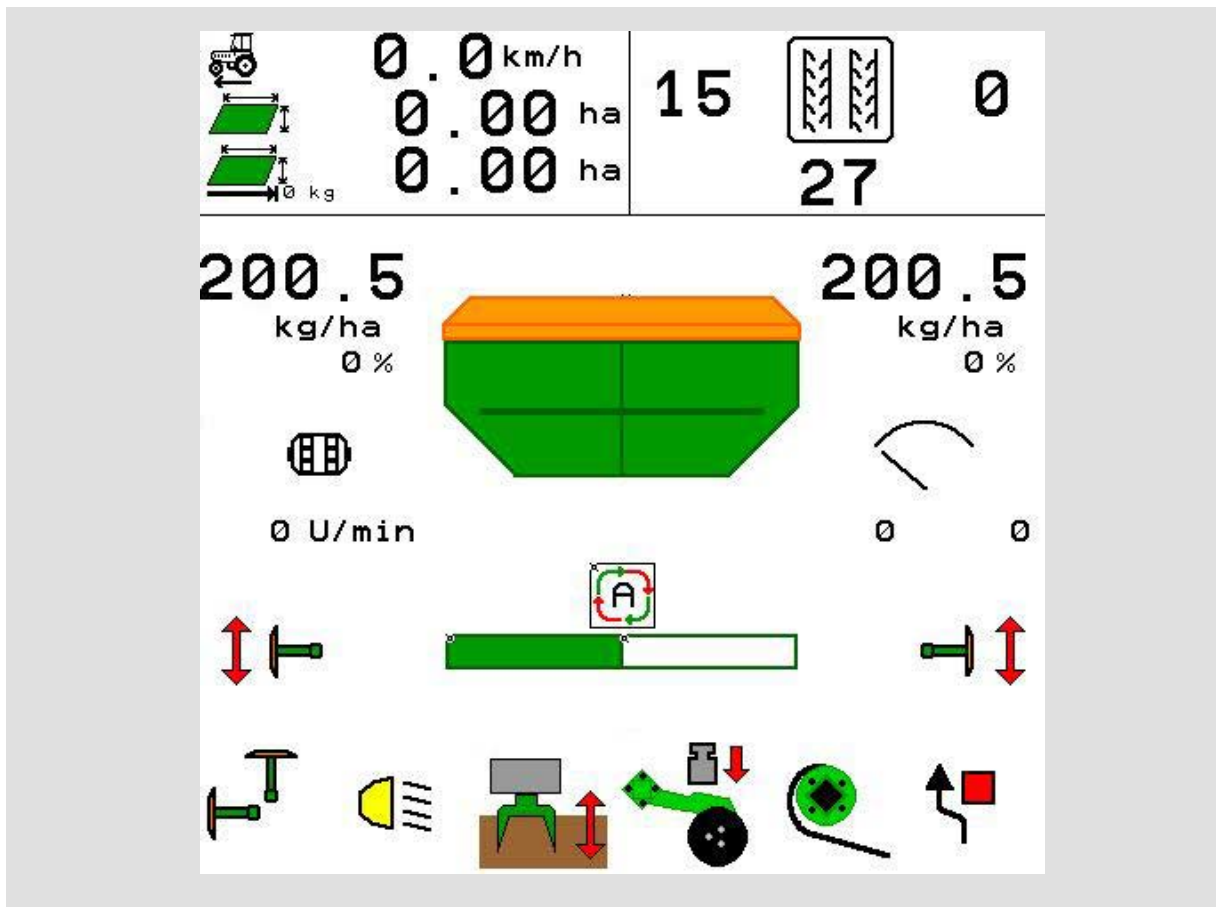


取扱説明書

AMAZONE

シードドリル用の ISOBUS ソフトウェア



MG6031
BAG0143.16 03.22
Printed in Germany

SmartLearning



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、後はすべて独りでに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。

ライブツイヒ

プラークヴィッツ、1872年



メーカーの所在地

AMAZONEN-WERKE
H. DREYER SE & 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 : MG6031

編集日 : 03.22

© Copyright AMAZONEN-WERKE H. DREYER SE & Co. KG, 2022

All rights reserved.

AMAZONEN-WERKE H. DREYER SE & 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。

はじめに

はじめに

顧客の皆様

このたびは、弊社 AMAZONEN-WERKE, H. DREYER SE & Co. KGの高品質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 SE & 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.....	8
1.1	本書の目的	8
1.2	本取扱説明書での位置の記載	8
1.3	使用している記号	8
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	機械コントローラソフトウェアの製品説明.....	11
3.1	ソフトウェアバージョン	11
3.2	メニューガイドの構造	12
3.3	ISOBUS ソフトウェアの階層	13
4	メインメニュー.....	15
4.1	メインメニューの表示	15
4.2	メインメニューのサブメニュー.....	15
5	ユーザプロファイル.....	17
5.1	マルチ機能表示 の設定	19
5.2	キーの割り当ての設定	20
5.3	ISOBUS の設定.....	21
5.3.1	端末の選択	22
5.4	アラーム限界値の設定	23
5.5	スタートアップランプを設定	24
6	機械設定の入力.....	25
6.1	トラムラインを設定する	27
6.1.1	トラムラインリズム.....	28
6.1.1	トラムライン作成時の播種量削減のための表.....	31
6.2	作業位置の設定	34
6.3	速度のソース を設定.....	35
6.4	コールド圧の設定	36
6.5	形状 の設定	37
6.6	アンテナ位置を設定.....	42
6.7	オートポイント	42
6.8	ブルートゥース機器を接続.....	45
7	内部ドキュメント	46
8	Info メニュー	47

9	キャリブレーションメニュー	48
10	製品メニュー	50
10.1	規定散布量を入力.....	55
10.2	ファン回転数を設定.....	55
10.3	遅延時間 の設定	56
10.4	充填レベルアラームの設定	62
11	タンク管理	63
11.1	残留分の排出を実行	64
11.2	タンクの補充.....	64
12	圃場での使用 – 作業メニュー	65
12.1	作業メニューの表示	66
12.2	油圧機能の事前選択	68
12.3	規定状態からの逸脱.....	69
12.4	セクションコントロールのミニビュー	70
12.5	セクションコントロールの切り替え (GPS 制御)	71
12.6	トラックマーカ.....	72
12.7	機械の折り畳み	74
12.8	トラムラインスイッチ	76
12.8.1	トラムライン自動システム	78
12.9	ディスクアレイの耕深	79
12.10	トラクター制御装置を介したコールタ圧	79
12.11	段階的なコールタ圧.....	79
12.12	サドルラウスハブ	80
12.13	電動完全計量.....	80
12.14	規定量の変更.....	81
12.15	分割タンクでの規定量の変更	82
12.16	水たまり機能.....	82
12.17	タンク圧力の別のビュー.....	83
12.18	圃場境界線を記録するための記録モード	83
12.19	ブームセクション.....	84
12.20	作業灯	84
12.21	KG 深さ設定.....	85
12.22	調査マルチ機能表示	86
12.23	使用時の手順.....	87

12.24	公道での走行.....	88
13	ツインターミナル 3.....	89
13.1	製品の説明	89
13.2	キャリブレーションテストを実行	91
13.3	残留分の排出.....	94
14	マルチファンクションハンドル AUX-N.....	95
15	マルチファンクションハンドル AmaPilot+	97
16	故障.....	99
16.1	操作端末の表示	99
16.2	故障表	100
16.3	端末でのアラーム通知なしの機能故障.....	107
16.4	ISO バスからの速度信号の欠落.....	107

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。例：

(1) 位置 1

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 機械コントローラソフトウェアの製品説明

ISOBUS ソフトウェアと ISOBUS 端末により、AMAZONE 機械を容易に制御、操作および監視できます。

ISOBUS ソフトウェアは次の AMAZONE シードドリルで使します：

- Cirrus (シーラス) 03
- Cayena (カイエナ)
- Condor
- Citan (シタン)
- XTender
- AD-P
- Primera (プリメーラ) DMC

機械コンピュータを接続した状態で ISOBUS 端末を ON にした後、メインメニューが表示されます。

設定

設定はメインメニューのサブメニューで実行できます。

使い方

ISOBUS ソフトウェアは走行速度に応じて散布量を制御します。

作業中に、作業メニューですべての作業データが表示され、機械の装備に応じて機械を作業メニューで操作できます。

3.1 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。

ベースコンピュータ NW262-C



コンポーネント (コンピュータ / 制御装置) で最新のソフトウェアを利用できない場合、注記が表示されます。

機械による作業は、一時的に続けることができます。

→ 該当するソフトウェアのアップデートを早期に実行します。

3.2 メニューガイドの構造



背景が白の機能欄

→ 機能実行用



背景が色つきの機能欄

→ メニューガイド用



•



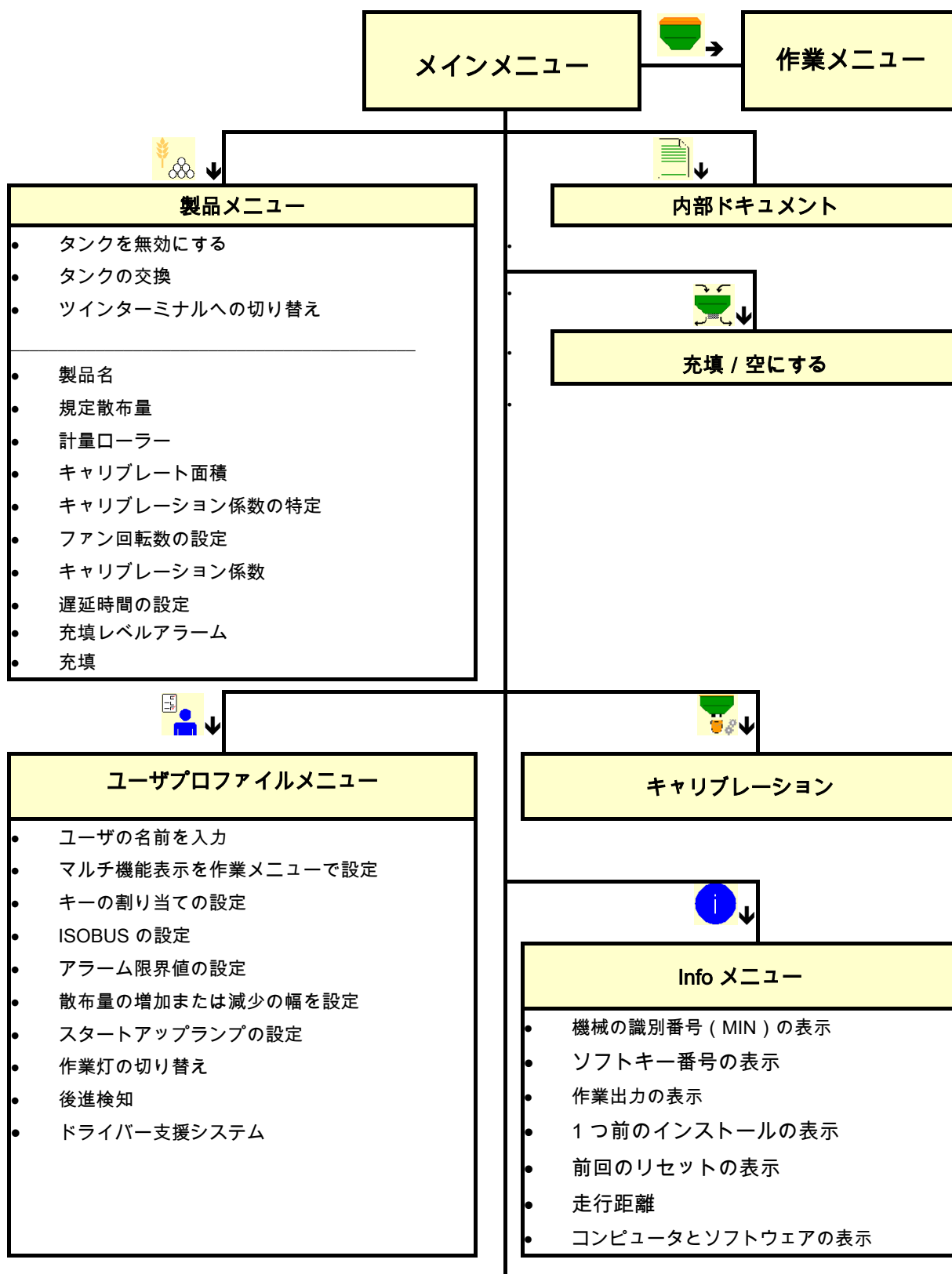
上位のメニューに戻る

•



メニュー内でページをめくる

3.3 ISOBUS ソフトウェアの階層



**機械設定メニュー**

- トラムラインを設定する
- 作業位置センサを設定する
- 速度信号のソースを設定
- 事前計量にかける時間
- コールタ圧の設定
- 充填レベルアラームのソース
- 残量を作業メニュー内に表示する
- 水たまり・レコーディングモード
- 形状を設定する
- アンテナ位置を設定する・ オートポイント
- セットアップ

4 メインメニュー


4.1 メインメニューの表示










(1) 表示と設定

(2) サブメニューの機能欄

- 設定された機械
- 最小および最大作業速度
- 以下のための散布量
 - タンク 1
 - 他のタンク (オプション)




→ ここで変更可能です。
値は製品メニューに適用されます！

	外部のジョブが開始されていることを表示します。
無効	無効化されたタンクを表示します。






1	2
 Cirrus (シーラス)	
速度域 min 8.0km/h max 13.0km/h	
タンク 1 無効	
 穀類 I Kg/ha	
タンク 2 穀類 2	
 TC Kg/ha	

4.2 メインメニューのサブメニュー:

機械での作業用メニュー

-  作業メニュー
 - 作業中の表示と操作。
-  タンク管理
 - タンクの充填 / 排出
-  キャリブレーション係数を設定 (製品メニューでも同様)

設定用メニュー、機械と種子についての情報

-  製品メニュー
 - 種子についての設定
-  ユーザプロフィールメニュー
 - 各ユーザは、端末と機械の設定データを含む専用プロフィールを保存できます。
-  機械設定メニュー
 - 機械の固有データまたは個別データを入力
 - 機械のセットアップを変更 (パスワードが必要)
-  ドキュメントメニュー (タスクコントローラの安易な代用として)
 - 面積、時間、量の保存。
 - 最大 20 件のドキュメントの検出データを保存します。
-  Infoメニュー
 - ソフトウェアバージョンと合計面積効率。

5 ユーザプロフィール



メインメニューでユーザプロフィールを選択します！

- ユーザの名前を入力します
- 作業メニューでマルチ機能表示を設定（19ページを参照）
- キーの割り当てを設定（18ページを参照）。
- ISOBUS を設定（21 ページを参照）。
- アラーム限界値の設定（24 ページを参照）。
- 散布量の増加または減少の幅を入力
- スタートアップランプの設定（24 ページを参照）
- 作業灯の切り換えは、手動またはTECU制御により行えます。
 - ☒ トラクターの作業灯が ON になると、TECU が作業灯を ON にします。
手動切り替えは引き続き可能です。
 - ☐ 作業灯を手動で切り換えます。
- 後進検知
 - ☒ （はい）後進では、計量とトラムラインの切り替えが中断されます（ISOBUS 信号が必要です）。
 - ☐ （いいえ）

ユーザプロフィール



マルチ機能表示 の設定



キーの割り当ての設定



ISOBUS の設定



アラーム限界値の
設定



変化の幅

%



スタートアップランプを設定



TECU制御の
作業灯



後進検知

ユーザプロフィール

- ドライバー支援システム
 - ☒ (はい) 枕地で撒種エラーが生じるほど走行速度に大きな変化があった場合、注記が現れます。
 - ☐ (いいえ) 注記は現れません。



ドライバー支援システム





ユーザ: 切り換え、新規、削除





ユーザを切り替える:

1. ユーザーをマークします。
2. マークを確定します。

新しいユーザを作成する:

1.  新しいユーザーを作成します。
2. ユーザーをマークします。
3. マークを確定します。
4. 名前を入力します。 

ユーザーの変更後、端末の再起動を実行しなければなりません。

プロフィールリスト	
一郎	 
二郎	
	

ユーザを削除します:



記号をマークし、確定します。



AUX-N

マルチファンクションスティックの使用時には、マルチファンクションスティックの自由に選択可能なキーの割り当てが該当するユーザに対して保存されます。

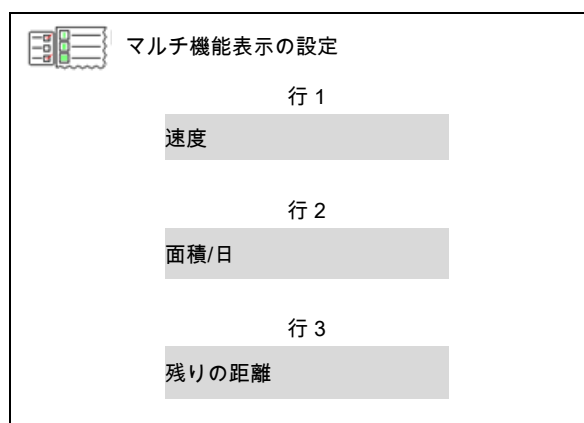
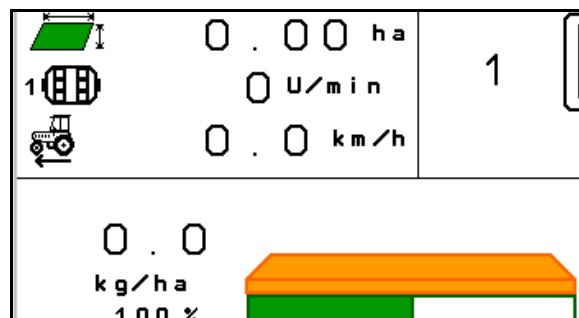
各ユーザプロフィールでキーの割り当てが必要です。

キーの割り当てを UT で実行します。

5.1 マルチ機能表示 の設定

作業メニューの3行のデータ行において、様々なデータが表示されます。

- (1) 現在の速度
- (2) 1日あたりの作業済み面積
- (3) 1日あたりの量
- (4) 残りの面積
- (5) 残りの距離
- (6) 距離カウンタ
- (7) 計量装置の回転数 1
- (8) 計量装置の回転数 2
- (9) 計量装置の回転数 3
- (10) 計量装置の回転数 4
- (11) 計量装置の規定値 1
- (12) 計量装置の規定値 2
- (13) 計量装置の規定値 3
- (14) 計量装置の規定値 4
- (15) タンクの圧力 1
- (16) タンクの圧力 2
- (17) 残りの距離
- (18) ファンの実測回転数 1
- (19) ファンの実測回転数 2
- (20) タンク内の残留物 1
- (21) タンク内の残留物 2
- (22) タンク内の残留物 3
- (23) タンク内の残留物 4





5.2 キーの割り当ての設定

ここで作業メニューの機能欄を自由に割り当てできます。



- 自由なキーの割り当て
 - ☒ キーの割り当ては自由に選択可能
 - ☐ キーの標準割り当て
- 標準キー割り当てをロード
- 自由にキーを割り当て

機能のリストを呼び出します→

キーの割り当ての設定


自由な
キーの割り当て


標準キー割り当てをロード

希望する機能をリストで
選択し、希望するキーを
操作します。

空 /
機能を削除



中断






保存


キーの割り当てを実行:

1. 機能のリストを呼び出します。
2. 機能を選択します。
3. 必要な場合には、作業メニューで機能を保存する必要があるページを選択

します .

