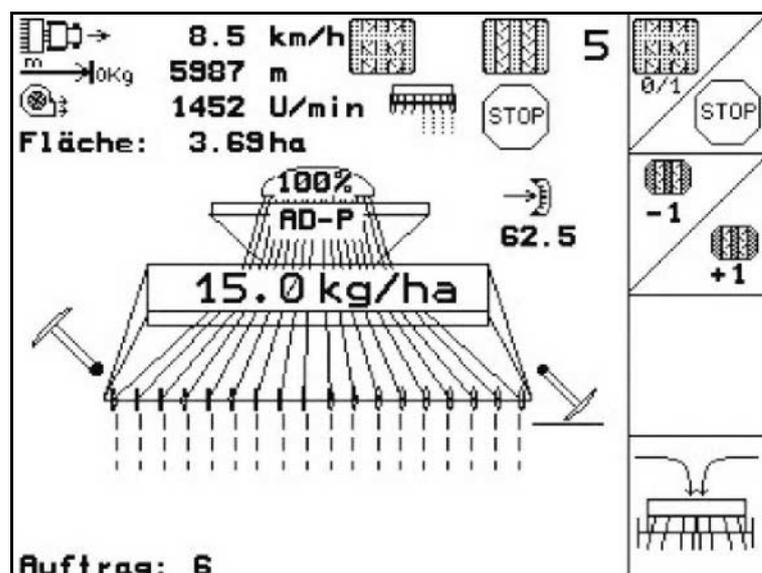


取扱説明書

AMAZONE

ソフトウェア **AMABUS**

とマルチファンクションハンドル



MG5514
BAG0120.2 07.15
Printed in Germany

初期設定を行う前に、
本取扱説明書をよくお読みください。
今後必要になる場合に備え、安全な場
所に保管してください。

ja



本書をよくお読みください

取扱説明書を読み、その内容を遵守することは面倒で余計なことだと思われるかもしれませんが、しかし、この機械が優良であると人から見聞きし、機械を購入し、後はすべて独りでうまくいくと信じるだけでは不十分です。それでは自分自身に損害を与えるだけでなく、意に反した作動が起きた場合の原因を自分ではなく機械のせいにもしかねません。良い成果を得るには、使い方を良く理解し、機械の各設備が持つ使用目的について知り、操作方法に精通する必要があります。そうすることで初めて、機械にも自分自身にも満足することができるのです。それを果たすことが、本取扱説明書の目的です。

ライプツィヒ

プラークヴィッツ、1872年



識別データ

機械の識別データをここに記入してください。識別データは銘板に記載されています。

機械の識別番号：

(10桁)

タイプ：

AMABUS AD-P/AVANT

製造年：

基本重量 (kg)：

許容総重量 (kg)：

最大荷重 (kg)：

メーカーの所在地

AMAZONEN-WERKE

H. DREYER GmbH & Co. KG

Postfach 51

D-49202 Hasbergen / Germany

電話： + 49 (0) 5405 50 1-0

E-mail: amazone@amazone.de

交換部品の注文

交換部品のリストは、www.amazone.deの交換部品ポータルで自由に閲覧可能です。

ご担当のAMAZONE代理店に発注してください。

本取扱説明書についてのデータ

文書番号：

MG5514

編集日：

07.15

© Copyright AMAZONEN-WERKE H. DREYER GmbH & Co. KG, 2015

All rights reserved.

AMAZONEN-WERKE H. DREYER GmbH & Co.

KGの許可なく本書の一部または全部を複製することを禁じます。

顧客の皆様

このたびは、弊社 AMAZONEN-WERKE, H. DREYER GmbH & Co. KGの高品质で豊富な製品の中から当機をお選びいただき、ありがとうございます。そのご信頼に対し深く御礼申し上げます。

機械を受け取ったら、輸送中に損傷を受けていないか、また部品がすべて揃っているか確認してください。納品書と照らし合わせ、注文した特殊装備も含め、すべてが機械に備わっていることを確認してください。ただちに問題を指摘していただかないと、不具合を修正することができません。

初期設定を行う前に、本取扱説明書（特に安全に関する注意事項）をよく読み、十分に理解してください。注意深くお読みいただいて初めて、ご購入いただいた機械のすべての長所が活用可能になります。

初期設定を行う前に、機械を操作する人が全員、本取扱説明書を読んだことを確認してください。

不明点や疑問点がある場合は、本取扱説明書を参照するか、担当の弊社サービスパートナーまでお問い合わせください。

定期的にメンテナンスを実施し、磨耗部品や損傷部品を適宜交換することで、機械の寿命を伸ばすことができます。

ユーザーからの評価

読者の皆様

弊社では定期的に取り扱説明書をアップデートしております。よりユーザー本位の取扱説明書に改良していくため、皆様からのご意見は大変参考になります。

AMAZONEN-WERKE

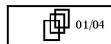
H. DREYER GmbH & Co. KG

Postfach 51

D-49202 Hasbergen / Germany

電話： + 49 (0) 5405 50 1-0

E-mail: amazone@amazone.de

1	ユーザー向けの情報.....	7
1.1	本書の目的	7
1.2	本取扱説明書での位置の記載	7
1.3	使用している記号	7
2	一般的な安全上の注意事項.....	9
2.1	安全に関する記号の意味	9
3	製品の説明.....	11
3.1	AMATRON 3 での入力操作	12
3.2	ソフトウェアバージョン	12
3.3	ソフトウェアの階層.....	13
4	初期設定	14
4.1	メインメニュー.....	14
4.2	機械データメニュー.....	15
4.2.1	トラムラインリズム (機械データ )	18
4.2.2	インターバルトラムラインコントロールによる播種および非播種の距離 (機械データ )	21
4.2.3	距離センサのキャリブレーション (機械データ )	21
4.2.4	トラムライン作成時の散布量の削減	24
4.3	ジョブの作成.....	25
4.3.1	外部のジョブ.....	26
4.4	キャリブレーションテスト.....	26
4.4.1	種子量遠隔調節システムのあるシードドリルのキャリブレーション.....	27
4.4.2	シードドリルを電動完全計量で回転	29
4.5	電子計量での残留分の排出.....	30
4.6	セットアップメニュー	31
5	圃場での使用	36
5.1	規定量の調整.....	36
5.2	油圧機能の事前選択.....	37
5.3	作業メニューの表示.....	38
5.4	作業メニュー内の機能	39
5.4.1	トラムラインスイッチ	39
5.4.2	トラックマーカ (Avant)	40
5.4.3	スターホイールのロック	40
5.4.4	部分稼働の切り替え (電動完全計量付き Avant)	41

5.4.5	電動 完全計量	42
5.4.6	コールト圧およびハロー圧力	43
5.4.7	機械の折り畳み (Avant 03-2)	44
5.4.8	ロータリーカルチペータの耕深	45
5.4.9	サドルラウスハブ	45
5.4.10	フロントタンクの照明 (Avant)	46
5.5	使用時の手順	46
5.5.1	ギア付き AD-P における作業メニューのキーの割り当て	47
5.5.2	完全計量付き AD-P における作業メニューのキーの割り当て	47
5.5.3	AD-P におけるマルチファンクションハンドルの割り当て	48
5.5.4	ギア付き Avant における作業メニューのキーの割り当て	49
5.5.5	完全計量付き Avant における作業メニューのキーの割り当て	50
6	マルチファンクションハンドル	51
6.1	オプション	51
6.2	機能	51
6.3	キーの割り当て:	52
7	メンテナンスと清掃	53
7.1	ギアボックスのキャリブレーション	53
8	ヘルプメニュー	54
9	故障	55
9.1	アラーム	55
9.2	距離センサの故障	56

1 ユーザー向けの情報

この「ユーザー向けの情報」の章では、本取扱説明書の使い方について説明します。

1.1 本書の目的

本取扱説明書について

- 本書には機械の操作方法・メンテナンスが記載されています。
- 本書には機械の安全で効率的な操作方法が記載されています。
- 本書は機械を構成する一部です。つねに機械または牽引車両と一緒に保管する必要があります。
- 今後必要になる場合に備え、安全な場所に保管してください。

1.2 本取扱説明書での位置の記載

本取扱説明書に書かれている方向は、すべて進行方向を基準としています。

1.3 使用している記号

操作手順と操作結果

ユーザーが実施しなければならない操作手順には、番号が振られています。記載されている順序を必ず守ってください。操作結果は、矢印で示されています。

例：

1.操作手順 1

→ 操作手順1に対する操作結果

2.操作手順 2

リスト

順番が重要ではないリストは、黒丸で箇条書きになっています。

例：

- ポイント1
- ポイント2

図中の番号

丸カッコに入った数字は、図中のアイテム番号を示しています。1つめの数字は図の番号を意味し、2つめの数字はアイテムを指します。

例：(図3/6)

- 図3
- アイテム6

2 一般的な安全上の注意事項

機械を安全に、かつ正常に操作するためには、基本的な安全上の注意事項と安全規則に関する知識が基本条件となります。



本取扱説明書は、

- 必ず機械を操作する場所に保管してください。
- つねにユーザーとメンテナンス補助者が容易に閲覧できるようにしてください。

2.1 安全に関する記号の意味

安全上の注意事項は、三角形の安全マークと目立つ警告文字によって表示されています。警告文字（危険、警告、注意）は、危険の度合いを表し、以下の意味があります。



危険

回避しなければ死亡または重傷（体の一部の損失または長期の傷害）を招くことになる、差し迫った高い危険を示します。

指示に従わなかった場合、ただちに死亡または重傷を負うことになります。



警告

回避しなければ死亡または（命にかかわる）重い怪我を招く可能性がある、中程度の危険を示します。

指示に従わなかった場合、死亡または命にかかわる重い怪我を負う可能性があります。



注意

回避しなければ軽傷または中程度の怪我や物的損害を招く恐れのある低い危険を示します。



重要

機械を正しく操作するために必要な行動や、義務付けられる特別な行為を示します。

これらの指示に従わないと、機械の不具合や環境への悪影響を招く恐れがあります。



注記

操作のヒントや特に役立つ情報を示します。

これらの指示は、お使いの機械のすべての機能を最大限に活用するのに役立ちます。

3 製品の説明

AMABUSソフトウェアと操作端末AMATRON 3により、AMAZONE機械の制御、操作および監視を容易に行えます。

この取扱説明書では、AMATRON 3によるシードドリル AD-P および AVANT の操作方法を説明します。

AMATRON 3によるシードドリルの操作は、機械のタイプや装備によって異なります。

メインメニュー (図 1)

メインメニューには複数のサブメニューがあり、作業の前にはここで次のことを行います。

- 必要データの入力
- 設定の計算または入力

Maschinentyp:	AD-P	Auftrag
Auftrags-Nr.:	6	Drille abdrh.
Fahrgassenrhythmusnr.:	15	Maschi.
Arbeitsbreite:	2.5m	Setup
vorg. Geschw.:	5 km/h	
Abdrehfaktor:	1.05	
Arbeitsmenü		Hilfe
		29c003

図 1

作業メニュー (図 2)

