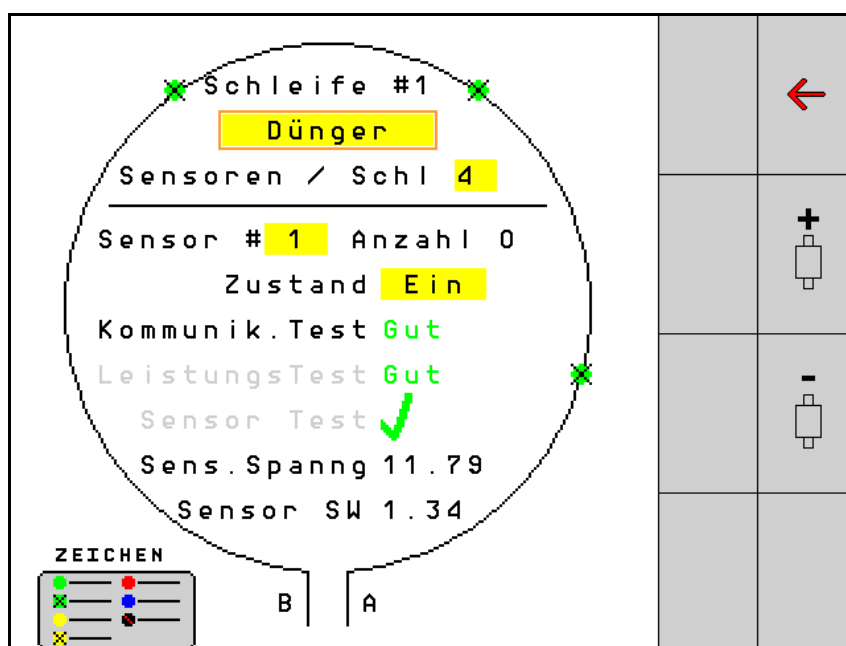


取扱説明書

AMAZONE

種子用ライン監視機能

肥料用ライン監視機能



MG6671
BAG0127.6 06.19
Printed in Germany

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

ja



本書をよくお読みください

取扱説明書を読み、その内容を遵守することは面倒で余計なことだと思われるかもしれませんが。しかし、この機械が優良であると人から見聞きし、機械を購入し、後はすべて独りで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。

ライプツィヒ

プラークヴィッツ、1872年



1	ユーザー向けの情報.....	4
1.1	本書の目的	4
1.2	本取扱説明書での位置の記載	4
1.3	使用している記号	4
2	一般的な安全上の注意事項.....	6
2.1	安全に関する記号の意味	6
3	製品の説明.....	7
4	概要.....	7
5	取り付けと接続.....	8
5.1	ループ内のセンサー接続	8
5.2	ハーネスの接続	9
5.3	システムレイアウトの例	10
6	初めての運転開始	14
6.1	初期構成	15
7	システムの運転.....	18
7.1	情報表示	19
7.2	ループ構成の表示	21
7.3	トラムラインの監視を設定	23
7.4	システムテスト	25
7.5	システム概要.....	29
7.6	モジュール診断	29
8	メンテナンス	33
9	警告アラーム	34

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

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

1.2 本取扱説明書での位置の記載

本取扱説明書に書かれている方向は、すべて進行方向を基準としています。

1.3 使用している記号

操作手順と操作結果

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

例：

1. 操作手順 1
- 操作手順1に対する操作結果
2. 操作手順 2

リスト

順番が重要ではないリストは、黒丸で箇条書きになっています。

例：

- ポイント1
- ポイント2

図中の番号

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

例：(図 3/6)

- 図3
- 位置6

2 一般的な安全上の注意事項

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

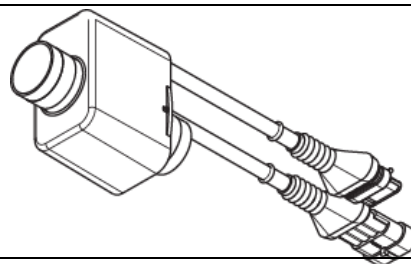
このシステムは、センサーを用いて種子散布を監視します。

表示は、ISOBUS 端末 (AMATRON 3 など) を介して行われます。

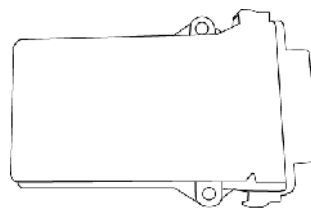
AMATRON 3 : AMATRON 3 を ON にして、ISOBUS モードを選択します。