4. キー/機能欄に機能を割り当てるために、キー / 機能欄を操作します。
5. このやり方ですべての機能を任意に割り当ててください。

6.   あるいは
 を中断します。


-  機能なしの機能欄。

機能のリスト :

機能 1	<div style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px; background-color: #ccc;"></div>
機能 2	<div style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px; background-color: #ccc;"></div>
機能 3	<div style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px; background-color: #ccc;"></div>
機能 4	<div style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px; background-color: #ccc;"></div>
機能 5	<div style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px; background-color: #ccc;"></div>
...	

5.3 ISOBUS の設定

- 端末を選択します (22ページを参照)
- ドキュメント
 - タスクコントローラ、
ジョブ管理がアクティブ
 - 機械コンピュータは端末の
タスクコントローラと通信します。
 - 機械内部のドキュメント
- シードドリルの装置の説明
 - Multi
Bin (マルチビン) (複数のタンク)
 - Multi
Boom (マルチブーム) (複数のシー
ドドリル)
- セクションコントロール 手動モード /
自動モードを切り替えます
 - GPS メニューにおいて
セクションコントロールを GPS
メニューで切り替えます。
 - 作業メニューにおいて (推奨設定)
セクションコントロールは機械ソフ
トウェアの作業メニューで切り替え
ます。




ISOBUS
 の設定


1

2


端末の選択



ドキュメント



シードドリルの
 装置の説明



セクションコントロール
 手動モード /
 自動モードを切り替える

5.3.1 端末の選択

ISOBUS

に複数の操作端末が接続されている場合：

- 機械の操作に使用する操作端末を操作端末リストから選択します。
 - 01 Amazone
 - 02 他のサプライヤー
- ドキュメント用に使用する操作端末を操作端末リストから選択します。
 - 01 Amazone
 - 02 他のサプライヤー



UT 端末へのログインには最大 40 秒かかる場合があります。

この時間が経過しても入力した端末が見つからない場合には、機械は別の端末にログインします。

端末の選択




機械の操作用端末







ドキュメントとセクションコントロール用端末

 中断

 交換

5.4 アラーム限界値の設定

- ファン回転数のアラーム限界値を%で入力します。
- 作業中にアラーム限界値を下回ると、信号音が鳴ります。
- デフォルト値：15 %
- タンク内の最小空気圧を入力します。
- タンク内の最大空気圧を入力します。
- 入力した圧力範囲外になると、警告メッセージが表示されます。
- 圧力タンク監視は有効でなければなりません。
-

 アラーム限界値の設定	
 ファンアラーム限界値	<input type="text"/> %
 最小圧力	<input type="text"/> mbar
 最大圧力	<input type="text"/> mbar

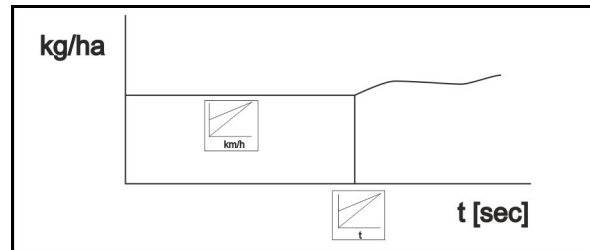
5.5 スタートアップランプを設定

スタートアップランプにより、スタートアップ時の散布液配分不足を解消します。






作業開始から、指定時間の間、シミュレートした移動速度に応じて配分が行われます。

その後、量は速度に応じて制御されます。

入力した速度に達するか、シミュレートした速度を超えることにより、散布液量の制御が始まります。



- 所定の速度、作業速度 (km/h)
デフォルト値 : 12 km/h
- スタートアップランプ ON/OFF
 - ☒ ON
 - ☐ OFF
- ドージングが開始する所定速度に対するランプスタートの速度 (%)
デフォルト値 : 50 %
- シミュレートした速度に実際に到達するまでの時間 (秒)。
デフォルト値 : 5 秒

 スタートアップランプを設定		
 所定の速度	<input type="text"/>	km/h
 スタートアップランプ	<input type="checkbox"/>	
 ランプスタートの速度	<input type="text"/>	%
 スタートアップランプの時間の長さ	<input type="text"/>	s

6 機械設定の入力



メインメニューで**機械設定**を選択します！

- トラムラインの設定 (28ページを参照)
- 作業位置センサを設定 (34ページを参照)
- 速度信号のソースを設定 (35
ページを参照)
- 事前計量にかける時間
デフォルト値 : 3 秒
- コールタ圧の設定 (62 ページを参照)
- 残量を作業メニュー内に表示する
 - ☒ ON
 - ☐ OFF
- 水たまり機能を作業メニューで選択可能
ON / OFF
 - ☒ ON
 - ☐ OFF
- 圃場境界線記録のための記録モード ON /
OFF
 - ☒ ON (作業メニューで記録用の機
能欄を表示)
 - ☐ OFF
- 形状の設定 (37 ページを参照)



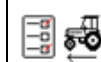
機械設定



トラムラインを
設定する



作業位置センサの設定



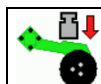
速度のソースを設定



事前計量にかける
時間



s



！ コールタ圧の設定



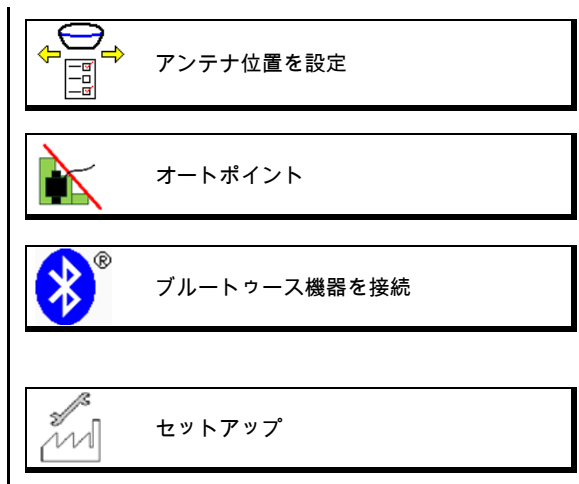
作業メニューでの残量表
示



形状の
設定

機械設定の入力

- アンテナ位置を設定 (42ページを参照)
- オートポイントの設定 (26ページを参照)
- ブルートゥース機器を接続 (45ページを参照してください)
- セットアップメニューを呼び出す
(顧客サービスのみ)











6.1 ترامラインを設定する

- - ترامラインリズムを入力以下のページを参照28
- ترامライン作成時の播種量削減を入力
- インターバルトラムライン
 - ☒ はい
 - ☐ いいえ

インターバルトラムライン播種した区間の長さを入力

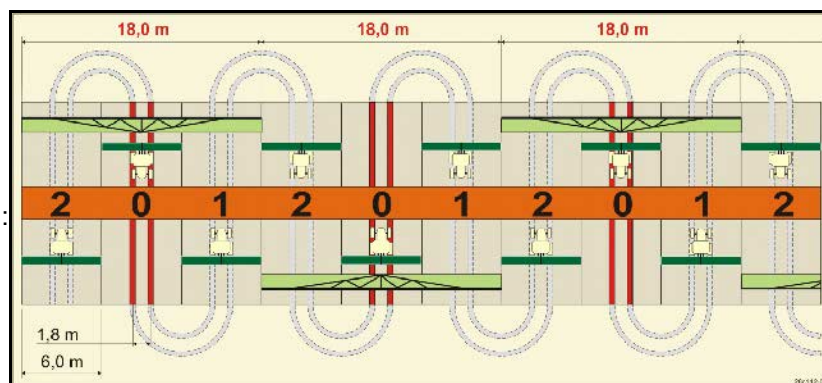
インターバルトラムライン播種しない区間の長さを入力
- ترامラインの切り替えを以下によって行います：
 - 作業位置
 - トラックマーカー
- - ترامライン自動システム (78ページを参照)。
 - 端末 CCI
 - ISOBUS
- ترامラインを切り替えるまでの時間を入力

	トラムラインを設定する	
	トラムラインリズム	<input type="text"/>
	トラムラインでの播種量削減	<input type="text"/> %
	インターバルトラムライン	<input type="text"/>
	播種された区間	<input type="text"/> m
	播種されていない区間	<input type="text"/> m
	トラムラインを切り替えるためのソース	<input type="text"/>
	トラムラインを切り替えるまでの時間	<input type="text"/> s

6.1.1 トラムラインリズム

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:



特別なトラムラインリズム :

- 0 – 継続トラムライン
- 1 – 変更トラムライン
- 15 – トラムラインなし

簡易 - トラムラインスイッチ

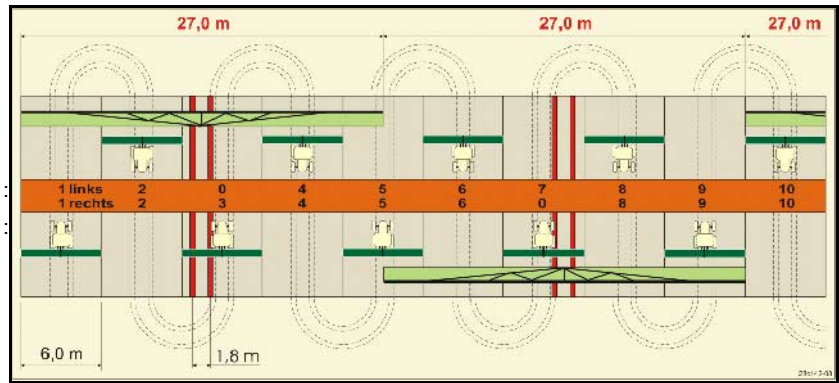
簡易 - ترامラインスイッチ																											
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	20	21	22	23	26	32	35			
トラムラインカウンタ	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0		
	1	0	1	1	1	1	1	1	1	2	0	1	1	1	スイッチ 15 は ترامラインを形成しません。	1	1	1	0	0	0	1	0	1	1		
		1	2	2	2	2	2	2	2	3	3	2	2	2		2	2	2	1	1	1	2	1	2	2	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

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:



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	
	2	2	2	2	2	0	2	0	2	0	2	2	2	0	0	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	0
	4	4	4	4	0	4	4	4	4	4	0	4			4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
	5	5	5	5	5	5	5	5	0	5	5	5			5	0			0	5	5	5	5	5
	6	6	6	6	6	6	0	6	0	6	6	0			6	6			6	6	0	6	6	6
	7	0	0	7	0	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	0	8
	9	9	9	9	9	0	0	9	9	0									9	9	9	9	9	9
	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10									10	0	10	10	10	10
	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	0													13	13	13	13
	14	14	14	14			14	14													14	14	14	14
	15	15	15	15																	15	15		
	0	16	16	0																	16	16		
	17	17	17	17																	17	0		
	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	左 45	右 45	左 46	右 46	左 47a	右 47b
トラムラインカウンタ	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	0	1	1	1	1	1	1	
	2	2	2	0	0	2	2	2	2	2	2	2	2	2	0	0	2	2	2	2	2	2	
	0	3	3	3	0	3	3	3	3	0	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	0	
	0	4	0	4	4	4	4	0	4	4	4	0	4	4	4	4	4	0	4	4	0	4	
	5	5	0	5			5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	
	6	0	6	6			6	6	6	6	6	6	6	0	6	6	0	6	6	6	6	0	
			7	0			7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	0	7	7	7	7	7	
			8	8			8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	0	
							9	9	0	9	9	9	9	0	9	9	9	9	9	9	9	0	
							0	10	10	10	0	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	
							0	11	11	11	11	11	11	11	11	11		11	11	11	11	11	
							12	12	12	12	12	12	12	12	12	12		12	0	0	12	12	
							13	13	13	13	13	13	13	13	13	0		13	13	13	13	13	
							14	14	14	0	14	14	14	14	14	14		14	14	14	14	14	
							15	15	15	15	15	15	15	15	15	15		15	15	15	15	15	
							16	16	16	16	16	16	16	16	16	16		16	16	16	16	16	
							17	0	17	17	0	17	17	17	17	17		17	17	17	17	17	
							18	18	18	18	18	18	18	18	18	18		18	18	18	18	18	
							19	19	19	19	19	19	19	19	19	19		19	0	19	0	19	
							20	20	0	20	20	20	20	20	20	20		20	20	20	20	20	
										21	21	21	21	21	21	21		21	21	21	21	21	
										22	22	22	22	22	22	22		22	22	22	22	22	
												23	23	23	23	23		23	23	23	23	23	
												24	24	24	24	24		24	24	24	24	24	
												25	25	25	25	25		25	25	25	25	25	
												26	26	26	26	26		26	26	26	26	26	
																		0	27	0	27	27	
																		28	28	28	28	28	
																		29	29	29	29	29	
																		30	30	30	30	30	


6.1.1 トラムライン作成時の播種量削減のための表

播種量削減の計算方法：

$$\frac{\text{100 x トラムラインホースの数}}{\text{コールタ数}} \times \text{播種量削減率 (\%)} = \text{播種量削減率 (\%)}$$

作業幅	コールタ数	トラムラインの数	 トラムライン作成時の播種量 削減の 推奨パーセント値
3,0 m	18	4	22%
	18	6	33%
	18	8	44%
	20	4	20%
	20	6	30%
	20	8	40%
	20	10	50%
	24	4	17%
	24	6	25%
	24	8	33%
	24	10	42%
	24	12	50%
3,43 m / 3,5 m	21	4	19%
	21	6	29%
	21	8	38%
	21	10	48%
	24	4	17%
	24	6	25%
	24	8	33%
	24	10	42%
	24	12	50%
	28	4	14%
	28	6	21%
	28	8	29%
	28	10	36%
	28	12	43%

作業幅	コールタ数	トラムラインの 数	 トラムライン作成時の播種量 削減の 推奨パーセント値
4,0 m	24	4	17%
	24	6	25%
	24	8	33%
	24	10	42%
	24	12	50%
	26	4	15%
	26	6	23%
	26	8	31%
	26	10	38%
	26	12	46%
	32	4	13%
	32	6	19%
	32	8	25%
4,5	27	4	15%
	27	6	22%
	27	8	30%
	36	4	11%
	36	6	17%
	36	8	22%
5,0 m	40	4	10%
	40	6	15%
	40	8	20%
6,0 m	36	4	11%
	36	6	16%
	36	8	22%
	36	10	28%
	36	12	33%
	48	4	8%
	48	6	12%
	48	8	17%
	48	10	21%
	48	12	25%





作業幅	コールタ数	トラムラインの 数	 トラムライン作成時の播種量 削減の 推奨パーセント値
8,0 m	64	4	6%
	64	6	9%
	64	8	12%
9,0 m	72	4	6%
	72	6	8%
	72	8	11%
12,0 m	36	4	11%
	36	6	17%
	48	4	8%
	48	6	13%
	72	4	6%
	72	6	8%
	72	8	11%
	72	10	14%
	96	4	4%
	96	6	6%
	96	8	8%
	96	10	10%
	96	12	13%
15,0 m	48	4	8%
	48	6	13%
	60	4	7%
	60	6	10%
	90	4	4%
	90	6	7%
	90	8	9%
	90	10	11%



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。


6.2 作業位置の設定





- ソース
 - センサー（機械）、ボルト
 - ISOBUS ストローク高さ（％）
 - ISOBUS ストローク高さ（デジタル）
- 限界値のティーチング（34ページを参照）
- 切り替え点の変更（34ページを参照）