- 作業中は、作業メニューに必要な散布データがすべて表示されます。
- 使用する機械の操作は、この作業メニューを通じて行います。

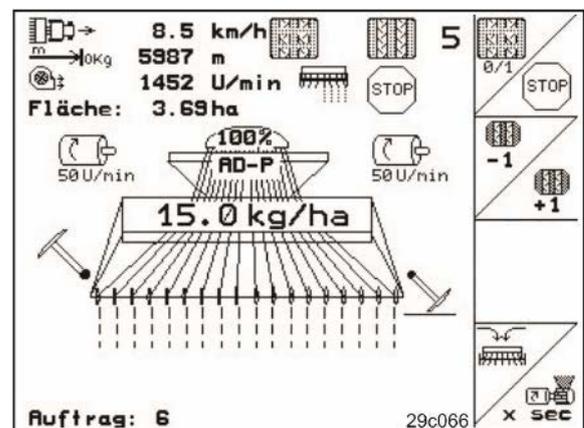


図 2

3.1 AMATRON 3での入力操作



本取扱説明書では、ファンクション欄を使って**AMATRON 3**の操作方法を説明します。実際には、各ファンクション欄に対応するキーを押してください。

例：

- ファンクション欄 ：

本取扱説明書での説明：

 機能 A を実行します。

操作：

この機能を実行するには、オペレーターはファンクション欄 A に割り当てられているキー（図 3/1）を押します。

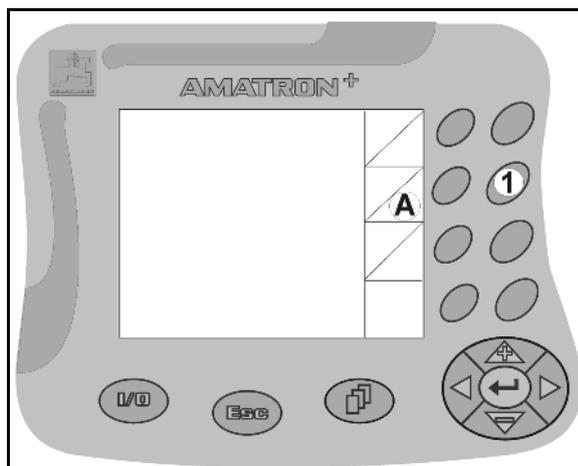


図 3

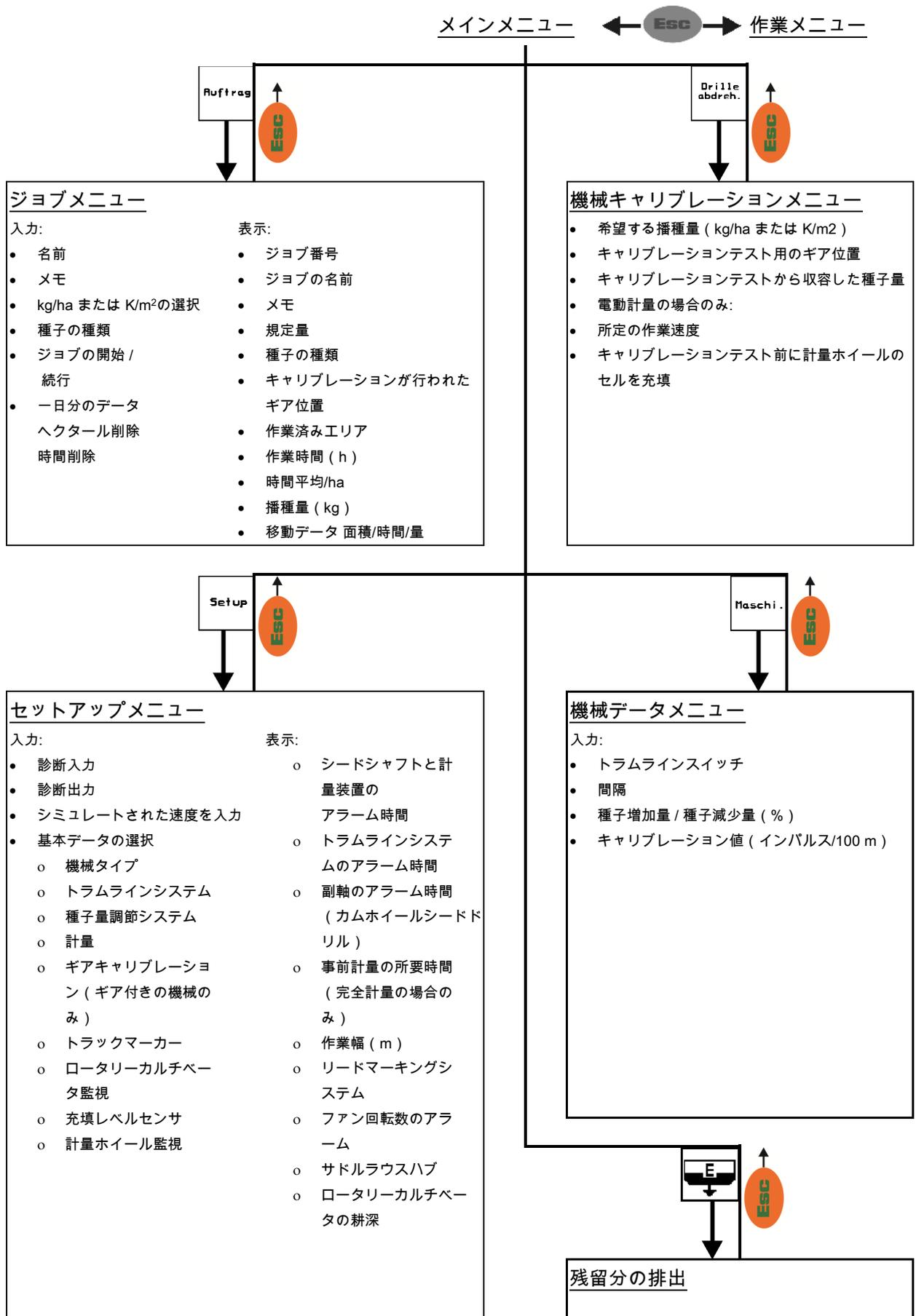
3.2 ソフトウェアバージョン

本取扱説明書は、以下のソフトウェアバージョン以降についてのもので

す。

機械：
MHX-バージョン: 2.23.01

3.3 ソフトウェアの階層



4 初期設定

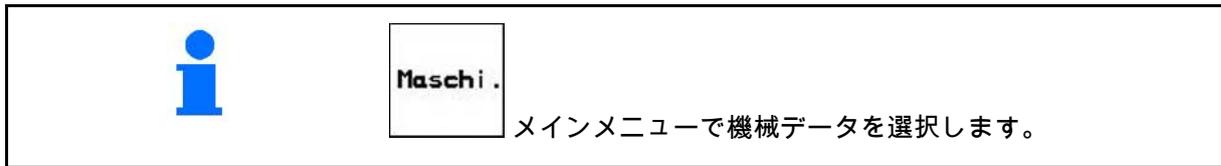
4.1 メインメニュー

-  ジョブメニュー (25ページ参照)
 - 新しいジョブ用にデータを入力。
 - 作業前にジョブを開始。
 - 最大 20 件の処理中のジョブの検出データを保存
-  ドリルキャリブレーションメニュー (26ページを参照)
 - 播種開始前にキャリブレーションテストを実行。
-  機械データメニュー (15ページ参照)
 - 機械の固有データまたは個別データを入力。
-  セットアップメニュー (31ページ参照)
 - 基本設定を入力
-  電動計量の場合のみの残留分の排出メニュー (30ページ参照)

Maschinentyp:	AD-P	Auftrag
Auftrags-Nr.:	6	Drille abdreh.
Fahrgassenrhythmusnr.:	15	Maschi.
Arbeitsbreite:	2.5m	Setup
vorg. Geschw.:	5 km/h	
Abdrehfaktor:	1.05	
	Arbeits- menü	Hilfe
		29c003

図 4

4.2 機械データメニュー



01/04 1ページ目 (図5)

-  希望するトラムラインリズムの入力 (18ページ参照)。
-  インターバルトラムラインコントロールの入力 (18ページ参照)。
-  量変更幅の入力 % (作業中のパーセント単位による規定量の変更、 および  を使用)。
-  距離センサのキャリブレーション (4.2.3章を参照)。

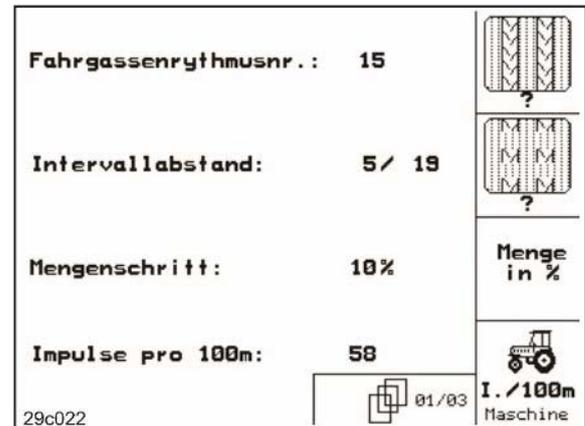


図 5

2ページ目  (図 6)

- 
 現在のファン回転数 (1/min.) を、
 操作中に監視される回転数として適用。
- 
 監視されるファン回転数 (1/min.)
 の入力。
- 
 タンク内の現在の充填レベル (kg)
 の入力
- 
 補充量 (kg) の入力
- 
 充填レベルアラームが出力される、
 種子用タンクの残量 (kg) を入力。

→ **AMATRON**

3は以下の場合にアラームを
 出力します。

- 理論上計算された残量に達するか、
- 充填レベルセンサ (オプシ
 ヨン) が種子で覆われていない場合。

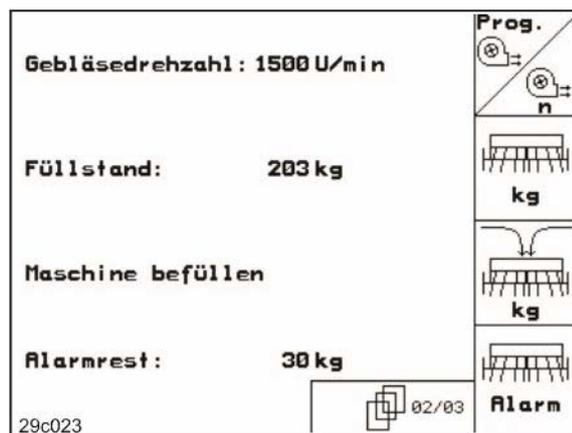


図 6

3ページ目  (図 7)

- 
 トラムライン作成時の種子量減少分 (%) の入力 (24ページを参照)。

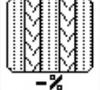
 タンク内で種子を減量できない機械の場合のみ必要です。

- 
 計量モーター用の制御係数の入力。

→ デフォルト値: 1

- 
 トラクターに距離センサがある (はい/いいえ)。

→ トラクター信号ソケットを介したインパルス

Saatmengenreduzierung bei Fahrgasse:	25%	
Regelfaktor:	1.00	
X-Sensor Schlepper:	nein	
		X-Sensor Schlepper

