式防护的，防护帘间隙不大于 80 mm。
- 5.2.1.5 旋耕工作部件顶部防护应覆盖工作部件轨迹最外端区域且不与运动工作部件接触。
- 5.2.1.6 旋耕工作部件后部防护应能覆盖整个工作部件，并在旋耕播种作业时始终与地面接触。
- 5.2.1.7 动力输出万向节传动轴防护罩和动力输入连接装置防护罩间直线重叠量应不少于 50 mm。
- 5.2.1.8 大型机具的万向节传动轴应增加安全保护装置。
- 5.2.1.9 装载台的台面应防滑，横向最小宽度为 450 mm，纵向最小深度为 300 mm。
- 5.2.1.10 料箱的上边缘距地平面或装载台的垂直距离应不大于 1250 mm，料箱边缘至装载台相邻边缘处垂直平面的距离不大于 200 mm。
- 5.2.1.11 工作时需要有人上面操作的旋耕播种机应有宽度不小于 300 mm 的防滑踏板和相应的扶手，踏板前端应有不小于 75 mm 的安全挡板，踏板距地面的高度不大于 300 mm。扶手和踏板的长度应便于工作人员操作。
- 5.2.1.12 种（肥）箱盖开启时应有固定装置，作业时不能因振动颠簸或风吹而自动开启。
- 5.2.1.13 有划行器的旋耕播种机，在道路运输时划行器应能牢固锁定。
- 5.2.1.14 旋耕播种机单独停放时应有保持稳定的措施，确保安全。

5.2.2 安全信息

- 5.2.2.1 在旋耕播种机升降机构、划行器、链轮传动机构、有搅拌器或绞刀运动的种（肥）箱、动力输入轴、旋耕刀辊、万向节传动轴等危险部位，应在附近的明显位置设置安全警示标志。
- 5.2.2.2 在驾驶员可视的明显位置，应设置“注意”及“播种时不可倒退”的标志。
- 5.2.2.3 在所有工作台附近应设置禁止非操作者乘坐的安全标志。
- 5.2.2.4 在任意状态下若有工作部件超过 4 m 高，应在附近明显位置上应设置防止高压线缠绕的安全警示标志。
- 5.2.2.5 整机宽度大于 2.10 m 时，应配置示廓反射器。
- 5.2.2.6 产品上设置的安全警示标志应符合 GB 10396 的规定，并在使用说明书中复现。同时使用说明书中应有安全注意事项。

5.2.3 判定规则

安全防护和安全信息均满足要求时，安全性评价结论为符合大纲要求；否则，安全性评价结论为不符合大纲要求。

5.3 适用性评价

5.3.1 评价方法

适用性评价采用选点试验与用户调查相结合的方法进行。根据产品的适用范围，选取有代表性作业条件的地块进行性能试验，在3个主作业区域进行用户调查。

5.3.2 评价内容

评价内容包括种子破损率、播种深度合格率、播种均匀性、种肥间距合格率、耕深等作业性能和用户调查的适用度。

5.3.3 作业性能试验

5.3.3.1 试验条件

试验条件应满足以下条件：

- a) 只对一种主要作物进行性能试验；
- b) 试验用种子和肥料：按使用说明书的要求选择试验用种子和肥料。种子的千（百）粒质量、含水率和原始破损率各取 3 个样品进行测定，测定结果取平均值。原始破损率测定时，大粒种子每个样品质量约 100 g（小粒种子 10 g~50 g）。记录种子、肥料名称和肥料的物理形状；
- c) 试验地：驱动耙播种机试验地为翻耕地、深松地，其他机型试验地应未经耕整，且符合使用说明书要求。测区长度应不小于 20 m，两端预备区不小于 10 m，宽度应满足机具往返 2 个行程作业要求。对试验地状况及环境条件进行调查，记录前茬作物、耕作方式和土壤质地；选取 3 个点测定土壤含水率、坚实度，取平均值；在整个试验过程中测定环境温度、湿度各 3 次，取范围值；
- d) 作业速度：样机作业速度应不小于使用说明书规定上限值的 90%，测定并记录。

