

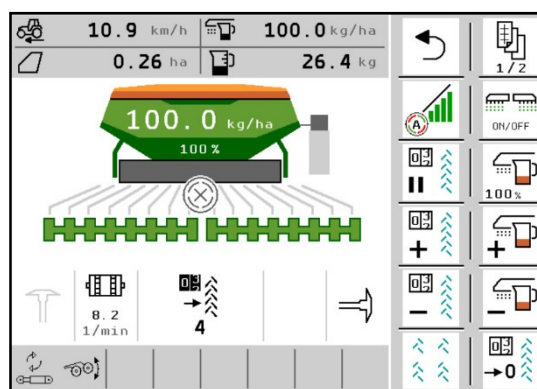
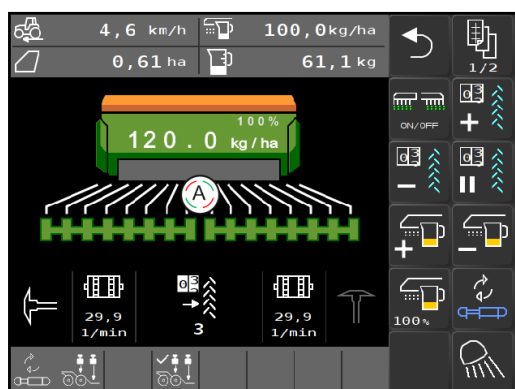
取扱説明書

AMAZONE

ソフトウェア ISOBUS

シードドリル

Cataya (カタヤ) / Centaya (センタヤ) / Avant (アバント)
02



MG5368
BAG0145.19 01.24
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、大切
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 *Rud. Sack.*
、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。

担当の AMAZONE 代理店にご注文ください。

本取扱説明書についてのデータ

文書番号： MG4122 MG5368
編集日： 01.24

© Copyright AMAZONEN-WERKE H. DREYER SE & Co. KG, 2024

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 SE & Co. KG の豊富な高品質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	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	1.3 使用している記号	7
2	一般的な安全上の注意事項	8
2.1	2.1 安全に関する記号の意味	8
3	製品の説明	9
3.1	ソフトウェアバージョン	9
3.2	ISOBUS ソフトウェアの階層	10
3.3	圃場／設定メニュー	12
4	圃場メニュー	13
4.1	作業メニュー	14
4.1.1	端末の表示	15
4.1.2	規定状態からの逸脱	16
4.1.3	道路走行	16
4.1.4	セクションコントロールのミニビュー	17
4.1.5	機械の ON/OFF	18
4.1.6	事前計量	19
4.1.7	事前停止	19
4.1.8	セクションコントロール	20
4.1.9	油圧機能の事前選択	21
4.1.10	規定量の変更	22
4.1.11	トラムラインスイッチ	23
4.1.12	ブームセクション切り替え（オプション）	25
4.1.13	作業灯	25
4.1.14	水たまり機能	26
4.1.15	圃場境界線を記録するための GPS 記録モード	26
4.1.16	使用時の手順	27
4.2	キャリブレーションメニュー	28
4.3	充填メニュー	32
4.4	排出メニュー	33
4.5	ドキュメントメニュー	34
5	ツインターミナル 3	35
5.1	製品の説明	35
5.2	計量システムのキャリブレーション	37
5.3	残留分の排出	39
6	マルチファンクションハンドル AUX-N	40
7	マルチファンクションハンドル AmaPilot+	41
8	設定	43
8.1	機械	44
8.1.1	トラムライン	45
8.1.2	計量装置	47
8.1.3	作業位置センサー	49
8.1.4	ファン	50
8.1.5	コールド圧	51
8.1.6	速度	52
8.1.7	ジオメトリ	54

8.1.8	タンク選択	56
8.1.9	Bluetooth機器を接続	57
8.2	プロフィール	58
8.2.1	ISOBUS の設定	59
8.2.2	マルチファンクション表示の設定	60
8.2.3	自由なキー割り当ての設定	60
8.2.4	スタートアップランプを設定	61
8.3	情報	62
8.4	製品	63
8.4.1	計量容量の選択	65
8.4.2	セクションコントロール用のスイッチ ON 時間、スイッチ OFF 時間を入力	66
8.4.3	セクションコントロール用の切り替え時間を最適化	68
9	故障	69
9.1	アラーム／警告および注記	69
9.2	ISOBUS からの速度信号の欠落	70
9.3	障害表	71

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 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 に対する機械の反応
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 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

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 シードドリルで使用します：

- Cataya (カタヤ)
- Centaya (センタヤ)
- Avant (アバント) 02

10.9 作業中

- 作業データがすべて作業メニューに表示されます。
- 機械は作業メニューで操作されます。
- 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。

3.1 ソフトウェアバージョン

本取扱説明書は、次のソフトウェアバージョン以降で有効です：

NW257-H / NW386

インストールされたどのソフトウェアも最新の
ものでなければなりません。

そうでないと

- 作業ができません
- 代理店と連絡を取ってください

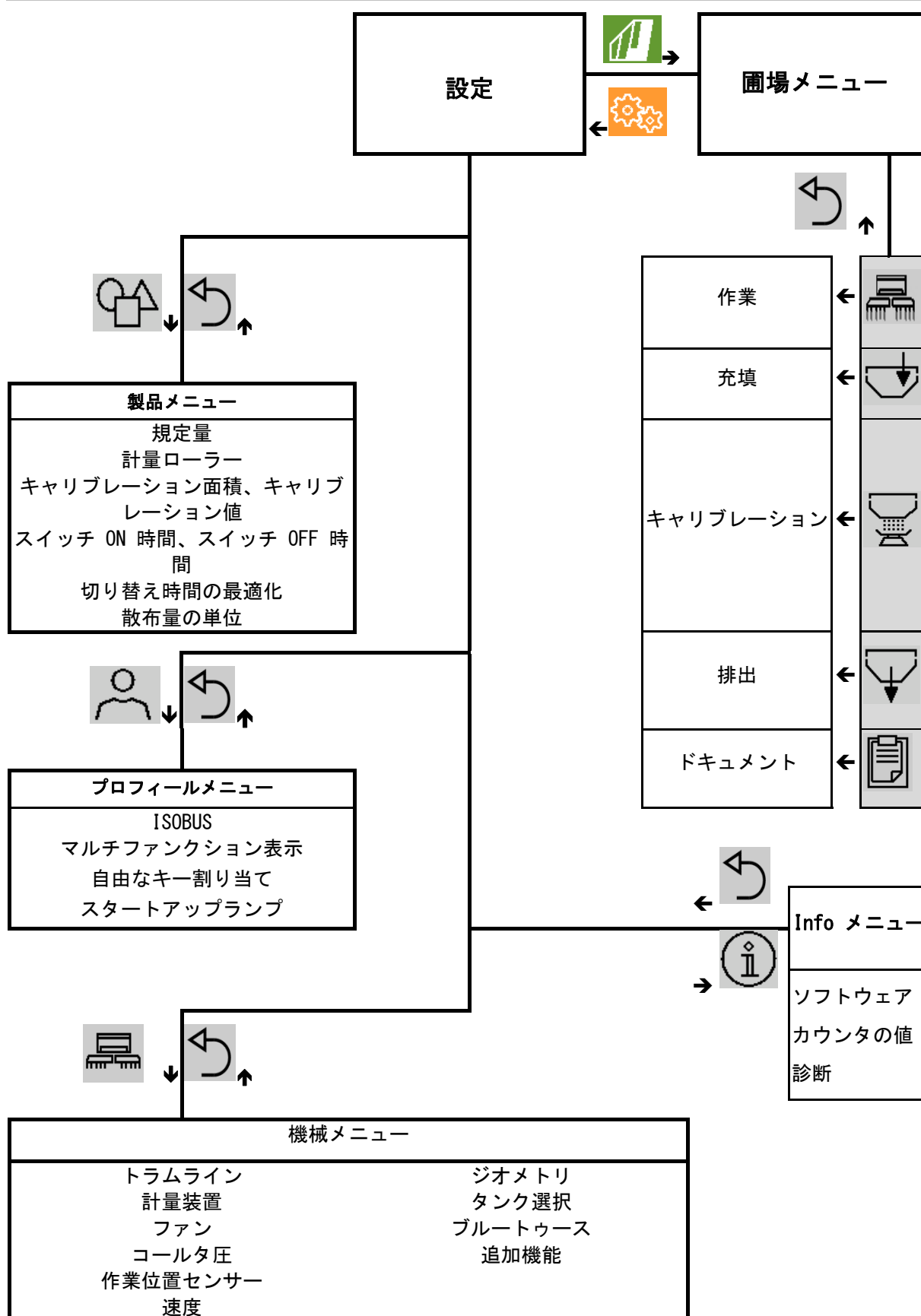


次のソフトウェアバージョンには互換性があり
ません。

ツインターミナル

F45064

3.2 ISOBUS ソフトウェアの階層





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 圃場／設定メニュー

端末を ON にすると、圃場メニューがアクティブになります。



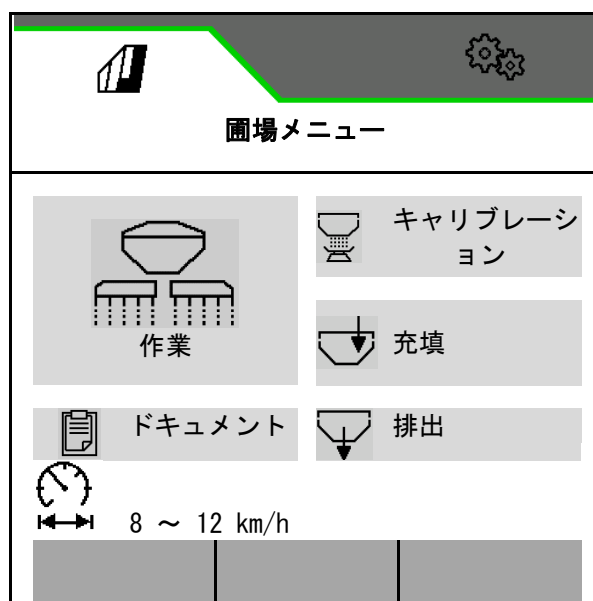
圃場メニューに切り替え



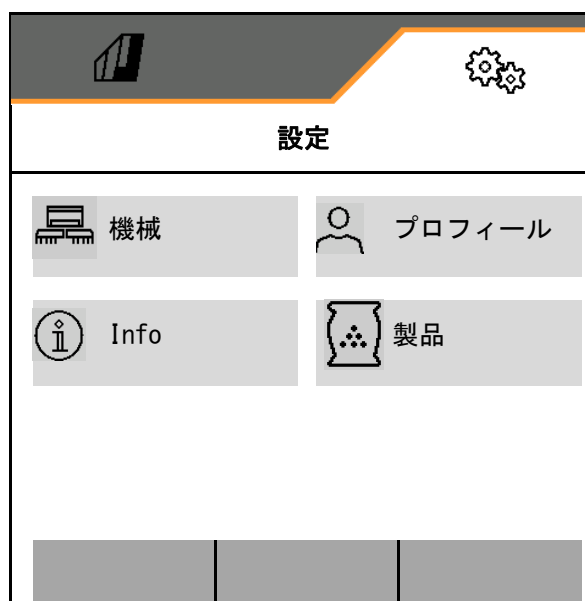
設定メニューに切り替え

→ 選択されたシンボルがカラー表示されます。

機械を使用するための圃場メニュー：



設定および管理するための設定メニュー：



4 圃場メニュー

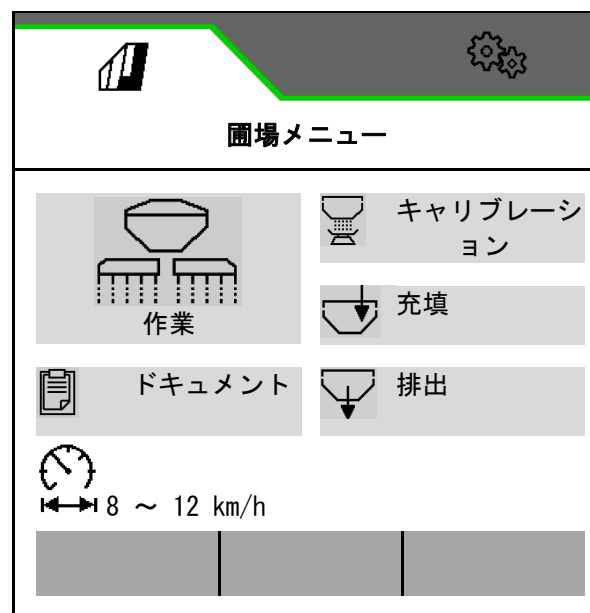
- 作業メニュー
圃場での機械操作
- 充填メニュー
- キャリブレーションメニュー
播種前に規定量をチェックするために
- 排出メニュー
- ドキュメントメニュー



現在の設定で考えられうる走行速度の範囲



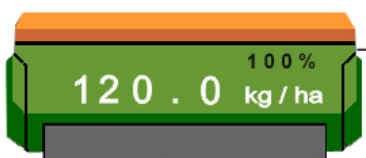
















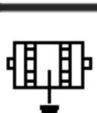



ディスプレイを日中表示から夜間表示に、またはその逆に切り替えます。



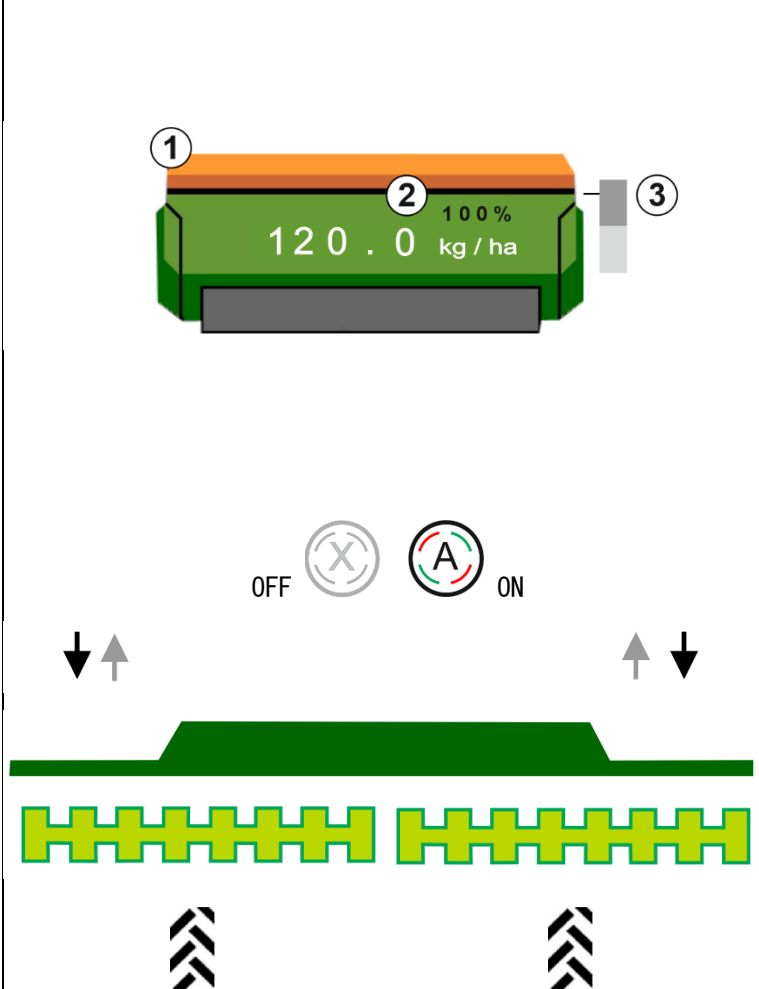

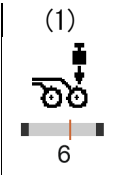
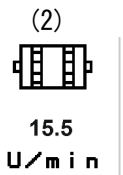
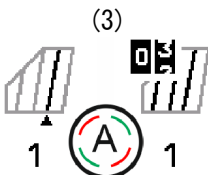
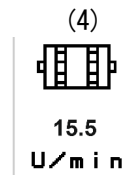
4.1 作業メニュー

播種前に

- 製品データを入力し、
- キャリブレーションを実行します。

表示エリア		操作エリア			
		ページ 1		ページ 2	
<div>0.0 km/h 150.0 kg/ha</div> <div>2.9 ha 347.7 kg</div> <div>  <div>100%</div> <div>120.0 kg/ha</div> </div> <div>  </div> <div>  <div>15.5 U/min</div>  <div>1 A</div>  <div>1</div>  <div>15.5 U/min</div> </div>		<div>←</div> <div>1 / 2</div>		<div>←</div> <div>2 / 2</div>	
		 <div>ON/OFF</div>			
		 <div>100%</div>			
					
					
					