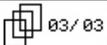


図 7

4.2.1 ترامラインリズム (機械データ 01,04)

トラムラインリズムの番号については次の表を参照してください。

簡易 - ترامラインスイッチ

簡易トラムラインスイッチ、標準トラムラインの例

トラムラインカウンタ:

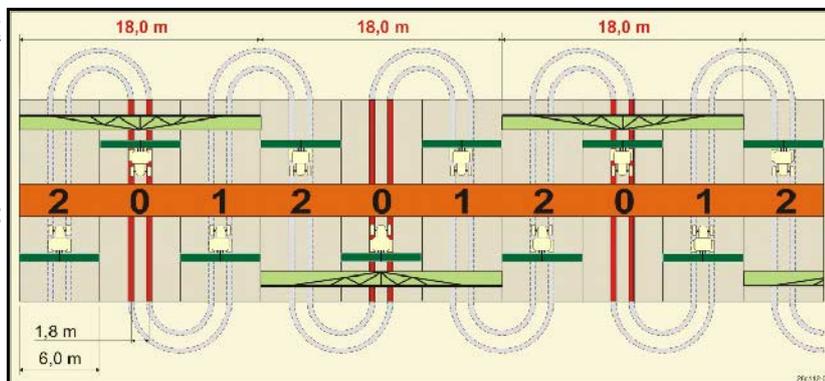


図 8

		簡易 - ترامラインスイッチ																							
		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	20	21	22	23	26	32	35
トラムラインカウンタ	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0
	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	2	0	1	1	1	1	1	1	1	0	0	0	1	0	1
	2	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	2	2	2	2	2	2	1	1	1	2	1	2	
	3	2	3	3	3	3	3	3	3	3	0	4	3	3	3	3	3	3	2	2	2	3	2	3	
	4				4	4	4	4	4	4	5	5	4	4	4	4	4	4	3	3	3	4	3	4	
	5					5	5	5	5	6	6	5	5	5	5	5	5	5	4	4	4	5	4	5	
	6						6	6	6	0	7	6	6	6	6	6	6	6		5	5	6	5	6	
	7							7	7	8	8	7	7	7	7	7	7	7	7		6	6	7	6	7
	8								8	9	0	8	8	8	8	8	8	8	8			7	8	7	8
	9									10	10	9	9	9	9	9	9	9	9			8	9	8	9
	10											10	10	10	10	10	10	10	10				10	9	10
	11												11	11	11	11	11	11	11					10	11
	12													12	12	12	12	12	12						12
	13															13	13	13	13						13
	14																	14	14						14
	15																								
16																									

ダブルトラムラインスイッチ

例: ダブルトラムラインスイッチ、種子分配器が2つ必要

左側トラムラインカウンタ:
右側トラムラインカウンタ:

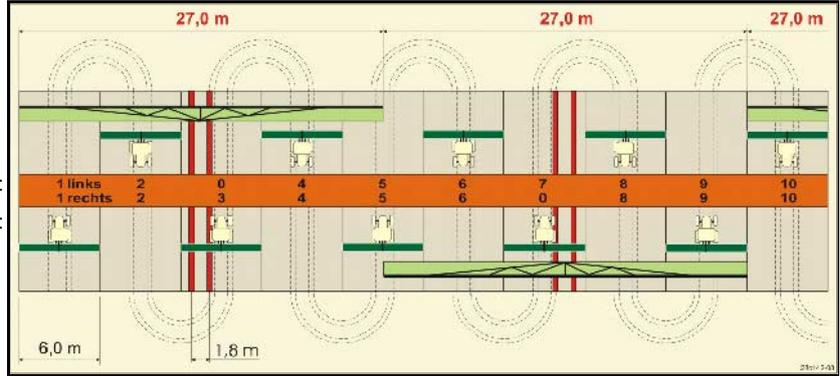


図 9

ダブルトラムラインスイッチ																										
	左 18	右 18	左 19	右 19	左 24	右 24	左 25	右 25	左 27	右 27	左 28	右 28	左 29	右 29	左 30	右 30	左 31	右 31	左 33	右 33	左 34	右 34	左 36	右 36		
トラムラインカウンタ	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1		
	2	2	2	2	2	0	2	0	2	0	2	2	2	0	0	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
	0	3	3	0	3	3	3	3	3	3	0	3			3	3	0	3	3	3	3	3	3	3	0	
	4	4	4	4	0	4	4	4	4	4	0	4			4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	
	5	5	5	5	5	5	5	5	5	0	5	5	5			5	0			0	5	5	5	5	5	5
	6	6	6	6	6	6	6	0	6	0	6	6	0			6	6			6	6	0	6	6	6	6
	7	0	0	7	0	7	7	7	7	7	7									7	7	7	7	7	0	7
	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8									8	8	8	8	8	0	8
	9	9	9	9	9	9	0	0	9	9	0									9	9	9	9	9	9	9
	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10									10	0	10	10	10	10	10
	11	11	11	11	11			11	11														0	11	11	11
	12	0	0	12				12	12														12	12	12	0
	13	13	13	13	13			13	0														13	13	13	13
	14	14	14	14	14			14	14														14	14	14	14
	15	15	15	15	15																		15	15		
	0	16	16	0																			16	16		
	17	17	17	17																			17	0		
	18	18	18	18	18																		18	18		
																							19	19		
																							20	20		
																							21	21		
																							22	0		

ダブルトラムラインスイッチ																
	左 37	右 37	左 38	右 38	左 39	右 39	左 40	右 40	左 41	右 41	左 42	右 42	左 43	右 43	左 44	右 44
トラムラインカウンタ	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	4	1	1	0	1
	2	2	2	0	0	2	2	2	2	2	2	2	2	0	0	2
	0	3	3	3	0	3	3	3	3	0	3	3	3	3	3	3
	0	4	0	4	4	4	4	0	4	4	4	0	4	4	4	4
	5	5	0	5			5	5	0	5	5	5	5	0	5	5
	6	0	6	6			6	6	0	6	6	6	6	6	6	0
			7	0			0	7	7	7	7	7	7	7	7	0
			8	8			8	8	8	8	8	8	8	8	8	8
							9	9	0	9	9	9	0	9	9	9
							0	10	10	10	0	10	10	10	10	10
							0	11	11	11	11	11	11	11		
							12	12	12	12	12	12	0	12		
							13	0	13	13	13	13	13	13		
							14	14	14	0	14	14	14	14		
							15	15	15	15	15	15				
							16	16	16	16	16	16				
							17	0	17	17	0	17				
							18	18	18	18	18	18				
							19	19	19	19	19	19				
							20	20	0	20	20	20				
									21	21	21	21				
									22	22	22	22				
											23					
											24	24				
											25	25				
											26	26				

4.2.2 インターバルトラムラインコントロールによる播種および非播種の距離 (機械データ)

- 
 インターバルトラムラインコントロールが ON になっている場合の播種距離の入力 (m)。
- 
 インターバルトラムラインコントロールが ON になっている場合の非播種距離の入力 (m)。

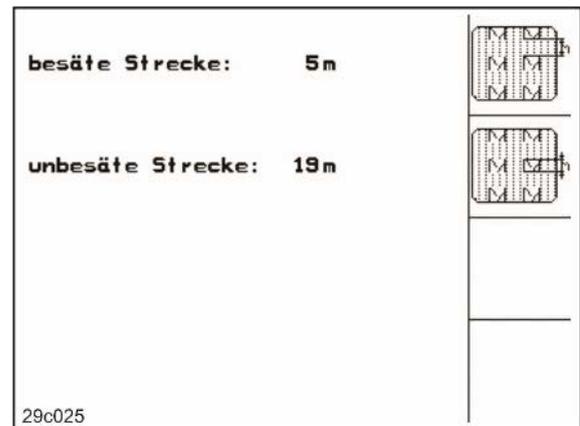


図 10

4.2.3 距離センサのキャリブレーション (機械データ)

播種量の設定と作業済みエリアの検知または走行速度の検出のために、**AMATRON 3** では測定距離 100 m でのシードドリルドライブホイールのインパルスが必要になります。

値「インパルス/100m」は **AMATRON 3** が測定走行中にシードドリルドライブホイールから受信するインパルスの数です。

シードドリルドライブホイールの滑り具合は、土壌が異なると (重い土壌から軽い土壌に切り替わる場合などに)、作業中に変化することがあります。これにより値「インパルス/100m」も変わります。

値「インパルス/100m」は次の場合に検出する必要があります:

- 初回使用前
- 土壌が異なる場合 (ホイールの滑り具合が変化する場合)
- キャリブレーションテストで検出した種子量と圃場に撒かれた種子量に差がある場合。
- 表示された処理済み面積と実際の処理済み面積に違いがある場合。

検出した値「インパルス/100m」は同じ圃場で後に作業をする際に手動入力できるよう、表 (図 13) に入力できます。



キャリブレーション値「インパルス/100m」は250を下回ってはいけません。さもないと **AMATRON 3** は規則どおりに働きません。

「インパルス/100m」を入力する方法は2つあります。

-  値が判明しており (図 13参照) **AMATRON 3** で手動で入力します。
-  値が不明であり、100 m の測定距離を走行することで検出します。

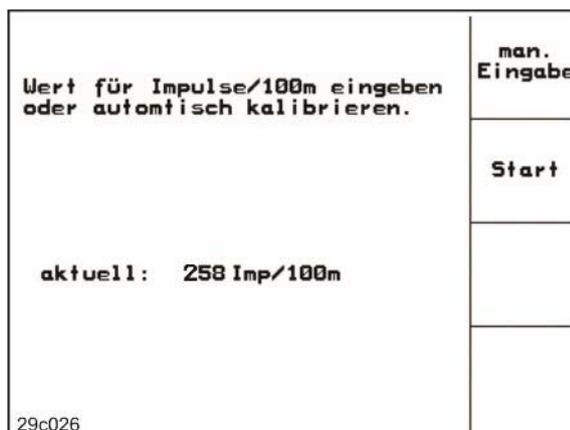


図 11

測定距離を移動することでキャリブレーション値を検出:

1. 圃場でちょうど 100 m の測定距離を測定します。
2. 測定距離の開始地点と終了地点をマークします (図 7)。
3.  キャリブレーションを開始します。
4. 開始地点から終了地点まで測定距離を正確に移動します。
始動時にカウンタは「0」になります。
→ ディスプレイには連続して検出されるインパルスが表示されます。
5. 100 m 後、停止してください。
→ ディスプレイには検出されたインパルスの値が表示されます。
6.  値「インパルス/100m」を適用します。