5.3.3.2 样机状态

根据使用说明书的配套动力范围，选择功率不大于上限值80%的拖拉机为配套动力，若最小功率大于上限值80%时，选择最小功率为配套动力。试验样机和拖拉机的技术状态应符合使用说明书要求，驾驶员的操作技术应熟练。

5.3.3.3 试验项目

- a) 种子破损率

从各个排种器排出的种子中取出3份种子样品，每个样品质量约100 g，选出其中破碎损伤的种子称其质量，计算破碎损伤种子质量占样本总质量的百分比，取平均值，再减去试验前测定的种子原始破损率。

b) 作业速度

样机按照设定的作业速度匀速通过测区，测量并记录测定区长度和通过测定区的时间，按公式（1）计算。

$$V = 3.6 \times \frac{L}{T} \quad \dots\dots\dots (1)$$

式中：

V ——作业速度，单位为千米每小时（km/h）；

L ——测定区长度，单位为米（m）；

T ——通过测定区的时间，单位为秒（s）。

c) 播种深度合格率

在未耕地进行作业，在往返1个行程内预先交错选定好的3个小区内进行测定，各小区内测5点。播种覆土后，扒开土层，测定种子上部覆盖土层的厚度，计算覆土深度为 $(h \pm 1)$ cm[当播深小于3 cm时，覆土深度为 $(h \pm 0.5)$ cm]（ h 为当地农艺要求播种深度）范围内的点占测定点数的百分比。

d) 播种均匀性

调整播种机的开沟器，在开沟器不入土的情况下，按 5.3.3.3b) 规定作业速度作业 1 个行程，将种子播在无秸秆、平整的地表上，不覆土（对播种谷子、油菜等小粒种子时，可将种子落在铺在水平地面的沙带上）。

条播：在 1 个行程内预先选定好的 3 个小区上进行，至少测定 6 行，左、中、右各选 2 行，少于 6 行的全测。若种子成条状连续分布，则测定时以 100 mm 为一区段；若种子成分散形间隔分布（如播种油菜时，设计有理论株距），以机具已调整株距的 3 倍长度为一区段。将每行纵向分成若干区段，测定各段内种子粒数，各小区内每行连续取 10 段，分别按公式（2）至公式（5）计算播种均匀性变异系数。

$$D = \sum_{i=1}^3 D_i \quad \dots\dots\dots (2)$$

$$X = \frac{1}{3} \sum_{i=1}^3 X_i \quad \dots\dots\dots (3)$$

$$G = \sqrt{\frac{1}{D} \sum (x - X)^2} \quad \dots\dots\dots (4)$$

$$V = \frac{G}{X} \times 100\% \quad \dots\dots\dots (5)$$

式中：

D ——总测定段数；

D_i ——各小区测定段数；

X ——每段种子的平均粒数；

X_i ——各小区每段种子的平均粒数；

x ——每段种子的粒数；

G ——总标准差；

n ——测定行数；

V ——播种均匀性变异系数。

单粒精播：在 1 个行程内，至少测定 6 行，左、中、右各选 2 行，少于 6 行的全测。每行连续测定不少于 20 个所播种子的粒距，总数不少于 100 个。分别按公式（6）～公式（18）计算对应的粒距合格指数、重播指数、漏播指数、合格粒距变异系数。