4.1.1 端末の表示

		マルチファンクション表示の 4 つの欄
		<p>(1) タンク 複数のタンクを管理できます。 アクティブでないタンクは、灰色で表示されています：</p>  <p>(2) 現在の散布量 (kg/ha および % で)</p> <p>(3) 充填レベル</p> <p>→ セクションコントロールの ON / OFF</p> <p>→ 機械は上昇／下降</p> <p>→ 運転準備の表示</p> <p>→ 播種の表示</p> <p>→ トラムラインの作成</p>
<p>(1) </p> <p>(2) </p> <p>(3) </p> <p>(4) </p>		<p>(1) コールタ圧</p> <p>(2) 計量装置 1 左</p> <p>(3) トラムラインスイッチ</p> <p>(4) 計量装置 2 右</p>

圃場メニュー

(1)	(2)	(3)	(4)	(5)	(6)	(7)	(1) トラックマーカークの位置 左
							(2) 油圧による事前選択機能 有効
							(3) 選択された、油圧による事前選択機能
							(4) コールタ圧での種子量増加
							(5) 作業灯 ON
							(6) インターパルトラムライン ON
							(7) トラックマーカークの位置 右



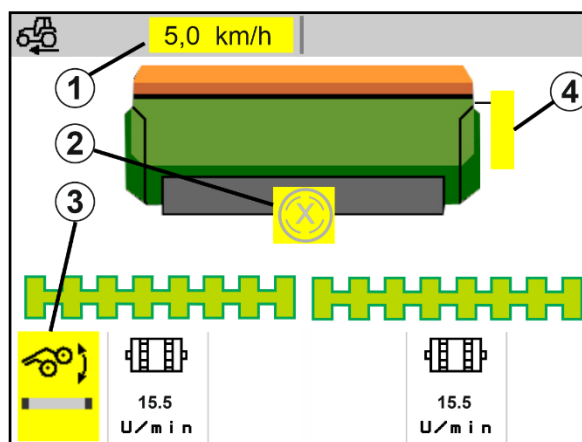
作業メニューで操作エリアをめくります。

4.1.2 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。

- (1) シミュレートした速度が有効 / 情報源がない
- (2) 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。
- (3) コールタ上昇時のコールタ圧
- (4) 種子用タンクが空

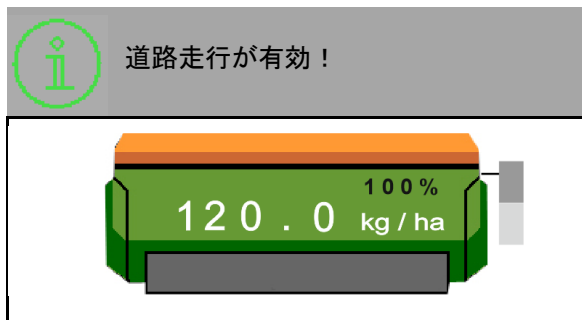


4.1.3 道路走行

走行速度が 20km を越えると、機械が道路走行モードになります。

計量を開始することができません。

停止した状態で機械を ON にすると、道路走行モードは非アクティブになります。

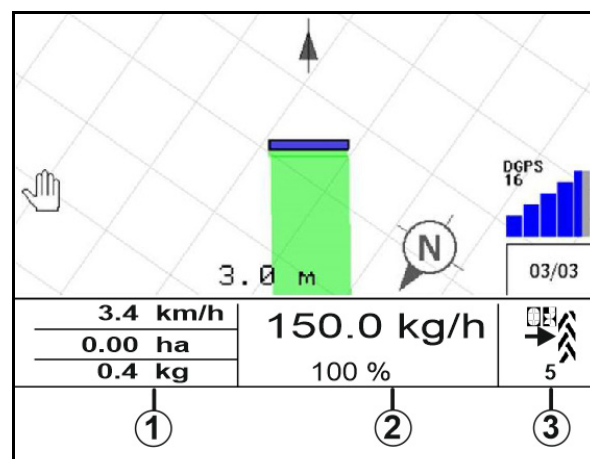


4.1.4 セクションコントロールのミニビュー

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) マルチファンクション表示
- (2) 規定量
- (3) 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。

4.1.5 機械の ON/OFF



機械の ON/OFF

播種を始める前に機械を ON にします。

- 機械が作業位置になっていると、発進の際に播種が始まります。
- 播種は、作業位置で走行している間に中断できます。
- 播種は、走行中に継続できます。

- 機械は OFF

- 機械は ON

- 作業位置

→ 播種の準備完了

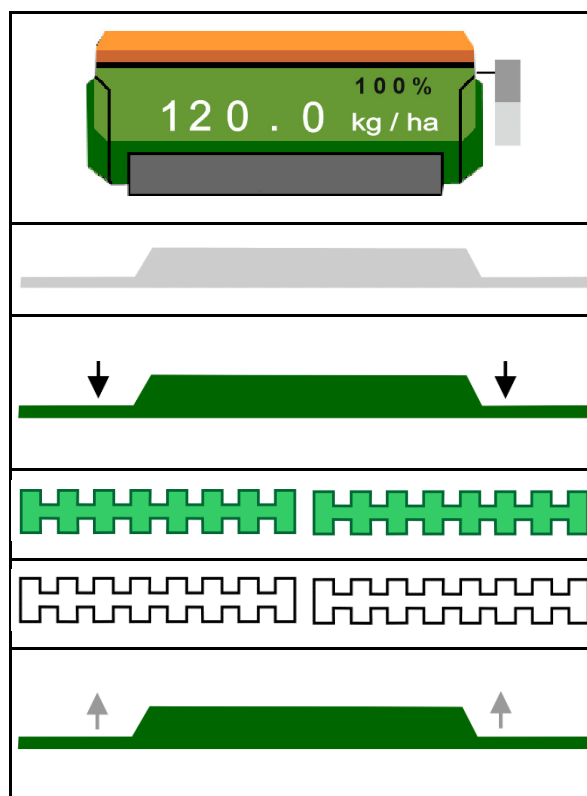
→ 走行速度での播種

→ 播種なし

- 機械は ON

- 作業位置にありません

→ 枕地



枕地後に機械を使用する際は、計量が自動的に始まります。



（作業位置にして圃場で操車する際など）レーダーセンサー前のわずかな動作が計量装置を始動させるので、計量を OFF にできるのは便利な機能といえます。

4.1.6 事前計量

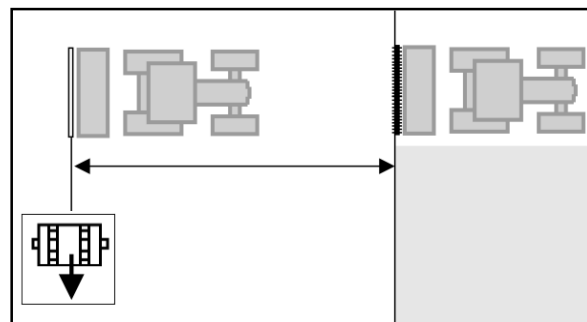


圃場の始まりでの事前計量

事前計量により、圃場の始まりに合わせて種子を用意できます。こうして、圃場の始まりで未播種のエリアが生じるのを防ぎます。



事前計量時間が経過した後に圃場に達すると、事前計量が始まります。



その時間を知っている必要があります。

機械メニュー／計量装置を参照



機械は ON になっていなければなりません。

4.1.7 事前停止

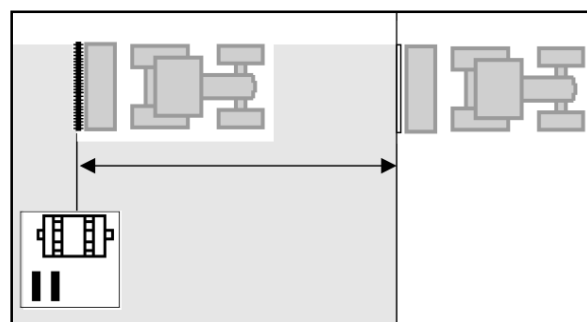


圃場の終わりでの事前停止

事前停止により、圃場の終わりに合わせて播種を停止できます。



事前停止時間が経過した後に、圃場の終わりに達すると、事前停止が始まります。



その時間を知っている必要があります。

機械メニュー／計量装置を参照

4.1.8 セクションコントロール



機械のセクションコントロールの ON/OFF



セクションコントロールのための条件：

- 端末がセクションコントロールを備えていなければなりません。
- セクションコントロールが、端末を介して ON にされています（AmaTron 4 では必要ありません）。
- 機械に問題がありません。

→ 機械が作業位置で ON になっていると、発進の際に播種が始まります。



1. セクションコントロールを ON にします。



2. 機械を ON にします。

→ 機械が作業位置で ON になっていると、発進の際に播種が始まります。

セクションコントロール ON。

→ セクションコントロールの条件が、全て満たされています。

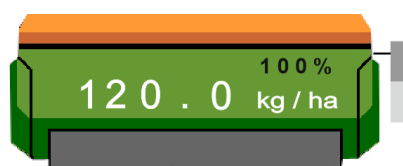
セクションコントロール OFF。

→ 端末でセクションコントロールにログインしました。

→ セクションコントロールの条件が満たされていません。

セクションコントロールが手動で無効にされました：


→ 播種バーが赤色：播種が中断されました。

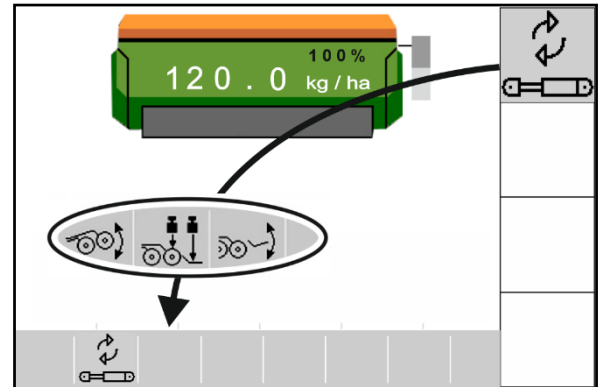


4.1.9 油圧機能の事前選択







油圧機能の事前選択

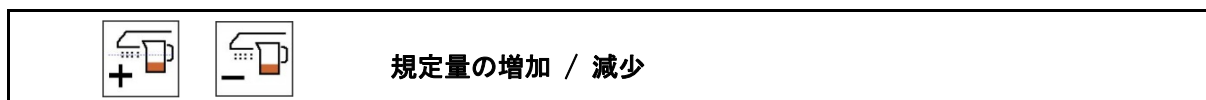
1.  油圧機能を事前選択します。
→ 油圧事前選択機能は、作業メニューの下部に表示されます。
2. トラクター制御装置 緑色 を操作します。
→ 事前選択された油圧機能を実行します。



機械の装備に応じて、次の油圧機能を操作端末で事前選択できます。

-  コールタ圧またはハロー圧力がある/ない状態で作業。コイルタ圧が設定された切り替え点に達すると、種子量が自動的に増加します。
-  コールタの上昇／使用。
-  精密ハローの上昇／使用。
-  折り畳みと展開

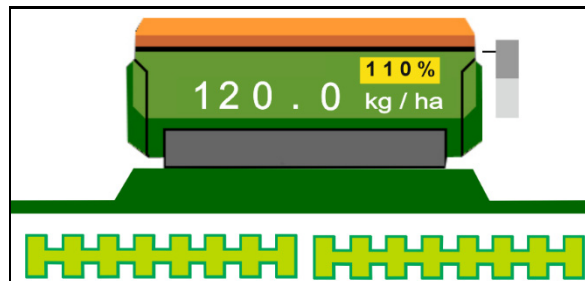
4.1.10 規定量の変更






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、以下の形で作業メニューに表示されます：

- kg/ha の単位で
- パーセント表示（イエローマークで）



- 
 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）。

4.1.11 ترامラインスイッチ

		ترامラインカウンタを戻す ترامラインカウンタを進める
	ترامラインカウンタを初期値 1 に戻す	

- (1) ترامライン表示が作成されます
 ترامラインは、 ترامラインリズムに従って作成されます。

- (2) ترامラインカウンタの表示

- o ترامラインカウンタは、圃場走行をカウントします。
- o 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。
- o 初めて圃場を走行する際は、 ترامラインが正しいトラックに作成されるように、 ترامラインカウンタは 1 になっていなければなりません。



必要に応じて ترامラインを 1 にセットします。





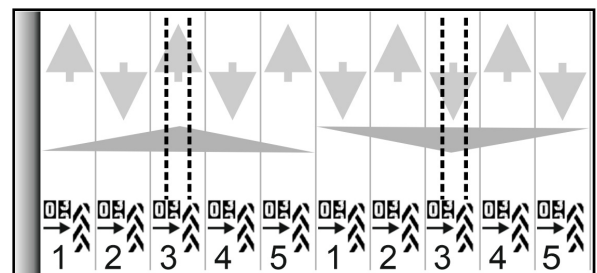
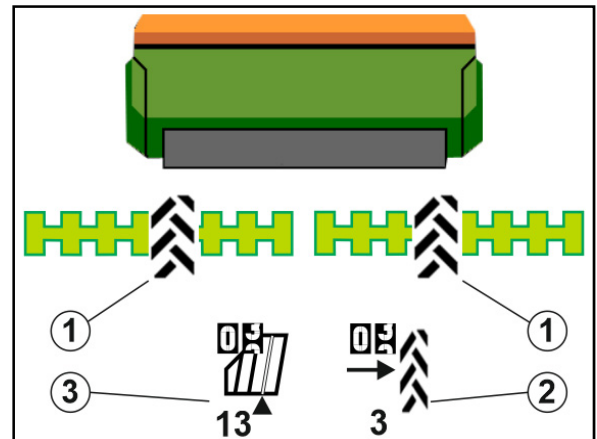
- o +、- 機械の上昇によって意図しない切り替えが行われた場合、 ترامライン数はいつでも修正できます。
- o カウントリズムが繰り返されると、 ترامラインカウンタは再び 1 から開始されます。

- (3) GPS トラックカウンターの表示

トラックカウンターは、圃場上の走行をカウントします



(GPS に基づく ISOBUS ترامラインのみ)

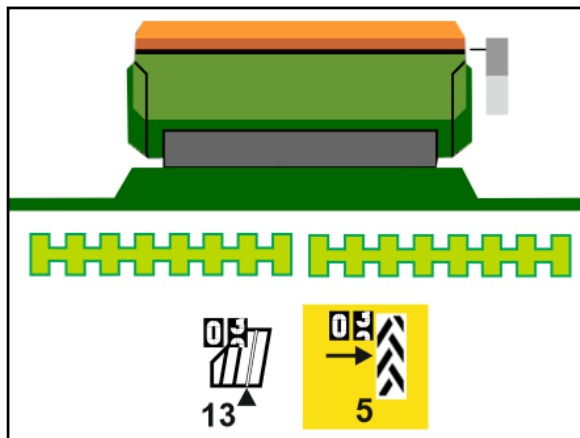
- o  ترامラインの情報は、 ISOBUS 経由で送信されます。
- o  ترامラインの情報は、送信されません。






トラムラインカウンタの切り替えの中断

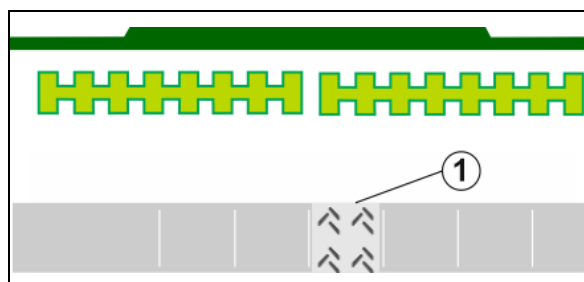
1. 
 トラムラインカウンタを一時停止します。
 トラムラインカウンタの切り替えが中断されています。
 → トラックカウンターの表示が黄色にマークされている。
2. 
 トラムラインカウンタ一時停止の解除。