または

-  値「インパルス/100m」を保存しません。

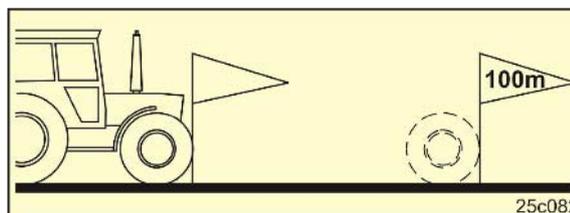


図 12

 圃場において全輪駆動で走行する場合、全輪駆動は距離センサのキャリブレーション時に ON にしてなければなりません。

AD-P									
キャリブレーション値「インパルス/100m」はシードドリルタイプと土壌に応じて異なります。	AD-P03 Super (スーパー)		AD-P03 Special (スペシャル) 2006年3月以降		AD-P02 Profi (プロファイ)		RP-AD-P02 Profi (プロファイ) 空圧式 パッカー トップマウント式 シードドリル		
	無し	有り	無し	有り					
	完全計量		完全計量						
キャリブレーション値「インパルス/100m」									
理論値	<03/2011	1575	1623	1409	1623	1052		1175	
理論値	03/2011-06/2013		2000		2000				
理論値	>06/2013		1230		1230				
欄1									
欄2									
AVANT									
キャリブレーション値「インパルス/100m」はシードドリルタイプと土壌に応じて異なります。	FPS 04 PSKW/PSPW 2006年8月以降		FRS 04 PSKW/PSPW 2006年8月以降		FPS 03 Avant 2000年9月以降		FRS 03 Avant 2001年1月以降		
	無し	有り	無し	有り	無し	有り	無し	有り	
	完全計量		完全計量		完全計量		完全計量		
キャリブレーション値「インパルス/100m」									
理論値		1409	1623	1409	1623	1502	1623	1558	1623
欄1									
欄2									

図 13

4.2.4 ترامライン作成時の散布量の削減

散布量の削減率の値については、次の表を参照してください。

作業幅	コールタ数	トラムラインの数	 散布量の削減率
3.0 m	24	4	17%
	30	4	13%
	24	6	25%
	30	6	20%
4.0 m	32	4	12%
	40	4	10%
	32	6	19%
	40	6	15%
4.5 m	36	4	11%
	44	4	9%
	36	6	17%
	44	6	14%
6.0 m	48	4	8%
	48	6	12%

図 14



播種量減少機能付き機械の場合: 播種量削減を 0% に設定します。

4.3 ジョブの作成

Auftrag

メインメニューでジョブを選択します。

ジョブメニューを開くと、開始されている（前回処理していた）ジョブが表示されます。

最大 20 件のジョブ（ジョブ番号 1 ~ 20）を保存できます。

新しいジョブを作成するために、ジョブ番号（図 15/1）を選択します。

- 名前を入力
- メモを入力
- 該当するジョブのすべてのデータが削除されます。
- ジョブを開始し、集積されるデータがこのジョブに保存されるようにします。
- 規定量を入力します。
- 種子の種類、1000 種子質量と量表示を入力します。
- 当日のデータを削除
 - 作業済みエリア（ha/日）
 - 散布された肥料の量（量/日）
 - 作業時間（時間/日）

Auftrags-Nr.: 6	Shift	Name
Name: Betriebsanleitung		Notiz
Notiz: Drillmaschine		löschen
Sollmenge: 15.00 kg/ha		starten
Saatgutart: Feinsämereien		ks/ha k/n²
Kal. Getriebeupos.: 65.0		Sorte
Auftrag: fertige ha: 15.00 ha		Tagesdaten löschen
Stunden: 5.8 h		29c018-3
Durchschnitt: 2.58 ha/h		
ausgeb. Menge: 225 kg		
Tripdaten: Fläche: 3.69 ha		
Stunden: 0.9 h		
Menge: 55 kg		
6/10		
1		

図 15

保存済みのジョブは で呼び出し、 で処理を再開できます。

シフトキーを押した場合  (図 16) :

-  次のジョブページに進みます。
-  前のジョブページに戻ります。

Auftrags-Nr.: 2 gestartet	Auftrags vor
Name:	
Notiz:	Auftrags zurück
Sollmenge: 200kg/ha	
fertige Fläche: 0.00ha	
Stunden: 0.0 h	
Durchschnitt	
ausgeb. Menge: 0 kg	
ha/Tag: 0.00ha	
Menge/Tag: 0 kg	
Stunden/Tag: 0.0 h	
 2/20	

図 16

4.3.1 外部のジョブ

PDAによって外部のジョブを**AMATRON 3**に転送して開始することができます。

この外部ジョブのジョブ番号は常に21になります。

データの転送はシリアルインタフェースを通じて行われます。

-  外部のジョブを終了します。
-  種子の種類を入力
-  規定量を入力

Auftrags-Nr.: 21	externen Auftrags beenden
Sollmenge: 25.00	
Saatgutart: Feinsämereien	Sorte
1000-Korn-Gewicht: 100.0 g	
Cal.-Faktor: 1.00	kg/ha <--> K/m ²
fertige ha: 0.00ha	
Stunden: 0.0 h	
ausgeb. Menge: 0 kg	

図 17

4.4 キャリブレーションテスト

キャリブレーションテストにより、後の播種で希望する播種量が得られるか確認します。

次の場合にはキャリブレーションテストを必ず実行してください。

- 種子の変更時
- 種子の種類が同じでも、サイズや形状が異なったり、特定の重量であったり、異なる滅菌剤を使用する場合
- 標準シードホイールから精密シードホイールに切り替えた場合、またはその逆に切り替えた場合
- キャリブレーションテストと実際の播種量に違いがある場合



キャリブレーションテストの実行については、シードドリルの取扱説明書も併せて参照してください。

4.4.1 種子量遠隔調節システムのあるシードドリルのキャリブレーション

1. 種子用タンクに種子を十分に補充してください。
2. 収容容器を計量ユニットの下に配置し、インジェクタバルブフラップを開きます。

3.  希望する播種量を確認/入力します。

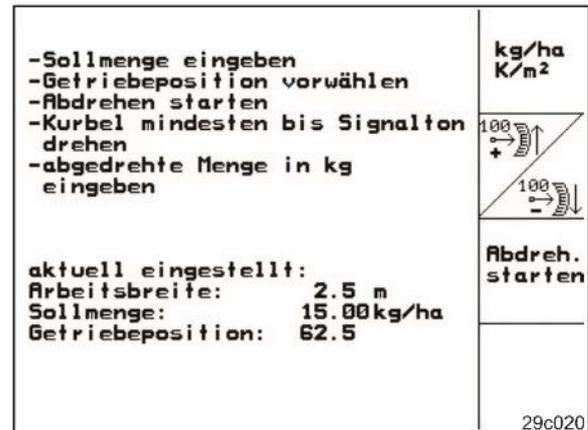


図 18

 この値はジョブメニュー (25ページを参照) でも入力できます。

4.   ギアレバーを次のように設定します。
 - ギア設定 50:
通常のシードホイールによる播種
 - ギア設定 15:
精密シードホイールによる播種

 AMATRON 3 で表示されるギア設定は、目盛りに表示されているものと一致しなければなりません。
一致しない場合には、ギアをキャリブレーションする必要がります (53ページ参照) !

5. 計量装置の窓を閉じます。
6. 計量ホイールのすべてのチャンバに種子が充填され、収容容器に同等の量の種子が流れ込むまで、キャリブレーションクランクでスターホイールを左または右に回してください。
(シードドリル取扱説明書を参照)
7. 収容容器の中身を空にします。

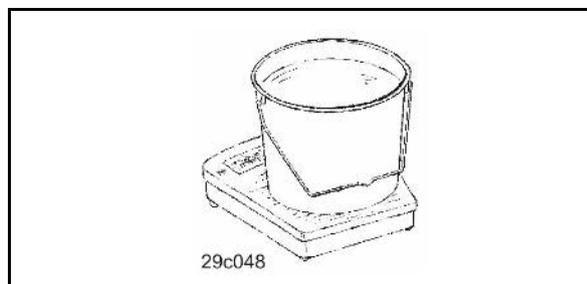
8.  を押し、ディスプレイの指示に従います:
9. クランクを用いて信号音が聞こえるまでドライブホイールを回転させます。シードドリルの説明書も併せて参照してください。信号音後の回転については、AMATRON 3の算出結果を参照してください。
10. キャリブレーションプロセスを終了するには、信号音が鳴った後に  キーを押します。
11. 収容容器に入った種子の重さを量り（容器の自重を考慮すること）、重量（kg）を端末で入力してください。



使用する量りは正確でなければなりません。精度が低いと、実際の播種量で誤差が生じる恐れがあります。

AMATRON 3 は、キャリブレーションテストで得られた入力済みのデータをもとに、必要なギア位置を算出し、設定します。

設定が正しいか確認するため、キャリブレーションプロセスを繰り返し実行します。



4.4.2 シードドリルを電動完全計量で回転

1. 種子用タンクに種子を十分に補充してください。
2. シードドリル取扱説明書に従い、収容容器を計量ユニットの下に置き、インジェクタバルブフラップを開きます。

3.  希望する播種量を確認/入力します。

 この値はジョブメニュー (25ページを参照) でも入力できます。

4.  所定の作業速度 (km/h) を入力します。

5.  初回回転前にキャリブレーション係数 (回転係数) を 1.00 または経験値に設定します。

6.  計量ホイールのセルを一度充填します。充填時間は設定可能で、事前計量の所要時間に相当します。

7. 正しい種子の種類が設定されているかどうか確認してください。

8. 計量装置の窓を閉じます。

9. 収容容器の中身を空にします。

10.  を押し、ディスプレイの指示に従います:

11.  キャリブレーションプロセスを終了するには、信号音後に押します

12. 収容容器に入った種子の重さを量り (容器の自重を考慮すること)、重量 (kg) を端末で入力してください。

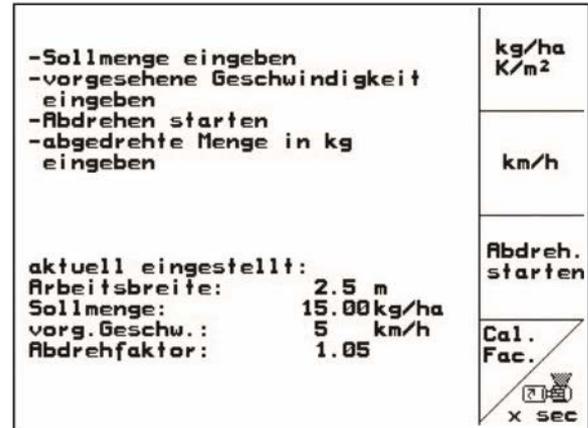


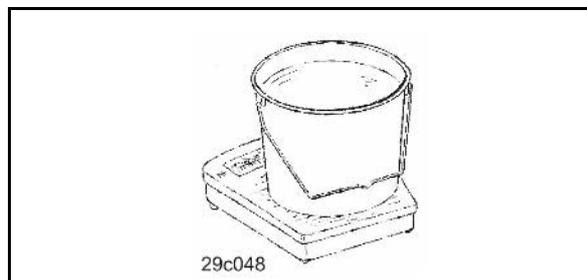
図 19



使用する量りは正確でなければなりません。精度が低いと、実際の播種量で誤差が生じる恐れがあります。

AMATRON 3 は、キャリブレーションテストで得られた入力済みのデータをもとに、必要なギア位置を算出し、設定します。

設定が正しいか確認するため、キャリブレーションプロセスを繰り返し実行します。



4.5 電子計量での残留分の排出



メインメニューにおいて「残留分の排出」を選択してください！

1. 機械を停止させます。
2. ファンを OFF にしてください。
3. 分割タンクの場合: タンクを選択します。



- 前部半タンク。



- 後部半タンク。

4. 不意に動き出さないようにトラクターと機械を固定してください。
5. インジェクタのカバーを開けます。
6. 廃棄バッグやトレイをタンク開口部に固定してください。