$$n_1' = \sum n_i (X_i \in \{0 \sim 0.5\}) \quad \dots\dots\dots (6)$$

$$n_2' = \sum n_i (X_i \in \{> 0.5 \sim \leq 1.5\}) \quad \dots\dots\dots (7)$$

$$n_3' = \sum n_i (X_i \in \{> 1.5 \sim \leq 2.5\}) \quad \dots\dots\dots (8)$$

$$n_4' = \sum n_i (X_i \in \{> 2.5 \sim \leq 3.5\}) \quad \dots\dots\dots (9)$$

$$n_5' = \sum n_i (X_i \in \{> 3.5 \sim +\infty\}) \quad \dots\dots\dots (10)$$

$$X_i = \frac{x_i}{X_r} \quad \dots\dots\dots (11)$$

$$N = n_1' + n_2' + n_3' + n_4' + n_5' \quad \dots\dots\dots (12)$$

$$N' = n_2' + 2n_3' + 3n_4' + 4n_5' \quad \dots\dots\dots (13)$$

式中：

n_i' ——在每个区段内粒距出现的频数；

n_i ——粒距出现的频数；

X_i ——每个区段的变量，区段长度为 $0.1 X_r$ ；

x_i ——区段的中值，单位为毫米（mm）；

X_r ——理论粒距，单位为毫米（mm）；

N ——试验测定的粒距总数；

N' ——区间数。

$$A = \frac{N - 2n_1'}{N'} \times 100\% \quad \dots\dots\dots (14)$$

$$B = \frac{n_1'}{N'} \times 100\% \quad \dots\dots\dots (15)$$

$$M = \frac{n_3' + 2n_4' + 3n_5'}{N'} \times 100\% \quad \dots\dots\dots (16)$$

式中：

A ——粒距合格指数；

B ——重播指数；

M ——漏播指数。

$$\bar{X} = \frac{\sum n_i X_i}{n_2'} (X_i \in \{> 0.5 \sim \leq 1.5\}) \quad \dots\dots\dots (17)$$

$$C = \sqrt{\frac{\sum n_i X_i^2}{n_2'} - \bar{X}^2} \times 100\% \quad \dots\dots\dots (18)$$

式中：

\bar{X} ——平均合格粒距；

C ——合格粒距变异系数。

穴播（每穴 2 粒及以上）：至少测定 5 行，少于 5 行的全测，每行连续测定所播种子的穴粒数、穴距（在前进方向上，播行内相邻两穴的中心在播行中心线上的投影距离，0.5 倍~1.5 倍理论穴距为合

格穴距)，各测不少于 20 穴（个），总测定数不少于 100 穴（个）。按公式（19）、（20）、（21）分别计算空穴率、穴粒数合格率（合格穴粒数为理论穴粒数±1，小粒种子为理论穴粒数±3）和穴距合格率。