	作業位置センサの設定
	作業位置 センサの ソース
	保存された 値範囲
	0.50 ~ 4.50 V
	限界値のティーチング
	切り換え点の変更

限界値のティーチング

切り替え点のティーチング時には、作業位置センサーにより機械のリフト高さが切り替え点に割り当てられます。

1. 機械を完全に降下させます。
2. >次へ
3. 機械を完全に上昇させます。
4.  検出された値を保存します。

	限界値のティーチング	1/6
	機械を完全に空にしてください	
	最新の値	0.00 V
	中断	 続行








Cirrus TwinTec: (ツインテック) 装備の

Cirrus (シーラス) : 作業深度を設定する
度に実行します。

切り換え点の変更

- 計量装置 OFF 切り替え点
- 計量装置 ON 切り替え点
- 枕地位置切り換え点（オプション）
- フラップ位置切り替え点（オプション）

	切り換え点の変更
	計量 OFF 切り換え点
	%
	計量 ON 切り換え点
	%
	枕地位置 切り換え点
	%
	フラップ位置 切り換え点
	%

6.3 速度のソースを設定



機械コンピュータは正しい量調節用に速度信号を必要とします。

走行速度の信号入力用に様々なソースを選択可能です。


- 速度信号は ISOBUS を通じて用意できます。
- 速度信号は、100 m あたりのインパルスにより計算できます。
- 速度信号は速度を入力することによりシミュレートされます (トラクターの速度信号の故障時など)。

シミュレートされた速度を入力すると、
速度信号が欠落した後でも使用を続行できます。


- 速度信号のソースを選択します。

- レーダー (ISOBUS)
- ホイール (ISOBUS)
- 衛星 (NMEA 2000)
- 衛星 (J1939)
- レーダー (機械)
- シミュレート


→ 入力した走行速度は、
その後かならず遵守してください
→ 他の速度ソースが検知される場合
には、シミュレートされた速度は自動
的に無効になります。



速度ソースの
設定




速度ソース



ホイールインパルス

インパルス
/ 100 m



インパルスのティーチング



使用する速度ソースの精度をチェックしてください

→

精度の低い速度ソースは、播種エラーにつながる可能性があります。

- 100 m あたりのインパルスを入力します

標準値： 9700 (レーダーセンサ用)

または

- 100 m あたりのインパルス値を検出します

機械において 100 m あたりのホイールインパルスで速度を検出



100 m あたりのホイールインパルスを、現場の使用条件において、作業位置で検出しなければなりません。






1. 圃場でちょうど 100 m の測定距離を測定します。
 2. 開始地点と終了地点をマークします。
 3. > 次へ
 4. トラクターを開始位置に移動します。
 5. > 次へ
 6. 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。
- 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。
7. 正確に終了地点で停止してください。
 8. → 保存

	インパルスのティーチング	1/4
	次の距離を正確に測定	100 m
	走行インパルス	0
		500
<div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; text-align: center;">  中断 </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; text-align: center;">  続行 </div> </div>		

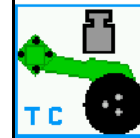
6.4 コールタ圧の設定

コールタ圧は、段階的に設定されます。それに応じて、コールタ圧における種子増量を選択できます。

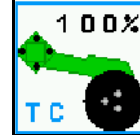
- 0 ~ 10 のレベルのコールタ圧における種子増量。(デフォルト値 5)
- コールタ圧レベル毎の種子増量を%で(デフォルト値 10 %)
- 最小コールタ圧(デフォルト値 0)
- 最大コールタ圧(デフォルト値 10)

	コールタ圧の設定	
	次のレベルから種子増量	<input type="text"/>
	レベル毎の種子増量	<input type="text"/> %
	最小コールタ圧	<input type="text"/>
	最大コールタ圧	<input type="text"/>

- タスクコントローラーでコールド圧の設定を制御します。
 - ☒ はい
 - ☐ いいえ
- タスクコントローラーの初期値 100 %を、コールド圧レベルに割り当てます。(デフォルト値 5)



タスクコントローラーによるコールド圧



初期値 100 %は、次のレベルに相当



6.5 形状 の設定

- データは機械に応じて事前に設定されており、通常は変更してはいけません。
- 形状データは、機械の長さの実値値と一致しなければなりません。



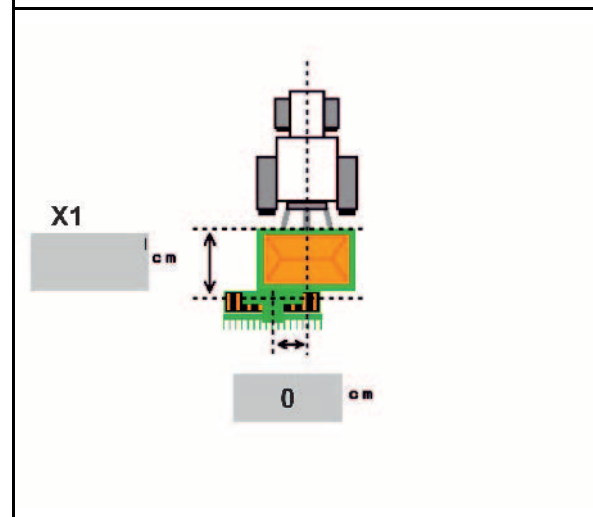
サイドのオフセット - 機械左側： マイナスの値を入力

搭載型機械用のジオメトリデータ

機械		X1 [cm]	
		min	max
AD-P	303 Special (スペシャル) WS	224	236
	303 Special (スペシャル) RoteC	210	221
	353 Special (スペシャル)	224	236
	403 Special (スペシャル)	210	221
	303 Super (スーパー) RoteC	205	209
	303 Super (スーパー) RoteC+	217	221
	403 Super (スーパー) RoteC	205	209
	403 Super (スーパー) RoteC+	217	221

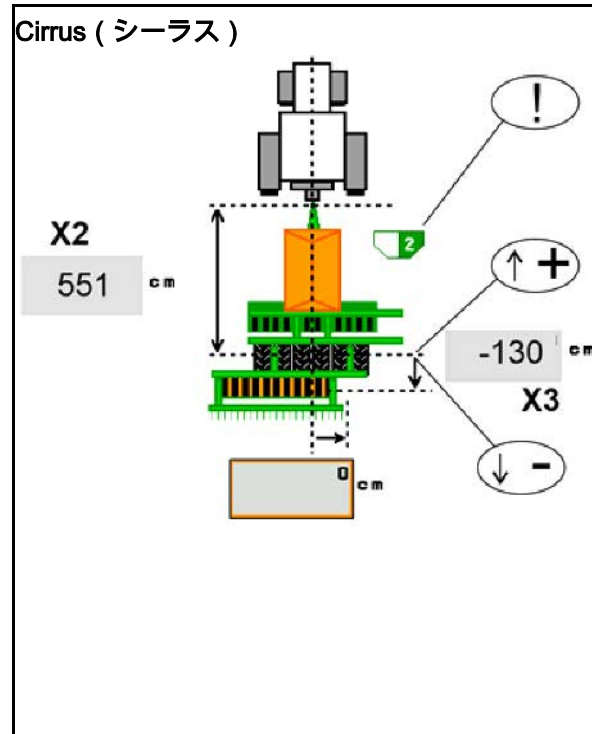


形状の
設定





牽引される機械用のジオメトリデータ

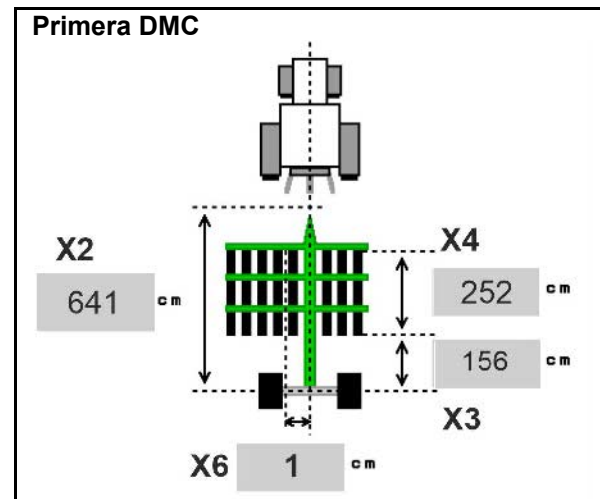
機械		X2 [cm]		X3 [cm]
		min	max	
Cirrus (シーラス)	3003	442	552	-130
	3003 compact (コンパクト)	442	552	
	3503	442	552	
	4003	529	629	
	4003-2	551	611	
	6003 -2	551	611	
	4003-3 / 6003-2 + Tパック In	591	611	



- マルチブーム：値は、各タンクに別々に入力できます。

→ 予めタンクを選択します： 、
、...

- 値 X3
は、軸の前がプラス、軸の後がマイナスです。



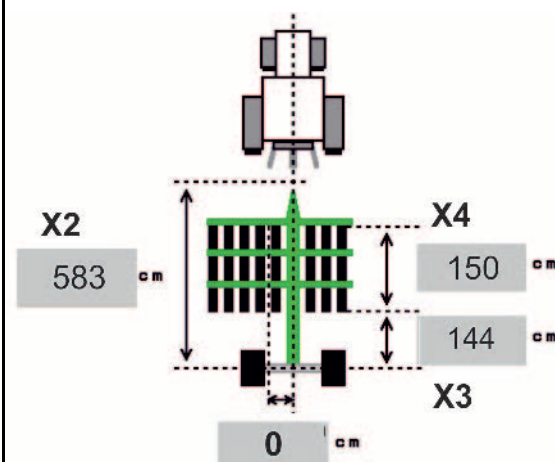
Maschine	列の間隔 [cm]	X2 [cm]	X3 [cm]	X4 [cm]	X6 [cm]
DMC 3000 / DMC 4500 / DMC 6000-2 / DMC 9000-2	18,75	641	156	252	1
DMC 6000-2 / DMC 9000-2	25			224	-8
GD501 (DMC 3000 - DMC 9000-2)	18,75 / 25		-155	0	0
DMC 9000-2C Super	18,75	729	194	252	1
	25			224	-8
DMC 9001-2C	18,75	805	270	252	1
	25			224	-8
DMC 12000-2C	18,75	806	194	252	1
	25			224	-8
DMC 12001-2C	18,75	885	270	252	1
	25			224	-8

機械	X2 [cm]	X3 [cm]	X4 [cm]
Cayena (カイエナ) 6001 /6001-C	583	144	150



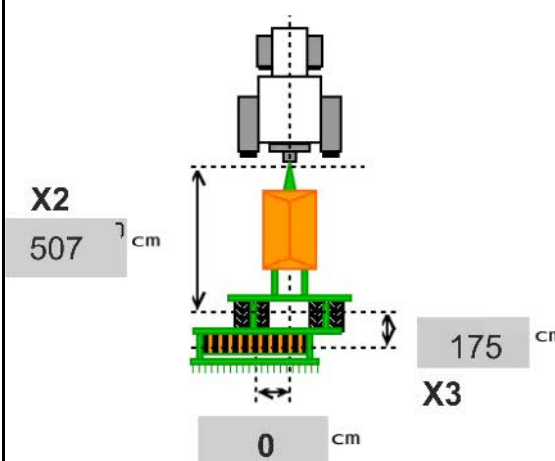
テレスコープ式牽引バーを備えた機械の場合、値は牽引バーの実際の位置に応じて変更しなければなりません。

Cayena (カイエナ)



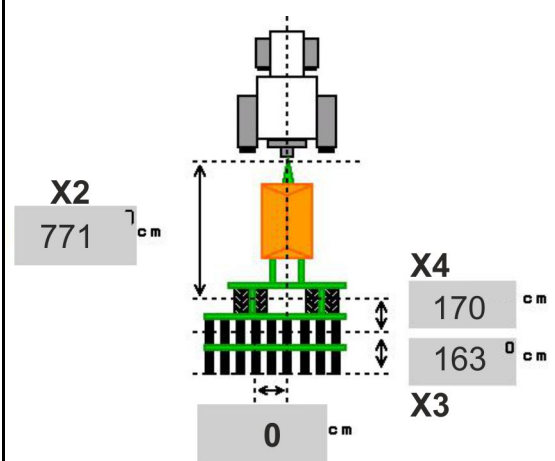
機械	X2 [cm]	X3 [cm]
Citan (シタン)	507	175

Citan (シタン)



機械	X2 [cm]	X3 [cm]	X4 [cm]
Condor	771	163	170





Condor



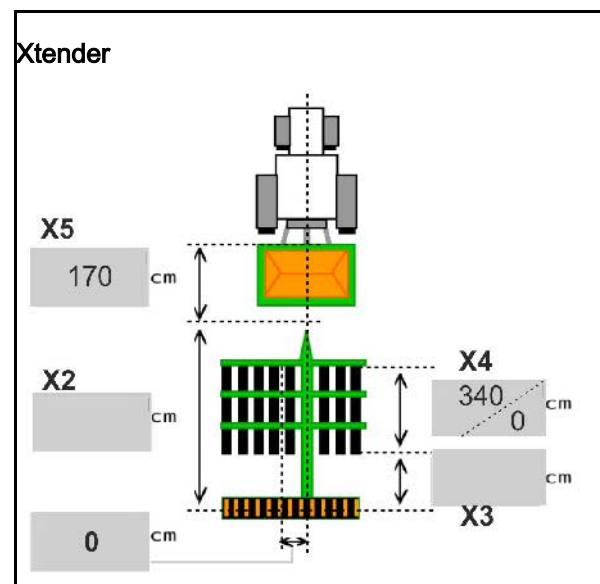
Xtender 用ジオメトリデータ (HB)

• 整地機械を選択：

- Cenius (セニユース)
- Catros (カトロス) (TS)
- Catros (カトロス) (TX)
- Certos (セルトス)
- その他

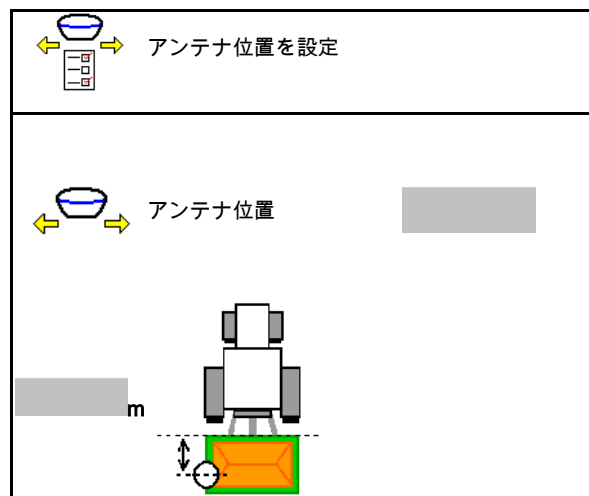
	形状の 設定	
	整地 機械	<input type="text"/>
	作業幅	<input type="text"/> m
	詳細寸法	

機械	X5[cm]		
HB	170		
	X2 [cm]	X3 [cm]	X4 [cm]
Cenius (セニユース) (肥料)	890	150	340
Cenius (セニユース) (種子)	890	45	0
Catros (カトロス) (TS)	400	20	0
Catros (カトロス) (TX)	660	60	0
Certos (セルトス)	750	70	0
その他	400	50	0



6.6 アンテナ位置を設定

- GPS アンテナの取り付け位置を入力
 - トラクター
 - 機械
- GPS
アンテナと連結点の距離を入力（機械取り付け時）



6.7 オートポイント

オートポイントではコーлтаにあるセンサーにより、計量装置の切り替えから種子がコーлтаに達するまでにかかる時間を検出します。

これにより、枕地における計量装置 ON および OFF のための最適な遅延時間を算出できます（56ページを参照）。

システムの機能のために、枕地の進入・退出は必ず一定の速度で行ってください。



播種前に

- 製品メニューで遅延時間用の標準値を入力します（56ページを参照）。
- ジオメトリを正しく設定します。
- 端末でセクションコントロールを有効にします。



播種中に

- 遅延時間の妥当性を確認します。
- 枕地で播種結果を確認します（進入時および退出時にそれぞれ3回）！
- 枕地で走行速度を一定に保ちます。
- ファン回転数を一定に保ちます。


- オートポイントの有効化 / 無効化
 - ☒ 製品メニューおよびセクションコントロールに時間を自動転送
 - ☐ 時間は転送されません。
スイッチ ON 時間またはスイッチ OFF 時間の手動入力製品メニューで可能です。
- 注記 (ミニビュー) の有効化 / 無効化

- ☒ はい
古い値の許容誤差範囲外にある新しい測定値ごとに、新しいスイッチ OFF 時間またはスイッチ ON 時間の注記が表示されます。
→ 新しいスイッチ ON 時間またはスイッチ OFF 時間は、手動で入力できます。
- ☐ いいえ
注記表示なし


スイッチ ON/OFF 最適化の表示 →

測定数の表示 →

1つ前に送信した値の表示 →

-  スイッチ ON 最適化およびスイッチ OFF
最適化の値は、切り替え点で最適化され、決定されます (製品メニュー、遅延時間)。
これらは、播種エラーを回避するために、切り替え時間を最適化するのに役立ちます。



-  スイッチ ON 最適化およびスイッチ OFF 最適化の値を 0 ms にリセットします。

- 適合性検査を実行 (下記参照)
端末の点検



オートポイント



時間を自動転送



注記は有効化



スイッチ ON 最適化	0 ms
スイッチ OFF 最適化	0 ms
測定値 :	0
カウンター	0
スイッチ ON 時間	0 ms
スイッチ OFF 時間	0 ms

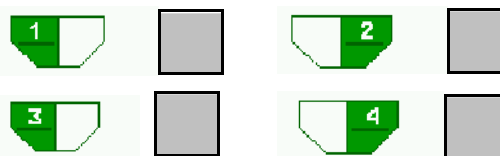


適合性検査

機械設定の入力

- 分割されたタンクの場合：それぞれのタンクにオートポイントセンサーを割り当てます。
 - ☒ （はい、センサーを割り当てる）
 - ☐ （いいえ、センサーを割り当てない）
- マルチブーム設定でのみ可能。