4 概要

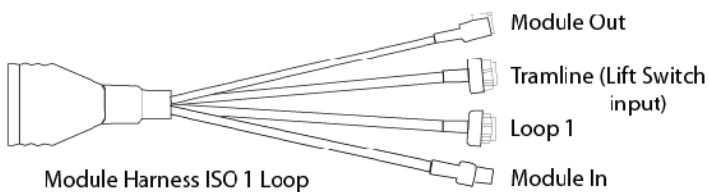
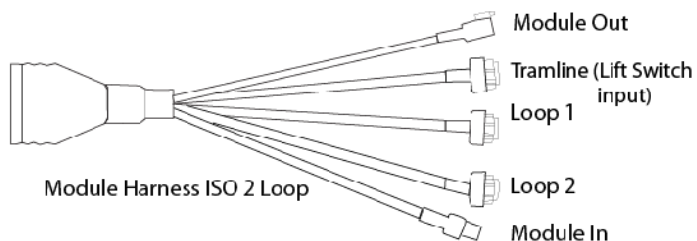
センサー :



モジュール :



1 つまたは 2
つのループ用のモジュールハ
ーネス。



CAN ターミネータ

CAN ターミネータは、
最後のモジュールの出力プラ
グに接続されています。



5 取り付けと接続

5.1 ループ内のセンサー接続

センサーは、ループ内にまとめて接続されます。

1. ループの最初のセンサーは、ハーネス A/B の端子 B に接続されます。
2. センサー 1 のもうひとつのプラグをつないで、センサー 2 を接続してください。
3. ループ内の全センサーで、この手順を繰り返してください。
ひとつのループには、少なくとも 2
個のセンサーを取り付けなければならず、最大 54
個のセンサーを接続できます。最大 8 個のループに、432
個のセンサーが接続可能です。
4. ループの最後のセンサーを、ハーネス A/B の端子 A に接続してください。

センサーのナンバリングは、それぞれループ内で、ループの種類 (種子または肥料) による順番で行われます。

- ループ 1 : センサー 1 ~ センサー 54
例 : 種子 1 ~ 54
- ループ 2 : センサー 1 ~ センサー 54
例 : 肥料 1 ~ 54
- ループ 3 : センサー 1 ~ センサー 54
例 : 種子 55 ~ 109
- ループ 4 : センサー 1 ~ センサー 54
例 : 肥料 55 ~ 109