$$H_k = \frac{k}{M} \times 100\% \quad \dots\dots\dots (19)$$

式中：

H_k ——空穴率；

k ——空穴数；

M ——总测定穴（个）数。

$$H_x = \frac{x}{M} \times 100\% \quad \dots\dots\dots (20)$$

式中：

H_x ——穴粒数合格率；

x ——穴粒数总合格穴数。

$$H_j = \frac{j}{M} \times 100\% \quad \dots\dots\dots (21)$$

式中：

H_j ——穴距合格率；

j ——穴距总合格数。

e) 种肥间距合格率（适用时）

种肥间距合格率与播种深度合格率同时测定。

沿机器前进方向的作业区域内测6行，少于6行者全测。测定时，将土层横断面切开，每行随机选3点进行测量，计算种肥间距合格率。种肥间距应大于3 cm。

f) 耕深

耕深与播种深度合格率同时测定。

沿机器前进方向每隔2 m左、右两侧各测1个点，各测11次，按公式（22）计算。

$$a = \frac{\sum_{j=1}^{22} a_j}{22} \quad \dots\dots\dots (22)$$

式中：

a ——行程的平均耕深，单位为厘米（cm）；

a_j ——第 j 个点的耕深值（其中驱动耙播种机测量耙层底部与耙后地表的距离），单位为厘米（cm）。

5.3.4 适用度调查

5.3.4.1 调查方式

按照制造商提供的用户名单全部进行调查。调查可采用实地、信函、电话和信息化手段等方式之一或组合形式进行。调查内容见附录 B。

5.3.4.2 评价项目及权重

评价项目 B 和评价子项目 C 的权重依据其对适用性影响程度确定，评价项目及权重系数见表 5。

表5 评价项目及权重系数

评价项目 <i>B</i>			评价子项目 <i>C</i>	
名 称	权 重		名 称	权 重
适用性 <i>A</i>	作业能力 <i>B</i> ₁	0.3	土壤质地 <i>C</i> ₁₁	0.2
			耕作方式 <i>C</i> ₁₂	0.3
			前茬作物 <i>C</i> ₁₃	0.2
			种子品种 <i>C</i> ₁₄	0.3
	作业质量 <i>B</i> ₂	0.5	种子破损情况 <i>C</i> ₂₁	0.3
			播种深度情况 <i>C</i> ₂₂	0.3
			播种均匀情况 <i>C</i> ₂₃	0.2
			耕深情况 <i>C</i> ₂₄	0.2
	通过性 <i>B</i> ₃	0.2	驱动轮滑转情况 <i>C</i> ₃₁	0.3
			大小田块适用情况 <i>C</i> ₃₂	0.3
			地头转弯情况 <i>C</i> ₃₃	0.2
			机耕道及田间行走情况 <i>C</i> ₃₄	0.2

5.3.4.3 适用度

按 NY/T 2846—2015 中公式（3）计算适用度 *E*。

5.3.5 判定规则

作业性能试验结果和适用度均满足表 6 要求时，适用性评价结论为在选定的区域内符合大纲要求；否则，适用性评价结论为不符合大纲要求。

5.4 可靠性评价

5.4.1 评价方法

可靠性评价采用生产查定与用户调查结合的方法进行。

5.4.2 评价内容

可靠性评价的内容包括生产查定的有效度和用户满意度。

5.4.2.1 有效度

生产查定与性能试验同时进行。对 1 台样机进行累计作业时间 18 h 的生产查定。记录作业时间、调整保养时间、样机故障情况及排除时间。查定过程中不得发生导致机具功能完全丧失、危及作业、人身安全或引起重要总成报废（如排种器、排肥器、开沟器总成）的致命故障，以及导致功能严重下降，主要零部件（如刀辊、齿轮箱、万向节传动轴、轴承座以及机架等结构件）损坏的严重故障。按公式（23）计算有效度。

$$K = \frac{\sum T_z}{\sum T_z + \sum T_g} \times 100\% \quad \dots\dots\dots (23)$$

式中：

K ——有效度；

T_z ——样机作业时间，单位为小时（h）；

T_g ——样机故障修复时间，单位为小时（h）。

5.4.2.2 用户满意度

可靠性用户调查和适用性用户调查同时进行。按公式（24）计算用户满意度。

$$S = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m s_i \times 20 \dots\dots\dots (24)$$

式中：
S ——用户满意度（百分制）；
m ——调查的用户数；
s_i ——第*i*个用户赋予的满意度分值。

5.4.3 判定规则

5.4.3.1 有效度不小于 98%，用户满意度不小于 80，且生产查定和用户调查中未发生本大纲 5.4.2.1 所述的严重故障、致命故障时，可靠性评价结论为符合大纲要求；否则，可靠性评价结论为不符合大纲要求。

5.4.3.2 在生产查定中如果发生本大纲 5.4.2.1 所述的严重故障、致命故障，试验不再继续进行，可靠性评价结论为不符合大纲要求。

5.5 综合判定规则

5.5.1 产品一致性检查、安全性评价、适用性评价、可靠性评价为一级指标，其包含的各检查项目为二级指标。指标分级与要求见表 6。

表 6 综合判定

一级指标	二级指标					
	序号	项 目		单位	要求	
一致性检查	1	检查项目见表4		/	符合要求	
安全性评价	1	安全防护		/	符合本大纲第5.2.1的要求	
	2	安全信息		/	符合本大纲第5.2.2的要求	
适用性评价	1	种子破损率		/	非金属材料排种器：≤0.5%	
					金属材料排种器：≤1.5%	
	2	播 种 均 匀 性 (条播)	变异系数	/	≤35%	
		播 种 均 匀 性 (单粒精播)	粒距合格指数	/	种子理论粒距 <i>X_r</i> (cm)	
					<i>X_r</i> ≤10	10< <i>X_r</i> ≤20
					≥70%	≥80%
			重播指数	/	≤20%	≤15%
					≤10%	≤8%
			合格粒距变异系数	/	≤35%	≤30%
					≤25%	
		播 种 均 匀 性 (每穴2粒及以上穴播)	空穴率	/	≤2%	
			穴粒数合格率	/	≥90%	
			穴距合格率	/	≥90%	
	3	播种深度合格率		/	≥85%	
	4	种肥间距合格率（适用时）		/	≥90%	
可靠性评价	5	耕深		cm	≥8	
	6	适用度		/	≥4	
	1	有效度		/	≥98%	
	2	用户满意度		/	≥80 分	
	3	故障情况		/	在生产查定和用户调查中未发生严重故障、致命故障	