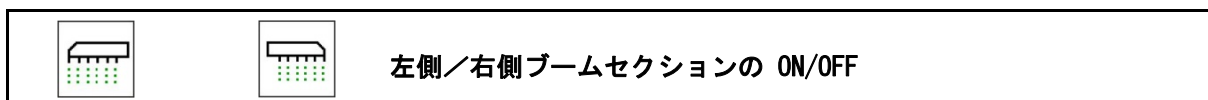
インターバルトラムラインの ON/OFF

- (1) インターバルトラムライン ON。

 インターバルトラムラインが、機械メニューで選択されていなくてはなりません。



4.1.12 ブームセクション切り替え（オプション）



機械の両方のブームセクションは、個別に ON/OFF できます。



左側ブームセクションの ON/OFF

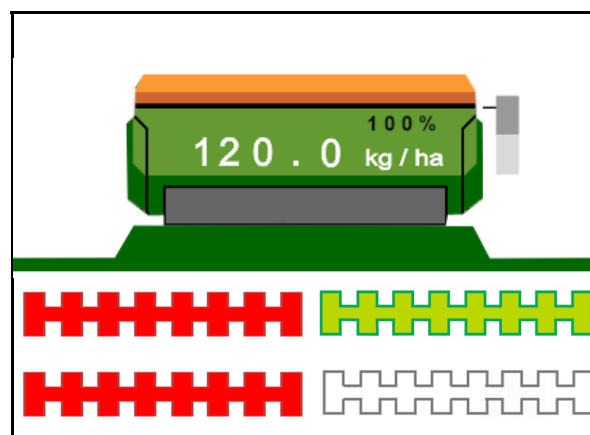


右側ブームセクションの ON/OFF

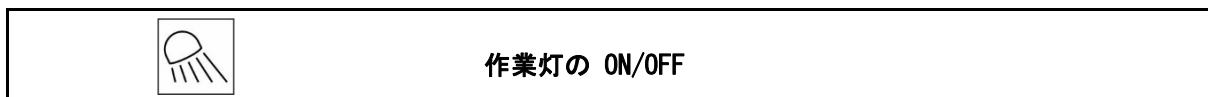
- ブームセクションは、播種中に切り替えられます。
- ブームセクションは、停止状態で事前選択できます。

左側ブームセクションが OFF の表示→

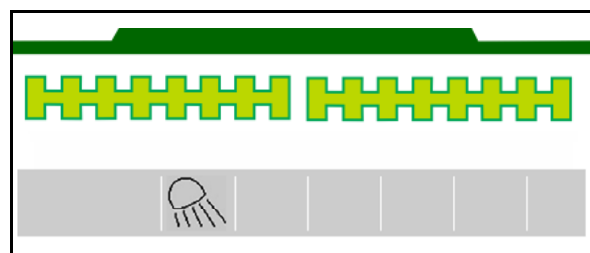
左側ブームセクションの事前選択が OFF の表示 →



4.1.13 作業灯



作業灯 ON の表示 →



4.1.14 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. 走行中に水たまりの前で、水たまり機能をアクティブにします。
 2. 水たまりの前で、機械が上昇します。
 3. 播種を中断することなく、その箇所を通過します。
 4. 機械が戻ります。
- 水たまり機能が非アクティブになります。



4.1.15 圃場境界線を記録するための GPS 記録モード



GPS 記録モードの 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 にします - 圃場境界線から走行開始します。

注記が表示されます →




2. 記録を OFF にします - 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）。





4.1.16 使用時の手順



設定された散布量を維持するために、使用前にキャリブレーション係数を検出する必要があります。

1. 機械を作業位置にします。
2. Centaya（センタヤ）／Avant（アバント）02：ファンを ON にします。
3. 操作端末の圃場メニューで：作業を選択します。
4. 希望するトラックマーカを下降させます。
5.  必要に応じて、セクションコントロールを ON にします。

6.  機械を ON にします。
7. 発進し、播種を開始します。
8. 約 30 m 後に停止し、播種を点検します。
 - 枕地位置で、計量は自動的に止まります。
 - 枕地後、作業位置に達すると直ちに計量が始まります。
 - 停止の際、計量は自動的に止まります。
-  必要に応じて、計量を OFF にします（作業位置のまま圃場で操車する際など）。

4.2 キャリブレーションメニュー

キャリブレーションにより、後の播種で希望する種子量を播けるか確認します。

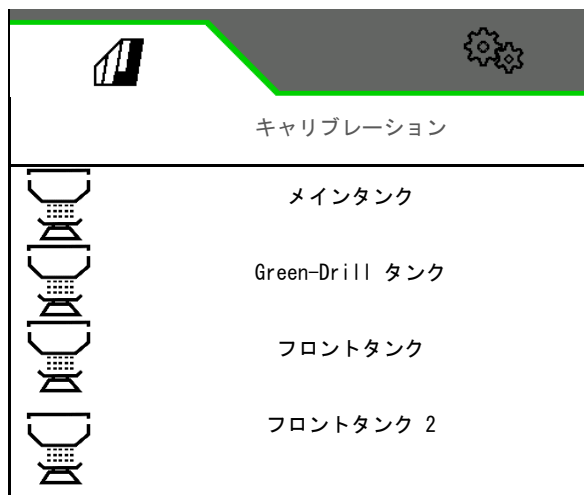
次の場合には、キャリブレーションを必ず実行しなければなりません。

- 種子の種類を変更した場合、
- 種子の種類が同じでも、サイズや形状が異なったり、特殊な重量であったり、異なる滅菌剤が使用された場合、
- 計量ローラーを交換した場合。



機械のキャリブレーションの準備については、取扱説明書「シードドリル」を参照してください。

1. 計量キャリブレーションのタンクを選択します。



The screenshot shows the 'キャリブレーション' (Calibration) menu. On the left, there are five icons representing different tanks. On the right, the corresponding names are listed: 'メインタンク' (Main Tank), 'Green-Drill タンク' (Green-Drill Tank), 'フロントタンク' (Front Tank), and 'フロントタンク 2' (Front Tank 2). The 'メインタンク' option is currently selected.

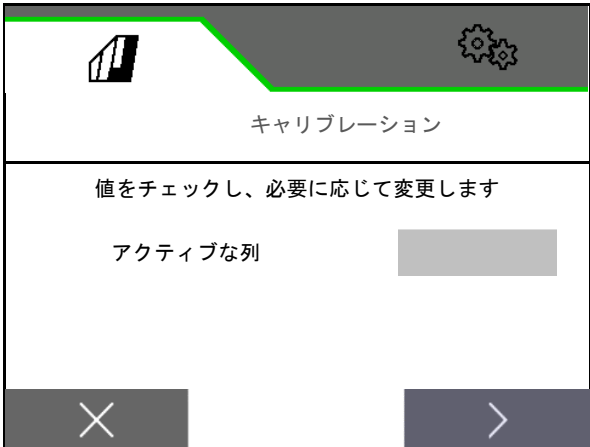
2. 予定の速度を入力します。
3. 規定量を入力します。
4. 計量容量を決定します。
計量ローラー（空圧式シードドリル）または単一の PreciS 計量列（Cataya）のサイズを cm³ 単位で選択します
または
ユーザー定義による計量容量を最初の行に入力します。
5. > 次へ。



The screenshot shows the 'キャリブレーション' (Calibration) menu with the instruction '値をチェックし、必要に応じて変更します' (Check values and change if necessary). Below this, there are three input fields: '予定の速度' (Planned speed), '規定量' (Specified quantity), and '計量容量' (Measurement capacity). At the bottom, there are two buttons: a back button (X) and a forward button (>).

6. 機械式シードリル：アクティブな列の数を入力します。

7. > 次へ。




8. キャリブレーション値または経験値として 1 を入力します。

9. キャリブレーション面積（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）を入力します。

10. キャリブレーションタイプを選択します

- ISOBUS 端末
- キャリブレーションキー
- ツインターミナル

11. > 次へ。



12. キャリブレーションフラップと受け容器をキャリブレーション位置にセットします。

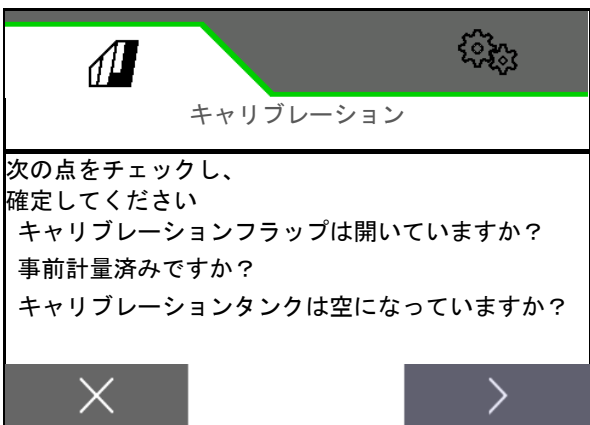
→ 機械の取扱説明書を参照してください。



13. 事前計量を実施します（キャリブレーション時に種子の流れが安定するように）。

14. キャリブレーションタンクを再び空にします。

15. > 次へ。



16.

操作端末で： ✓ 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は、自動的に終了します。

→ 棒グラフが、キャリブレーションの進行を表示します。

機械のキャリブレーションキー：

十分な量の種子が播かれるまで、キーを押し続けます。

→ キーを離すことで、キャリブレーションを中断できます。



警告

駆動された計量シャフトによる負傷の危険。

現場にいる人に危険エリアから立ち去るように指示してください。

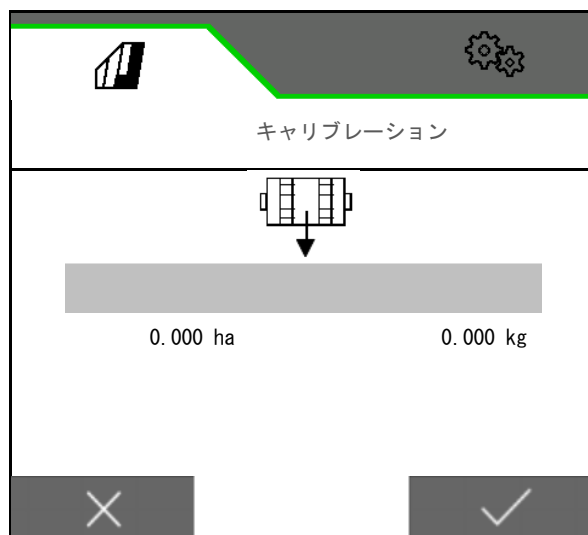
→ キャリブレーションプロセスは、事前に選択した面積に達すると自動的に終了するか、または途中で終了することも可能です。

17. 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。

18. 収容した量の値を kg 単位で入力します。

19. > 次へ。



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

20. ✓ 検出された値を保存します。

✗ 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。

↺✓ 検出された値を保存して、さらに最適化するためにキャリブレーションプロセスを繰り返します。

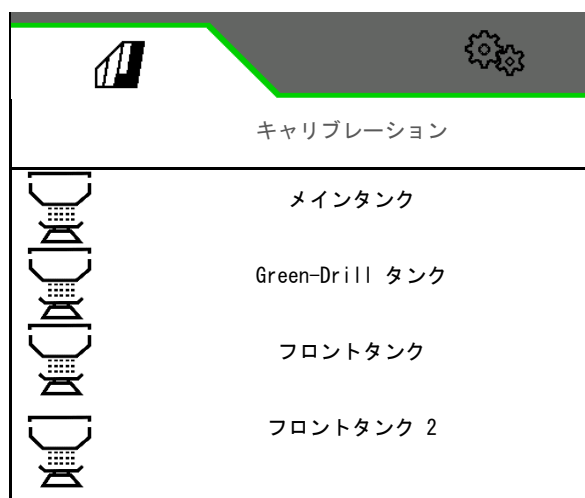
! キャリブレーション後には、キャリブレーションフラップと受け容器を作業位置にセットします。


キャリブレーション	
新しいキャリブレーション係数	1.054
量の相違を表すパーセント値	5.0 %

×
↺✓
✓

4.3 充填メニュー

1. 充填するタンクを選択します。



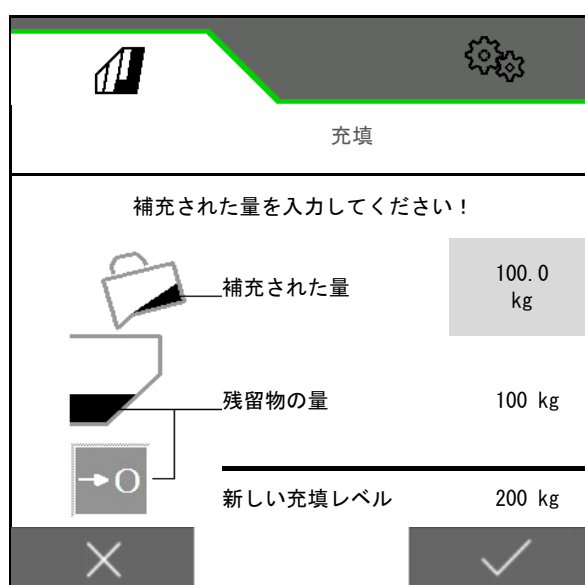
2.  必要に応じて残量を 0 にします。

→ 理論上の残量が表示されます。

3. 補充された量を入力します。

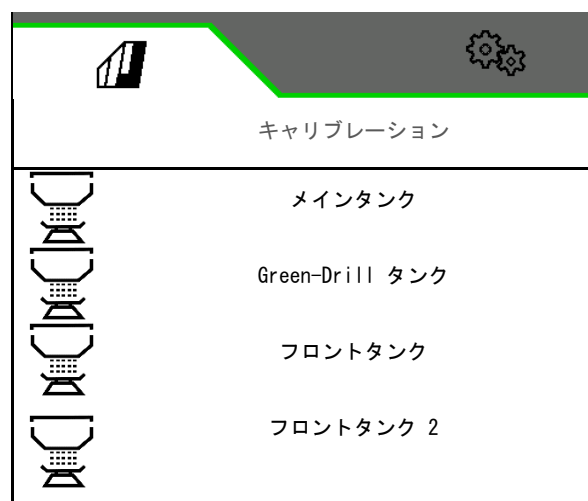
→ 新しい充填レベルが表示されます。

4.  正しい充填レベルを確定します。



4.4 排出メニュー

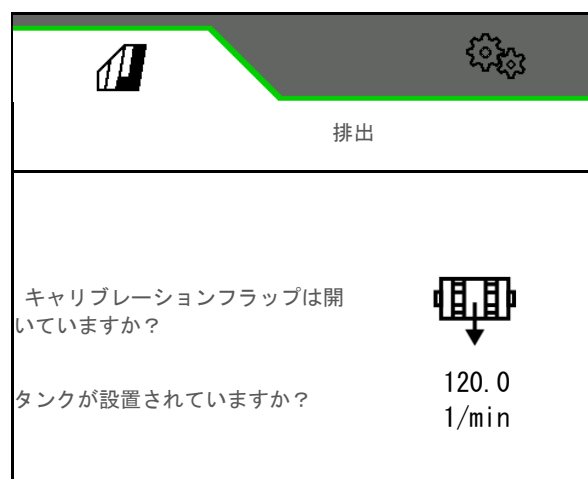
1. 空にするタンクを選択します。



2. 機械を停止します。
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. キャリブレーションフラップを開きます。
5. キャリブレーションタンクを受け位置にセットします。






6. 残量分の排出を開始し、ソフトキーを押し続けます。
あるいはキャリブレーションキーを押し続けるか、ツインターミナルを用いて。
7. 排出後、キャリブレーションフラップを閉じます。



4.5 ドキュメントメニュー

ドキュメントメニューには、現在のジョブが表示されます。

ジョブデータ：

-  作業済み面積（合計／日）
-  作業時間（合計／日）
-  タンクあたりの散布量（合計／日）、



当日のデータを削除



ドキュメントリストを呼び出します。

ジョブリスト：

アクティブなドキュメントには印が付いています。




最大 5 件のドキュメントを作成できます。







ドキュメントを選択します。

+ 新しいドキュメントを作成します

< / > リスト内のページをめくります。

ドキュメントの編集：

- ドキュメントの名前を変更します
-  ドキュメントをアクティブにします。
-  アクティブになっていないドキュメントは削除できます
-  編集メニューから離れます。

ドキュメント 名前		
		
	1267 ha	2.9 ha
	420 h	1.3 h
1 	25883 kg	347.7 kg
2 	175 kg	23.2 kg
3 	18976 kg	254.1 kg

<





ジョブ 1





5 ツインターミナル 3

5.1 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

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：



操作端末のキャリブレーションメニューで、キャリブレーションタイプ「ツインターミナル」を選択する必要があります。

ツインターミナル 3

ツインターミナルが有効な場合の操作端末の表示。

X ツインターミナルでの作業を中断します。

→ 操作端末が再びアクティブ。



ソフトウェアバージョンを示す開始画面：





5.2 計量システムのキャリブレーション


1. キャリブレーションの前に、次の入力を確認します。

- タンク番号
- 規定量
- 計量ローラーのサイズ (ccm)
- 現在のキャリブレーション値
- キャリブレーションの必要がある相対面積
- 予定された走行速度




2.  入力を確認します。

3.  事前計量 (キーを押し続けます)