センサーは、次のタンクに割り当てられます：



適合性検査



適合性検査では、操作端末がオートポイントシステムと適合するかどうかを検査します。

適合性検査では、2つのランダムに作成した時間を操作端末に送ります。

送信された値が表示され、各端末のセクションコントロールメニューで確認しなければなりません。

適合性検査の表示→



検査を確定します。



適合性検査

新しい時間が
端末に転送されました。下に
表示された値が
一致しない場合、スイッチ ON および
およびスイッチ OFF 時間の自動転送は行われません。
時間を確認してください。

スイッチ ON	1111 ms
時間	
スイッチ OFF	2222 ms
時間	



終了

適合性検査後の確認の例、AMATRON3→GPS
スイッチ→設定

スイッチオン時間→

スイッチオフ時間→



時間の自動検出時には、これは端末に送られ、使用されます。

ここではセクションコントロールの挙動を監視します。

→ 端末によっては機械は一時的に OFF になります！

6.8 ブルートゥース機器を接続

ブルートゥースを介して、機械をモバイルデバイスに接続できます。

そのためには、モバイルデバイスに表示された 6 桁のコードを入力します。

シードドリルは、ブルートゥースを介して、my Seederアプリとデータ交換できます。



ブルートゥース機器を接続

ブルートゥース機器に接続するためのコードは：

000000

7 内部ドキュメント





メインメニューでドキュメントを選択します！



ドキュメントメニューは内部の読み取り不可能なジョブメモリです。


ドキュメントメニューを開くと、ドキュメントが表示され開始されます。

-  総合データの表示
-  当日データの表示


ドキュメントを終了するには、別のドキュメントを開始する必要があります。


最大 20 件のドキュメントを保存できます。


別のドキュメントを作成する前に、既存のドキュメントを削除しなければなりません。


-  新しいドキュメントを作成します。


→ 名前を割り当てます。


-  ドキュメントを開始します。

-  当日のデータを削除します。

-  以前作成してあるドキュメントを開始します。

-  後に作成したドキュメントを開始します。

-  ドキュメントを削除する。

-  タンク 3 とタンク 4 のデータを表示する



ドキュメント

名前



			
作業済み エリア	0.00	0.00	ha
必要時間	0.00	0.00	h
タンク 1 の量	0.00	0.00	kg
タンク 2 の量	0.00	0.00	kg



- ドキュメントは常に開始されています。
- 保存済みのドキュメントを選択し、再開できます。

8 Info メニュー



メインメニューで **Info** を選択します。

機械の識別番号 (MIN) の表示→

- ソフトキーの番号をメニューで表示させます。
 - ☒ (はい)
 - ☐ (いいえ)

- 一般事項の表示

- コンピュータとソフトウェアの表示

ソフトウェアバージョン→

コンピュータ/制御装置のシリアル番号→

Info	
MIN: CIR00000000	
<div>ソフトキー番号の表示</div> <div style="border: 1px solid black; width: 40px; height: 20px; background-color: #ccc; margin-left: 800px;"></div>	
圃場総面積	0 ha
総量	0 l
作業の総時間	0 h
1 つ前のインストール 1 つ前のリセット	
AEF認証済 : <div style="display: flex; flex-wrap: wrap; justify-content: center; gap: 10px; margin-top: 10px;"> <div style="border: 1px solid #00aaff; padding: 5px; background-color: #e0f7fa;">UT</div> <div style="border: 1px solid #00aaff; padding: 5px; background-color: #e0f7fa;">AUX-N</div> <div style="border: 1px solid #00aaff; padding: 5px; background-color: #e0f7fa;">ISB</div> <div style="border: 1px solid #00aaff; padding: 5px; background-color: #e0f7fa;">TC-BAS</div> <div style="border: 1px solid #00aaff; padding: 5px; background-color: #e0f7fa;">TC-SC</div> <div style="border: 1px solid #00aaff; padding: 5px; background-color: #e0f7fa;">TC-GEO</div> </div>	
ベースコンピュータ	xx.xx.xx
	0000000000_X00000
...	...
...	...

9 キャリブレーションメニュー



メインメニューでキャリブレーションを選択します！



あるいはキャリブレーションをツインターミナルで実行することもできます。

キャリブレーション係数を特定

1. 手動片側スイッチをキャリブレーション位置にする



2. (左側の) キャリブレーションフラップを開きます。



3. キャリブレーション時に一定の流量を保つために事前計量します。
4. キャリブレーションタンクを再び空にします。



キャリブレーション係数の特定

1/6

1. 片側スイッチをキャリブレーション位置にする
2. 事前計量済みですか？
3. キャリブレーションタンクは空になっていますか？
4. キャリブレーションフラップは開いていますか？



中断



続行

5. 設定を確認 / 修正します。



事前選択された
速度



km/h



規定散布量



kg/ha



計量ローラー



cm³



キャリブレーション面積




ha




中断



スタート

6.  キャリブレーションを開始します。

→ キャリブレーションは自動停止します。

-  キャリブレーションを停止し、再び開始することができます。


7. 収容された量を量ります。

→ バケツの自重を考慮してください。

8. 収容した量の値を kg 単位で入力します。

9. 新しいキャリブレーション係数と、規定量との相違を示すパーセント値が表示されます。

→ > キャリブレーションプロセス時にエラーが発生した場合
(流量が均等でないなど)、
キャリブレーションを繰り返します。

10.  検出した値を保存します。


11. 手動片側スイッチを再び中央位置にします。



12. キャリブレーションフラップを閉じます。


13. ✓ キャリブレーションを終了します。


⚠ キャリブレーション時には、危険区域内には誰も立ち入ってはなりません。


0.000 ha 0.000 kg



⚠  ⚠

 中断  続行

 収容した量を入力 kg


 新しいキャリブレーション係数

 量の相違を表すパーセント値 %

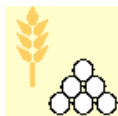
 再キャリブレート  保存

1. 片側スイッチは中央位置

2. キャリブレーションフラップは閉

 終了

10 製品メニュー




メインメニューで製品メニューを選択します！

(製品メニューとキャリブレーションメニューは同一)

- ツインターミナルへの切り替え
- タンク 1 を設定
- タンク 2, 3, 4 - 後部 (オプション)

 製品メニュー		
 外部操作を有効化		
タンク 1 穀類		
規定散布量	80.00	kg/ha
キャリブレーション係数	1.00	✓
速度域	3.0-20.0	km/h
タンク 2 肥料		
規定散布量	85.00	kg/ha
キャリブレーション係数	1.00	✗
速度域	3.0-20.0	km/h

製品メニュー内の表示

- 規定散布量
- キャリブレーション係数
- キャリブレーションステータス
 - ✗ - キャリブレーション係数は未検出
 - ✓ - キャリブレーション係数はキャリブレーションテストで検出済み
- 計量ローラーと規定量による最新の設定でタンク用に算出した速度範囲。
-  タンクを無効にします。
 タンクを一時的に無効にします (すべての設定は維持されます)。

タンク 1	- 無効	
規定散布量	80.00	kg/ha
キャリブレーション係数	1.00	✓
速度域	3.0-20.0	km/h



- タンクの交換：
播種時の順番を複数のタンク用に入力します。



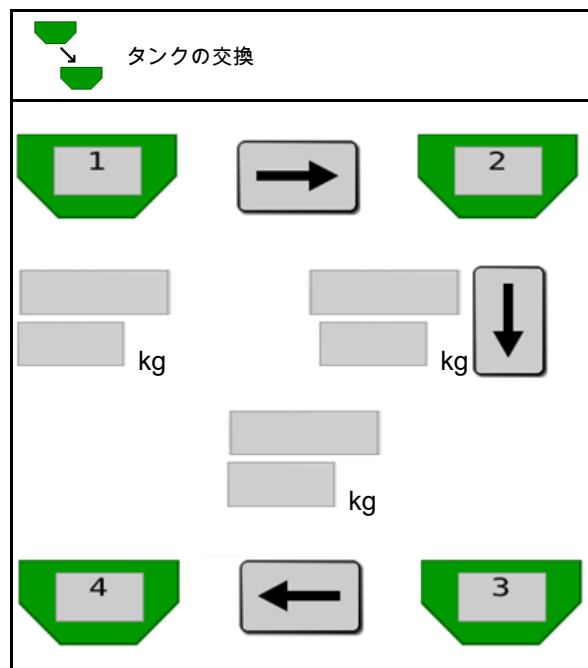
タンクを個別にキャリブレートします。

タンクの交換

タンクをマークすることで順序を設定します。



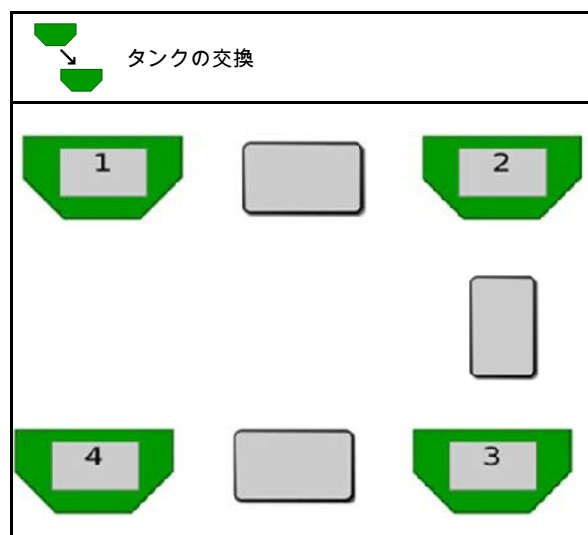
- タンクを順番に使用します
以下の方法で、次のタンクに切り替えます
 - 理論上の残量
(この場合の充填はタンクマネジメントを介して行う必要があります)
アクティブになっているタンク内の理論上の残量を入力すると、この値になった時にタンク交換が行われます。
 - ローレベルセンサー



タンク交換なし



- タンクを同時に使用します。
様々な種子や肥料を散布するために

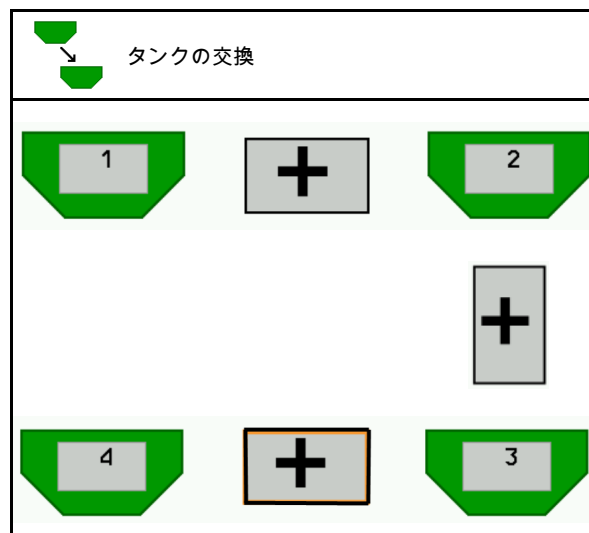


タンク交換なし

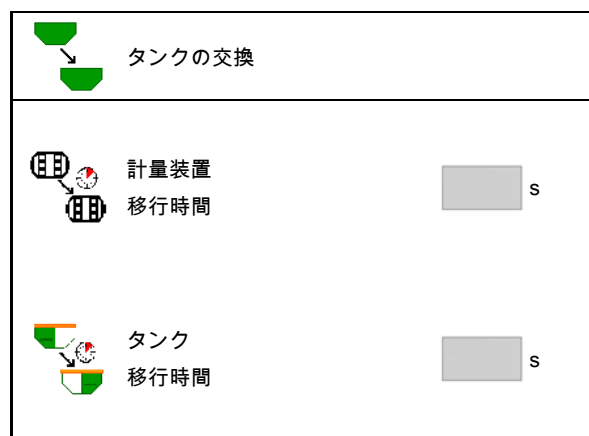
-  規定量をタンクに分配します。

タスクコントローラの規定量が機械に伝達される場合のみ。

規定量は、+
で統合されたタンクに分配されます。



- 計量装置移行時間**
 タンク交換の際に、2つの計量装置が同時に回転する時間を示します。
- タンク移行時間**
 所定の充填レベルを達成する際に、タンク交換が実行されるまでの遅延を示します。



製品メニューでの入力

1. タンクを選択します。

2. 選択を確定します。

- 製品名を入力
- 規定散布量を入力 (55ページを参照)
- 計量ローラーのサイズを cm^3 で入力
- キャリブレート面積を選択
(キャリブレーションプロセス時に
適切な量を計量する面積)。
→ 適切な値が提案されます。
- キャリブレーション係数を特定 (48ページを参照)
- ファン回転数を設定 (55ページを参照)
- 正しいキャリブレーション係数を検出
する前に適切なキャリブレーション係数
を入力 (あるいは 1.00 を入力)

可能な速度範囲の
表示→
- 遅延時間の設定 (56ページを参照)
- 充填レベルアラームのソースを設定する
(62ページを参照)
- 充填 (63ページを参照)


 タンク 1 の設定


 製品名


 規定散布量を入力


 計量ローラー
 cm^3


 キャリブレート面積
 ha


 キャリブレーション係数の特定


 ファン回転数を設定


 キャリブレーション係数

速度インターバル
 min max
 3.0 km/h 20.0 km/h




 遅延時間の設定






 充填レベルアラームのソースを
設定


 充填



製品リスト

- 
 新しい製品をリストに追加
- 
 横の製品をリストから削除

		
穀類		
規定量	80.00	kg/ha
計量ローラー	600.00	cm ³
製品 2		
規定量	80.00	kg/ha
計量ローラー	600.00	cm ³
		
製品 3		
規定量	80.00	kg/ha
計量ローラー	600.00	cm ³
		
製品 4		
規定量	80.00	kg/ha
計量ローラー	600.00	cm ³
		

10.1 規定散布量を入力

- 規定散布量の単位を入力

- kg/ha
- K (種子) / m²

- 規定散布量の値を入力

場合によっては、ひとつの製品の規定値を、複数のタンクに同量ずつ分配します。



単位 K/m² 用：

- 1000 粒重を入力
- 発芽性を入力

規定散布量を入力		
	単位を選択	<input type="text"/>
	規定散布量	<input type="text"/> K/m ²
	1000 粒重	<input type="text"/> g
	発芽性	<input type="text"/> %

10.2 ファン回転数を設定

- ファンの規定回転数を入力
- 最新のファン回転数を規定回転数として適用
- 最新のファン回転数の表示

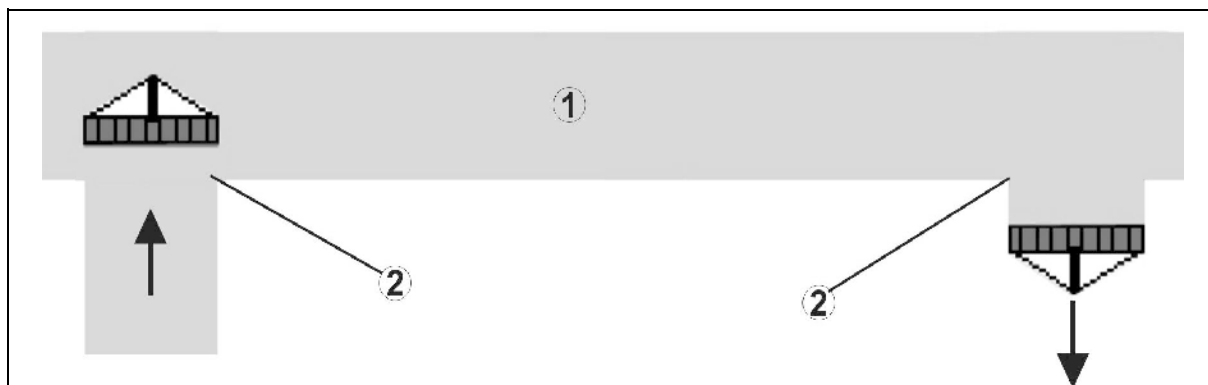
ファン回転数を設定	
	ファンの規定回転数 <input type="text"/> min ⁻¹
<div>最新のファン回転数を規定回転数として適用 </div>	
最新のファン回転数	2000 min ⁻¹

10.3 遅延時間 の設定



- 遅延時間は、以下の場合に圃場を切れ目なく処理するのに役立ちます。
 - 未作業エリアから作業済みエリアへの移動時
 - 散布ユニットが作業済み面積に達する前に、機械を OFF にしなければなりません（スイッチ OFF 遅延）。
 - 作業済みエリアから未作業エリアへの移動時
 - 散布ユニットが未作業面積に達する前に、機械を ON にしなければなりません（スイッチ ON 遅延）。
- オーバーラップ / アンダーラップの面積は、特に走行速度に左右されます。
- 遅延時間はミリ秒単位で入力します。
- 遅延時間を長くして速度を上げると、望ましくないスイッチ挙動が生じる恐れがあります。

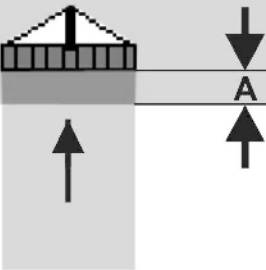
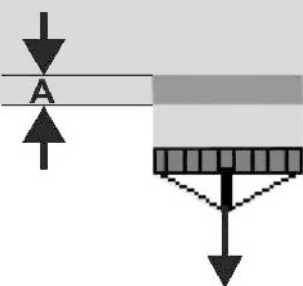
圃場の最適な作業