5.5.2 一级指标均符合大纲要求时，推广鉴定结论为通过；否则，推广鉴定结论为不通过。

5.5.3 主机型推广鉴定结论为通过，涵盖机型一致性检查结论符合大纲要求的，允许涵盖；否则，不予涵盖。

6 产品变更

6.1 通过推广鉴定的产品（包括涵盖机型），在证书有效期内其产品结构和特征参数变化情形、变化幅度和要求见表 7。

表 7 产品结构和特征参数的变化情形、变化幅度和要求

序号	项目	变化情形	变化幅度和要求	检查方法
1	型号名称	不允许变化	/	/
2	结构型式	不允许变化	/	/
3	整机外形尺寸（长×宽×高）	允许变化	变化幅度≤10%	/
4	工作幅宽	不允许变化	/	/
5	行距	不允许变化	/	/
6	工作行数	不允许变化	/	/
7	排种器型式	不允许变化	/	/
8	排种器材质	不允许变化	/	/
9	排种器数量	不允许变化	/	/
10	排种开沟器型式	不允许变化	/	/
11	排种开沟器数量	不允许变化	/	/
12	种箱容积	允许变化	变化幅度≤10%	/
13	播种量调节方式	不允许变化	/	/
14	排种器驱动方式	不允许变化	/	/
15	排肥器型式	不允许变化	/	/
16	排肥器数量	不允许变化	/	/
17	排肥开沟器型式	不允许变化	/	/
18	排肥开沟器数量	不允许变化	/	/
19	肥箱容积	允许变化	变化幅度≤10%	/
20	排肥量调节方式	不允许变化	/	/
21	排肥器驱动方式	不允许变化	/	/
22	刀轴型式	不允许变化	/	/
23	刀轴连接型式	不允许变化	/	/
24	旋耕刀型号	不允许变化	/	/
25	总安装刀数	不允许变化	/	/
26	耙齿间距	不允许变化	/	/
27	耙组数量	不允许变化	/	/
28	耙齿数量	不允许变化	/	/
29	旋耕部分传动方式	不允许变化	/	/
30	地轮型式	不允许变化	/	/
31	风机型式	不允许变化	/	/
32	播种覆土器型式	不允许变化	/	/
33	施肥覆土器型式	不允许变化	/	/
34	播前/播后镇压机构配置方式	不允许变化	/	/

表 7 产品结构和特征参数的变化情形、变化幅度和要求（续）

序号	项目	变化情形	变化幅度和要求	检查方法
35	播前/播后镇压机构配置型式	不允许变化	/	/
36	镇压强度调节方式	不允许变化	/	/
37	仿形方式	不允许变化	/	/
38	仿形机构型式	不允许变化	/	/
39	播种作业监测终端型号	不允许变化	需确认	核对样机播种作业监测终端试验鉴定证书或认证证书或具有资质的机构依据《农机播种作业监测终端》推广鉴定大纲中适用性评价规定的作业性能试验报告
40	播种作业监测终端生产企业	不允许变化	需确认	核对