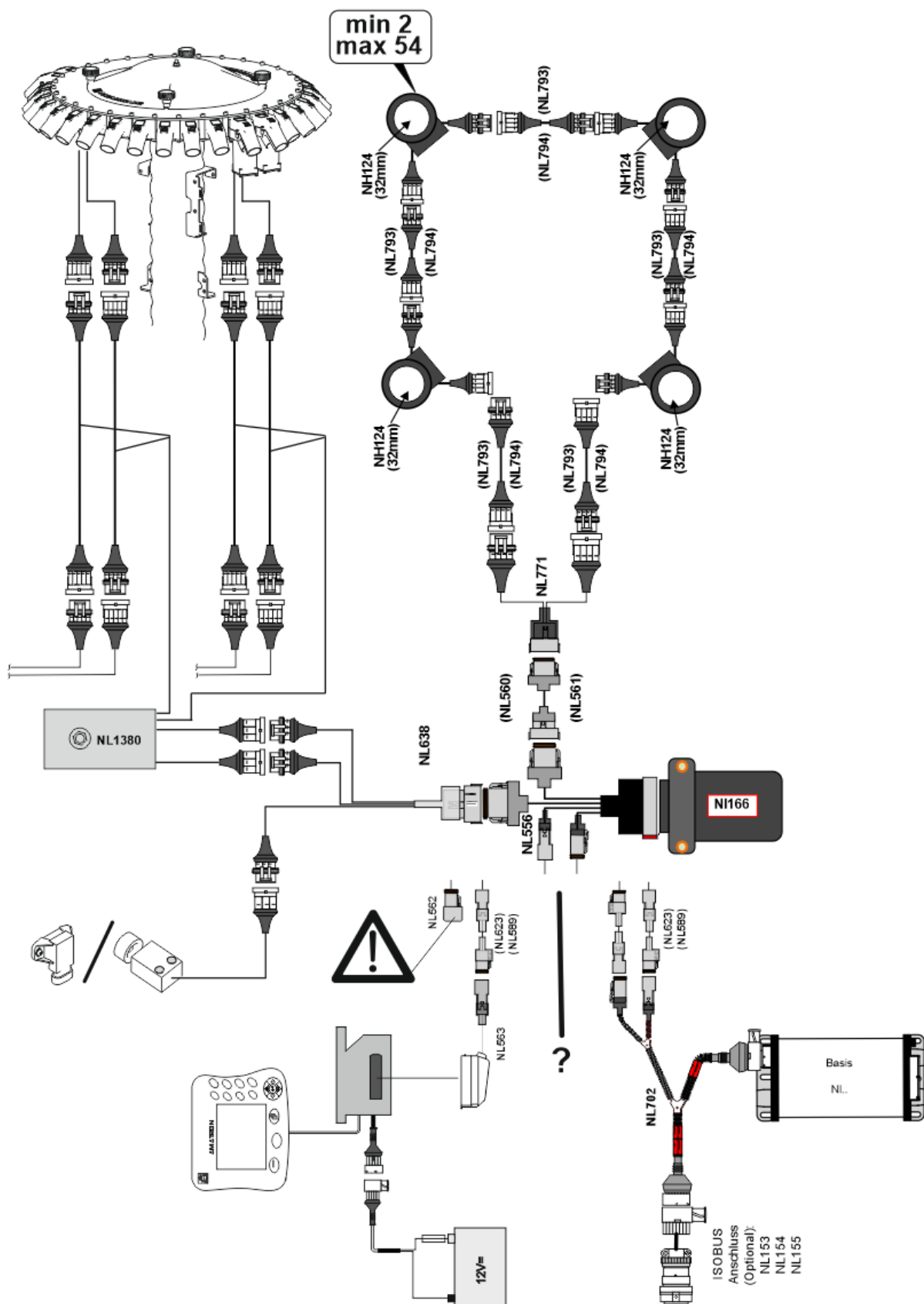
ロックタブは、差し込むときにかみ合わなければなりません。

5.2 ハーネスの接続

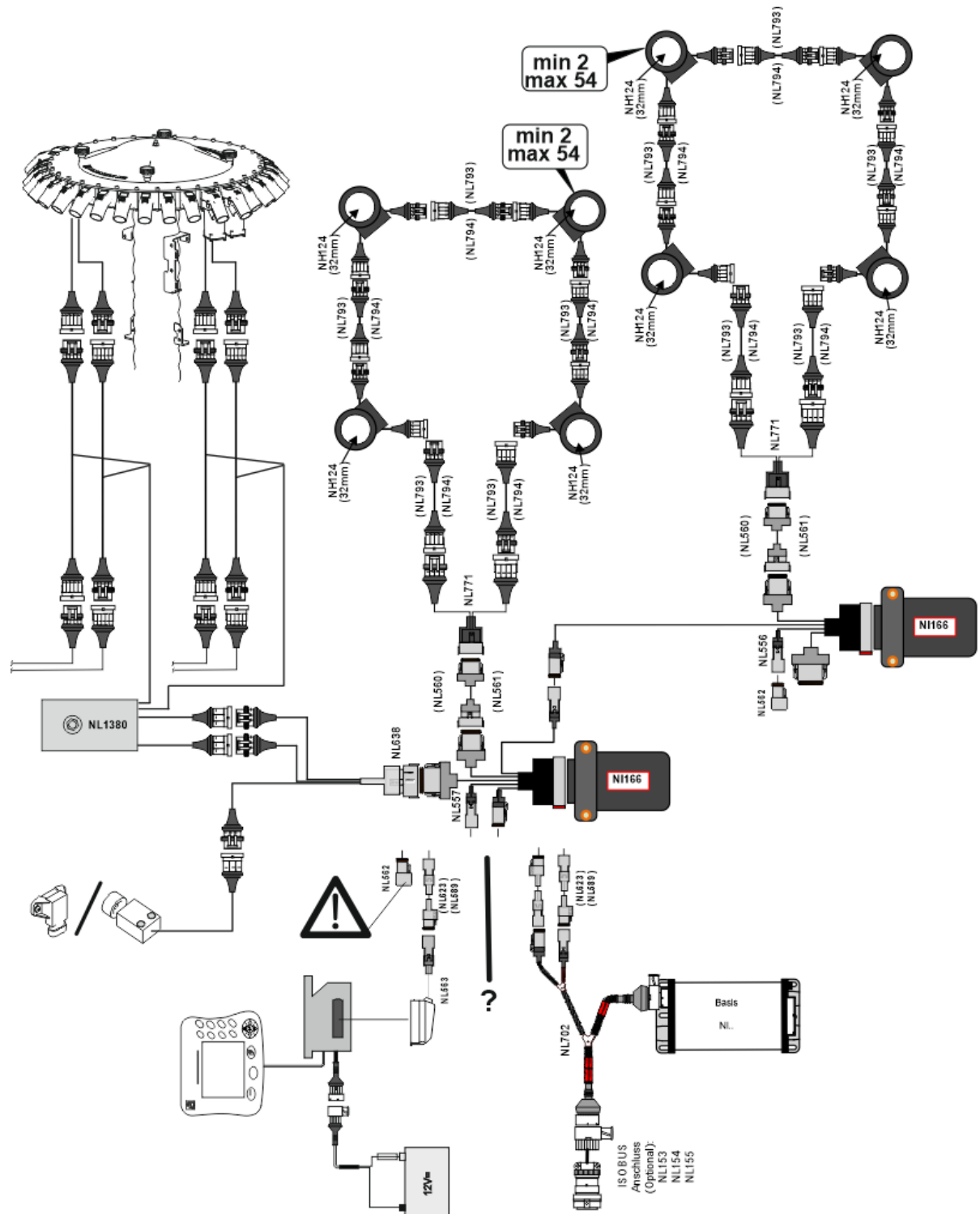
1. ハーネスを最初の (マスター) モジュールに接続します。
2. CAN バスアダプター・ハーネスを、ISO 拡張ハーネスおよび「モジュール入力」プラグに接続します。
3. トラムラインスイッチを機械に接続します (必要に応じて、リフトスイッチキットを適切なプラグと組み合わせ、リフトスイッチ入力に接続します)。詳細については、「リフトスイッチプラグの組み立て」の項を参照してください。
4. リフトスイッチは、システムの最初のモジュールに接続しなければなりません。他のモジュールハーネスには、トラムラインプラグは使用されません。この場合、使用していないトラムライン回線はすべて巻き取り、固定する必要があります。
5. A/B ハーネスのループ 1 のプラグ受け B を、ループ内の最初のセンサーのプラグ受けに接続します。
6. A/B ハーネスのループ 1 のプラグ受け A を、ループ内の最後のセンサーに接続します。
7. 必要に応じて、延長ハーネスをループ 1 および 2 のプラグに接続します。
8. 「モジュール出力」プラグを、次のモジュールハーネスの「モジュール入力」プラグに接続します。
9. 手順 4〜9 のようにして、残りのモジュールとハーネスを接続します。
10. ターミネータを、最後のモジュールハーネスの「モジュール出力」プラグに接続します。