7. を押します。

残留分の排出:		
1. 機械停止	✓	
2. ファン停止	✓	
3. タンク選択		
		1
		2

図 20

8. 排出を開始し、排出が完了するか容器が一杯になるまでボタンを押し続けます。
- 実行中の排出が端末に表示されます。
9. 排出後にインジェクタのふたを閉めます。

残留分の排出:		
1. 機械停止	✓	
2. ファン停止	✓	
3. タンク選択	✓	
4. 計量フラップを開き、タンクを構築します	✓	
5. F1キーを押したままにします	✓	

図 21

4.6 セットアップメニュー

Setup

メインメニューでセットアップを選択し、
で確定します！

セットアップメニューの設定は工場で行うものであり、専門の訓練を受けた作業員だけがこれを実行できます。

1ページ目 01/02 (図 22)

- コンピュータ診断入力 (カスタマーサポート専用)
- コンピュータ診断出力 (カスタマーサポート専用)
- シミュレートした速度を入力します (距離センサが故障した場合でも引き続き散布できるようになります。55 ページ参照)。
- 基本データを入力します (32 ページを参照)。

→00110
←00110

Gesamt Daten seit Inbetriebnahme:

Gesamtfläche: 59874 ha

Gesamtdrillzeit: 123 h

Gesamtmenge: 1047789 kg

simulierte km/h: 0.0 km/h

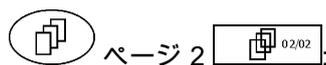
km/h sim.

Setup

MHX-Version: 2.17.01
Sprachen: DE/GB/FR/...
IOP-Version: 6.2.22
01-01-2022 15:58

01/02

図 22



セットアップメニュー (図 23)

- 
 機械コンピュータを工場出荷時設定にリセットします。入力および蓄積されたすべてのデータ (ジョブ、機械データ、キャリブレーション値、セットアップデータ) は失われます。

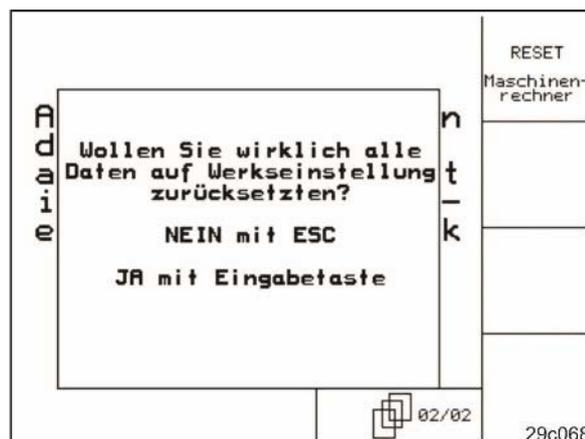


図 23



基本データ (図 24)

- 
 機械タイプの選択
- 
 トラムラインシステムの選択
 - 業者
 - 1 FG - シングルトラムライン、トラムラインモーター 1 台の操作
 - 2 FG - ダブルトラムライン、トラムラインモーター 2 台の操作

→ 最後に表示した値が保存されます。

- 
 種子量調整システムを設定します。

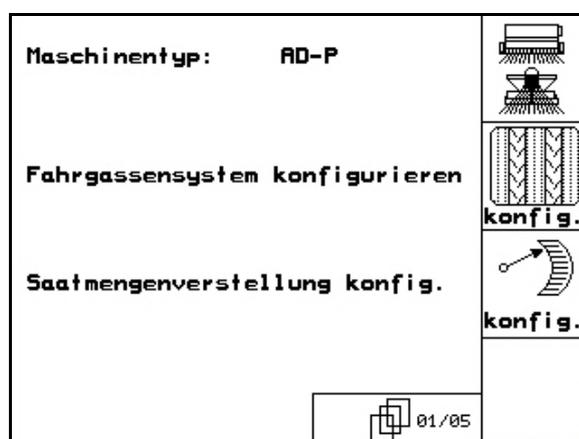


図 24

-  種子量調整の選択:
 - リモート調整無し無段階式ギアボックス
 - リモート調整付き無段階式ギアボックス
 - 完全計量 (電気計量ドライブ)。
-  計量数を入力します。
-  ギアボックスをキャリブレーションします (53ページを参照)

Saatmengenverst.: Vario	
Anzahl der Dosierungen: 1	
Getriebegrundeinstellung vornehmen	
	Cal.

図 25

 ページ 2  基本データ (図 23)

-  トラックマーカースensaの数
 - 1 個 (トラックマーカースensa位置検知用のトラックマーカースensa 1 個)
 - なし (トラックマーカースensa位置検知用のトラックマーカースensaが備わっていない)
-  ロータリーカルチベータの監視の選択なし (回転数センサなし)

機械、固定型:

 - 2 - センサ 2 点

折り畳み式機械:

 - 3/1 - センサ 3 点、ギアボックスに組み込まれていないセンサ
 - 3/20 - センサ 3 点、ギアボックスに組み込まれているセンサ

Spuranreisser-sensor: einer	
KG-Drehzahlsensor: nein	
Füllstandssensor: ja	
Säwellensensor: ja	

図 26



ロータリーカルチベータの監視の誤入力は、プロペラシャフトの損傷を引き起こす可能性があります!

- 
 種子用タンクの充填レベルセンサ

- はい
- なし

- 
 計量ホイールの監視

- 1
- 2
- なし


 ページ 3 
 基本データ (Fehler! Verweisquelle konnte nicht gefunden werden.)

- 
 計量ホイールのアラーム時間の入力

- 
 トラムラインシステムのアラーム時間の入力

- 
 副軸のアラーム時間の入力 (カムホイールシードドリルでのみ可能)

- 
 事前計量の所要時間 (秒) の入力。



図 27


 ページ 4 
 基本データ (図 28)

- 
 作業幅の入力 (m)

- 
 事前マーキングの選択:
 - なし
 - 油圧作動式
 - 電気作動式

- 
 設定値に対するファン回転数の誤差 (%) によるアラーム出力。

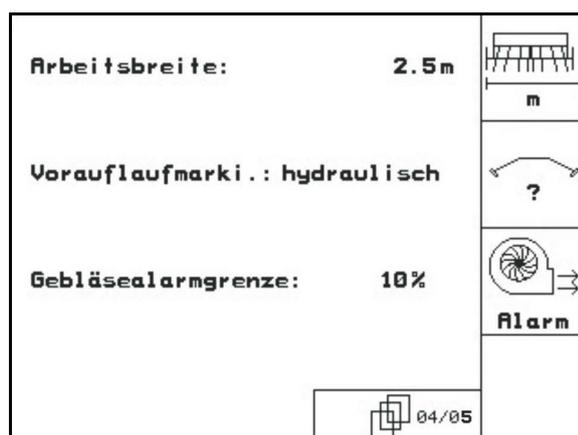


図 28

ページ 5 05/05 基本データ (図 29)

- 
 サドルラウスハブの有無
 - あり
 - なし
- 
 ロータリーカルチベータの深さ調整の有無
 - あり
 - なし

Scharaushub : nein	
Tiefenverstellung : nein	
05/05	

図 29

5 圃場での使用



注意

圃場への移動中および公道走行中は、必ずAMATRON 3の電源を切ってください！

→ 誤操作による事故の危険があります！



播種を開始する前に、以下の情報を入力する必要があります。

- 機械データ (15ページ参照)
- ジョブデータ (25ページ参照)
- キャリブレーションテストのデータ (26ページ参照)。

5.1 規定量の調整

キーを押すことで、作業中に播種量を任意に変更できます



キーを押すごとに、播種量が変更幅 (16ページ) の分だけ両側で増加します (+10% など)。



播種量を両側で 100% にリセットします。



キーを押すごとに、播種量が変更幅 (16ページ) の分だけ両側で減少します (-10% など)。

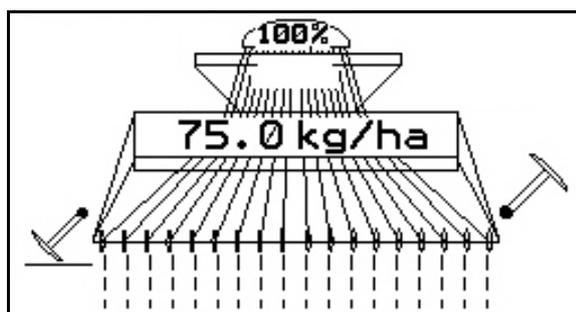


図 30



変更した設定値は作業メニューで kg/ha およびパーセントで表示されます (図 30)。

5.2 油圧機能の事前選択

1. ファンクションキーを介して油圧機能を事前選択します。
 2. トラクター制御装置を操作します。
- 事前選択された油圧機能が実行されます。
- 油圧事前選択機能 (図 31/1) は作業メニューに表示されます。

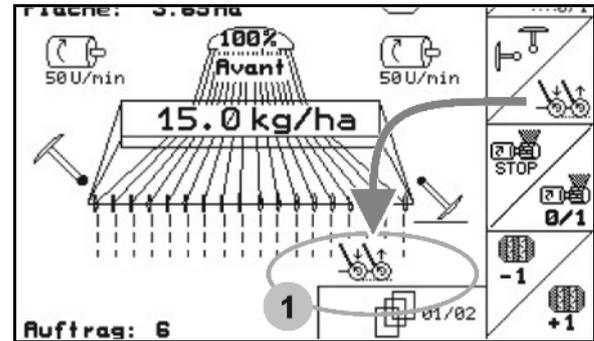


図 31



次のオプション

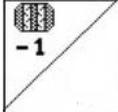
- セットアップメニューでオフにされているオプション
 - 機械設備に含まれていないもの (オプション機材)
- は作業メニューに表示されません (機能欄は空白です) 。

5.3 作業メニューの表示

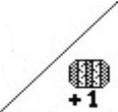
<p>走行速度- 補充までの距離- ファン回転数- 作業済みエリア-</p>		<ol style="list-style-type: none"> 1. トラムラインシステムが有効 2. インターバルトラムラインシステムが有効 3. トラムラインカウンタ 4. トラムラインリズム/ トラムライン切り替えの中断 			
<p>コールタ圧 /トラックマーカ (AD-P) の事前選択 -</p>					
<p>計量: 電動完全計量、計量装置回転数の表示 計量装置 左</p>		<p>ギア設定表示付き無段階式ギアボックス 計量装置 / 計量装置 右</p>			
<p>規定量 % kg/ha トラックマーカ有効 -</p>		<p>トラックマーカ無効</p>			
<p>動作モード: 1. 機械は距離センサからインパルスを受信しません。 2. 機械は距離センサからインパルスを受信します。 3. 機械は距離センサからインパルスを受信します。</p>		<p>計量装置が作動しません。 計量装置が作動し、機械は作動位置にあり、トラムラインの表示がありません。 計量装置が作動せず、機械は上昇しています。</p>			
<p>油圧事前選択機能:</p>	<p>サドルラウスハブ</p>	<p>事前選択 耕深 KG</p>	<p>スターホイール ロック</p>	<p>コールタ圧 (Avant)</p>	
<p>最新のジョブ</p>	<p>Auftrag: 2</p>		<p>作業メニューで開かれているページ</p>		

5.4 作業メニュー内の機能

5.4.1 ترامラインスイッチ



ترامラインカウンタを後ろに切り替える



ترامラインカウンタを前に切り替える

ترامラインカウンタは、機械を上昇させると切り替わります。

図 32/...