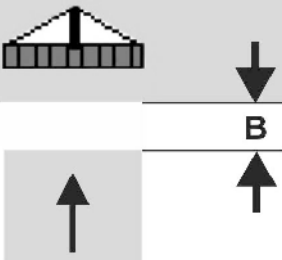
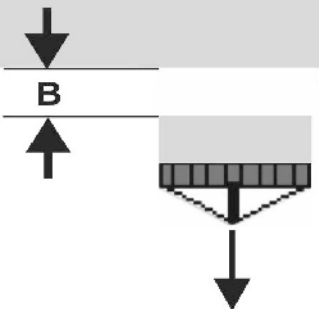
(1) 枕地 / 作業済の圃場

(2) オーバーラップなしでの圃場の途切れ目の無い作業

作業済面積の重なり

スイッチ OFF 遅延が小さすぎる	スイッチ ON 遅延が大きすぎる
	
(A) オーバーラップの長さ	
→ スイッチ OFF 遅延を増やします。	→ スイッチ ON 遅延を減らします。

未作業面積

スイッチ OFF 遅延が大きすぎる	スイッチ ON 遅延が小さすぎる
	
(B) 未作業エリアの長さ	
→ スイッチ OFF 遅延を減らします。	→ スイッチ ON 遅延を増やします。


播種テクノロジーの推奨予備時間

	以下についての遅延時間 [ms]	穀類 kg / ha		菜種 kg / ha		肥料 kg / ha	
		100	200	2	8	40	120
AD-P 3 m	スイッチ ON	2500	2400	2800	2600	–	–
	OFF	2600	2800	2400	3000	–	–
Cirrus (シーラス) 3003-C	スイッチ ON	2400	2200	2200	2400	2500	2300
	OFF	2600	2800	1900	2200	3000	3300
Cirrus (シーラス) 6003-2	スイッチ ON	3800	3500	3800	3400	–	–
	OFF	3800	3700	3600	3700	–	–
Cirrus (シーラス) 6003-2C 6003-2CC	スイッチ ON	2500	2300	3000	2700	2700	2700
	OFF	2800	2900	3100	3600	3400	3500




記載されている値は推奨値です。必ず点検してください。

オーバーラップ / 未作業面積での遅延時間のための修正時間

	設定された遅延時間に対し、修正時間を引くか足します。	
		スイッチ ON 遅延
	重なり	修正時間 マイナス
	未作業面積	修正時間 プラス

		オーバーラップ長さ (A) / 未作業面積長さ (B)					
		0.5 m	1.0 m	1.5 m	2.0 m	2.5 m	3.0 m
走行速度 [km/h]	5	360 ms	720 ms	1080 ms	1440 ms	1800 ms	2160 ms
	6	300 ms	600 ms	900 ms	1200 ms	1500 ms	1800 ms
	7	257 ms	514 ms	771 ms	1029 ms	1286 ms	1543 ms
	8	225 ms	450 ms	675 ms	900 ms	1125 ms	1350 ms
	9	200 ms	400 ms	600 ms	800 ms	1000 ms	1200 ms
	10	180 ms	360 ms	540 ms	720 ms	900 ms	1080 ms
	11	164 ms	327 ms	491 ms	655 ms	818 ms	982 ms
	12	150 ms	300 ms	450 ms	600 ms	750 ms	900 ms
	13	138 ms	277 ms	415 ms	554 ms	692 ms	831 ms
	14	129 ms	257 ms	386 ms	514 ms	643 ms	771 ms
	15	120 ms	240 ms	360 ms	480 ms	600 ms	720 ms

	記載されていない速度と距離 (A, B) 用の修正時間は、 内挿 / 外挿するか、または次の公式で計算できます。	
	予備時間のための修正時間 [ms]= $\frac{\text{長さ [m]}}{\text{走行速度 [km/h]}} \times 3600$	



ON/OFF のための播種テクノロジーの遅延時間は、次の要因によって異なります。

- 以下により定まる搬送時間
 - 種子の種類
 - 搬送距離
 - ファン回転数
- 以下により定まる走行挙動
 - 速度
 - 加速
 - ブレーキ
- GPS 精度は以下に左右されます
 - 補正信号
 - GPS 受信器の更新レート



枕地で正確な切り替えを行うには、特にシードドリルにおいて、以下が必ず必要になります:

- GPS 受信器の RTK 精度 (更新レート 5 Hz 以上)
- 枕地に入る際と枕地から出る際の速度が一定

- 圃場への走行のためのスイッチ ON
遅延をミリ秒単位で入力：

大きい値：

→ 早期スイッチ ON (未作業面積を回避)

小さい値：

→ 遅延スイッチ
ON (オーバーラップを回避)

- 枕地への走行のためのスイッチ OFF
遅延をミリ秒単位で入力：

大きい値：


→ 遅延スイッチ
OFF (オーバーラップを回避)。


小さい値：


→ 早期のスイッチ
OFF (未作業面積を回避)。


- 切り換え点の最適化


切り替え点の最適化は、オートポイントを使用
しても行うことができます。



遅延時間を
設定



スイッチ ON



遅延


ms


スイッチ OFF

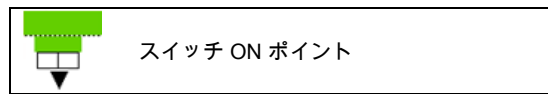

遅延


ms

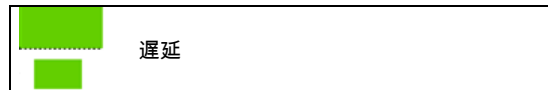

切り換え点の最適化

切り換え点の最適化

1. スイッチ ON ポイントまたはスイッチ OFF ポイント用に調整サポートを選択します。



2. 早期の切り替えまたは遅延切り替えのための調整サポートを選択します。



- オーバーラップ長さ / 未作業面積を入力します。

- 走行速度を入力します。

→ 新しく計算した遅延時間が表示されます。


調整サポート


機械の早期 / 遅延切り替え分
 m


走行速度
 km/h


新しく計算された遅延時間
17400
ms


中断
保存

10.4 充填レベルアラームの設定

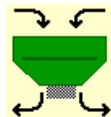
- 充填レベルアラームのソース
 - タンク内の充填レベルセンサー
 - 理論的に計算された残量
(この場合、充填はタンクマネジメン
トを介して行う必要があります)
 - 両方 (最初に達した限界値に
より、充填レベルアラームが作動)
- 理論上のタンク内残量のアラーム限界値を入力します。


充填レベルアラームの設定


充填レベルアラームのソース


残量のアラーム限界値
 kg

11 タンク管理



メインメニューで充填および排出のためのタンク管理メニューを選択します！

- 残留分の排出を実行
- タンクの充填

タンク管理



排出



充填



- あるいは排出はツインターミナルでも実行できます。
- 分割タンクでは、充填と排出の前にタンクを選択します。

- ツインターミナルへの切り替え
- タンク 1
- タンク 2
- タンク 3
- タンク 4



外部操作を
有効化



タンク 1



タンク 2





タンク 3





タンク 4

11.1 残留分の排出を実行

→ 計量ローラーは取り付けたままにします！

1. 機械を停止します。
2. ファンを OFF にします。
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. キャリブレーションフラップを開きます。
6. 廃棄バッグやトレイをタンク開口部下に固定してください。
7. > 次へ

8.  残量分の排出を開始し、キーを押したままにします。
9. 排出後、キャリブレーションフラップを閉じます。

	残留分の排出を 実行	1/3
<ol style="list-style-type: none"> 1. キャリブレーションフラップを開きますか？ 2. タンクを設置していますか？ 		
<div style="display: flex; justify-content: space-around; width: 100%;"> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; text-align: center;"> ✕ 中断 </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; text-align: center;"> ➤ 続行 </div> </div>		

11.2 タンクの補充

- 最新の充填レベルを表示
(理論上の散布量に従って算出)
- タンクが空の場合、充填レベルを 0 kg にリセット
- 補充された量を入力
- 新しい充填レベルを表示

	充填	
	最新の 充填レベル	kg
	充填レベルをリセット	0
	補充された量	kg
	新しい 充填レベル	kg
<div style="display: flex; justify-content: space-around; width: 100%;"> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; text-align: center;"> ✕ 中断 </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; text-align: center;">  保存 </div> </div>		



表示されるタンク充填レベルは、
補充された量と規定散布量から算出される理論値です。

12 圃場での使用 – 作業メニュー



メインメニューで作業メニューを選択します。



作業中に作業メニューを終了すると、10秒後に自動的に作業メニューに切り替わります。

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：

- ユーザプロファイルを作成
- 機械設定の入力
- 製品データを入力し、キャリブレーションを実行



機械は作業メニューのサブメニューで操作します。



機能欄の割り当ては、使用する端末によって異なる場合があります。




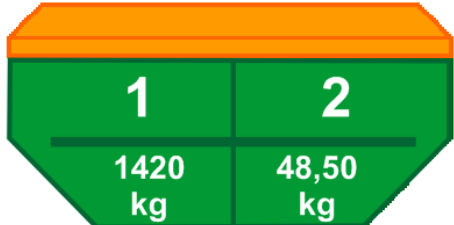











次の機能

- 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

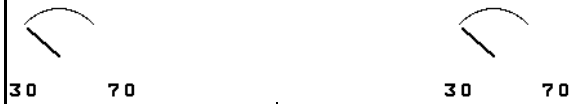
は作業メニューに表示されません（機能欄は空白です）。

12.1 作業メニューの表示

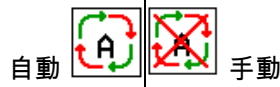
マルチ機能表示	 <div> <div>0.00 ha</div> <div>0 U/min</div> <div>0.0 km/h</div> </div> <div> <div>1</div> <div></div> <div>1</div> </div>	トラムラインスイッチ
タンク交換が有効		
	タンクが 1 ~ 3 台の機械 :	
タンク 1 の 散布量	<div>0.0</div> <div>kg/ha</div> <div>100 %</div>	<div>0.0</div> <div>kg/ha</div> <div>100 %</div>
タンク 1		タンク 2 の 散布量 (分割タンクの場合)
タンク 1 の充填レベル		タンク 2 (分割タンクの場合)
計量装置の回転数 タンク 1	 <div>0 U/min</div>	 <div>0 U/min</div>
	タンクが 4 台の機械 :	
各タンクの表示 :	<div>0.0</div> <div>kg/ha</div> <div>100 %</div> <div>0 U/min</div>	
タンク 1 とその充填レベル	<div>1</div>  <div>0.00 kg</div>	<div>2</div> 
タンク 3 とその充填レベル	<div>3</div>  <div>0.00 kg</div>	<div>4</div>  <div>0.00 kg</div>
<div> <div>タンクとその充填レベル表示</div>  <div>タンクが空</div>  <div>タンクは無効化</div>  </div>		

あるいは：

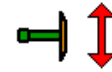
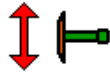
タンクの圧力表示



セクションコントロール



左側トラックマーカ



右側トラックマーカ

機械は作業位置



計量装置は ON



機械は作業位置にない



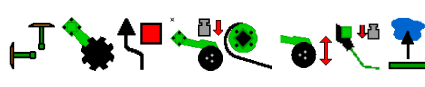
右側ブームセクションは
手動で OFF

になっている

右側ブームセクションは
セクションコントロール
で OFF

になっています。

油圧での
事前選択機能

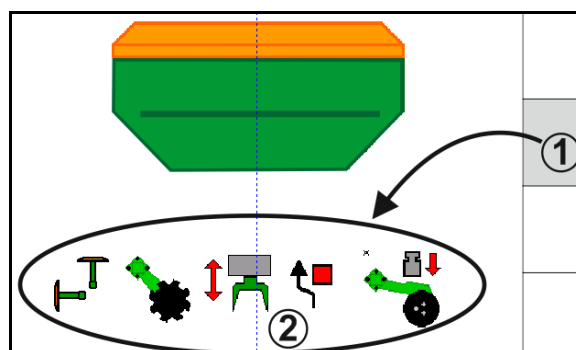


作業灯













12.2 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 (1) を事前選択します。
- 油圧機能 (2) は作業メニューの下部で表示されます。
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を実行します。
3. ファンクションキーをもう一度操作し、事前選択を再びキャンセルします。









油圧機能の事前選択 (機械および装備により異なる)

Cirrus (シーラス) / Citan (シタン)

油圧の事前選択用記号	機能	ホースのカラーマーク (トラクター制御装置)
記号なし	走行パーツ / コールタ (刃) - 標準 (油圧の事前選択なし)	
	トラックマーカ	 黄色
	トラックマーカ 障害物機能	
	水たまり機能	
	サイドアームの折り畳み	 緑色
	ディスクアレイ	
	コールタ圧	
	クラッシュボードの強度	 青色

Cayena (カイエナ)

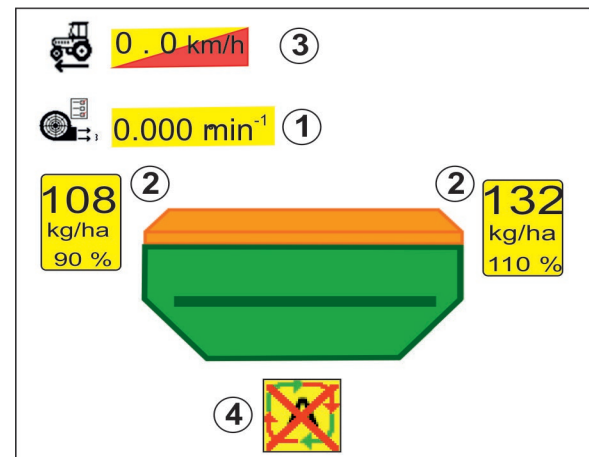
油圧の事前選択用記号	機能	ホースのカラーマーク (トラクター制御装置)
-	シャシー標準 (油圧事前選択なし)	 黄色
	トラックマーカ	
	トラックマーカ 障害物機能	
	水たまり機能	 緑色
	サイドアームの折り畳み	

12.3 規定状態からの逸脱



黄色でマークされた表示は、規定状態からの逸脱を示しています。
赤くマークされた表示は、情報源が欠けていることを意味します。

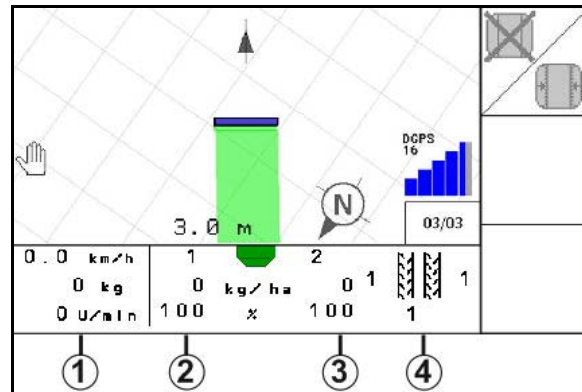
- (1) ファン回転数が規定値と異なる
- (2) 規定値は量変更幅によって手動で変更されています
- (3) シミュレートした速度が有効 / 情報源がない
- (4) セクションコントロールのための条件はすべて揃っています。



12.4 セクションコントロールのミニビュー

ミニビューは、セクションコントロールメニューで表示される作業メニューを切り抜いたものです。

- (1) マルチ機能表示
- (2) 規定量のタンク 1
- (3) 規定量のタンク 2
- (4) トラムラインスイッチ



注記も同様にミニビューに表示されます。



ミニビューを表示できない操作端末があります。

12.5 セクションコントロールの切り替え (GPS 制御)

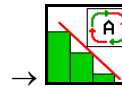


セクションコントロールの ON および OFF



セクションコントロールについての注記:



- セクションコントロールは常に以下によってオーバーライドできます:
 - ブームセクション手動制御。
- セクションコントロールは端末で ON にします。



→ 機械コントローラでセクションコントロールを ON にします！

作業メニューの表示 (ISOBUS
設定メニューで調整可能)





ブームセクション自動切り換えが不可能である場合、必要条件が記載された注記が表示されます。

-  条件は満たされていない
-  条件は満たされている

注記

ブームセクション自動切り換えは
不可能です。

次の条件を満たす必要が
あります。

-  端末のセクションコントロール
(タスクコントローラ) がアクティブ
-  ファンを ON にします
(>200 rpm)
-  機械はエラーフリー
-  機械を展開済み

通知を確定して
ください

12.6 トラックマーカ



Cirrus (シーラス) 03 : 機械の上昇 /

下降の際、事前選択されたトラックマーカは自動で作動します。





手動でのトラックマーカ事前選択


(1) アクティブなトラックマーカの表示




手動によるトラックマーカ事前選択

(2) 常に左側トラックマーカ 

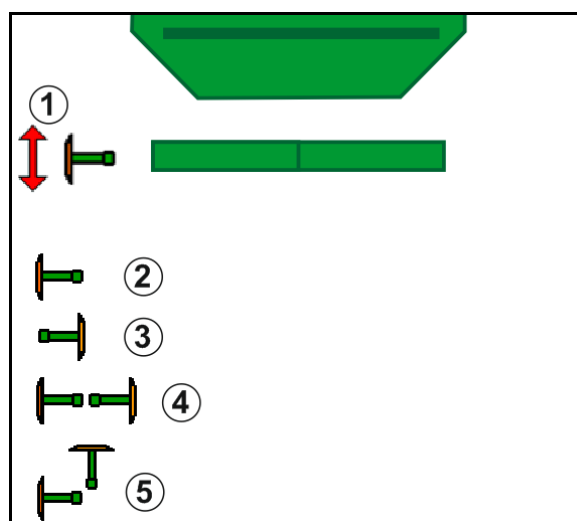
(3) 常に右側トラックマーカ 

(4) 常に両トラックマーカ 

(5) 切り替えモード 

(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)