5.3 システムレイアウトの例

例 1 : 1 つのループの接続



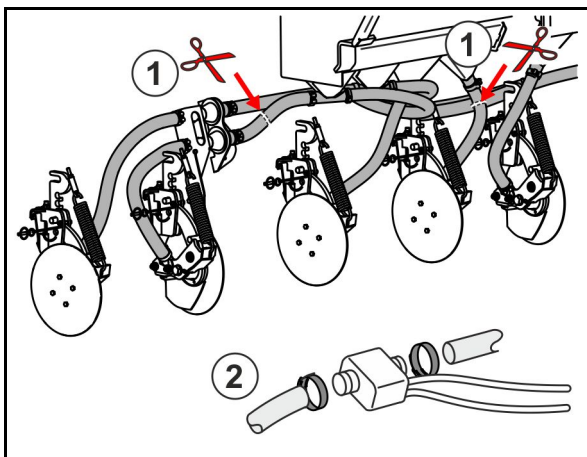
例 2 : 2 つのループの接続



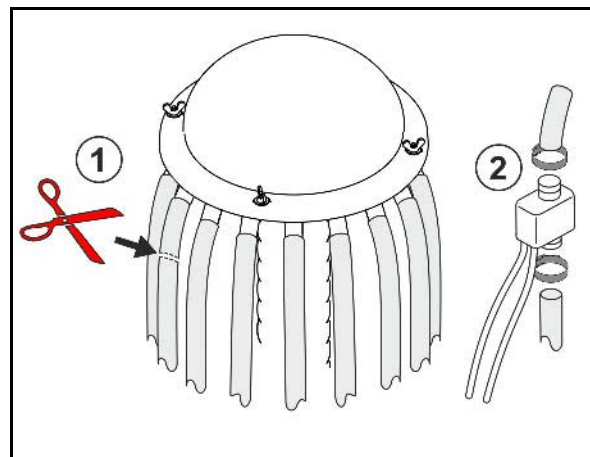
取り付けと接続

肥料 / 種子用ラインのホースへのセンサー取り付け

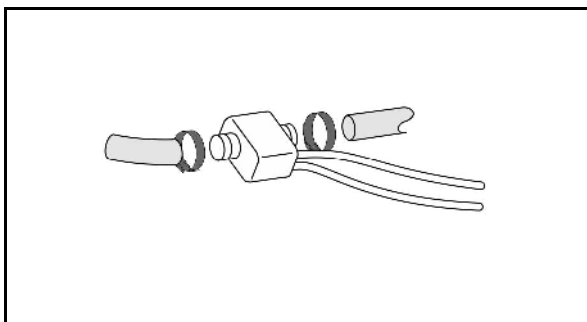
機械による計量



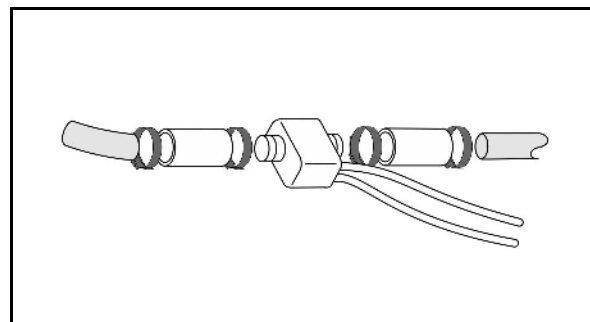
空気圧による計量



肥料監視



種子監視



作業位置センサーの取り付け

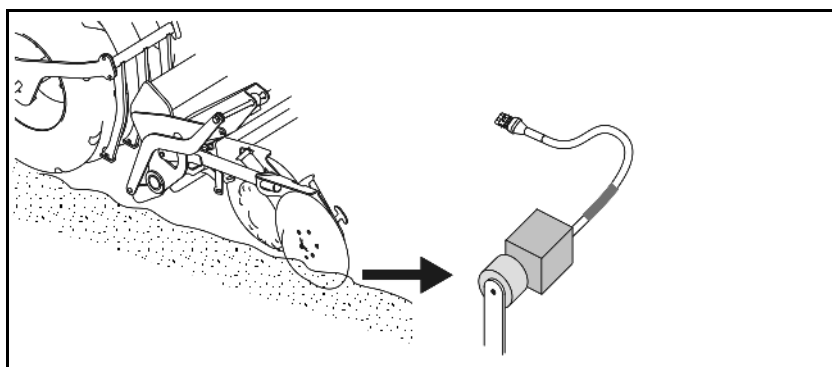


センサーを都合の良い位置に取り付けます。

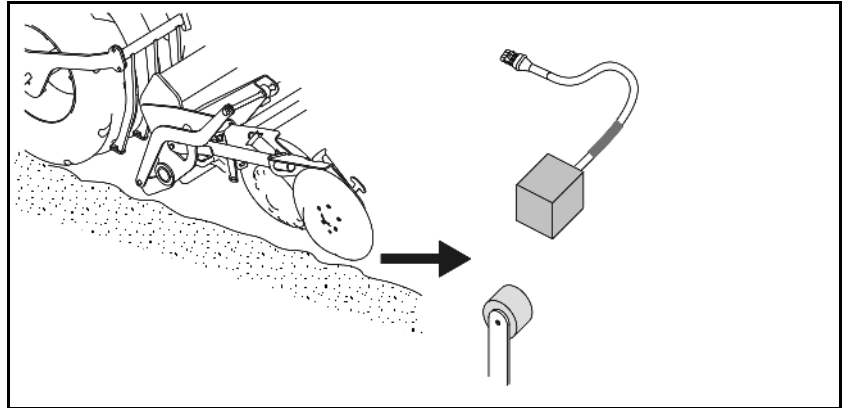
作業位置 → センサー減衰

非作業位置 → センサー非減衰

作業位置：



枕地：



6 初めての運転開始

初めての運転開始時にシステムは、接続されたモジュールおよびループの自動構成を実行します。情報表示画面を呼び出すには、まず警告を確認する必要があります。

最初の自動構成では、予想されていたモジュール数が実際のモジュール数と一致しないというメッセージが表示されます。

205 Loop Mismatch	☒
モジュール : 1 予想 : 1 検知 : 4 検知された構成を使用しますか？ 検知されたループと予想されていたループは同じですか？ そうでない場合は、ケーブルハーネスの接続を点検してください。	☐