4.  事前計量が完了していることを確認します。


→ 事前計量後に、受け容器を再び空にします。



5.  計量装置の下フラップが開いており、その下に空の受け容器が置かれていることを確認してください。



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中はキーを押し続けます)。

 キャリブレーションは、中断して再び開始することができます。

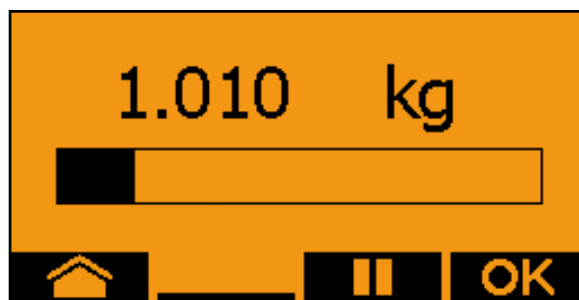


ツインターミナル 3

→ キャリブレーション中に、理論上の散布量が表示されます。

i OK が表示されると、直ちにキャリブレーションを早期終了できます：

OK キャリブレーションを終了します。



緑色の表示：キャリブレーションが終了しており、モーターは自動停止します。

7. キーを離します。

8. **OK** キャリブレーション量の入力メニューに切り替えます。



9. 収容された量を量ります。

10. 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、小数点前が 2 桁で小数点後が 3 桁の、10 進数の欄が用意されています。

→ それぞれの位を、個別に入力します。

10.1 **◀ ▶** 数字の位を選択します。



i **▲** 選択した位は、矢印で表示されます。

10.2 **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。

10.3 **+**、**-** 位の値を入力します。

10.4 **OK** 位の値を確定します。

10.5 他の 10 進値を入力します。


11. **▶** 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います： **✓**

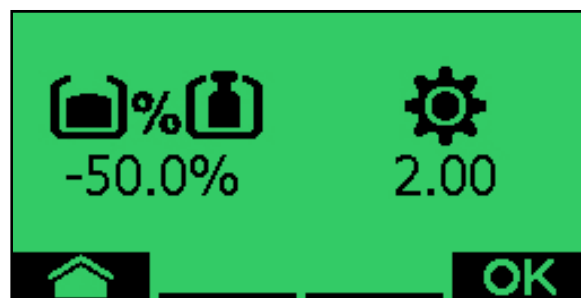
12. **OK** 収容した量の値を確定します。



- 新しいキャリブレーション値が表示されます。
- キャリブレーション量と理論上の量の相違が % で表示されます。

13.  キャリブレーションメニューが終了し、開始メニューが表示されます。

キャリブレーションが終了しました。






キャリブレーションを中断して、キャリブレーションの値を破棄します。


5.3 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 か 02 かその他を排出用を選択します。

7.  選択を確定します。

8.  排出（キーを押し続けます）



6 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。

7 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。

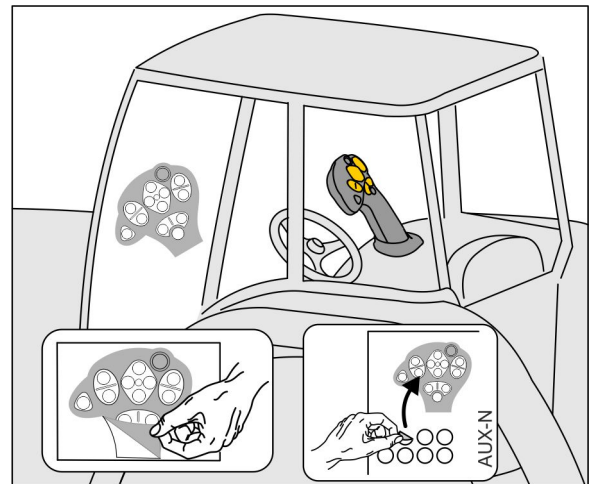
AmaPilot+ は、キーを自由に割り当てられる、AUX-N 操作エレメントです。

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。

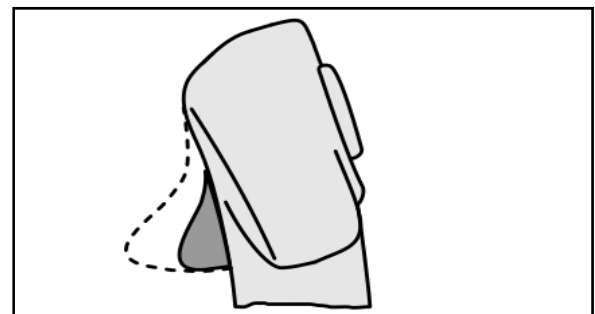
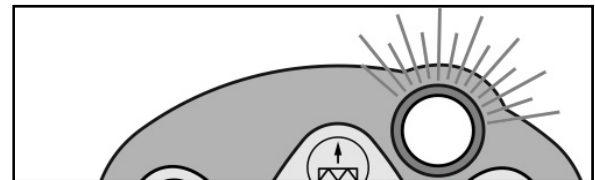
機能は 3 つの階層に分散されており、親指で押して選択できます。

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。

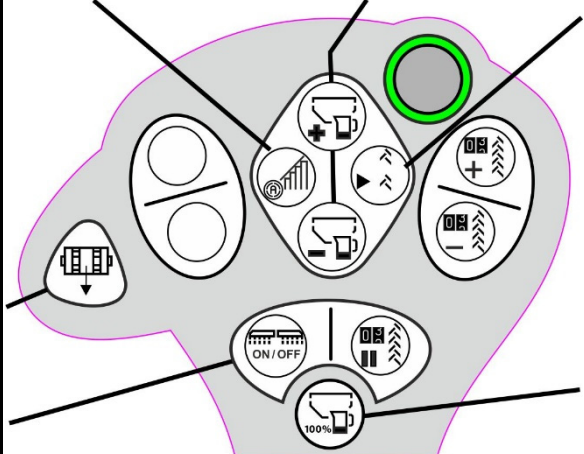


- 標準階層、
点灯キーの表示は緑色。
- 背面のトリガを押さえると階層 2、
点灯キーの表示は黄色。
- 点灯キーを押すと階層 3、
点灯キーの表示は赤色。

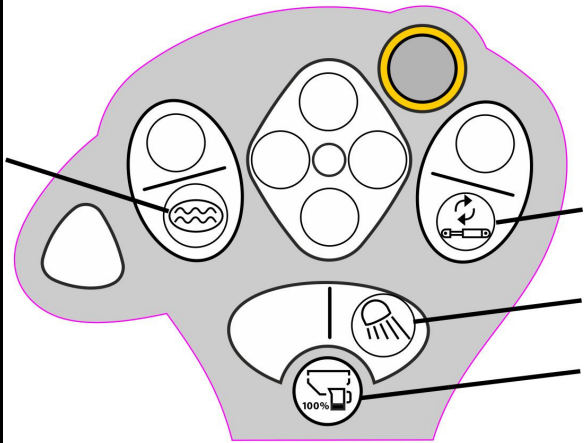


固定割り当て／標準割り当てによる AmaPilot+

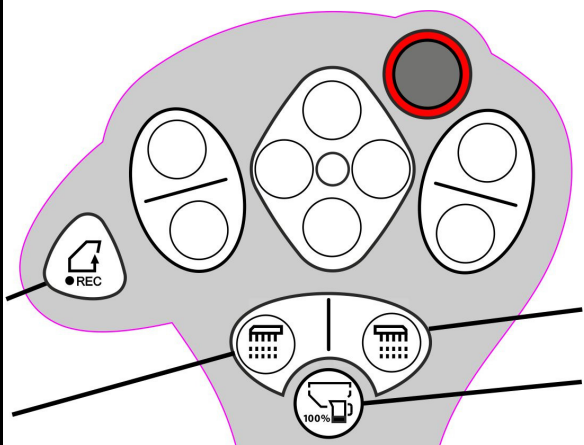
標準階層 緑色

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
		トラムラインカウンタ 前に / 後ろに切り替え
事前計量		トラムライン 中断
計量装置の開始 / 停止		規定量 100%

階層 2 黄色

		
水たまり機能		油圧の事前選択
		照明
		規定量 100%

階層 3 赤色

		
圃場境界の 記録モード		右側ブームセクションを ON / OFF
左側ブームセクション を ON / OFF		規定量 100%

8 設定

- 機械メニュー
機械固有のデータまたは個別データの入力。
- プロフィールメニュー
それぞれのユーザが、端末および機械の設定データを含む、個人的なプロフィールを保存できます。
- 製品メニュー
種子についての入力
- Info メニュー
ソフトウェアバージョンと合計面積効率と診断。



サブメニューのページ選択

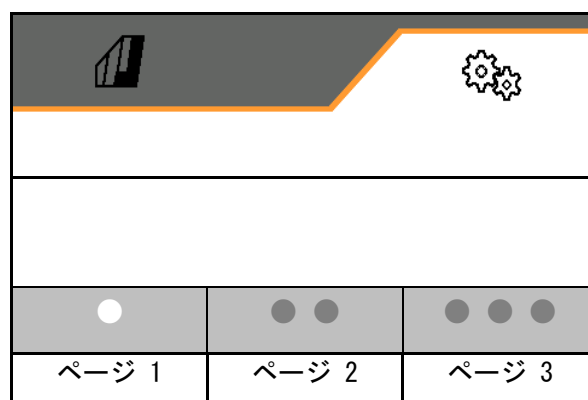
サブメニューには、複数のページで構成されているものがあります。

ページは、画面の下端に点で表示されます。

アクティブなページ - 白色。

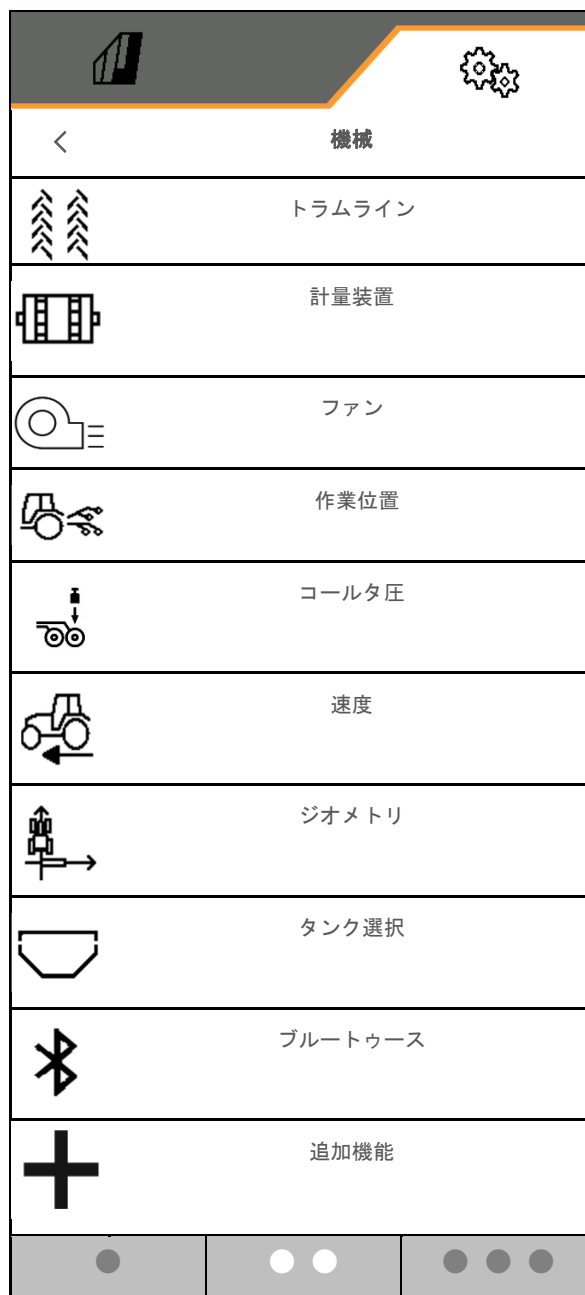


メニュー内でページをめくります。



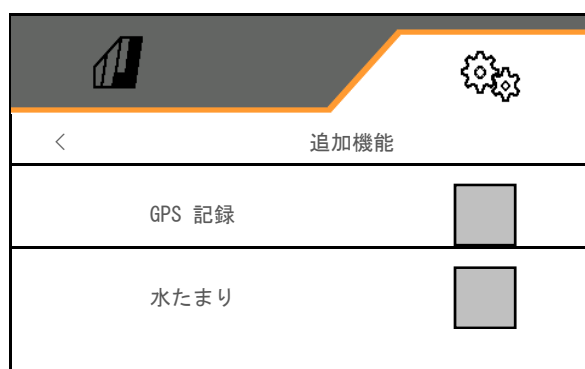
8.1 機械

- トラムライン作成についての設定（45 ページを参照）
- 計量についての入力（47 ページを参照）
- ファン（50 ページを参照）
- 作業位置センサーについての入力（49 ページを参照）
- コールタの圧力
- 作業速度（52 ページを参照）
- 機械のジオメトリを入力（45 ページを参照）
- タンクの選択および選択解除（56 ページを参照）
- ブルートゥース機器のペアリング
- 追加機能




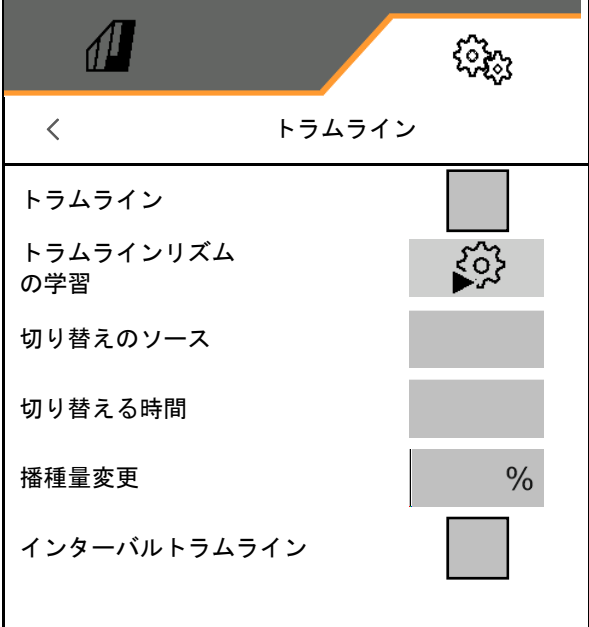
追加機能

- 圃場境界線記録のための GPS 記録を作業メニューで選択 ON/OFF
 - ☒ はい
 - ☐ いいえ（デフォルト）
- 水たまり機能を作業メニューで選択可能 ON / OFF
 - ☒ はい
 - ☐ いいえ（デフォルト）




8.1.1 ترامライン

- ترامラインの作成
 - ☒ はい
 - ☐ いいえ（デフォルト）
-  ترامラインリズムの学習
- ترامラインカウンタ切り替えのソース
 - 作業位置 - 枕地位置
 - トラックマーカの切り替え
 - ISOBUS（例えば平行走行システム、端末に依存）
- 切り替える時間
- ترامライン作成時に、播種量は自動的に削減されます。これとは別に、入力したパーセンテージ（-50 %～ 50 %）の分だけ播種量を変更できます。



→ CATAYA（カタヤ）には当てはまりません

 理論上必要な播種量低減は、自動的に算出・設定されます。

- インターバルトラムライン
 - ☒ はい
 - ☐ いいえ（デフォルト）
- インターバルトラムラインのために
 - 播種した区間の長さを入力
 - 播種しない区間の長さを入力