トラックマーカなし



→ AD-P :

トラクター制御装置 黄色を操作します。



切り替えモードで左右トラックマーカを
切り替える



切り替えモードでのトラックマーカ切り替え



トラックマーカの切り替えにより、有効なトラックマーカを左から右へ、あるいはその逆へ切り替えることができます。

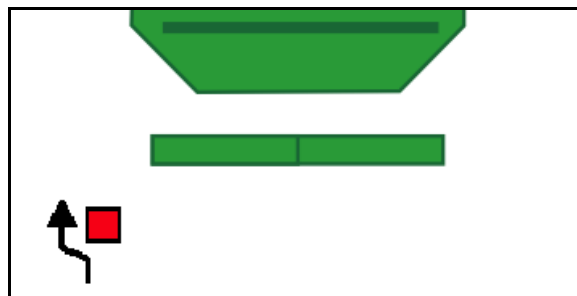
- トラクター制御装置 黄色 を操作します。




トラックマーカ障害物スイッチ

圃場で障害物を通過するため。


1.  障害物スイッチを事前選択します。
2. トラクター制御装置 黄色 を操作します。
→ トラックマーカを上昇させます。
3. 障害物を通過します。
4. トラクター制御装置 黄色 を操作します。
→ トラックマーカを降下させます。
5.  事前選択のキャンセル。

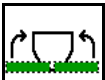


12.7 機械の折り畳み




機械の折り畳み / 展開

- 


機械を作業位置に展開
- 

機械を走行位置に折り畳む




フラップメニュー


1/3




折り畳み



展開



中断




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！

Cirrus (シーラス) 6003-2を展開

1. 制御装置 黄色を信号音が鳴るまで操作します。
- 機械を持ち上げます。
2. ✓ 確定します。
3. トラクター制御装置 緑色を操作します。
- サイドアームを展開します。
4. ✓ 確定します。



信号音が鳴るまで上昇



機械を展開します

Cirrus (シーラス) 6003-2 を折り畳む

1. 制御装置 **黄色**を信号音が鳴るまで操作します。



信号音が鳴るまで上昇

→ 機械を持ち上げます。

2. ✓ 確定します。
3. トラクター制御装置 **緑色**を操作します。





機械を折り畳みます

→ サイドアームを折り畳みます。

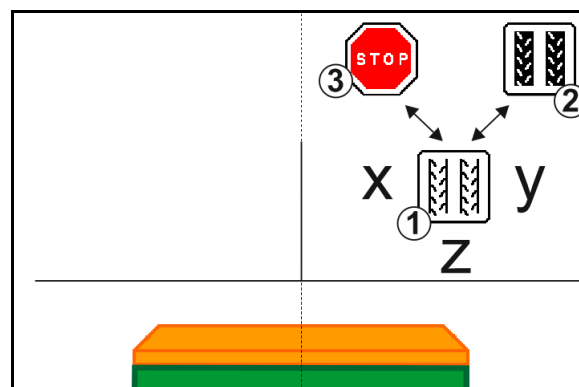
4. ✓ 確定します。

12.8 トラムラインスイッチ


		トラムラインカウンタを後ろに切り替える
		トラムラインカウンタを前に切り替える


トラムラインカウンタは、機械を上昇させると切り替わります。

- (1) トラムラインが作成されない表示
- (2) トラムラインが作成される表示
- トラムラインカウンタを 0 にします。
- (3) トラムラインカウンタ切り替え中断の表示
- (x) ダブルトラムラインの場合のみ :
最新の左側トラムライン数
- (y) 最新のトラムライン数 (ダブルトラムライン右側の場合)
- (z) トラムラインリズム




機械の上昇または自動システムにより、意図に反して切り替えが行われた場合、トラムライン数はいつでも修正できます。

	トラムラインカウンタの切り替えの中断
---	--------------------

1.  トラムラインカウン
タを停止します。

→ 機械を上昇させても、トラムライン
カウンタは切り替わりません。

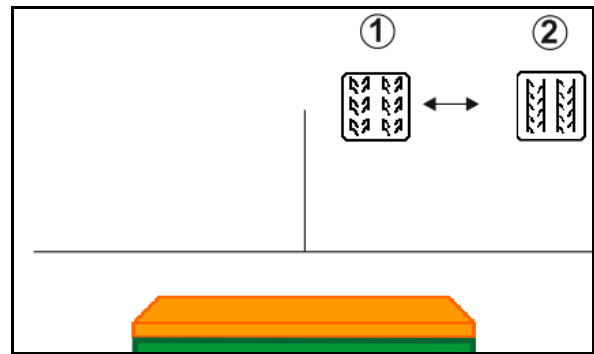
2.  トラムラインカウンタ停止の解除。

→ 機械を上昇させると、トラムライン
カウンタが切り替わります。



インターバルトラムライン / 標準トラムラインを選択

- (1) インターバルトラムラインの表示
- (2) 標準トラムラインの表示



12.8.1 トラムライン自動システム

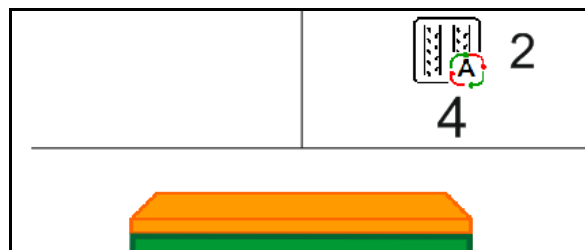
トラムライン自動システムの表示

トラムライン自動システムは、ISOBUS または CCI 端末の平行走行モジュールを利用して、GPS で制御します。


ここでは、走行するガイドラインの順序に関係なく、トラムラインを正しく作成します。


このためには以下が必要です：

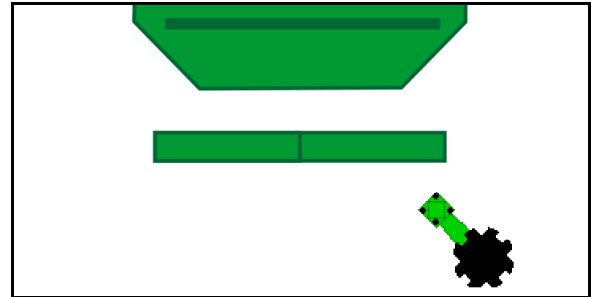
- 基準トラックを最初の圃場走行中に記録しなければなりません。
- 平行トラッキングが ON になっていなければなりません。



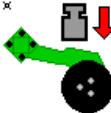
12.9 ディスクアレイの耕深


	ディスクアレイの耕深を設定
---	---------------

1.  ディスクアレイを事前選択します。
2. トラクター制御装置 緑色 を操作します。
 - 耕深を増やします / 減らします。
 - ディスクアレイの目盛りが確認時に役立ちます。



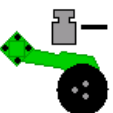
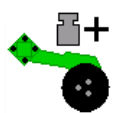
12.10 トラクター制御装置を介したコールドタ圧



	高い/低いコールドタ圧を設定
--	----------------

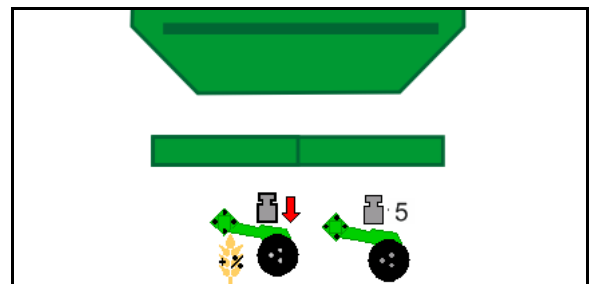
1.  コールドタ圧を事前選択します。
2. トラクター制御装置 緑色 を操作します。
 - 増加した圧力を設定します。
 - 減少した圧力を設定します。



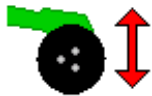
12.11 段階的なコールドタ圧

 	コールドタ圧を選択します (0-10)
---	-----------------------

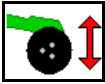
1. 、 コールドタ圧を 0-10 のレベルに設定します。
 - 選択したコールドタ圧レベルが表示されます。
 - 種子の増量が表示されます。

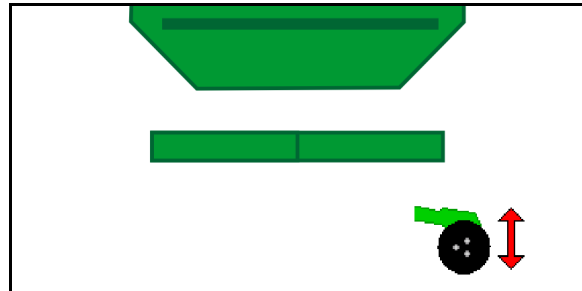


12.12 サドルラウスハブ



コールタによる耕起 (耕作機械)

1.  コールタによる耕起を事前選択します。
2. トラクター制御装置 緑色 を操作します。
 - 整地作業のみ実行します。
 - 芝生の種へ
 - ドージングが続行され、場合によっては別々にオフになります。

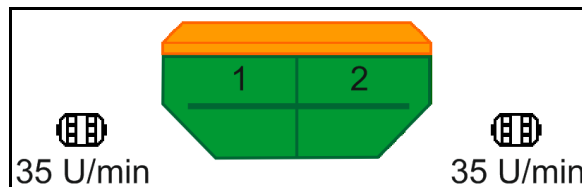



12.13 電動完全計量



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。



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、種子がコールタに供給されます。



電動完全計量：計量装置を OFF のままにする

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、レーダーセンサーの前のわずかな動作が計量装置を始動させるので、有用な機能といえます。

→ 計量装置 OFF の表示

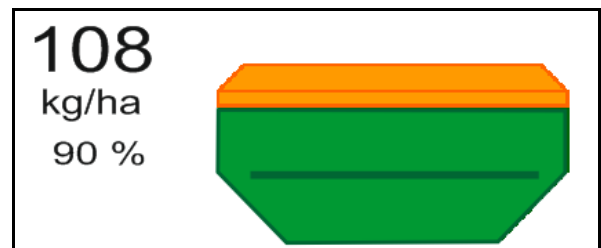



12.14 規定量の変更





規定量は作業中に任意に変更できます。

変更した規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。



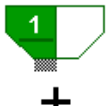

- 

キーを押すごとに播種量が一定幅ずつ増加します (+10% など)。
- 

播種量を 100% にリセットします。
- 

キーを押すごとに播種量が一定幅ずつ減少します (-10% など)。

12.15 分割タンクでの規定量の変更


タンクの規定量を一定幅で増加 / 減少

(最大で4つのタンクを選択可能)


キーを押すごとに規定量が一定幅ずつ増加/減少します (+10% など)。

- タンク 1
- タンク 2
- タンク 3
- タンク 4

変更した規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。



タンク 1 (フロント)	タンク 2 (リア)
<div style="display: flex; align-items: center;"> <div style="background-color: yellow; padding: 5px; text-align: center;"> 108 kg/ha 90 % </div>  <div style="background-color: yellow; padding: 5px; text-align: center;"> 132 kg/ha 110 % </div> </div>	

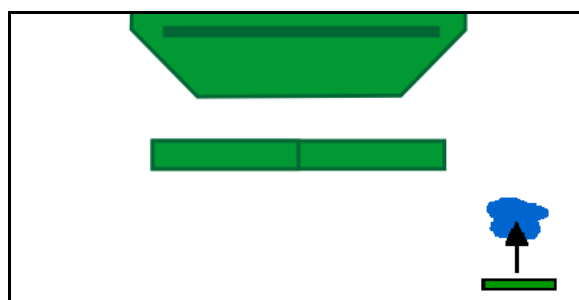
12.16 水たまり機能




水たまり機能を ON / OFF

水たまり機能により、播種を中断することなく、機械を上昇させて濡れた通路を通過できます。

1.  水たまり機能を事前選択します。
2. トラクター制御装置 黄色 を操作します。
- ツールを持ち上げます。
3. 通路を通り抜けます。
4. トラクター制御装置 黄色 を操作します。
- ツールを降下させます。
5.  事前選択のキャンセル。





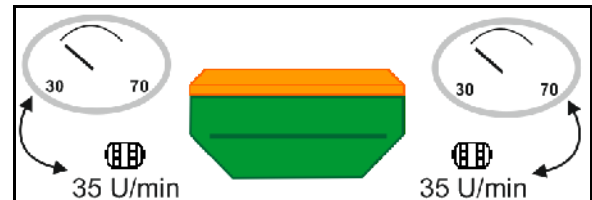
12.17 タンク圧力の別のビュー



圧力超過の種子用タンクのみ：

種子用タンク内の圧力超過表示

1.  種子用タンク内の圧力超過表示。
2.  計量モータ回転数表示へ戻ります。



12.18 圃場境界線を記録するための記録モード




記録モードを ON / OFF

記録モードを ON にしている場合、
機械が作業位置になくても圃場境界線を記録
できます（計量中断、トラムラインのカ
ウントなし）。



1.  記録を ON にする -
圃場境界線を走行します。



注記が表示されます →

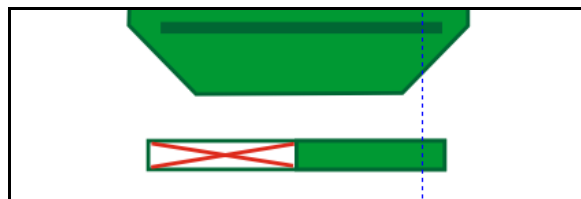
2.  記録を OFF - 圃場での操車時。
3. 圃場の周囲を走行後、GPS
メニューで圃場境界線を作成します。
4. 周囲の走行が作業済み面積として表示
されるため、作業済み面積を再び削除し
ます（端末に応じて異なる）。



12.19 ブームセクション

 0 / 1	 0 / 1	片側ブームセクションの切り替え
--	--	------------------------

-  0 / 1 左側ブームセクションを ON / OFF
-  0 / 1 右側ブームセクションを ON / OFF



→ 左側ブームセクション OFF の表示。

12.20 作業灯

 0 / 1	作業灯 ON/OFF
--	-------------------

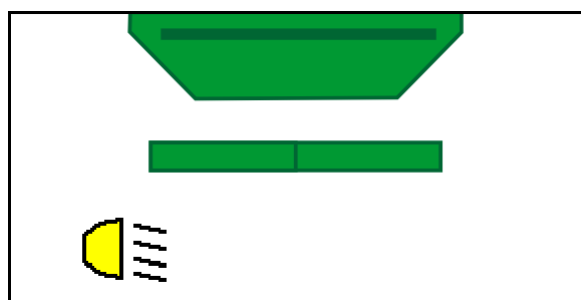


警告

道路を通行する他の人の目を眩ませることにより、
事故の危険があります!


道路を走行する際には、作業灯は OFF にしておいてください。

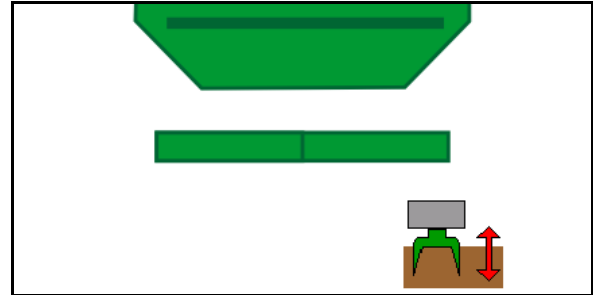
→ 作業灯 ON の表示




12.21 KG 深さ設定



	KG 耕深の設定
---	----------

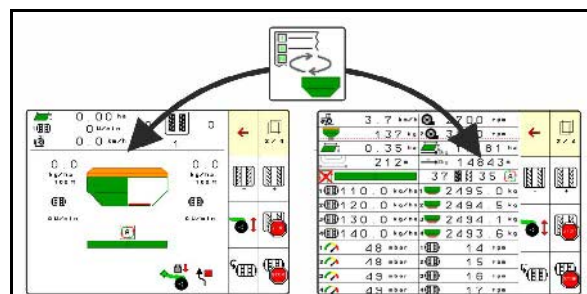
1.  KG 深さの設定を事前選択します。
2. トラクター制御装置 ナチュラル色を操作します。



12.22 調査マルチ機能表示

	<p>作業ビュー表示／マルチファンクション表示の切り替え</p>
---	----------------------------------


1.  マルチファンクション表示の一覧に切り替える。
2.  作業ビューに戻る。



12.23 使用時の手順

1. タスクコントローラ：
ジョブを開始するか、内部ドキュメントを開始します。
2. 必要に応じてセクションコントロールを操作端末で ON にします。
3. データを製品メニューで確認し、
キャリブレーション係数を検出します。
4. 操作端末で作業メニューを選択します。



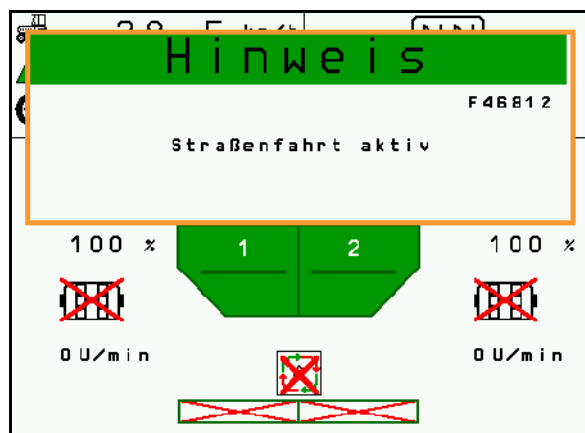
5. 必要に応じて機械を展開します。
6. 牽引される機械： コールタを作業位置に降下させます。
7. コールタスイッチを選択し、
希望するコールタを降下させます。
8. トラムラインリズムを選択し、
適合するトラムライン数を入力します。
9.  必要に応じてセクションコントロールを ON にします。
10. 播種を開始します。
11. 約 30 m 後に停止し、播種を点検します。