- (1) ترامラインシステム ON 表示
- (2) 現在の ترامライン番号の表示
- (3) ترامラインカウンタ切り替え中断の表示
- (4) インターバル ترامラインコントロール ON 表示

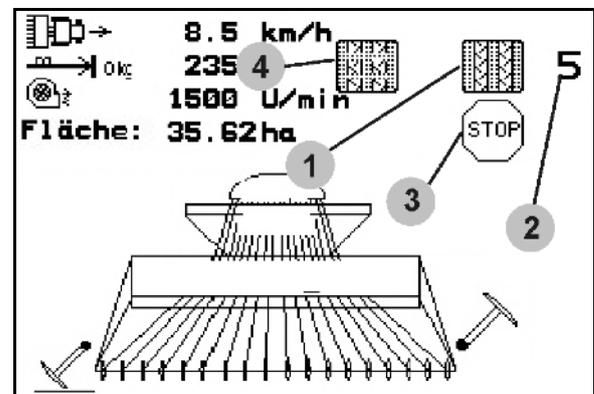
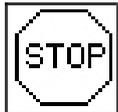
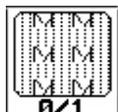


図 32



ترامラインカウンタの切り替えの中断

1.  ترامラインカウンタの停止。
→ 機械を上昇させても、 ترامラインカウンタは切り替わりません。
2.  ترامラインカウンタ停止の解除。
→ 機械を上昇させると、 ترامラインカウンタが切り替わります。

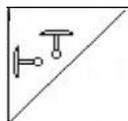


インターバル ترامラインコントロールの ON または OFF

5.4.2 トラックマーカ (Avant)



機械の上昇 /
下降の際、トラックマーカは自動で交互に切り替わります。



トラックマーカ機能の選択

アクティブなトラックマーカが、枕地で自動的に切り替わります。

- 左側トラックマーカが使用中で、右側トラックマーカが不表示の表示 (図 33)

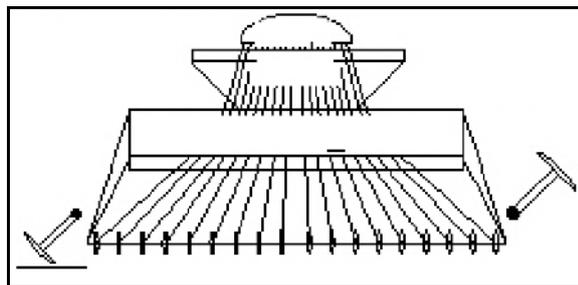
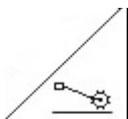


図 33

5.4.3 スターホイールのロック



スターホイール下降のロック

- 整地作業のみ実行し、播種は行いません。
- 完全計量無しの機械: 機械の回転用。

1.  スターホイールロックの事前選択 (図 34) .

- 機械の下降時、スターホイールは上に保持されます。

2.  事前選択のキャンセル。

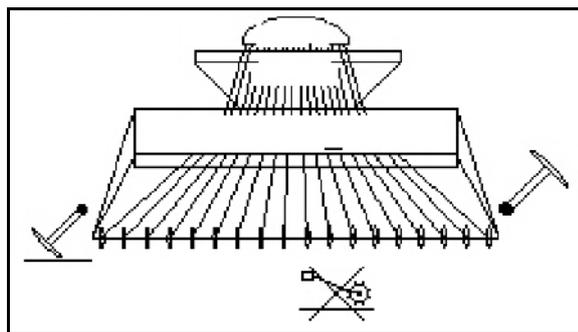
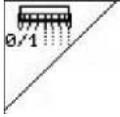
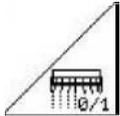


図 34

5.4.4 部分稼働の切り替え (電動完全計量付き Avant)

	左側半分	ON / OFF
	右側半分	ON / OFF

半分の作業幅で播種を行うため、機械の半分を OFF にすることができます。

図 35: 左側半分が OFF の表示

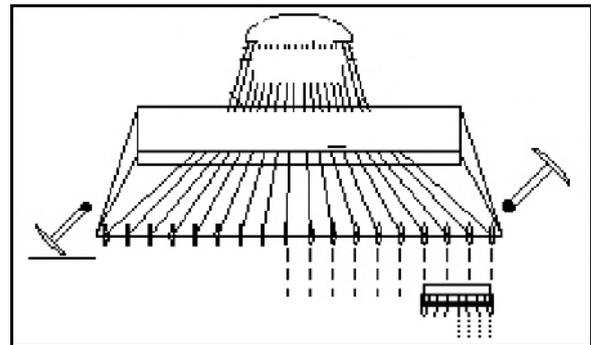


図 35

5.4.5 電動 完全計量



事前計量の開始 / 停止

- 播種の開始: 停止状態から始動する際には、十分な種子を最初の数メートルに播種するため事前計量を行います。
- 回転前のシードホイールの充填用。

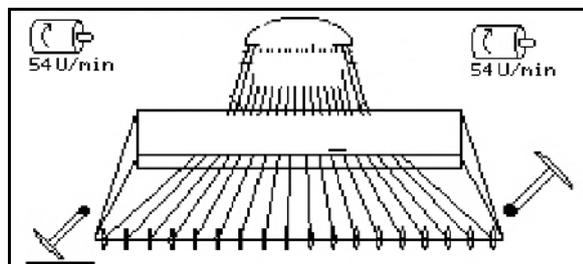


図 36

1.  事前計量を開始します。
- 事前計量により、入力された所要時間中、種子がコールドタに供給されます (図 36)。



電動完全計量: 計量装置の切り替え

計量装置は、不意の始動を防止するため、OFF にすることができます。

これは、スターホイールのわずかな回転が計量装置を始動させることがあるので、有用な機能といえます。

計量装置が OFF になります (図 37)。

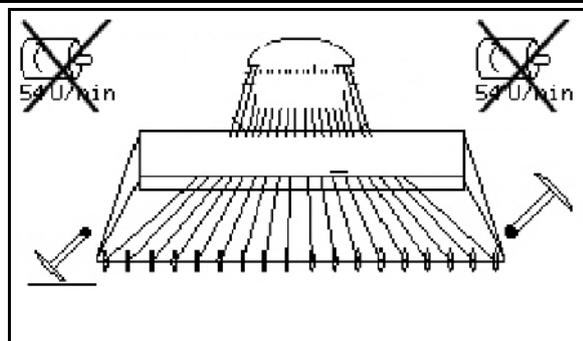
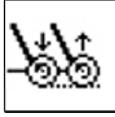


図 37

5.4.6 コールタ圧およびハロー圧力



コールタ圧およびハロー圧力の増加 / 減少の設定

この機能の油圧接続は Avant の場合は黄色、AD-P の場合は緑色でマークされています。

1.  コールタ圧/ハロー圧力を事前選択します (図 38)。
2. トラクター制御装置を操作します。
 - 増加した圧力を設定します。
 - 減少した圧力を設定します。

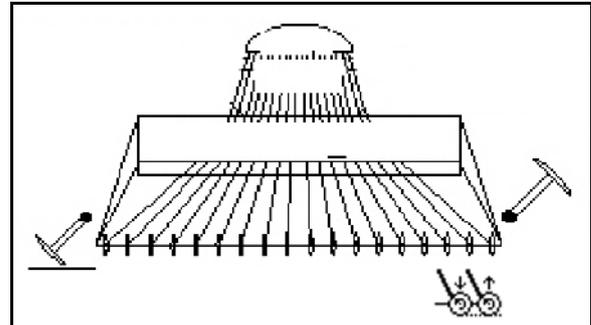


図 38

5.4.7 機械の折り畳み (Avant 03-2)



機械の折り畳み / 展開

この機能の油圧接続は緑でマークされています。

機械の折り畳み:

1. 機械を持ち上げます。



2. 機械の折り畳みを事前選択します。

3. トラクター制御装置を操作します。

→ 機械を折り畳みます。

→ 移動用ロックを両側にはめる必要があります。

機械の展開:

1. 機械を持ち上げます。



2. 機械の折り畳みを事前選択します。

3. 移動用ロックのロープを引きます。

→ 移動用ロックを解除します

4. トラクター制御装置を操作します。

→ 機械を展開します。

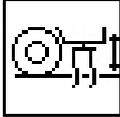
5. 使用するため、制御装置をフロート位置に保ちます。



警告

機械を輸送位置から作業位置あるいはその逆に設定する際には、機械の取扱説明書の内容を必ず遵守してください！

5.4.8 ロータリーカルチベータの耕深

	ロータリーカルチベータの耕深の設定
---	-------------------

この機能の油圧接続は黄色でマークされています。

機械は作業位置にあります:

1.  ロータリーカルチベータの耕深を事前選択します。
 2. トラクター制御装置を操作します。
- 希望する耕深を設定します。

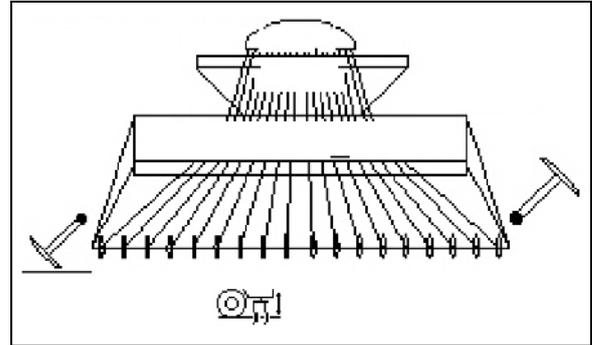


図 39

5.4.9 サドルラウスハブ

	コールタの下降 / 上昇
---	--------------

この機能の油圧接続は緑でマークされています。

機械は作業位置にあります:

1.  サドルラウスハブを事前選択します。
 2. トラクター制御装置を操作します。
- コールタを下降 / 上昇させます。

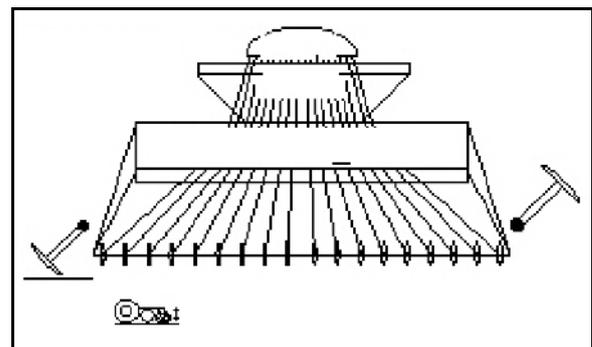


図 40

5.4.10 フロントタンクの照明 (Avant)

	<p>照明の ON / OFF</p>
---	---------------------

5.5 使用時の手順

1.  AMATRON 3 を ON にします。
2. 希望するジョブをメインメニューで選択し、設定を確認します。
3.  ジョブを開始
4.  作業メニューを選択します。
5. 初回圃場走行用にトラックマーカを設定します。
6. 初回圃場走行用にトラムラインカウンタを設定します。



電動完全計量付き機械:

- スターホイールが作業位置で下降すると、自動的に事前計量が始まり、最初の数メートルに十分な計量が行われます。
-  事前計量を途中で終了します。

7. 播種を開始します。
播種中は、AMATRON 3 には作業メニューが表示されます。
ここから播種に必要なすべての設定を実行します。
8. 検出した値は、作業中のジョブに保存されます。

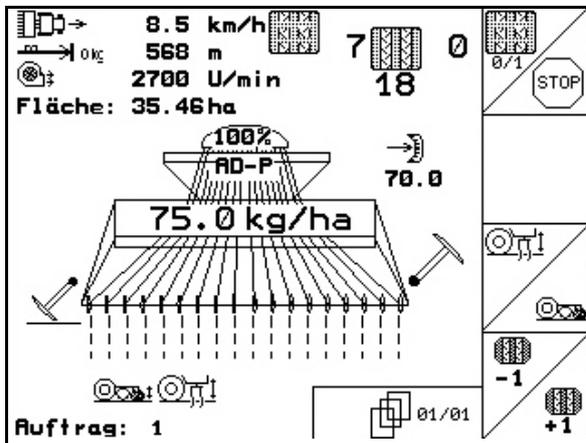
使用後 :

1. ジョブデータを確認します (希望する場合) 。
2. 機械を運搬位置に設定します。
3.  AMATRON 3 を OFF にします。

5.5.1 ギア付き**AD-P**における作業メニューのキーの割り当て

ページ 1:

ファンクション欄の説明:



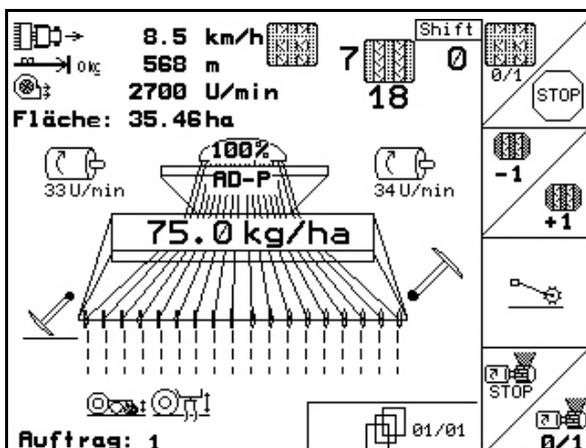
章の参照先

5.4.1	トラムラインスイッチ
5.4.9	サドルラウスハブ
5.4.8	ロータリーカルチペータの耕深
5.4.1	トラムラインスイッチ

 5.5.2 完全計量付き**AD-P**における作業メニューのキーの割り当て

ページ 1:

ファンクション欄の説明:



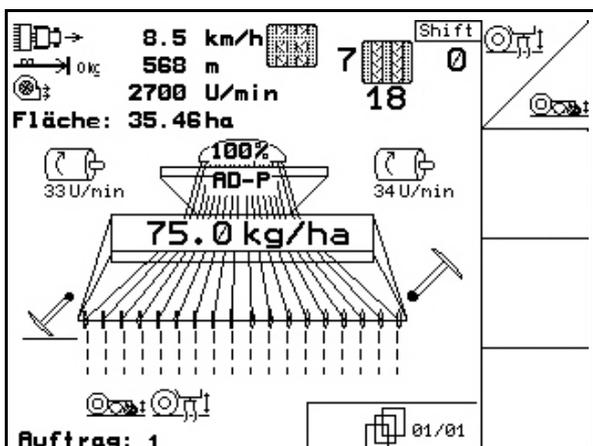
章の参照先

5.4.1	トラムラインスイッチ
5.4.1	トラムラインスイッチ
5.4.3	スターホイールのロック
5.4.5	電動 完全計量



シフトキーを押した場合:

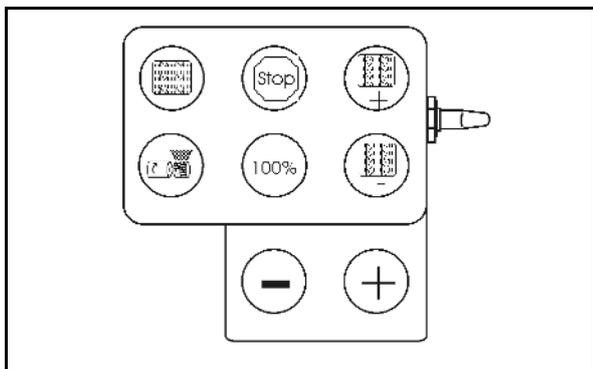
ファンクション欄の説明:



章の参照先

5.4.9	サドルラウスハブ
5.4.8	ロータリーカルチベータの耕深

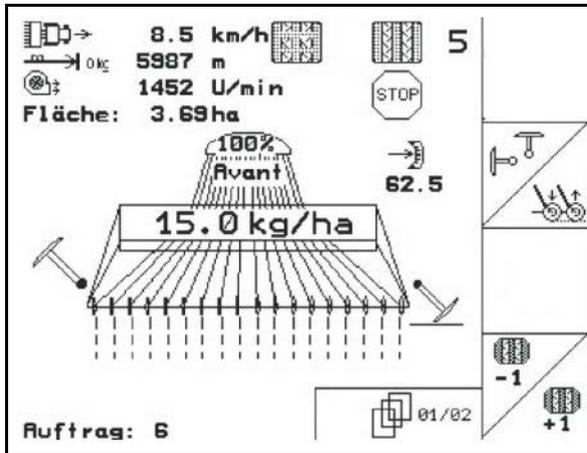
5.5.3 **AD-P** におけるマルチファンクションハンドルの割り当て



5.5.4 ギア付き **Avant** における作業メニューのキーの割り当て

ページ 1:

ファンクション欄の説明:

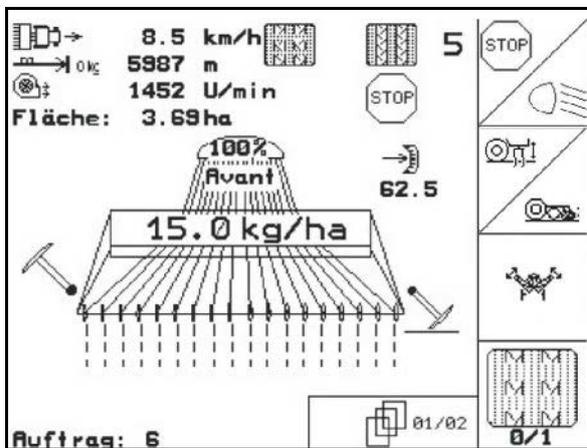


章の参照先

5.4.2	トラックマーカ (Avant)
5.4.6	コールドタ圧およびハロー圧カ
5.4.1	トラムラインスイッチ

ページ 2:

ファンクション欄の説明:



章の参照先

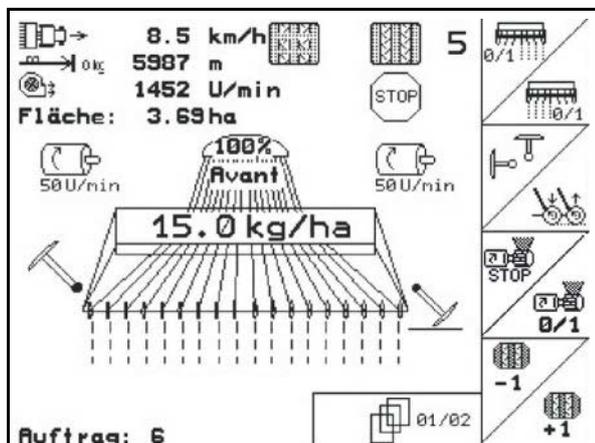
5.4.1	トラムラインスイッチ
5.4.10	フロントタンクの照明 (Avant)
5.4.8	ロータリーカルチペータの耕深
5.4.9	サドルラウスハブ
5.4.7	機械の折り畳み (Avant 03-2)
5.4.1	トラムラインスイッチ

5.5.5 完全計量付き **Avant** における作業メニューのキーの割り当て



ページ 1:

ファンクション欄の説明:



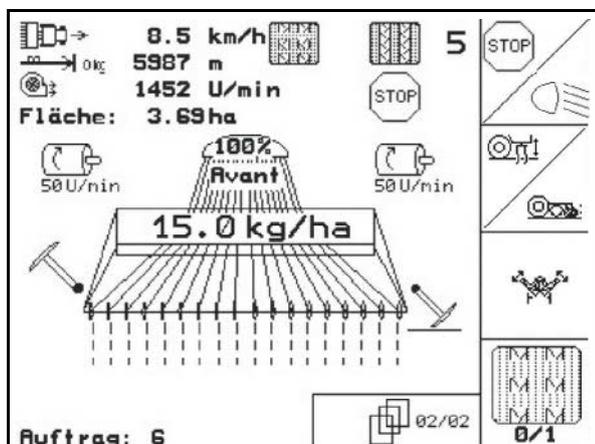
章の参照先

5.4.1	トラムラインスイッチ
5.4.2	トラックマーカ (Avant)
5.4.6	コールト圧およびハロー圧カ
5.4.5	電動 完全計量
5.4.1	トラムラインスイッチ



ページ 2:

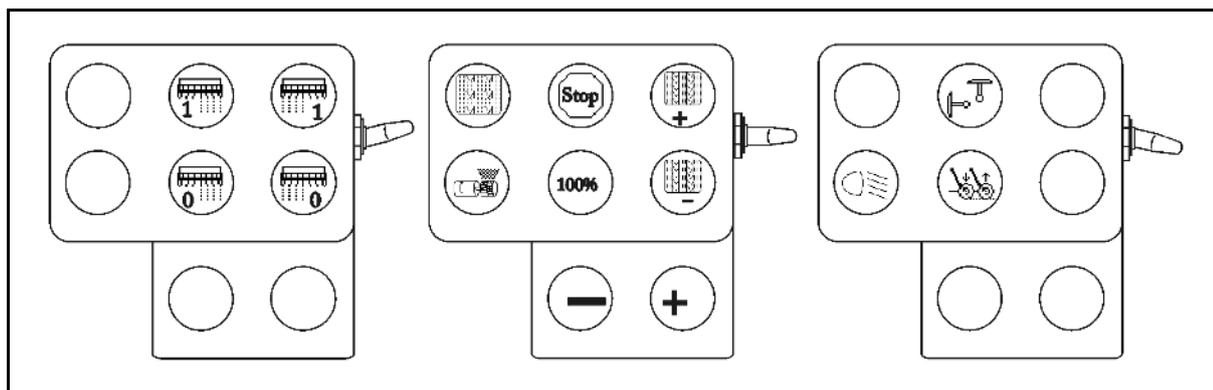
ファンクション欄の説明:



章の参照先

5.4.1	トラムラインスイッチ
5.4.10	フロントタンクの照明 (Avant)
5.4.8	ロータリーカルチペータの耕深
5.4.9	サドルラウスハブ
5.4.7	機械の折り畳み (Avant 03-2)
5.4.1	トラムラインスイッチ

マルチファンクションハンドルの割り当て



6 マルチファンクションハンドル

6.1 オプション

マルチファンクションハンドル (図 41/1) は4本のねじにより、トラクターキャビンの握りやすい位置に固定します。

基本装備のプラグをマルチファンクションハンドルの9ピンSub-Dソケット (図 41/2) に差し込んで接続します。

マルチファンクションハンドルのプラグ (図 41/3) は、AMATRON 3 の中央の Sub-D ソケットに差し込みます。

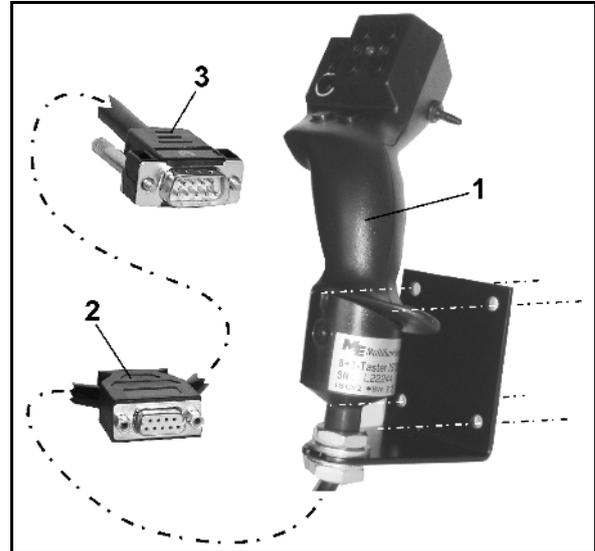


図 41

6.2 機能

マルチファンクションハンドルには AMATRON 3 の作業メニューの機能だけが備わっています。このハンドルにより、圃場で AMATRON 3 を容易に操作できます。

マルチファンクションハンドル (図 42) には、AMATRON 3 操作用に8 (1~8) 個のボタンが付いています。ボタンの割り当ては、スイッチ (図 43/2) を使って3段階に切り替え可能です。

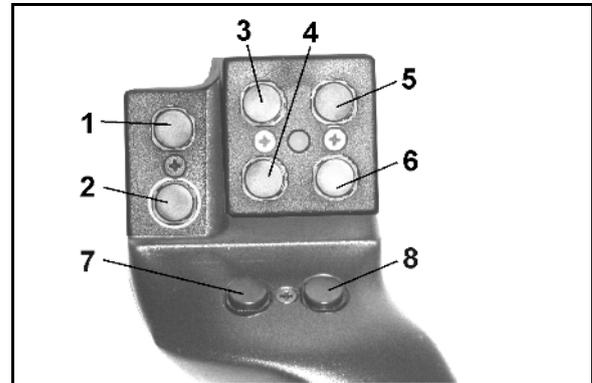


図 42

スイッチのデフォルト位置:

-  中央位置 (図 43/A) 。
次のように動かすことが可能:

-  上 (図 43/B) または
-  下 (図 43/C) へ。

スイッチの位置はLED (図 43/1) で表示されます。

-  LED 表示、黄色
-  LED 表示、赤色
-  LED 表示、緑色

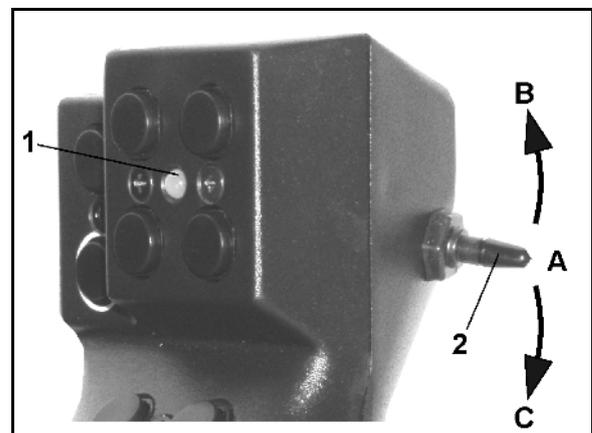


図 43

6.3 キーの割り当て:

	AD-P 無段階式ギアボックス	AD-P 完全計量	AVANT 無段階式ギアボックス	AVANT 完全計量
1 				
2 				
3 				左側半分 ON
4 				左側半分 OFF
5 				右側半分 ON
6 				右側半分 OFF
7 				
8 				
1 	インターバルトラムラインコントロール		インターバルトラムラインコントロール	
2 		事前計量の開始	—	事前計量の開始
3 	トラムラインカウンタ OFF または ON (「STOP」キー)		トラムラインカウンタ OFF または ON (「STOP」キー)	
4 	量 100%		量 100%	
5 	トラムラインを前に切り替える (+1)		トラムラインを前に切り替える (+1)	
6 	トラムラインを後ろに切り替える (-1)		トラムラインを後ろに切り替える (-1)	
7 	- 量 [%]		- 量 [%]	
8 	+ 量 [%]		+ 量 [%]	
1 				
2 			ライト ON / OFF	
3 			トラックマーカを操作するための油圧弁作動を可能にする	
4 			コールド圧を操作するための油圧弁作動を可能にする	
5 				
6 				
7 				
8 				

7 メンテナンスと清掃

7.1 ギアボックスのキャリブレーション

電動完全計量付き機械には必要ありません！

ギアボックスが備わったシードドリルは、次の場合にキャリブレーションを実行する必要があります。

- AMATRON 3**
 - が、工場から機械と一緒に納品されたのではなく、後から設置される場合は、初回使用前に。
- 端末の表示とギアボックスの目盛りの表示に違いがある場合。



- 
 ギアボックスのキャリブレーション。
 - 
 電動モーターで LED が点灯するまで、ギアレバーを目盛り値 0 の方向に動かします
 - 
 ギアを 80 を超える目盛り値に変更します
 - 
 設定を確定し、ギアレバーの目盛りで表示された値を、自動的に開くメニューウィンドウに入力します。



読み間違いを避けるため、目盛りの値は常に正面から読み取ってください。

- キャリブレーションプロセス後、ギアを別の目盛り値に移動させてください。表示された値は目盛りの値に相当しなければなりません。

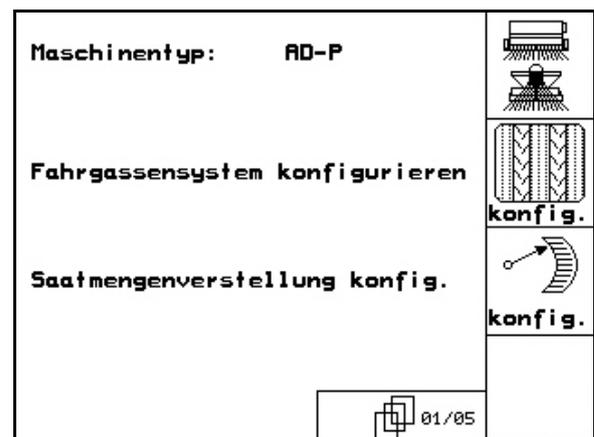


図 44

8 ヘルプメニュー

ヘルプメニュー (図 45) をメインメニューから開始:

 ヘルプメニュー:

-  操作に関するヘルプ
-  エラーメッセージに関するヘルプ
-  ترامライン作成についてのヘルプ

Hilfe	
1.Hilfe zur Bedienung	1
2.Hilfe zu Fehlermeldungen	2
3.Fahrgassenrhythmen	3
	29c037

図 45

9 故障

9.1 アラーム

危険度の低いアラーム:

エラーメッセージ (図 46) がディスプレイの下のエリアに表示され、信号音が 3 回鳴ります。可能な場合にはエラーを取り除きます。

例:

- 充填レベルが低すぎる。
- 対策: 種子を補充します。



図 46

危険度の高いアラーム:

アラーム通知 (図 47) がディスプレイの中央に表示され、信号音が 1 回鳴ります。

1. 画面に表示されたアラーム通知を読みます。
2.  ヘルプテキストを呼び出します。
3.  アラーム通知を確定します。



図 47

9.2 距離センサの故障

ギアボックスに、あるいは完全計量でスターホイールに固定されている距離センサ（インパルス/100m）が故障した場合、シミュレートされた作業速度を入力して、作業を続行できます。

距離センサの故障は「ドリル上昇」で表示されます。

播種を正しく行うために、故障した距離センサは交換してください。

すぐに新しいセンサを用意できない場合には、次の手順で作業を続行できます。

1. 信号ケーブルをトラクターの基本装備から引き抜きます。
2.  をメインメニューで選択します。
3.  メニューの切り替えを確定します。
4.  シミュレートされた速度を入力します。
5. 散布続行中は、入力されたシミュレーション速度を守ってください。

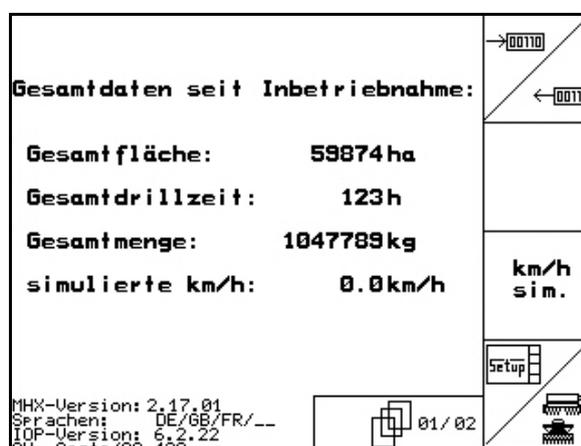


図 48



距離センサでインパルスが登録されると、コンピュータはすぐに距離センサの実際の速度に切り替わります。





AMAZONEN-WERKE

H. DREYER GmbH & Co. KG

Postfach 51

Tel.: + 49 (0) 5405 501-0

D-49202 Hasbergen-Gaste e-mail: amazone@amazone.de

Germany

[http:// www.amazone.de](http://www.amazone.de)

工場 : D-27794 Hude • D-04249 Leipzig • F-57602 Forbach

支社 : イギリス、フランス

無機質ブロードキャスター、スプレーヤー、シードドリル、
整地機械および共同ユニットのメーカー