トラムラインリズムの学習

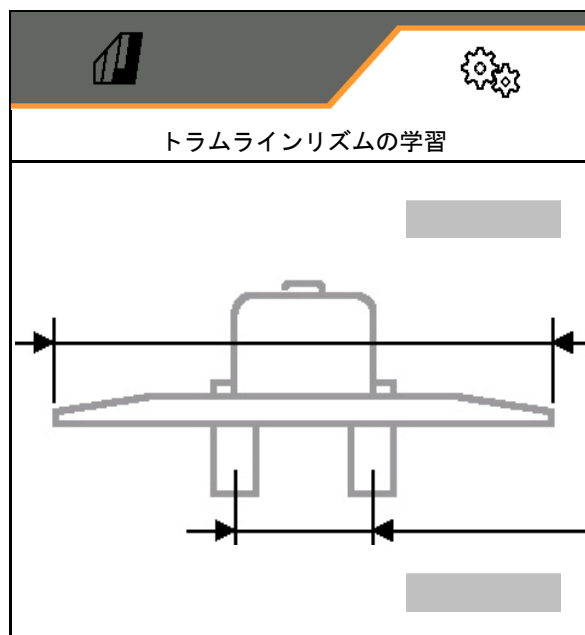
- 農業用機械の作業幅を入力します。

! m の単位で入力。

- 農業用機械の輪距を入力します。

! m の単位で入力。

✓ 入力を確定します。



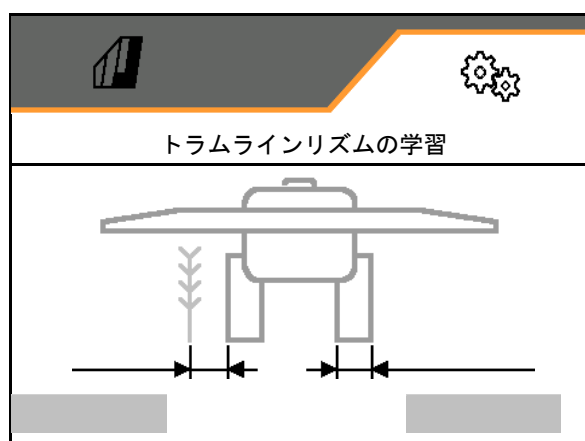
- タイヤから植物までの距離を入力します。

! cm の単位で入力。

- 農業用機械のタイヤ幅を入力します。

! cm の単位で入力。

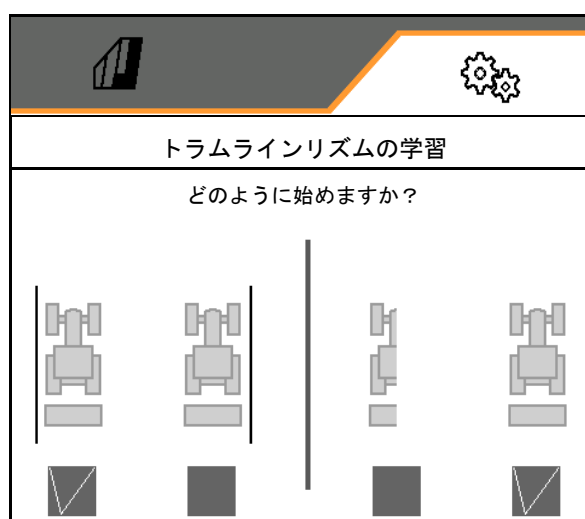
✓ 入力を確定します。



作業開始時：

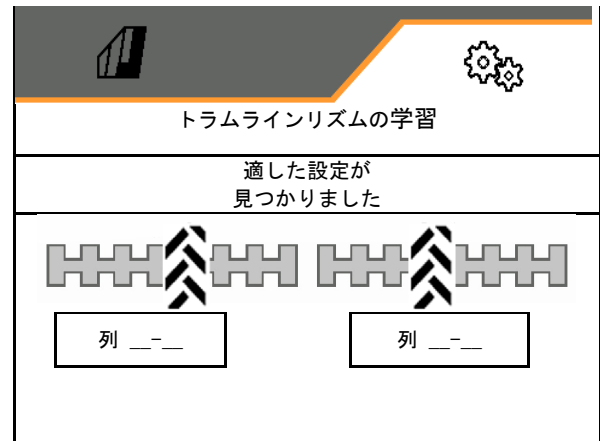
- 左側または右側の圃場境界線。
 - ☒ はい
 - ☐ いいえ
- 全体または半分の作業幅で開始します。
 - ☒ はい
 - ☐ いいえ

✓ 入力を確定します。



トラムライン作成時に OFF にされるタイヤ（左側から数えます）が表示されます。

✓ 算出されたトラムラインリズムを受け入れます。





トラムラインリズムを算出できない場合：

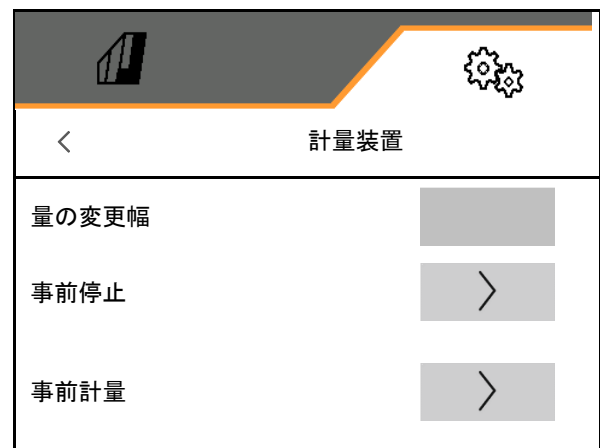
- トラムラインリズムは、最後の基準によって再び作成されます。
- 必要に応じて、半分 / 全部の作業幅で始めます。

8.1.2 計量装置

- 量の変更幅を % で入力します（作業中の播

種量変更のパーセント値を  および  を用いて）。

- 事前停止（セクションコントロール用ではありません）
- 事前計量（セクションコントロール用ではありません）



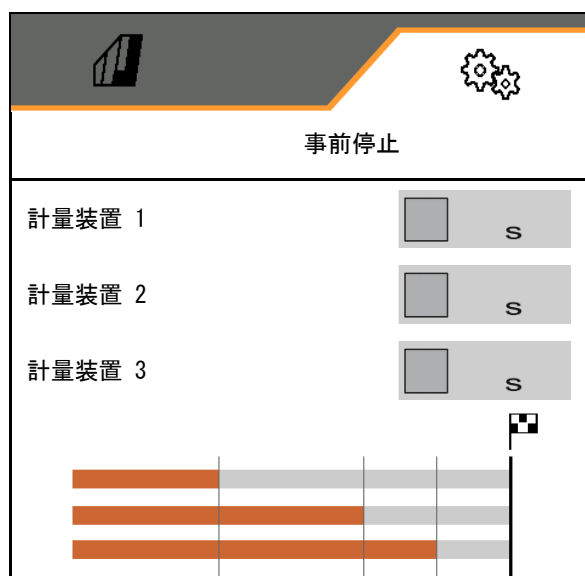


事前停止

圃場の終わりで種子が出続けないように、事前停止の時間を入力できます。

この時間は、各計量装置に個別に入力できます。

- 事前停止の有効化
 - ☒ はい
 - ☐ いいえ（デフォルト）
- 事前停止の時間を入力

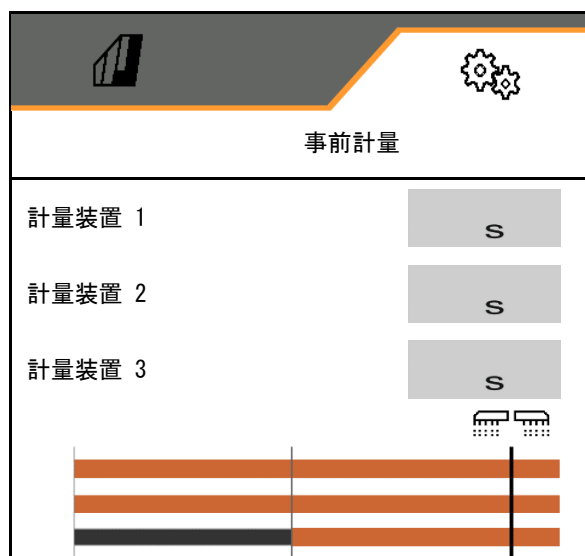



事前計量

圃場の始めに合わせて種子が用意されるように、事前計量の時間を入力できます。

この時間は、各計量装置に個別に入力できます。

- 事前計量の時間を入力

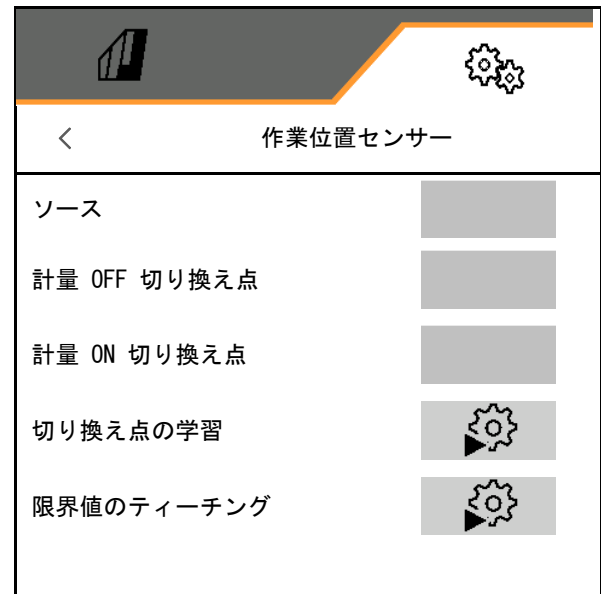


8.1.3 作業位置センサー

- ソース
 - 機械のセンサー
 - ISOBUS ストローク高さ (%)
 - ISOBUS デジタルのリフト高さ

アナログセンサー：

- 計量オフ切り換え点
- 計量オン切り換え点
- 切り換え点の学習
- 限界値の学習



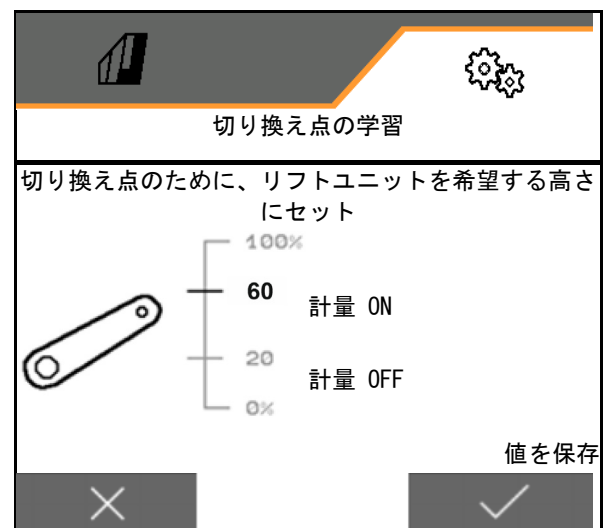
切り換え点の学習

1. 切り換え点 ON のために、リフトユニットを高くセットします。
2. ✓ 値を保存します。
3. 切り換え点 OFF のために、リフトユニットを高くセットします。
4. ✓ 値を保存します。



切り換え点を正しく設定することは、
圃場で機械を正確に切り替えるために
重要です。

ON と OFF の値は、できるだけ離すよ
うにします。

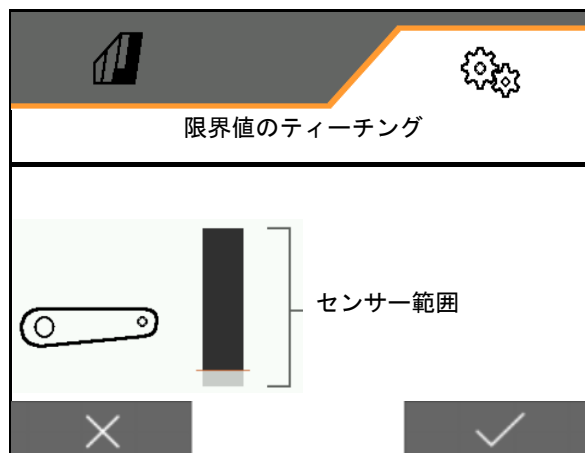




限界値の学習

初回運転開始前およびトラクター交換時には、リフトユニットの限界値を学習しなければなりません。

1. リフトユニットを下降させます／機械を作業位置にセットします。
2. > 値を保存して、次に進みます。
3. リフトユニットを最大限上昇させます。
4. ✓ 値を保存します。



8.1.4 ファン

ファン回転数を、機械の取扱説明書に従って設定します。

- 規定回転数を入力
- 規定回転数を学習
- アラーム限界値を % で入力



規定回転数の学習

1. ファンを希望する回転数にセットします。
2. ✓ 値を保存します。



8.1.5 コールタ圧

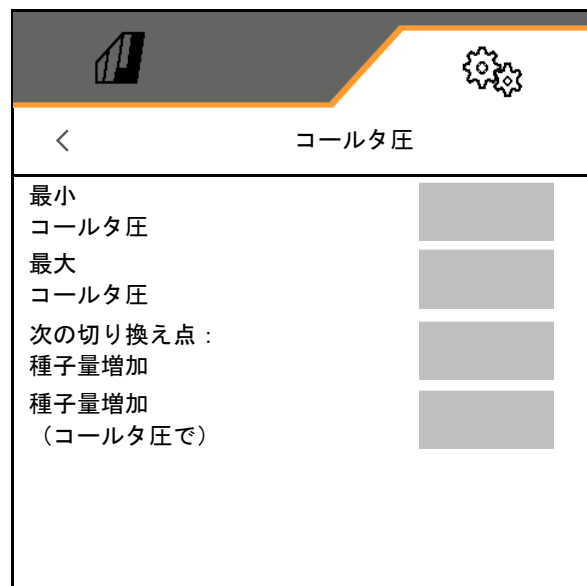
油圧事前選択機能により、コールタ圧を増減して作業できます。


最小および最大のコールタ圧は、0～10 の値範囲で設定できます。

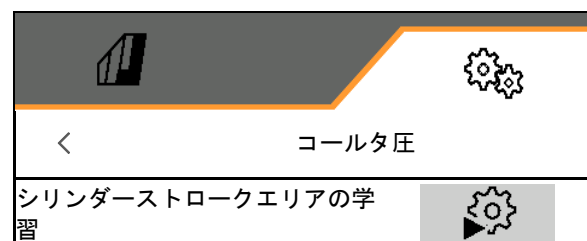
- 最小コールタ圧
- 最大コールタ圧

値範囲 0～10 の切り換え点から、種子量が増加します。

- 種子量増加の切り換え点（コールタ圧の値）
- コールタ圧がかかる場合の種子量増加を % で入力します。




-  シリンダーストロークエリアの学習




TwinTeC Special コールタを備える、Centaya Special の油圧機能はミラーリングされています：

- シリンダーが収縮すると、コールタ圧が最大に達します。
- シリンダーが伸長すると、コールタ圧が上昇します。



1.  コールタ圧の油圧機能を事前選択します。
2. トラクター制御装置 緑色 を操作します。
→ 油圧シリンダーを最大コールタ圧に。
3. > 次へ。
4. トラクター制御装置 緑色 を操作します。
→ 油圧シリンダーをコールタ完全上昇に。
5. ✓ 値を保存または ✕ 測定をキャンセルします。

8.1.6 速度



ジョブコンピュータは、正しく量調節するために、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。

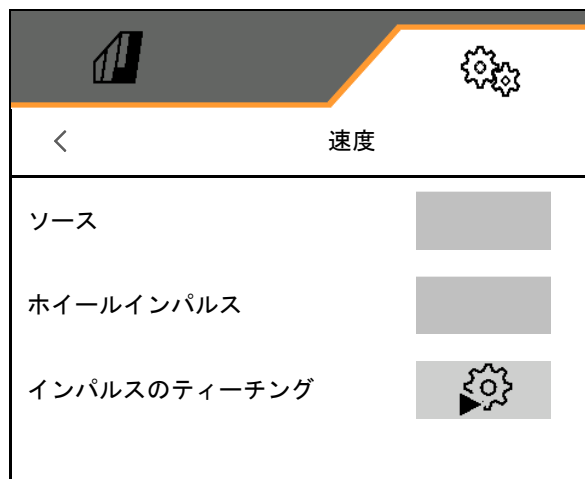
- レーダー（ISOBUS）
- ホイール（ISOBUS）
- 衛星（ISOBUS）
- J1939
- センサー（機械）
- シミュレート

シミュレートされた速度を入力

- 入力した走行速度を、その後必ず維持します。

→ 他の速度信号ソースが検知されると、シミュレートされた速度は自動的に無効になります。

- 100 m あたりのインパルスを入力、または
- 100 m あたりのインパルスを学習





100 m あたりのインパルスを学習





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。

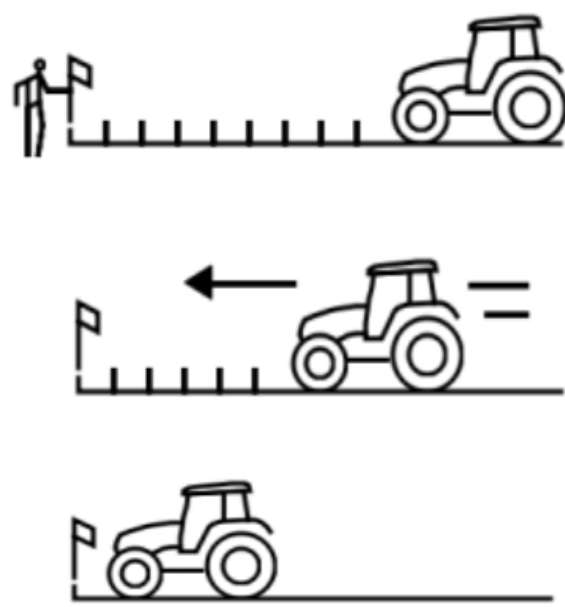
1. 100 m の距離を測定して、トラクターを開始位置に移動し、機械を作業位置にセットします。
2. > 次へ。
3. 測定した距離を走行します。
4. > 次へ。

→ 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. 正確に終了地点で停止してください。
6. ✓ 値を保存または ✕ 測定をキャンセルします。

インパルスの学習



走行インパルス	9876
保存されたインパルス	9700

✕
✓



トラクターと操作端末の速度表示を比較することで、インパルス数をチェックしてください。

8.1.7 ジオメトリ

- データは、機械に応じて事前に設定されており、通常は変更してはなりません。
- ジオメトリデータは、進行方向における機械の実際の長さとは一致しなければなりません。