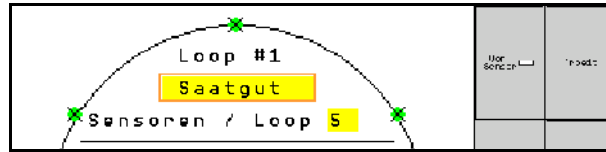
☒ 検知された構成を確認して続行します。

機械が作業位置にあると、エラーメッセージが表示されます：

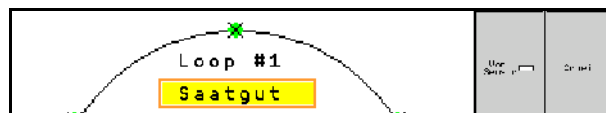
400 Saatgutsensor(en) Verstopft						
1	2	3	4	5		



6.1 初期構成



1. ループセンサー入力フィールドで、ループに取り付けられているセンサーの数を入力します。
 - 少なくとも 2 個、最大 54 個のセンサーを取り付ける必要があります。
 - センサーは、ループ内に緑色の点として表示されます。その数が、ループに取り付けられているセンサーの実際数と一致しない場合、検知されたセンサーは緑色に、追加のセンサーは青色に表示されます。アドレスの割り当ては、A/B ハーネスに接続された、最初のセンサーのプラグ B から始まります。
 - ループとセンサーが割り当てられるとすぐに、ループに取り付けられたモジュールとセンサーの追加機能が表示されます。



2. 材料選択入力フィールドから選択します：種子か肥料が OFF。
 - OFF：ループとの通信は無効になります（使用しない場合）。
3.  必要に応じて、次のループを選択して入力を繰り返します。



システムの運転ステータス

システムには 4 つの運転ステータスがあります：

- ステータス NOT READY

初期化および起動段階で、保存された構成に応じてなります。その後、ステータスは「Ready」（準備完了）または「Failed」（失敗）に変わります。ハードウェア構成が保存された構成と一致しない場合、アラームが出ます。