12.24 公道での走行

走行速度が 20 km/h で、ファンが OFF になっている場合、操作端末は公道走行モードに切り替わります。

公道走行モードでは、機械を操作端末で操作することはできません。

圃場でその後播種するためには、種子計量のロックを再び解除しなければなりません (これについては64ページを参照) 。



13 ツインターミナル 3

13.1 製品の説明

ツインターミナル 3

は機械に直に設置されており、
以下に用います：

- 種子をスムーズにキャリブレート。
- 残留分をスムーズに排出

ツインターミナル 3 を操作端末で ON
にします。

交互の表示：



4 つのソフトキー：



ツインターミナルは 4 つのソフトキーで操作します。
機能欄では、ソフトキーの最新の機能を表示します。





開始画面に戻ります。





エラーや警告メッセージは、操作端末でテキストメッセージで表示されます。ツインターミナル 3 は次の注記を表示します：






操作端末において：

- 
 製品メニューにより、
ツインターミナルを ON にします。
→ ツインターミナルによるキャリブレーションの実行
- 
 残量排出メニューにより、
ツインターミナルを ON にします。
→ ツインターミナルによる残量排出

 製品メニュー	
 外部操作を有効化	
タンク 1 穀類	
規定散布量	kg/ha
キャリブレーション係数	✓
速度域	km/h

ツインターミナルが有効な場合の操作端末の表示。

- 
 ツインターミナルでの作業を中断します。
→ 操作端末は再び有効です。




 Cirrus (シーラス)
<div>注記</div>
外部操作が有効
<div>  中断 </div>

ソフトウェアバージョンを示す開始画面：



13.2 キャリブレーションテストを実行

分割タンク：

1.   分割タンク：タンク 01、02
またはその他をキャリブレーション用に出
選します。
2.  選択を確定します。





分割タンク、同一の種子、同時計量設定。

- 規定量を計量装置に分配しなければなりません。
- キャリブレーションテストは、計量装置ごとに規定量の適切な割合の分、実行する必要があります。

3. キャリブレーション前に次の入力を確認します。
 - o タンク 1、2（分割タンクの場合（2 が後））
 - o 規定量
 - o 計量ローラーのサイズ（ccm）
 - o キャリブレーション係数
 - o キャリブレーションの必要がある相対面積
 - o 意図する走行速度



4.  入力を確定します。

5.  事前計量（キーを押したままにする）

6.  事前計量が完了していることを確定します。

→ 事前計量後に、
収容容器を再び空にします。



7.



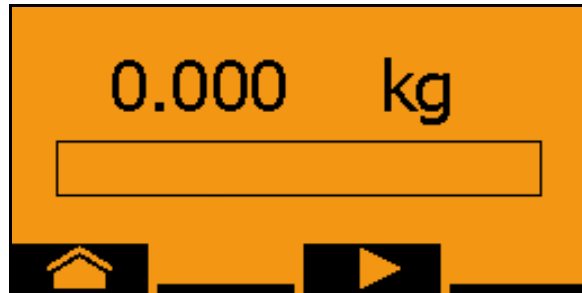
計量装置の下フラップが開いており、
その下に収容容器が置かれていることを
確定してください。



8.

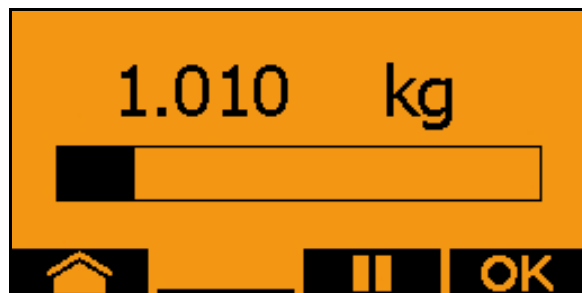


キャリブレーションプロセスを開始します
(キャリブレーション中はキーを押したま
まにする)。



キャリブレーションプロセスを中断し、再び開
始することができます。

→ キャリブレーション中は、
理論上の散布量が表示されます。



OK
が表示されると、キャリブレーションテストを
早期に終了できます：



キャリブレーションテストを終了します。

緑色の表示：

キャリブレーションテストが終了しており、
モータは自動停止します。

9. キーを離します。



10.

キャリブレーション量用の入力メニューに
切り替えます。



11. 収容された量を量ります。



12. 収容した量の値を入力します。

- 収容した量を kg
単位で入力するために、小数点の前に 2 桁の 10 進数の欄が、小数点の後に 3 桁の 10 進数の欄が用意されています。

- 各位は個別に入力します。

12.1 、 10

進数の位を選択します。


-   選択した位は矢印で表示されます。

12.2 **123**

数値入力メニューに切り替えます。

- 下線は、数字入力が可能であることを表します。


12.3 、 10 進値を入力します。

12.4  10 進値を確定します。

12.5 他の 10 進値を入力します。

13. 

入力メニューを終了 (必要に応じて複数回確定します)

- 次が表示されるまで行う : 

14.  収容した量の値を確定します。

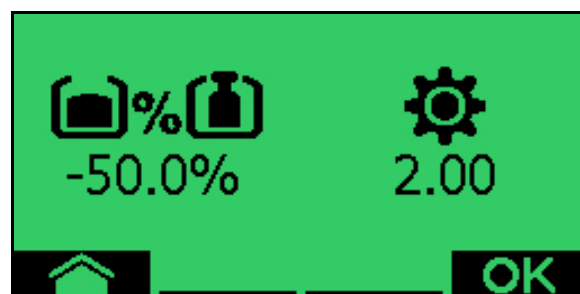
- 新しいキャリブレーション係数が表示されます。

- キャリブレーション量と理論上の量の差を % で表示します。

15. 

キャリブレーションメニューは終了し、開始メニューが表示されます。



キャリブレーションプロセスが終了しています。





13.3 残留分の排出

1. 機械を停止します。
2. ファンを OFF にします。
3. 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。
4. インジェクタのカバーを開けます。
5. 廃棄バッグやトレイをタンク開口部下に固定してください。




6. 、 分割タンク：タンク 01、02 またはその他をキャリブレーション用に出します。

7.  選択を確定します。

8.  計量装置の下フラップが開いており、その下に収容容器が置かれていることを確認してください。



9.  空にする
(キーを押したままにする)



14 マルチファンクションハンドル AUX-N

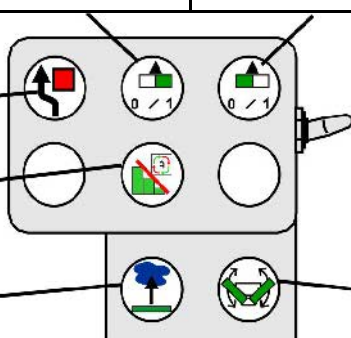


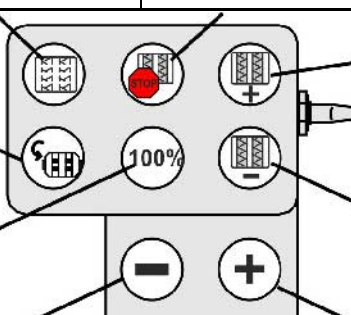
AUX-N - 補助コントロール

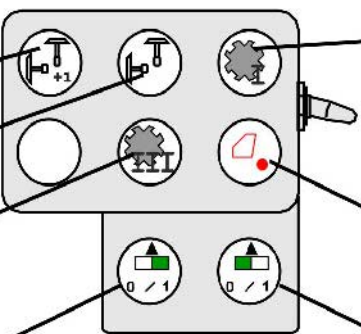
機械コンピュータはAUX-N標準をサポートします。これにより機械の機能をAUX-Nに準拠したマルチファンクションハンドルに割り当てられます。

マルチファンクションハンドル AmaPilot+、WTK および Fendt は標準仕様ではあらかじめ割り当てられています。

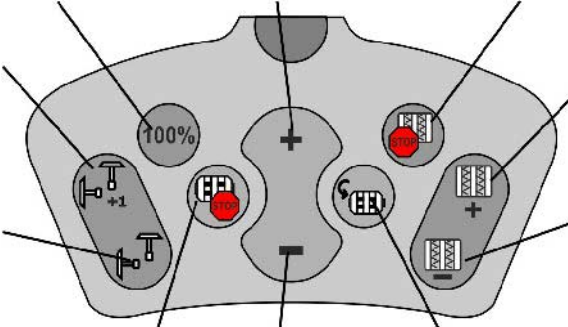
マルチファンクションハンドル WTK の割り当て

左側ブームセクションを ON / OFF		右側ブームセクションを ON / OFF	
トラックマーカ障害物 スイッチ			
セクションコントロール の ON / OFF			
水たまり機能を ON / OFF			サイドアームの折り畳み

インターバルトラムライン		トラムライン停止	
事前計量			トラムラインカウンタ 切り替え
規定量 100%			トラムラインカウンタ カウントを戻す
規定量を減らす		規定量を増やす	

切り替えモードで左右ト ラックマーカを切り替 える		事前選択 ツール 1
トラックマーカ事前選 択		記録モードを ON / OFF
ツール 3 の事前選択		
左側ブームセクションを ON / OFF		右側ブームセクションを ON / OFF

マルチファンクションハンドルFendtの割り当て

規定量を 100% にする		規定量を増やす	トラムライン停止
切り替えモードで左右トラックマーカを切り替える			トラムラインカウンタの切り替え
トラックマーカ事前選択			トラムラインカウンタのカウントを戻す
計量装置の停止 / 開始		規定量を減らす	事前計量

15 マルチファンクションハンドル AmaPilot+

AmaPilot+

を介して、機械の機能を実行できます。

AmaPilot+

は、キーを自由に割り当てられる、AUX-N 操作エレメントです。

標準のキー割り当てが、各 Amazone ISOBUS 機械に予め割り当てられています。

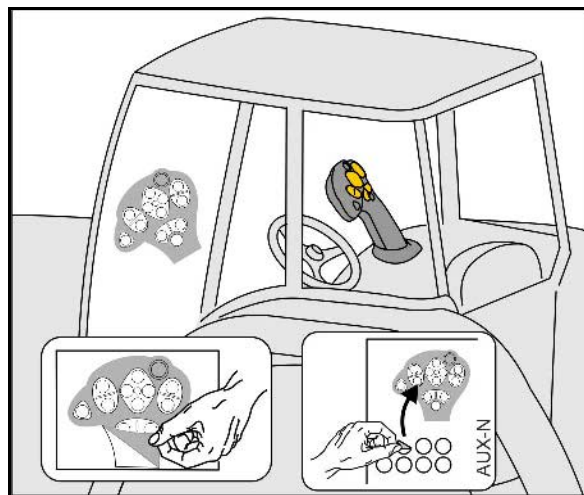
機能は 3

つの階層に分散されており、親指で押して選択できます。

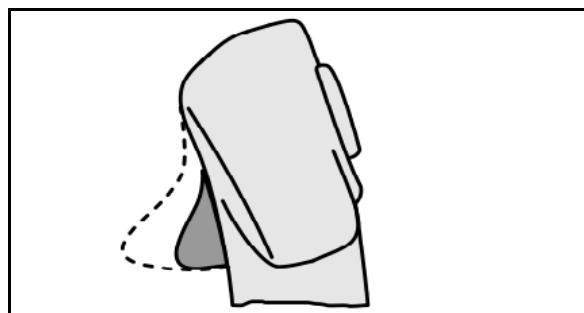
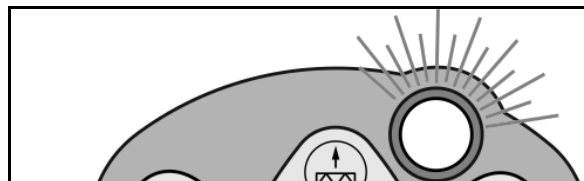
標準階層の他に、2

つの操作階層への切り替えが可能です。

標準割り当てのフォイルをキャビンに貼り付けることができます。自由に選択できるキーの割り当てを、標準割り当ての上に貼り付けることができます。

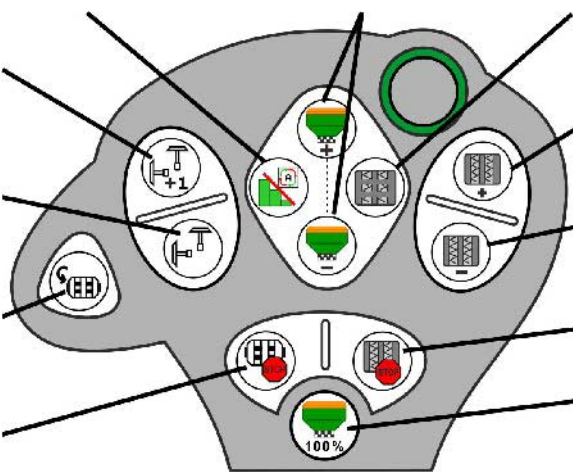


- 標準階層、
点灯キーの表示は緑色。
- 背面のトリガを押さえると階層 2、
点灯キーの表示は黄色。
- 点灯キーを押すと階層 3、
点灯キーの表示は赤色。

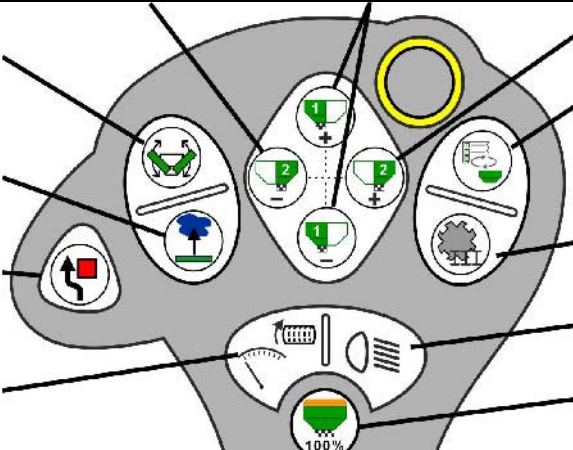


固定割り当て／標準割り当てによる AmaPilot+

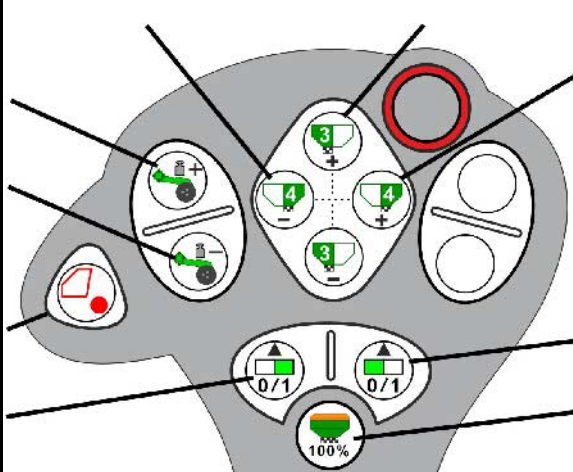
標準階層 緑色

セクションコントロールの切り換え		規定量の増加 / 減少	インターバルトラムライン
え			
切り替えモードで左右トラックマーカを切り替える			トラムラインカウンタ切り替え
トラックマーカ事前選択			トラムラインカウンタカウントを戻す
事前計量			トラムライン停止
計量装置の停止 / 開始			規定量 100%

階層 2 黄色

タンク 2 の規定量を減らす	タンク 1 の規定量を増やす / 減らす	
サイドアームの折り畳み		タンク 2 の規定量を増やす
水たまり機能		調査マルチ機能表示
トラックマーカ障害物スイッチ		ツール 3 の事前選択
圧力 / 回転数の表示		照明
		規定量 100%

階層 3 赤色

タンク 4 の規定量を減らす	タンク 3 の規定量を増やす / 減らす	
コールド圧を増加		タンク 4 の規定量を増やす
コールド圧を減少		右側ブームセクションを ON / OFF
圃場境界の記録モード		規定量 100%
左側ブームセクションを ON / OFF		

16 故障

16.1 操作端末の表示

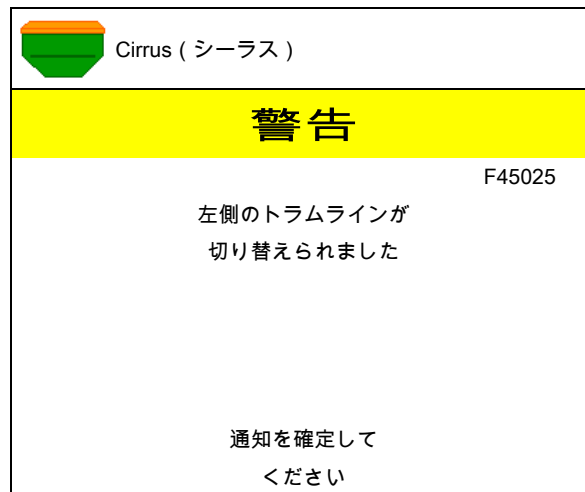
通知は以下の形で表示されます。

- 注記
- 警告
- アラーム

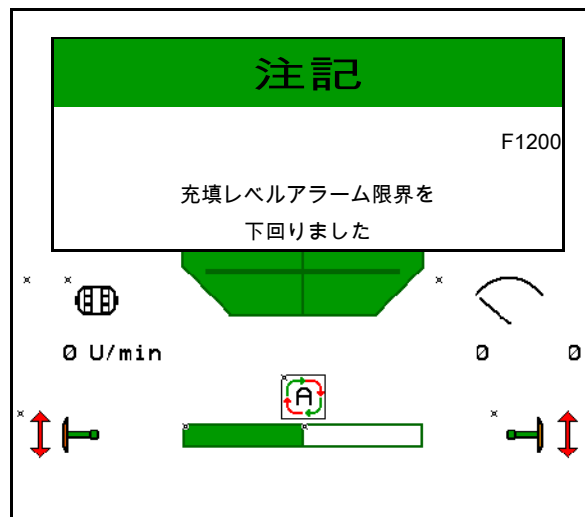
以下の内容が表示されます。

- エラー番号
- テキストメッセージ
- 場合によっては該当するメニューの記号

警告：



注記:



16.2 故障表

番号	種類	原因	解決
F45000	警告	片側スイッチのモータを制御できません	システムに障害物がないか点検し、障害物を排除 モータを診断メニューで動かすか、モータを交換
F45001	警告	片側スイッチのモータを制御できません	システムに障害物がないか点検し、障害物を排除します。 モータを診断メニューで動かすか、モータを交換
F45002	警告	電動式片側スイッチのセンサーが故障またはセンサーの設定エラー、あるいはケーブル断線	片側スイッチを動かし、診断メニューでセンサーを点検し、必要に応じて調整し直すか、交換する
F45003	警告	電動式片側スイッチのセンサーが故障しているか、設定が間違っている、あるいはケーブル断線	片側スイッチを動かし、診断メニューでセンサーを点検し、必要に応じて調整し直すか、交換する
F45004	警告	圧力センサの故障またはケーブル断線	診断メニューで圧力センサーの電圧を点検します。値は 0.5V より大きくなければなりません。配線を確認し、必要に応じて圧力センサを交換
F45005	警告	圧力センサの故障またはケーブル断線	診断メニューで圧力センサーの電圧を点検します。値は 0.5V より大きくなければなりません。配線を確認し、必要に応じて圧力センサを交換
F45007	注記	充填レベルが低すぎる 圧力センサの故障またはケーブル断線	充填レベルを点検、センサーを診断メニューで点検、ワイヤーハーネスを点検
F45008	注記	計量装置の回転速度を落とせません	速度を上げる 再キャリブレーション 散布量の調節
F45009	注記	計量装置の回転速度を上げられない	低速走行 再キャリブレーション 散布量の調節
F45010	注記	停止キーが選択されました	停止キーを無効にします
F45011	注記	計量装置の停止を選択	計量装置の停止を無効化
F45012	警告	フラッププロセスに 3 分以上かかっている	フラッププロセスを再スタート
F45013	注記	機械のセットアップで 100 m あたりのインパルス数がゼロになっている	100 m あたりインパルスを入力または走行で検出
F45014	注記	ユーザーが無効な値を入力しました	ユーザーはより大きい値を入力しなければなりません

F45015	警告	回転数が 200 min ⁻¹ 未満、センサーの故障、ケーブル断線	回転数の点検、センサーを診断メニューで 確認、ワイヤーハーネスを確認
F45016	警告	設定エラー、ベーシック / HSS コンピュータ間でのケーブル断線、片側ス イッチコンピュータの故障	設定を点検する、ワイヤハーネスを点検す る、片側スイッチコンピュータを交換する
F45017	注記	指定された最小圧力を下回ります	分離用ファンのファン回転数を増加 必要に応じて最小値を下げる 診断メニューを呼び出します (センサの故 障など)
F45018	注記	指定された最大圧力を超過します	ファン回転数を最小化する 必要に応じて最大圧力を上げる 診断メニューを呼び出す (センサーの故障 など)
F45019	警告	機械の作業位置センサが故障しています	ケーブルハーネスの断線または作業位置セ ンサーの故障
F45020	警告	ユーザーがサポートされていないトラムラ インリズムを選択	機械の設定を調整またはこの機械に有効な リズムを選択
F45021	注記	キャリブレーションメニューとジョブメニ ューでの規定量に相違	キャリブレーションメニューを呼び出して 新しいキャリブレーション係数を特定する か、入力キーで確定してエラーメッセージ を無視する (散布量が正しくない可能性が あります！)
F45022	注記	ISOBUS ファイルサーバーを起動していないので、 設定のエクスポートができません。	ISOBUS ファイルサーバーを起動し、エクスポート をもう一度行います。
F45023	注記	ISOBUS ファイルサーバーを起動していないので、 設定のインポートができません	ISOBUS ファイルサーバーを起動し、エクスポート をもう一度行います。
F45024	注記	端末でユーザーによってセクションコント ロールが無効化	ユーザーは機械の他の運転モードを選択し ます。意図に反して無効化された場合には 、GPS 信号の受信状態が悪くないかなど、ユーザ ーは端末で原因を点検しなければなりません
F45025	アラーム	ISOBUS の作業位置が現在利用できなくなっていま す。	ユーザーはトラクターの TECU (トラクター制御装置) 設定を点検 しなければなりません。
F45026	注記	ユーザーはセクションコントロールを有効 にしようとしており、指定の必要条件のい ずれかが満たされていません。	セクションコントロールモードを有効にす るには、指定されているすべての条件を満 たす必要があります。

故障

F45027	注記	ユーザーは規定散布量を大きく変更しており、場合によっては別の計量ローラーへの切り替えが必要	十分な速度域を得るには、確定するか、計量ローラーを変更します。
F45028	注記	ユーザーはタンク内の残量を設定し、現在、残量は 0.0 kg になっています。	タンクを充填管理または製品メニューで充填します。あるいは充填レベルセンサーに切り替える
F45029	警告	制御装置で重大なハードウェアエラーが発生しました。	この警告が繰り返される場合、ディーラーに連絡
F45030	警告	機械的な故障、センサの故障、あるいはケーブル断線	トラムラインギャップの機構を点検するか、診断メニューを呼び出す
F45031	警告	機械的な故障、センサの故障、あるいはケーブル断線	トラムラインギャップの機構を点検するか、診断メニューを呼び出す
F45032	注記	公道走行が検知され、ファンが OFF になっていません。	ファンを OFF にしてください。
F45033	警告	機械的な故障、センサの故障、あるいはケーブル断線	トラムラインギャップの機構を点検するか、診断メニューを呼び出す
F45034	警告	トラムラインモータの機械的故障またはケーブル断線	トラムラインギャップの機構を点検するか、診断メニューを呼び出す
F45035	警告	トラムラインモータの機械的故障またはケーブル断線	トラムラインギャップの機構を点検するか、診断メニューを呼び出す
F45036	警告	トラムラインモータの機械的故障またはケーブル断線	トラムラインギャップの機構を点検するか、診断メニューを呼び出す
F45037	注記	充填レベルが低いか、センサーが故障、あるいはケーブル断線	充填レベルを点検、センサーを診断メニューで点検、ワイヤーハーネスを点検
F45038	警告	機械的な故障、センサの故障、あるいはケーブル断線	トラムラインギャップの機構を点検するか、診断メニューを呼び出す
F45039	注記	ユーザーが設定したタンク内の残量に達しました。	タンクの補充
F45040	注記	ISOBUS の速度ソースが現在利用できなくなっています。	ユーザーはトラクターの TECU (トラクター制御装置) 設定を点検しなければなりません。
F45041	アラーム	ユーザーが ISOBUS ショートカットボタンを押し、機械がセーフモードに移行	機械を操作するために、ISOBUS ショートカットを再び無効化
F45042	アラーム	ユーザーが ISOBUS ショートカットボタンを許可	機械が再び有効になるのをユーザーは確定しなければなりません
F45043	警告	機械的な故障、センサの故障、あるいはケーブル断線	トラムラインギャップの機構を点検するか、診断メニューを呼び出す
F45044	アラーム	タンク交換メニューでユーザーが設定した残量に達しており、タンクを交換します。	タンク交換を無効化

F45045	注記	ファンが設定された許容誤差範囲外で稼働	許容誤差範囲を変更、センサーを点検、油圧システムを点検
F45046	注記	ユーザーはシミュレート速度に切り替え、センサー（機械）が速度を検知	センサー（機械）の故障を取り除くか、あるいはシミュレート速度で作業を続けます。このために、必要に応じて故障したセンサー（機械）をワイヤーハーネスから取り除く必要があります。
F45047	警告	計量モータの機械的故障またはケーブル断線	診断メニューを呼び出す、モータを制御、回転インパルスを点検
F45048	警告	計量モータの機械的故障またはケーブル断線	診断メニューを呼び出す、モータを制御、回転インパルスを点検
F45049	警告	計量フラップが開いている、センサーが故障、ケーブル断線	計量キャップを閉じる、センサーを交換する、ワイヤーハーネスを点検する（VAからの古い計量ユニットでの場合のみ）
F45050	注記	ユーザーが設定したタンク内の残量に達しました。	タンクの補充
F45051	注記	ユーザーが設定したタンク内の残量に達しました。	タンクの補充
F45052	警告	キャリブレーションフラップのセンサーがあり、機械はキャリブレーションフラップを開いて計量しなければなりません。	キャリブレーションフラップを閉じる
F45053	注記	キャリブレーションフラップのセンサーがあり、機械はキャリブレーションフラップを閉じた状態でキャリブレートしなければなりません	キャリブレーションフラップを開く
F45054	注記	ジョブコンピュータに速度とファン回転数があります。続行するには機械を停止し、ファンを OFF にしなければなりません	機械を停止し、ファンを停止する
F45055	注記	設定のエクスポートができません	エクスポートのターゲット/ソースを調整
F45056	注記	設定のインポートができません	インポートのターゲット/ソースを調整
F45057	注記	現在選択されている設定は正しくなく、保存されませんでした。	設定を確認
F45058	注記	機械はサブシステムで古いソフトウェアバージョンを検知しました。	サブシステムのソフトウェアを点検し、必要に応じてアップデートを実行
F45064	注記	セクションコントロールは端末で無効化されました	セクションコントロールを端末で有効化するか、端末の設定を確認
F45066	注記	計量システムが性能限度に到達	速度を増加/減少および/または規定量を調整します。 速度計算が正しくない (100 mあたりインパルスを点検)

故障

F45068	注記	使用者が設定のエクスポートを選択した	
F45069	注記	使用者が設定のインポートを選択した	
F45070	注記	ユーザーはタンクに変更された製品を割り当てました。製品の設定を確認しなければなりません。	
F45072	注記	ユーザーは、再起動が必要になる変更を機械で行いました。	
F45073	警告	ジョブコンピュータが 12V 電子システムまたは 12V 負荷で電圧不足を検知	基本装備のバッテリー接続を確認、ケーブル断線/ケーブルが押しつぶされている可能性あり、電圧を診断メニューで確認
F45074	注記	キャリブレーションフラップオプションをセットアップで有効にしており、機械の最新のステータスではキャリブレーションフラップを閉じている必要がある	キャリブレーションフラップを閉じる
F45075	注記	ユーザーが設定したローラーと散布量は最適ではなく、おそらくキャリブレーション係数が変化しています。計量モータは要求された回転数を維持できない	別の計量ローラーを使用、 あるいは散布量を調節、 あるいはキャリブレーション係数を 1.00 にリセット
F45076	警告	設定にエラー、ベーシック / 油圧システムコンピュータ間での配線断線、油圧システムコンピュータの故障	設定を点検する、ワイヤハーネスを点検する、油圧システムコンピュータを交換する
F45077	注記	計量装置の回転速度を落とせません	走行速度を上げます 再キャリブレーション 散布量を調整します
F45078	注記	計量装置の回転速度を上げられない	走行速度を落とします 再キャリブレーション 散布量を調整します
F45079	注記	指摘された番号の計量システムが性能限度に到達	速度を増加/減少および/または規定量を調整します。 速度計算が正しくありません (100m あたりのインパルスを確認します)
F45080	注記	指摘されたファンが、設定された許容誤差範囲外で稼働	許容誤差範囲を変更、センサーを点検、油圧システムを点検
F45081	注記	ユーザーによって設定されたタンク交換が無効	有効なタンクを選択します
F45082	注記	ユーザーが設定したタンク内の残量に達しました。	タンクの補充
F45083	注記	ユーザーが設定したタンク内の残量に達しました。	タンクの補充

F45084	警告	設定エラー、2 台のベースコンピュータ間のケーブル断線 、ベースコンピュータの故障	設定を点検する、ケーブルハーネスを点検 する、ベースコンピュータを交換する
F45085	注記	ユーザーによって手動で最適化された ON/OFF 時間は、直ちに加算 / 減算されて、AutoPo int (オートポイント) によって時間が検出 されます。	--
F45086	警告	計量モータの機械的故障またはケーブル断 線	診断メニューを呼び出す、モータを制御、 回転インパルスを点検
F45087	警告	計量モータの機械的故障またはケーブル断 線	診断メニューを呼び出す、モータを制御、 回転インパルスを点検
F45088	警告	いくつかのパラメータをインポートする際 にエラーが生じました。	インポート後に、セットアップ / 製品メニ ュー / ユーザーメニューに関する、機械の 全設定を点検します。
F45089	警告	片側スイッチ作動時に過度な電流が発生し 、自己保存のために強制シャットダウンが 行われました。	システムを妨害しているものがないか点検 して、妨害を排除し、必要ならモーターの 調整を行います。モータを診断メニューで 動かすか、モータを交換します
F45090	警告	片側スイッチ作動時に過度な電流が発生し 、自己保存のために強制シャットダウンが 行われました。	システムを妨害しているものがないか点検 して、妨害を排除し、必要ならモーターの 調整を行います。モータを診断メニューで 動かすか、モータを交換します
F46800	注記	計量回転数が高すぎます。走行速度を落と してください！	走行速度を落とす 再キャリブレート 散布量を調節
F46801	注記	指定された最小圧力を下回ります	分離用ファンのファン回転数を増加 必要に応じて最小値を下げる 診断メニューを呼び出します (センサの故 障など)
F46802	注記	指定された最大圧力を超過します	ファン回転数を最小化する 必要に応じて最大圧力を上げる 診断メニューを呼び出す (センサーの故障 など)
F46803	注記	トラムライン停止がまだ有効	停止キーを無効にします
F46804	注記	計量装置停止がまだ有効	計量装置の停止を無効化
F46806	注記	計量システムが性能限度に到達	速度を増加/減少および/または規定量を調 整します。 速度計算が正しくない (100 mあたりインパルスを点検)

故障

F46807	注記	計量回転数が低すぎます。走行速度を上げてください！	速度を上げる 再キャリブレーション 散布量の調節
F46808	注記	ファンが設定された許容誤差範囲外で稼働	許容誤差範囲を変更、センサーを点検、油圧システムを点検
F46809	注記	ユーザーが設定したタンク内の残量に達しました。	タンクの補充
F46810	注記	タンク交換メニューでユーザーが設定した残量に達しており、タンクを交換します。	タンク交換を無効化
F46811	注記	ユーザーが選択した速度ソースは利用できなくなっており、有効な他のソースに自動的に切り替えられました。	一次ソースの故障の原因を確認します。
F46812	注記	機械は公道走行を検知し、セーフモードに切り替わります。	播種モードに変更する必要があると、機械はすぐにロック解除しなければなりません。
F46813	注記	ユーザーが設定したタンク内の残量に達しました。	タンクの補充
F46814	注記	ユーザーが設定したタンク内の残量に達しました。	タンクの補充
F46815	注記	GPS 記録モードがユーザーにより有効化されました。	GPS 記録モードをもう一度操作して終了
F46816	注記	セクションコントロールは端末で無効化されました	セクションコントロールを端末で有効化するか、端末の設定を確認
F46817	注記	オートポイントシステムが新しいスイッチ ON 時間を検出し、オートポイント注記がユーザーによって有効化されています	オートポイント注記を無効化するか、ISOBUS 端末で新しい時間を手動変更します。
F46818	注記	オートポイントシステムが新しいスイッチ OFF 時間を検出し、オートポイント注記がユーザーによって有効化されています	オートポイント注記を無効化するか、ISOBUS 端末で新しい時間を手動変更します。

16.3 端末でのアラーム通知なしの機能故障

操作端末で表示されない機能障害が発生する場合には、トラクターにおいて ISOBUS ソケットのブレーカを確認してください。

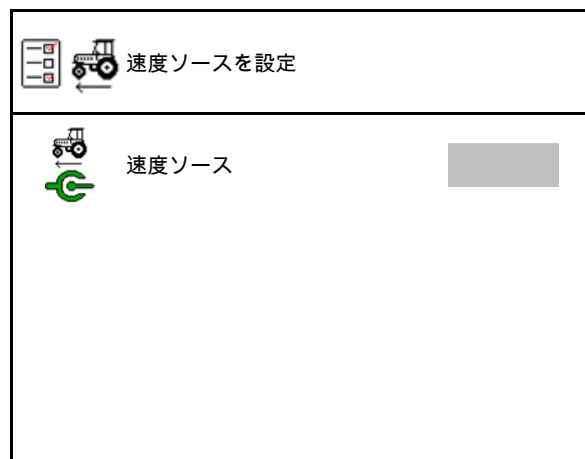
16.4 ISO バスからの速度信号の欠落

速度信号のソースとして、機械設定メニューでシミュレートした速度を入力できます。

これにより速度信号なしで機械を使用できます。

スクリーンショットの作成方法

1. シミュレートされた速度を入力します。
2. 使用中は、入力されたシミュレーション速度を守ってください。





AMAZONEN-WERKE

H. DREYER SE & Co. KG

Postfach 51
D-49202 Hasbergen-Gaste
Germany

Tel.: + 49 (0) 5405 501-0
e-mail: amazone@amazone.de
<http://www.amazone.de>