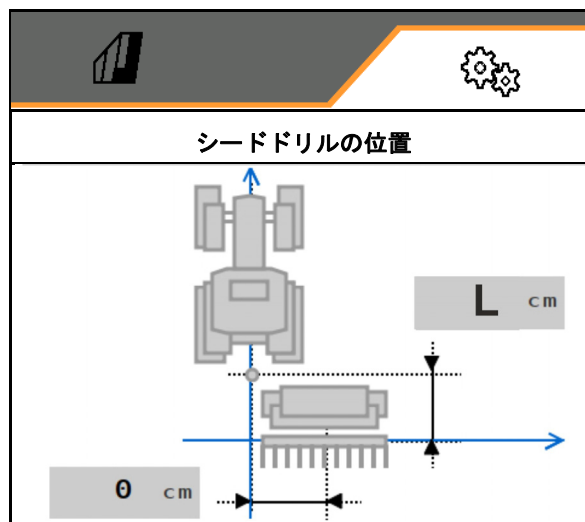
サイドのオフセット - 機械左側： マイナスの値を入力

ジオメトリデータを入力します。

- シードドリルの位置を選択します。



- サイドのオフセットの値を入力します。
→ デフォルト値： 0 cm
- トラクターの接続装置からシードドリルまでの間隔の値 L を、次の表から読み取って入力します。



8.1.7.1 トラクターの接続装置からシードドリルまでの間隔

次のために正しいジオメトリを設定 : KG / KX / KE 01 を装備した Cataya (カタヤ) / Centaya (センタヤ) / Avant (アバント) 3002/4002

コールタタイプ	ローラーの管状フレーム 1 または 2	L		
		追加装備なし	下側リンクを延長 15 cm	サブソイラー付き
TwinTeC コールタ スペシャル	1	182 cm	197 cm	225 cm
	2	188 cm	203 cm	231 cm
RoTeC コールタ	1	198 cm	213 cm	241 cm
	2	204 cm	219 cm	247 cm
TwinTeC コールタ	1	187 cm	202 cm	230 cm
	2	193 cm	208 cm	236 cm
RoTeC-Pro コールタ Centaya (センタヤ) のみ	1	196 cm	211 cm	239 cm
	2	202 cm	217 cm	245 cm

次のために正しいジオメトリを設定 : KE 02 を装備した Cataya (カタヤ) / Centaya (センタヤ) / Avant (アバント) 3002/4002

コールタタイプ	ローラーの管状フレーム 1 または 2	L			
		追加装備なし	下側リンクを延長 6.5 cm	下側リンクを延長 13 cm	サブソイラー付き
TwinTeC コールタ スペシャル	1	176 cm	183 cm	189 cm	219 cm
	2	182 cm	189 cm	195 cm	225 cm
RoTec コールタ	1	192 cm	198 cm	205 cm	235 cm
	2	198 cm	204 cm	211 cm	241 cm
TwinTec コールタ	1	181 cm	187 cm	194 cm	224 cm
	2	187 cm	193 cm	200 cm	230 cm
RoTec-Pro コールタ Centaya (センタヤ) のみ	1	190 cm	197 cm	203 cm	233 cm
	2	196 cm	203 cm	209 cm	239 cm

設定

次のために正しいジオメトリを設定：CDC - CombiDisc を装備した Cataya（カタヤ） / Centaya（センタヤ）

コールタタイプ	ローラーの管状フレーム 1 または 2	L	
		追加装備なし	下側リンクを延長 15 cm
TwinTeC コールタ スペシャル	標準	237 cm	252 cm
RoTeC コールタ	標準	253 cm	268 cm
TwinTeC コールタ	標準	242 cm	257 cm
RoTeC-Pro コールタ Centaya（センタヤ）のみ	標準	251 cm	266 cm

次のために正しいジオメトリを設定：KG02 02 を装備した Avant（アバント）4002-2 / 5002-2 / 6002-2

コールタタイプ	ローラーの管状フレーム 1 または 2	L	
		追加装備なし	下側リンクを延長 15 cm
RoTec コールタ	2	213 cm	236 cm
TwinTec コールタ	2	210 cm	233 cm

8.1.8 タンク選択

- タンク選択
 - ☒ タンク選択済み、計量がアクティブ
 - ☐ タンクは現在使用されていません

1

⚙️

タンク選択

タンク 1

タンク 2

タンク 3

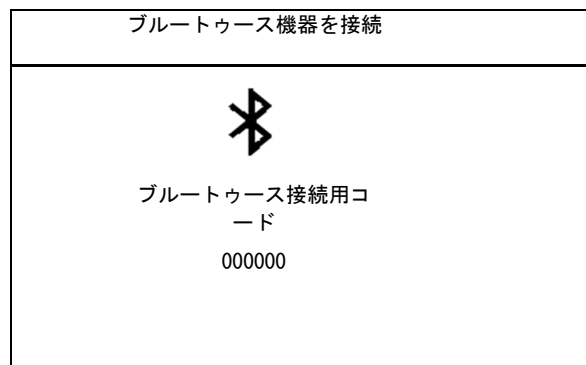
☐
☐
☐

8.1.9 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。



8.2 プロフィール



プロフィールの管理


デフォルトでは、ひとつのプロフィールが設けられています。

異なる設定による 5 つのプロフィールを保存できます。



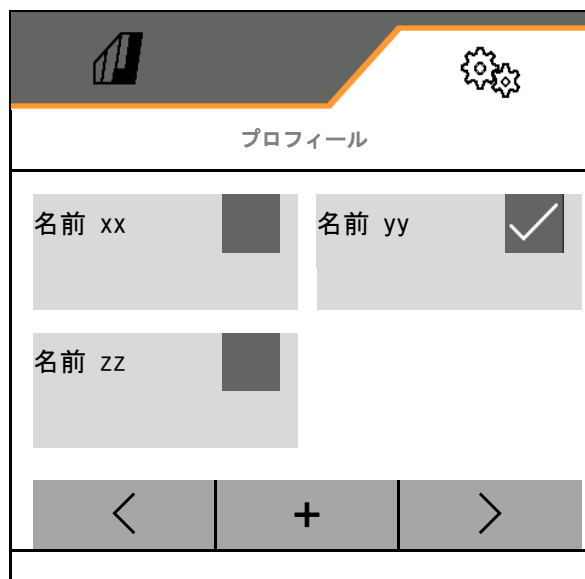
プロフィールの新規作成

プロフィールは：

-  アクティブにできます。
- 名前を付けることができます
- コピーできます。
- 削除できます。

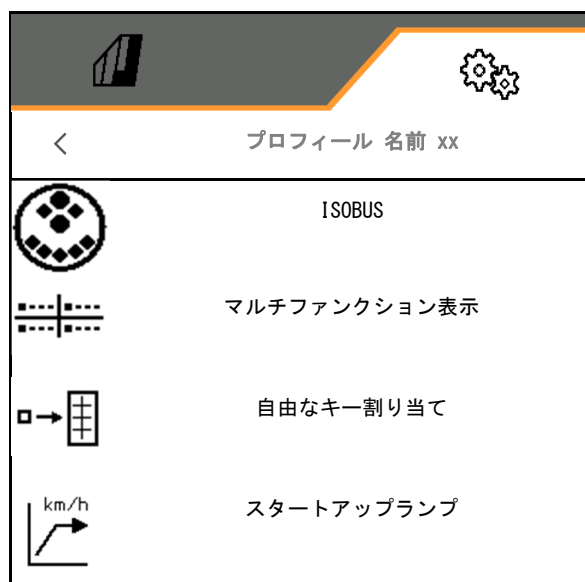
このために：

プロフィールをマークして、確定します。



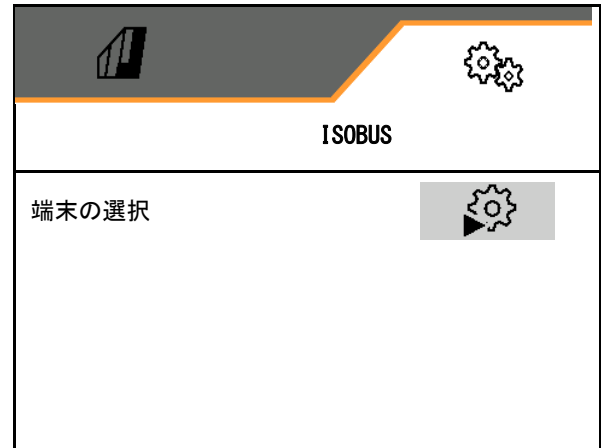
アクティブなプロフィール：

- ISOBUS を設定（59 ページを参照）。
- マルチファンクション表示の設定（60 ページを参照）。
- 自由なキー割り当ての設定（60 ページを参照）。
- スタートアップランプの設定（61 ページを参照）



8.2.1 ISOBUS の設定


- 端末を選択します（59 ページを参照）。



端末の選択

ISOBUS に複数の操作端末が接続されている場合：

- 機械操作ソフトウェアを表示するための端末を選択します。
- ドキュメントとセクションコントロールを表示するための端末を選択します。

 端末は、ON になる順に番号がふられます（1、2、…）



8.2.2 マルチファンクション表示の設定

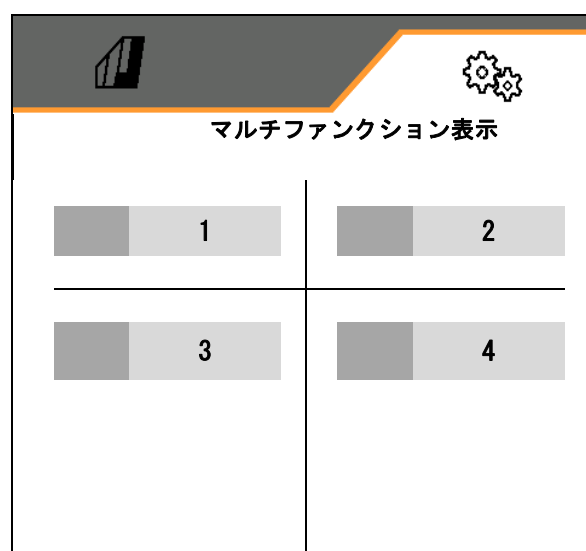
作業メニューのマルチファンクション表示

(1)	(2)
 0 m	 10.0 kg/ha
 0.00 ha	 0.0 kg
(3)	(4)

マルチファンクション表示の 4 つの欄は、それぞれ異なる表示にできます。

割り当て可能な表示のリスト：

- 速度
- 残りの面積
- 残りの距離
- 面積
- 規定量
- 量
- ファン回転数



8.2.3 自由なキー割り当ての設定



操作端末のキーに、作業メニューの機能を自由に割り当てられます。

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。

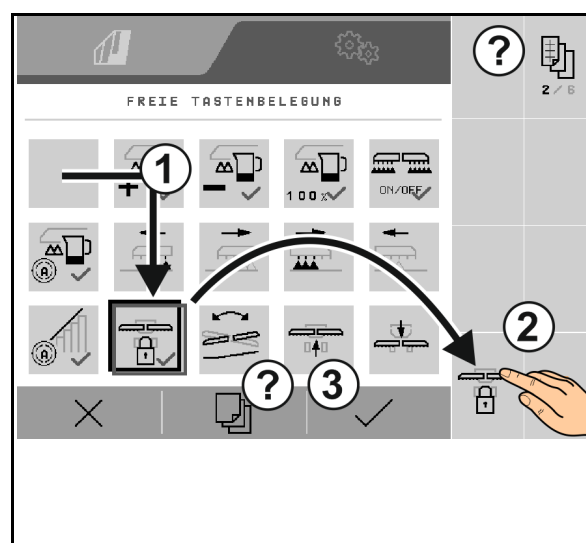
1. ディスプレイで機能を選択します。
必要に応じて予めページをめくります。
2. 自由に選択可能な機能欄に、機能を割り当てます。



必要に応じて、予めページを選択します。

→ 機能が機能欄に現れます。

3. ✓ 確定します。



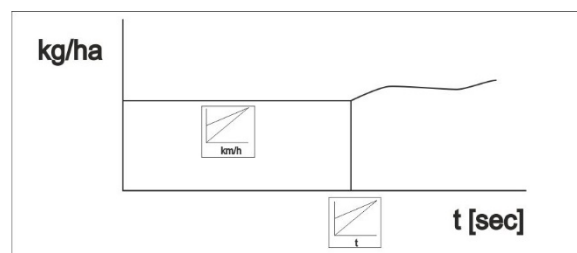
機能はいくつも割り当てることができます。操作端末のキーに、作業メニューの機能を自由に割り当てられます。

8.2.4 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。





- スタートアップランプ ON/OFF
 - ☒ ON
 - ☐ OFF
- 所定の速度、作業速度 (km/h)

デフォルト値 : 12 km/h
- 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

スタートアップランプ
☐

予定の速度

ランプスタートの速度

スタートアップランプの時間の長さ




8.3 情報

- ソフトキーの番号をメニューで表示させます（カスタマーサービス向けの情報）。
 - ☒ （はい）
 - ☐ （いいえ）
- 機械コンピュータのソフトウェアバージョンを表示
- カウンタの値を表示
 - 総時間（播種作業）
 - 作業済みの総面積
 - 個々のタンクの散布量
 - 走行位置での距離
 - 作業位置での距離
- 診断データを表示（カスタマーサービス向けの情報）



8.4 製品

機械に複数のタンクがある場合は、タンクごとに製品を設定できます。

製品	
	メインタンク
	GreenDrill タンク
	フロントタンク



製品の管理


デフォルトでは、ひとつの製品が設定されています。

異なる設定による 20 件の製品を保存できます。



製品の新規作成

製品は：

-  アクティブにできます
- 名前を付けることができます
- コピーできます。
- 削除できます。

このために：

製品をマークして、確定します。

製品	
名前 xx 100.00 660	名前 yy 50.00 200
名前 zz	
<div> <div><</div> <div>+</div> <div>></div> </div>	

設定

アクティブな製品：

- 選択した単位で規定量を入力
- 計量容量を決定します。
計量ローラー（空圧式シードドリル）または単一の Precis 計量列（機械式シードドリル）のサイズを cm³ 単位で選択します
または
ユーザー定義による計量容量を最初の行に入力します。
- 機械式シードドリル：アクティブな列の数を入力します。
- キャリブレーション面積を ha で入力。
（キャリブレーションプロセス時に対応する量を計量する面積、
0.1 ha ~ 1.0 ha）
- キャリブレーション値 1 または経験値を入力します。
- セクションコントロール用のスイッチ ON 時間を入力、66 ページを参照
- セクションコントロール用のスイッチ OFF 時間を入力、66 ページを参照
- スイッチ ON 時間とスイッチ OFF 時間を最適化、68 ページを参照
- 散布量の単位。
 - kg/ha
 - 種子/m²



入力したデータは、キャリブレーションメニューに取り入れられます。




選択した製品の走行速度の考えられる範囲

<

製品 名前 xx

>

規定量	
計量容量	
アクティブな列	
キャリブレーション面積	
キャリブレーション値	
スイッチ ON 時間	
スイッチ OFF 時間	
切り替え時間の最適化	
散布量の単位	

<

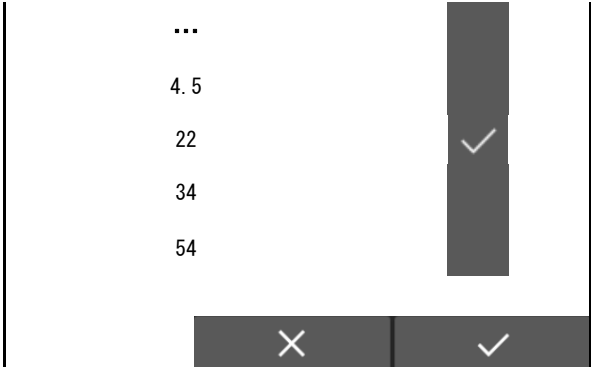
3 - 20 km/h

>

8.4.1 計量容量の選択

空圧式の播種技術：

- 計量ローラーの容量を選択します
または
特殊な計量ローラーの容量を、最初の行に
手動で入力します。
- 選択した計量ローラーが、機械に取り付け
られている必要があります。



機械式の播種技術：

- 単一のシードホイールの容量を選択します
または
特殊な計量ホイールの容量を、最初の行に
手動で入力します。
- 選択した計量ホイールが、機械に取り付け
られている必要があります。