- READY STATE

この状態では、機械はアクティブではありません。つまり、システムはスタンバイ状態です。通常、機械がアクティブ / 非アクティブになると、リフトスイッチで運転ステータスにできます。

- RUN ステータス

機械は作業モードにあり、センサー監視はアクティブです。

- Failed State

この背景が赤い画面は、システムや電力供給、通信にエラーが発生した際に表示されます。このようなエラーは、システムを再び機能させるために、解決する必要があります。

7 システムの運転

起動時には、最後に保存されたシステム構成が、ハードウェア構成と比較されます。不一致の場合、アラームが出ます。

システムは、作業位置センサーを介してアクティブ化 / 非アクティブ化されます。システムのステータスが変わるたびに、アラーム通知が出ます。

それぞれ 1 つだけ、アクティブなアラーム通知を表示できます。確認した直後に、次のアラームが表示されることがあります。

システムはセンサー間の冗長通信を備えているため、センサーの故障によってシステム全体がシャットダウンすることはありません。遮られた / 欠陥のあるセンサーは、詳細情報と共に画面に表示されます。

監視ステータスは、2 つの画面で表示できます：

- 情報表示 (接続されている全ループのシステム概要とステータス)
- ループ構成 (個々のループ / センサーの状態)

7.1 情報表示

情報表示は、

- システム内の全てのループを示し、
- ループ / モジュールに接続されているセンサーの数を示して、
- 閉塞を識別します。

- (1) 現在のループステータスをシンボルとして。
- (2) ループ上のセンサー数
- (3) アラーム通知
- (4) アラーム通知に関する詳細を呼び出します
- (5) 散布される物質
- (6) 設定されたセンサー感度。

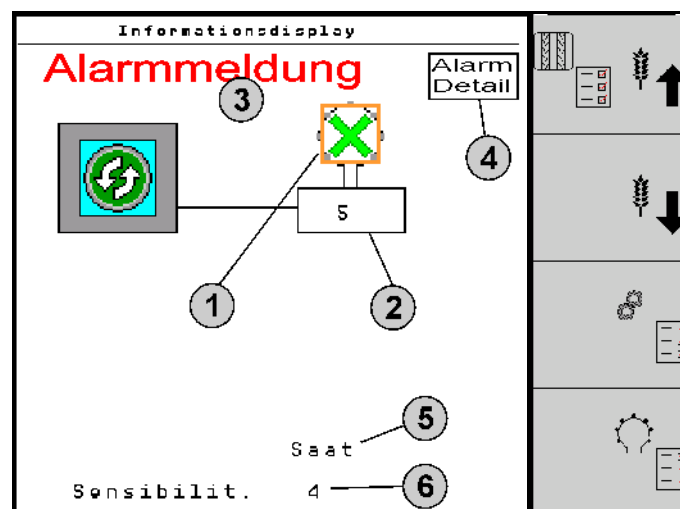


センサー感度のデフォルト設定は 10 です。設定が高すぎる / 低すぎると、アラームが出ることがあります。

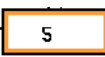
種子が小さくて、センサーが信号パルスを受信せず、誤って閉塞を検知する場合、この設定を調整する必要があります。

- 10 は最高の感度です
- 0 は最低の感度です

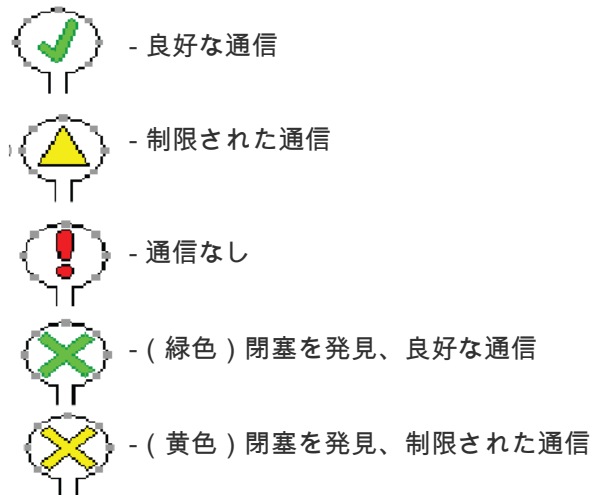
ループの情報表示



システムの運転

機能	次で呼び出します :	機能欄	操作ボタン
情報表示に戻る			
センサーの感度を上げる (1-10)		種  肥料 	
センサーの感度を下げる (1-10)		種  肥料 	
ループ構成			 
トラムラインの監視を設定			
モジュール診断を呼び出す (シフトキー )			 
システム概要			
アラーム通知の詳細  情報表示に戻る			 