6.2 产品结构和特征参数的变更符合表 7 要求的，以及未列出的项目，企业自主变更并保存变更批准文件。

6.3 因执行国家法律法规提出的新要求或强制性标准新要求而造成产品结构和特征参数变化，与表 7 要求不一致的，应申报变更确认。

6.4 播种作业监测终端型号及生产企业变化时，应提交相关材料至原鉴定机构，申报变更确认。

附 录 A
(规范性附录)
产品规格表

序号	项 目	单 位	设 计 值
1	型号名称	/	
2	结构型式	/	<input type="checkbox"/> 悬挂式 <input type="checkbox"/> 牵引式； <input type="checkbox"/> 普通旋播 <input type="checkbox"/> 驱动耙播； <input type="checkbox"/> 单粒精密 <input type="checkbox"/> 穴播 <input type="checkbox"/> 条播 <input type="checkbox"/> 其他：
3	整机外形尺寸（长×宽×高）	mm	
4	配套动力范围	kW	
5	配套拖拉机动力输出轴转速	r/min	
6	作业速度范围	m/s	
7	作业小时生产率	hm ² /h	
8	工作幅宽	mm	
9	耕深	cm	
10	行距	cm	
11	工作行数	行	
12	排种器型式	/	<input type="checkbox"/> 槽轮式 <input type="checkbox"/> 勾轮式 <input type="checkbox"/> 指夹式 <input type="checkbox"/> 气力式 <input type="checkbox"/> 其他：
13	排种器材质	/	<input type="checkbox"/> 金属材料 <input type="checkbox"/> 非金属材料
14	排种器数量	个	
15	排种开沟器型式	/	
16	排种开沟器数量	个	
17	种箱容积	L	
18	播种量调节方式	/	
19	排种器驱动方式	/	<input type="checkbox"/> 地轮驱动 <input type="checkbox"/> 电驱动 <input type="checkbox"/> 其他：
20	排肥器型式	/	
21	排肥器数量	个	
22	排肥开沟器型式	/	
23	排肥开沟器数量	个	
24	肥箱容积	L	
25	排肥量调节方式	/	
26	排肥器驱动方式	/	<input type="checkbox"/> 地轮驱动 <input type="checkbox"/> 电驱动 <input type="checkbox"/> 其他：
27	刀轴型式	/	
28	刀轴连接型式	/	
29	旋耕部分传动方式	/	
30	刀辊设计转速	r/min	
31	刀辊最大回转半径	mm	
32	旋耕刀型号	/	
32	总安装刀数	把	
34	耙齿间距	cm	
35	耙组数量	组	
36	耙齿数量	个	
37	地轮型式	/	
38	地轮直径	mm	

产品规格表（续）

序号	项目	单位	设计值
39	风机型式	/	
40	播种覆土器型式	/	
41	施肥覆土器型式	/	
42	播前/播后镇压机构配置方式	/	<input type="checkbox"/> 独立式 <input type="checkbox"/> 非独立式/ <input type="checkbox"/> 独立式 <input type="checkbox"/> 非独立式
43	播前/播后镇压机构配置型式	/	
44	镇压强度调节方式	/	<input type="checkbox"/> 无级调节 <input type="checkbox"/> 多级调节 <input type="checkbox"/> 其他：
45	仿形方式	/	<input type="checkbox"/> 单体独立非同步仿形 <input type="checkbox"/> 单体独立同步仿形 <input type="checkbox"/> 整体仿形 <input type="checkbox"/> 其他：
46	仿形机构型式	/	<input type="checkbox"/> 平行四连杆式 <input type="checkbox"/> 其他：
47	播种作业监测终端型号	/	
48	播种作业监测终端生产企业	/	
<p>注 1：本表需按申报机型的实际情况进行填写，所测机型未涉及的参数用“/”填写。</p> <p>注 2：镇压机构配置方式：包括独立式和非独立式，独立式是指每个播种单体自带镇压机构，且镇压强度可独立调整。</p> <p>注 3：镇压强度调节方式：包括无级调节、多级调节以及其他调节方式，无级调节是指无挡位连续调节，多级调节是指 3 级及以上挡位调节。</p> <p>注 4：仿形方式：包括单体独立同步仿形、整体仿形以及其他方式，单体独立同步仿形是指每个播种单体具有平行四连杆机构与播种开沟器两侧仿形限深轮组合的仿形方式。</p>			

制造商负责人：

(公章)

年 月 日