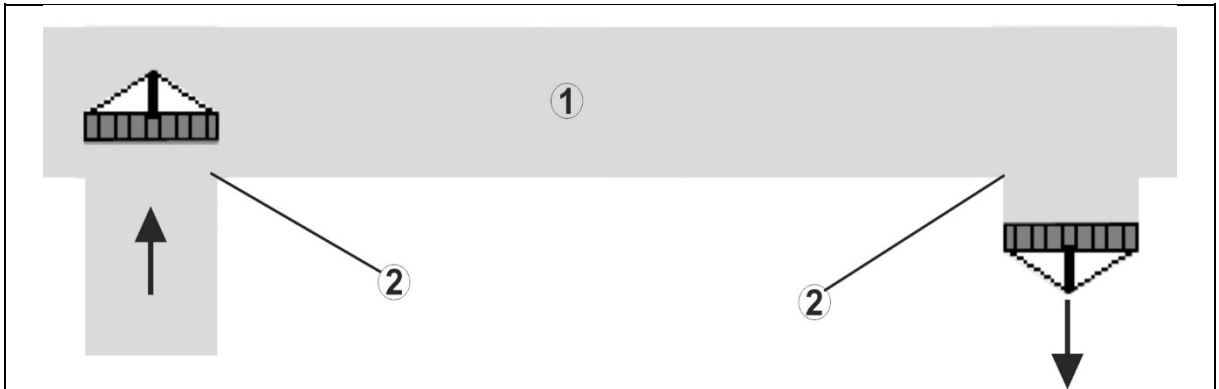
8.4.2 セクションコントロール用のスイッチ ON 時間、スイッチ OFF 時間を入力

セクションコントロールは、種子が計量装置からコールタまで移動する時間を考慮するために、スイッチ ON/OFF 時間を必要とします。



- スイッチ切り替え時間は、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
→ 機械は、散布ユニットが作業済みエリアに達する前に、OFF にしなければなりません（スイッチ OFF 時間）。
 - 作業済みエリアから未作業エリアへの移動時
→ 機械は、散布ユニットが未作業エリアに達する前に、ON にしなければなりません（スイッチ ON 時間）。
- 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。
- スイッチ切り替え時間は、ミリ秒単位で入力します。
- スイッチ切り替え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。

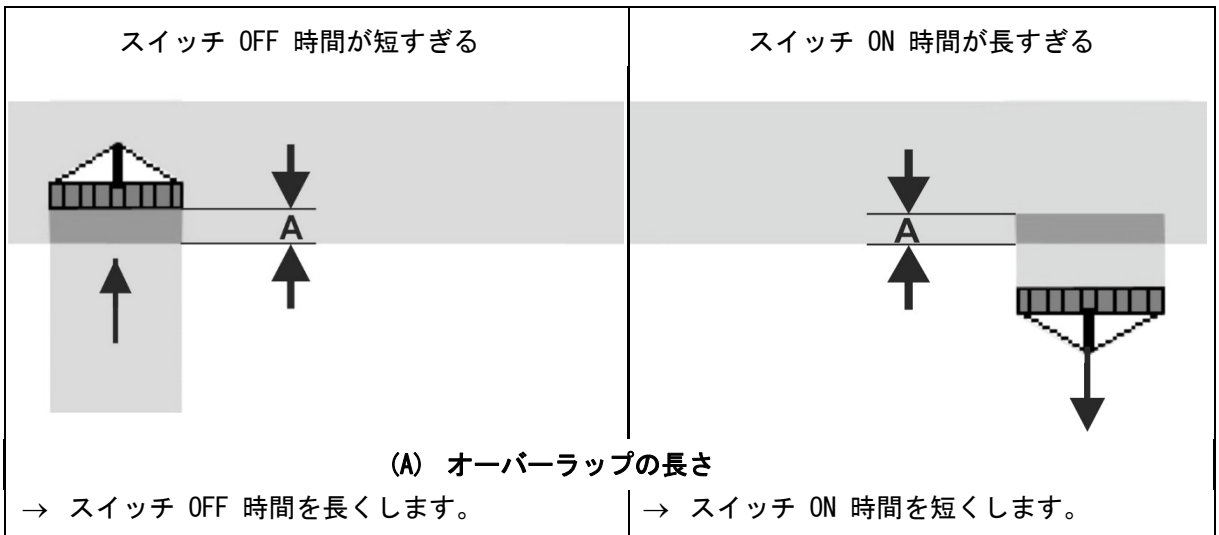
圃場の最適な作業



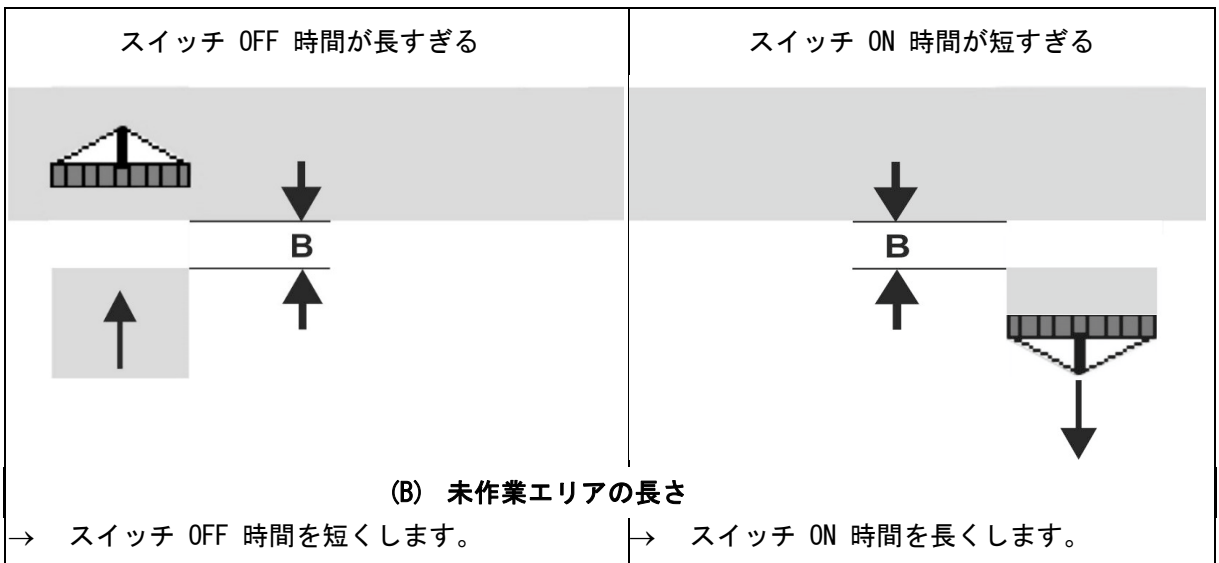
(1) 枕地 / 作業済の圃場

(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



未作業面積







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：

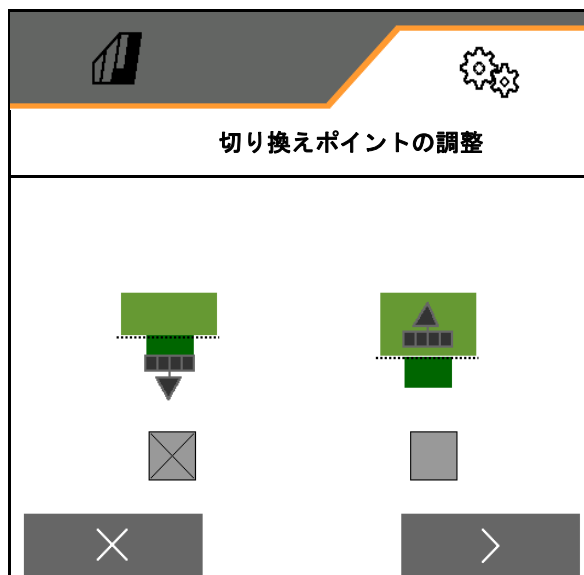
- GPS 受信器の RTK 精度（更新レート 5 Hz 以上）
- 枕地に入る際と枕地から出る際の速度が一定

8.4.3 セクションコントロール用の切り替え時間を最適化

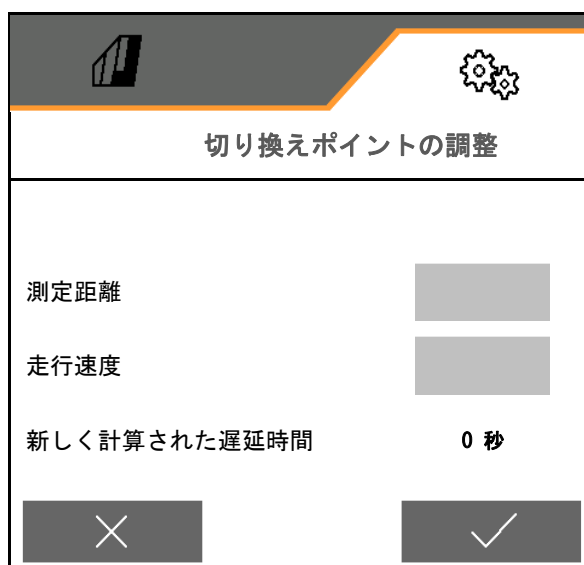
入力／算出された切り替え時間を最適化できます。

そのためには、未播種の距離／オーバーラップを知る必要があります。

1.  スイッチ ON ポイントまたはスイッチ OFF ポイントを選択します。
2. > 次へ
3.  機械の切り替えが早すぎるまたは遅すぎるを選択します。
4. > 次へ



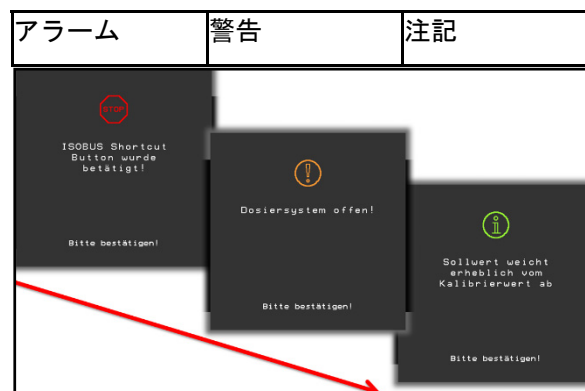
5. 測定距離を入力します。
 - オーバーラップ：正の値を入力
 - 未播種の距離：負の値を入力
6. 走行速度を入力します。
7. ✓ 算出された値を保存または
X 計算を破棄します。



9 故障

9.1 アラーム／警告および注記

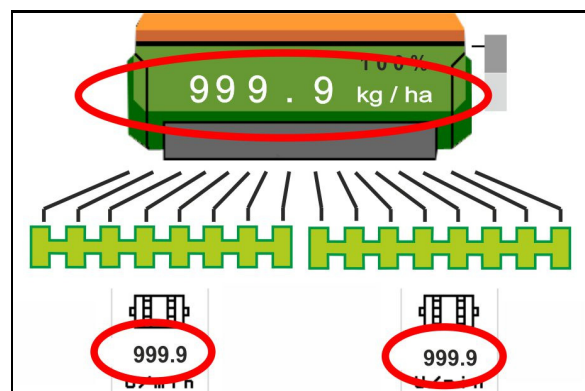
- 全面メッセージは、常に確認しなければなりません！



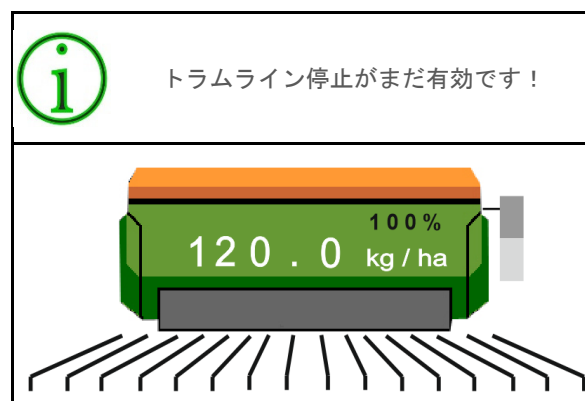
メッセージを確認した後、作業メニューに 999.9 の値が現れます。

これは、不具合があることを示します。

作業の継続は不可能です。



- 作業メニュー（上）の注記は、確認する必要がありません。



9.2 ISOBUS からの速度信号の欠落

機械データメニューでは、シミュレートした速度を、速度信号のソースとして入力できます。
これにより速度信号なしで機械を使用できます。

このためには：

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。



速度	
ソース	シミュレート済み
ホイールインパルス	
インパルスのティーチング	

9.3 障害表

番号	種類	原因	解決
F45001	警告	計量装置の回転速度を落とせません	走行速度を上げる 再キャリブレーション 散布量の調整
F45002	警告	計量装置の回転速度を上げられない	走行速度を下げる 再キャリブレーション 散布量の調整
F45003	警告	計量システム制御の変動が大きすぎます	再キャリブレーション 散布量の調整&チェック
F45004	警告	モーター 1 との通信が不可能（左側）	計量モーターのケーブルハーネスへの接続をチェックします。
F45005	警告	モーター 2 との通信が不可能（左側）	計量モーターのケーブルハーネスへの接続をチェックします。
F45006	警告	ステップのセンサー入力で、有効な信号が見つかりません。	センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45007	警告	ロータリーカルチベータの機械的な故障かセンサーの故障	ロータリーカルチベータの機構を確認するか、センサーの現在値をチェックします
F45008	警告	トラムラインスイッチを操作できません。	トラムラインスイッチのケーブルハーネスへの接続をチェックします。
F45009	警告	トラムラインスイッチの遮断	トラムラインスイッチと計量システムのチェック
F45014	警告	機械電源の電圧が低すぎる	機械の電源（トラクターのバッテリー）をチェック、 機械電源のケーブル接続をチェック
F45032	アラーム	作業位置のセンサー入力で、有効な信号が見つかりません。	センサーの位置と現在値をチェックします。 センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45033	注記	コールドタの障害センサーが、エラーを通知します。	コールドタの障害を取り除き、必要に応じてセンサーとケーブル配線をチェックします。
F45034	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
F45035	アラーム	センサーの接続ケーブルが故障 指摘されたセンサーの内部エラーを確認します	センサーとケーブルハーネスを点検します。
F45036	アラーム	センサーの接続ケーブルが故障 指摘されたセンサーの内部エラーを確認します	センサーとケーブルハーネスを点検します。

故障

F45037	アラーム	ロータリーカルチベータのセンサー入力で、有効な信号が見つかりません。	センサーの故障、またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45038	アラーム	センサーの接続ケーブルが故障 指摘されたセンサーの内部エラーを確認します	センサーとケーブルハーネスを点検します。
F45039	アラーム	トラックマーカのセンサー入力で、有効な信号が見つかりません。	センサーの故障、またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45040	アラーム	コールタ圧のセンサー入力で、有効な信号が見つかりません。	センサーの故障、またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45041 - F45044	アラーム	センサーの接続ケーブルが故障 指摘されたセンサーの内部エラーを確認します	センサーとケーブルハーネスを点検します。
F45045	注意事項	計量システムが汚れているか、損傷があります	ドライブトレインを点検します 機械の取扱説明書に記載されている、清掃とメンテナンスの手順を実行します。
F45046	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、指定されている全ての条件を満たす必要があります。
F45047	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
F45048	注記	機械は作業位置にあり、スピードが出ています。ステップが下りており、その結果計量装置が妨害されています。	ステップを上へ折り畳みます。
F45049	注記	ユーザーが設定したタンク内残量に達しました。	タンクの補充
F45050	アラーム	作業位置センサーの入力が、測定範囲外にあります。	作業位置センサーとケーブルハーネスをチェックします。
F45051	警告	セグメント配分ヘッドを備える Centaya（センタヤ）：片側スイッチが有効になっており、機械が「播種運転」で、片側スイッチのモーター1 が 3 秒間制御され、2 つ目の片側スイッチの片側スイッチセンサー1 が減衰されない場合。	セグメント配分ヘッドを備える Centaya（センタヤ）：ケーブルハーネスと片側スイッチ 1、片側スイッチ用の CAN-I/O モジュールをチェックします。
F45052	警告	セグメント配分ヘッドが付いた Centaya：半面スイッチが有効になっているときには、機械が「播種運転」になって、半面スイッチモーター2 に 3 秒間スイッチが入り、二番目の半面スイッチモーターの半面ス	セグメント配分ヘッドを備える Centaya（センタヤ）：ケーブルハーネスと片側スイッチ 2、片側スイッチ用の CAN-I/O モジュールをチェックします。

		イッチセンサー2 が制御不能になります。	
F45053	警告	セグメント配分ヘッドが付いた Centaya（カタヤ）：片面スイッチが有効です。片面スイッチのモーター 1 を制御できません	セグメント配分ヘッドを備える Centaya（センタヤ）：ケーブルハーネスと片側スイッチ 1、片側スイッチ用の CAN-I/O モジュールをチェックします。
F45054	警告	セグメント配分ヘッドが付いた Centaya（カタヤ）：片面スイッチが有効です。片面スイッチのモーター 2 を制御できません。	セグメント配分ヘッドを備える Centaya（センタヤ）：ケーブルハーネスと片側スイッチ 2、片側スイッチ用の CAN-I/O モジュールをチェックします。
F45055	警告	セグメント配分ヘッドが付いた Centaya（カタヤ）：CAN-I/O モジュールと通信できません。	セグメント配分ヘッドを備える Centaya（センタヤ）：ケーブルハーネスと片側スイッチ 2、片側スイッチ用の CAN-I/O モジュールをチェックします。
F45056	注記	計量またはファンが ON になっていないので、播種作業ができません。	計量を ON にし、ファンを ON にするかチェックする
F45057	警告	回転数が 200 1/min 未満、センサー故障、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
F45058	注記	ISOBUS の速度ソースが現在利用できてなくなっています。	ユーザーは、トラクターの TECU（トラクター制御装置）設定をチェックしなければなりません。
F45059	注記	ISOBUS の速度ソースが現在利用できてなくなっています。	ユーザーは、トラクターの TECU（トラクター制御装置）設定をチェックしなければなりません。
F45060	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。そのために、故障したセンサー（機械）をケーブルハーネスから切り離す必要があります。
F45063	警告	ツインターミナルは調節されていますが、バス上に見つかりません。	ケーブルツリー及びツインターミナルの取り付けをチェックしてください。
F45064	警告	挙げられた計量ユニット／タンク電子機器が取り付けられていないか故障	計量ユニット／タンク電子機器が取り付けられていないか故障。ケーブル接続、電子機器のヒューズ、コーディングプラグをチェックします。
F45065	注記	上記の条件が満たされていないので、オペレーターが GPS 記録機能を有効にすることができません。	機能を有効にするために、機械を指定された状態に設定してください。
F45066	警告	片側スイッチのモーターのエラー、位置センサーが誤った値を提供 - 片側スイッチが無効にされました	片側スイッチのモーターとケーブルハーネスをチェックしてから、機械を再起動

故障

F45067	警告	FTender 計量装置下の片側スイッチが、所定の規定位置に到達できません - 片側スイッチは無効にされました	片側スイッチのメカニズムがスムーズに動くか確認してから、機械を再起動
F45068	警告	セグメント配分ヘッド内の左の片側スイッチが、所定の規定位置に到達できません - 片側スイッチは無効にされました	片側スイッチのメカニズムがスムーズに動くか確認してから、機械を再起動
F45069	警告	セグメント配分ヘッド内の右の片側スイッチが、所定の規定位置に到達できません - 片側スイッチは無効にされました	片側スイッチのメカニズムがスムーズに動くか確認してから、機械を再起動
F45070	警告	計量装置の絶対空検出器が種子を検出しません。	機械に補充するか、センサーを制御してください。
F45071	注記	機械が道路走行を検出し、速度が時速 20km を越え、機械が播種運転ではありません。	道路走行を終了するために、メインブームセクションスイッチを有効にします
F45073	注記	端末の GPS トラムライン機能の故障	メーカーの取扱説明書に注意して、端末の GPS 受信と GPS トラムライン機能をチェックしてください
F45074	注記	機械の作業位置センサーが有効な作業エリアを離れました。	損傷部分のケーブルツリーとセンサーをチェックしてください。
F45075	注記	機械が誤った進行方向を検出した、GPS トラムラインの使用でのみ可能です	現在の走路の進行方向を点検し、FG-Wizard の設定を確認します メーカーのマニュアルを用いて、端末の GPS トラムライン設定を点検します
F45076	注記	コンフォート油圧系統で最大切り替えポイントが変更されました	対策は必要ありません。種子量増加の変更値をチェックします
F45077	警告	モーターとの通信なし	計量モーターのケーブルハーネスへの接続をチェックします。
F45078	警告	キャリブレーションキーのセンサー入力に有効な信号なし	キャリブレーションキーの現在値をチェックします。 キャリブレーションキーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45079	警告	回転数が 200 1/min 未満、センサー故障、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
F45080	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、油圧系統を点検
F45081	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

F45082	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
F45083	警告	計量装置の絶対空検出器が種子を検出しません	機械に補充するか、センサーをチェックします
F45084	注記	ユーザーが設定したタンク内残量に達しました。	タンクの補充
F45085	アラーム	作業位置のセンサー入力に有効な信号なし	センサーの位置と現在値をチェックします。 センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45086	注記	作業位置のセンサー入力に有効な信号なし	センサーの位置と現在値をチェックします。 センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45087	注記	播種運転でロータリーカルチベータが ON になっていない PTO へのセンサー取り付けが不適切	ロータリーカルチベータを ON にします PTO のセンサーを確認します
F45088	注記	ロータリーカルチベータ監視 1 のセンサー入力に、有効な信号がありません	センサーの位置と現在値をチェックします。 センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45089	注記	ロータリーカルチベータ監視 2 のセンサー入力に、有効な信号がありません	センサーの位置と現在値をチェックします。 センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45090	警告	ロータリーカルチベータの機械的な故障かセンサーの故障	ロータリーカルチベータの機構を確認するか、センサーの現在値をチェックします
F45091	警告	ロータリーカルチベータの機械的な故障かセンサーの故障	ロータリーカルチベータの機構を確認するか、センサーの現在値をチェックします
F45092	注記	端末の TaskController は、機械より少ない規定量をサポートします	端末に特定の規定量のみを割り当てて、割り当てない規定量は静的規定量として使用する必要があります より多くの規定量を制御できる端末の使用
F45093	アラーム	センサー入力に有効な信号なし	センサーの現在値をチェックします。 センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45094	アラーム	センサー入力に有効な信号なし	センサーの現在値をチェックします。 センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45095	警告	モーターとの通信なし	計量モーターのケーブルハーネスへの接続をチェックします。

故障

F45096	警告	センサー入力に有効な信号なし	キャリブレーションキーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45097	警告	回転数が 200 1/min 未満、センサー故障、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
F45098	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、油圧系統を点検
F45099	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
F45100	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
F45101	警告	計量装置の絶対空検出器が種子を検出しません	機械に補充するか、センサーをチェックします
F45102	注記	ユーザーが設定したタンク内残量に達しました。	タンクの補充
F45103	アラーム	作業位置のセンサー入力に有効な信号なし	センサーの位置と現在値をチェックします。 センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45104	注記	作業位置のセンサー入力に有効な信号なし	センサーの位置と現在値をチェックします。 センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45105	警告	指定されたシステムのソフトウェアバージョンが間違っています	互換性のあるソフトウェアへのコンポーネントのアップデートが必要です
F45106	警告	装備オプションが設定されていますが、バスに見つかりません	ケーブルハーネスおよびノードの取り付けを点検します
F45107	警告	装備オプションが設定されていますが、バスに見つかりません	ケーブルハーネスおよびノードの取り付けを点検します
F45108	警告	片側スイッチの左側モーターのエラー、位置センサーが誤った値を提供 - 片側スイッチが無効にされました	片側スイッチのモーターとケーブルハーネスをチェックしてから、機械を再起動
F45109	警告	片側スイッチの右側モーターのエラー、位置センサーが誤った値を提供 - 片側スイッチが無効にされました	片側スイッチのモーターとケーブルハーネスをチェックしてから、機械を再起動
F45110	警告	ブームセクション切り替えの装備オプションが設定されていますが、バスに見つかりません	ケーブルハーネスおよびノードの取り付けを点検します
F45111	警告	左側トラムラインスイッチを制御できません	ケーブルハーネスでトラムラインスイッチの接続をチェックします

F45112	警告	右側トラムラインスイッチを制御できません	ケーブルハーネスでトラムラインスイッチの接続をチェックします
F45113	警告	左側トラムラインスイッチの遮断	トラムラインスイッチと計量システムのチェック
F45114	警告	右側トラムラインスイッチの遮断	トラムラインスイッチと計量システムのチェック
F45115	警告	キャリブレーションキーのセンサー入力に有効な信号なし	センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45117	注記	計量装置の回転速度を落とせません	速く走行するか、容量の小さい計量ローラーを使用して再びキャリブレーションします
F45118	注記	計量装置の回転速度を上げられない	ゆっくり走行するか、容量の大きな計量ローラーを使用して再びキャリブレーションします
F45119	警告	計量装置の絶対空検出器が種子を検出しません	機械に補充するか、センサーをチェックします
F45120	注記	ユーザーが設定したタンク内残量に達しました。	タンクの補充
F45121	注意事項	作業位置のセンサー入力に有効な信号なし	センサーの位置と現在値をチェックします。 センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45122	アラーム	センサーの接続ケーブルが故障 指摘されたセンサーの内部エラーを確認します	センサーとケーブルハーネスを点検します。
F45123	警告	左側トラムラインを切り替える際に、過電流が流れます。	左側トラムラインのアクチュエータと対応するケーブル接続をチェックします
F45124	警告	右側トラムラインを切り替える際に、過電流が流れます。	右側トラムラインのアクチュエータと対応するケーブル接続をチェックします
F45125	注意事項	計量装置の回転速度を上げられない	ゆっくり走行するか、容量の大きな計量ローラーを使用して再びキャリブレーションします
F45126	警告	メインタンクの（1 番目の）タンクローレベルのセンサー入力に有効な信号なし	センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45127	警告	GreenDrill／微顆粒ブロードキャストの（1 番目の）タンクローレベルのセンサー入力に有効な信号なし	センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45128	警告	フロントタンク（1）の（1 番目の）タンクローレベルのセンサー入力に有効な信号なし	センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線

故障

F45129	警告	フロントタンク 2 の (1 番目の) タンクローレベルのセンサー入力に有効な信号なし	センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45130	警告	メインタンクの 2 番目のタンクローレベルのセンサー入力に有効な信号なし	センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45131	警告	GreenDrill／微顆粒ブロードキャスターの 2 番目のタンクローレベルのセンサー入力に有効な信号なし	センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45132	警告	フロントタンク (1) の 2 番目のタンクローレベルのセンサー入力に有効な信号なし	センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45133	警告	フロントタンク 2 の 2 番目のタンクローレベルのセンサー入力に有効な信号なし	センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45134	警告	メインタンクの計量ローレベルのセンサー入力に有効な信号なし	センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45135	警告	GreenDrill／微顆粒ブロードキャスターの計量ローレベルのセンサー入力に有効な信号なし	センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45136	警告	フロントタンク (1) の計量ローレベルのセンサー入力に有効な信号なし	センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45137	警告	フロントタンク 2 の計量ローレベルのセンサー入力に有効な信号なし	センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45138	警告	挙げられたファンのセンサー入力に有効な信号なし	センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45139	注意事項	計量装置の回転速度を落とせません	速く走行するか、容量の小さい計量ローラーを使用して再びキャリブレーションします
F45140	注意事項	計量装置の回転速度を落とせません	速く走行するか、容量の小さい計量ローラーを使用して再びキャリブレーションします
F45141	注意事項	センサーの接続ケーブルが故障 指摘されたセンサーの内部エラーを確認します	センサーとケーブルハーネスを点検します。
F45142	注意事項	トラックマーカのセンサー入力で、有効な信号が見つかりません。	センサーの故障またはケーブルハーネス内のケーブル断線
F45143 - F45147	警告	センサーの接続ケーブルが故障 指摘されたセンサーの内部エラーを確認します	センサーとケーブルハーネスを点検します。
F45147	警告	センサーの接続ケーブルが故障 指摘されたセンサーの内部エラーを確認します	センサーとケーブルハーネスを点検します。

F45148	警告	制御装置に表示された出力が、過負荷になりました	アクチュエータとケーブルハーネスを点検します。
F45149	警告	必要な垂直力がかからない：実際の力は規定力以下	機械が持ち上がらないか点検します。 フレームバラストをアクティブにします。 走行速度を下げます。 規定力を下げます。 油圧出力（ファン回転数）の点検。
F45150	注意事項	必要な垂直力がかからない：実際の力は規定力以下	機械の負荷を軽減します。 走行速度を下げます。 規定力を上げます。
F45151	アラーム	コネクタまたはケーブルハーネスの故障 故障したセンサー	センサーとケーブルハーネスを点検します。
F45152	警告	コネクタまたはケーブルハーネスの故障 故障したセンサー 障害のある CAN BUS 故障した制御装置	センサーとケーブルハーネスを点検します。 ヒューズを点検します。 専門工場にご相談ください。
F45153	注意事項	垂直力センサーのひとつが故障しています。残りのセンサーで制御できます。	センサーとケーブルハーネスを点検します。 専門工場にご相談ください。
F45154	アラーム	センサーの接続ケーブルが故障 指摘されたセンサーの内部エラーを確認します	センサーとケーブルハーネスを点検します。
F45155	注記	前回のシステムシャットダウン以来、全ての制御装置が適切に OFF にされていたわけではないことを、機械が検出しました。	<ul style="list-style-type: none"> トラクターの ISOBUS 負荷電圧が OFF になりません、トラクターをチェックします 場合によっては AMAZONE 分離リレーを追加装備します（NL1084）
F45156	アラーム	センサーの接続ケーブルが故障 指摘されたセンサーの内部エラーを確認します	センサーとケーブルハーネスを点検します。
F45157	警告	センサーツール 4 が交換されたか故障しました	ツール 4 の切り替え点を新たに学習します。
F45158	アラーム	センサーの接続ケーブルが故障 指摘されたセンサーの内部エラーを確認します	センサーとケーブルハーネスを点検します。
F45159	警告	機械の設定が正しくない	専門工場にご相談ください。

故障

F45160	警告	コネクタまたはケーブルハーネスの故障 故障したセンサー 障害のある CAN BUS 故障した制御装置	センサーとケーブルハーネスを点検します。 ヒューズを点検します。 専門工場にご相談ください。
F45161	警告	分配ヘッドのフラップ制御の故障が検知されました	フラップ制御の損傷の有無とケーブルハーネスを点検します。 専門工場にご相談ください。
F45162	注意事項	分配ヘッドのフラップ制御の故障が検知されました	フラップ制御の損傷の有無とケーブルハーネスを点検します。 専門工場にご相談ください。
F45163	警告	フラップ制御の機械的な故障	フラップ制御と分配ヘッドの接続を点検および修理します。 専門工場にご相談ください。
F45164	警告	複数のフラップ制御の機械的な故障	フラップ制御と分配ヘッドの接続を点検および修理します。 専門工場にご相談ください。
F45165	警告	複数のフラップ制御の機械的な故障	フラップ制御と分配ヘッドの接続を点検および修理します。 専門工場にご相談ください。
F45166	注意事項	フラップ制御の機械的な故障	フラップ制御と分配ヘッドの接続を点検および修理します。 専門工場にご相談ください。
F45167	注意事項	現在のファン回転数が高すぎる	ファン回転数を下げます
F45168 - F45175	注意事項	センサーの接続ケーブルが故障 指摘されたセンサーの内部エラーを確認します	センサーとケーブルハーネスを点検します。
F45176	注意事項	機械を持ち上げたときに、センサーが予想時間内に減衰しませんでした	張力センサー装置を点検してください。 専門工場にご相談ください。
F45177	注意事項	センサーの接続ケーブルが故障 指摘されたセンサーの内部エラーを確認します	センサーとケーブルハーネスを点検します。
F45178 - F45192	警告	複数のフラップ制御の機械的な故障	フラップ制御と分配ヘッドの接続を点検および修理します。 専門工場にご相談ください。
F45193 - F45195	注意事項	分配ヘッドのフラップ制御の故障が検知されました ケーブルハーネスの断線	フラップ制御の損傷の有無とケーブルハーネスを点検します。 専門工場にご相談ください。
F45196 - F45198	警告	コネクタまたはケーブルハーネスの故障 故障したセンサー 障害のある CAN BUS 故障した制御装置	センサーとケーブルハーネスを点検します。 ヒューズを点検します。 専門工場にご相談ください。
F45199	注意事項	センサーの接続ケーブルが故障 指摘されたセンサーの内部エラーを確認します	センサーとケーブルハーネスを点検します。
F45200	注意事項	タンク内の圧力が低すぎるのを、圧力センサーが検知しました 搬送経路またはタンクに漏れがある 供給ラインが汚れている	搬送経路とタンクに漏れがないか点検します。

		指摘されたセンサーの内部エラーを確認します	<p>供給ラインを点検および清掃します。</p> <p>圧力センサーの機能を点検します。搬送経路とタンクに漏れがないか点検します。</p> <p>専門工場にご相談ください。</p>
F45201	注意事項	センサーの接続ケーブルが故障 指摘されたセンサーの内部エラーを確認します	センサーとケーブルハーネスを点検します。
F45202	注意事項	<p>タンク内の圧力が低すぎるのを、圧力センサーが検知しました</p> <p>搬送経路またはタンクに漏れがある</p> <p>供給ラインが汚れている</p> <p>指摘されたセンサーの内部エラーを確認します</p>	<p>搬送経路とタンクに漏れがないか点検します。</p> <p>供給ラインを点検および清掃します。</p> <p>圧力センサーの機能を点検します。搬送経路とタンクに漏れがないか点検します。</p> <p>専門工場にご相談ください。</p>
F45203 – F45206	警告	複数のフラップ制御の機械的な故障	<p>フラップ制御と分配ヘッドの接続を点検および修理します。</p> <p>専門工場にご相談ください。</p>



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>