ループステータスのシンボル：



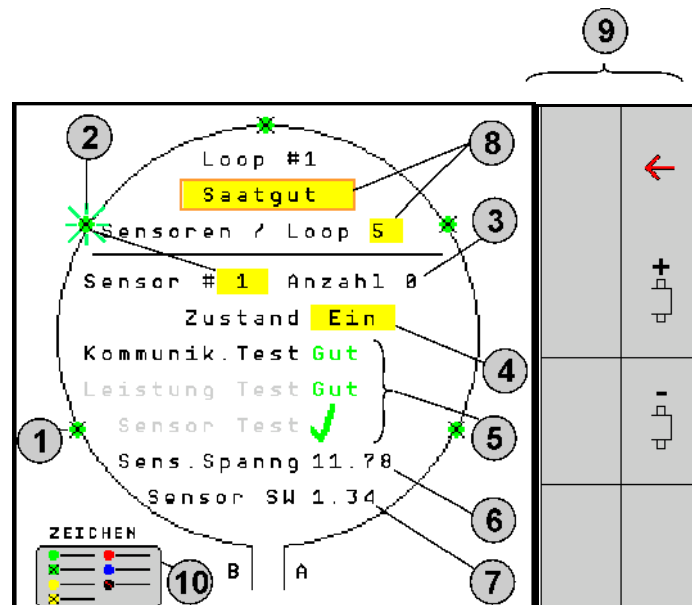
7.2 ループ構成の表示



ループとセンサーが割り当てられると、ループに取り付けられているモジュールとセンサーの機能が、ループ構成画面に表示されます。その際、選択したループは、画面の上部にループ #1、2 として表示されます。

ループ構成画面には、センサーステータスや種子量、センサートラブルなど、選択したループの重要なシステムパラメータが表示されます。色分けされた凡例は、現在のセンサーの状態を説明しています。

ループ構成



- (1) ステータス表示が付いたループ内のセンサー
- (2) 選択したセンサー (点滅)
- (3) 秒単位の更新で種子量を表示。
- (4) ステータス入力情報欄：

- ON (ループ内のアクティブなセンサー) または
 - OFF (ループ内の非アクティブなセンサー) -
運転中の特定センサーのアラーム出力を無効にします。
- (5) 3 センサーテストの結果。
- (6) センサー電圧 – 10V 未満の場合アラームが出ます。
- (7) ソフトウェア・バージョン。
- (8) 初期構成の入力情報。
- (9) 機能欄。
- (10) センサーのステータスの凡例。

ループ内のセンサーの現在のステータスは、特別な色分けで表示されます。センサーの凡例は、通信や電力供給、センサーのテスト後の、センサーのステータスを説明します。

ループ構成の機能欄

機能	次で呼び出します :	機能欄
情報表示に戻る		
次のループを選択		
前のループを選択		
ループの次センサーを選択		
ループの前センサーを選択		
通信テストを実行		
セルフテストを実行		
パフォーマンステストを実行		

コントロールパネルのキーの機能



- 設定を行うために、黄色の欄をマークおよび選択できます。
- 選択した欄は、赤く縁取られます。

1. 、 黄色い欄を選択します。

2.  選択した欄をアクティブにします。

- 種子 / 肥料 / OFF
- ループ内のセンサー
- ループ内のセンサーを選択
- ステータス ON/OFF

7.3 トラムラインの監視を設定



トラムライン作成に使用される種子用ラインの監視は、トラムライン作成時に OFF にできます。

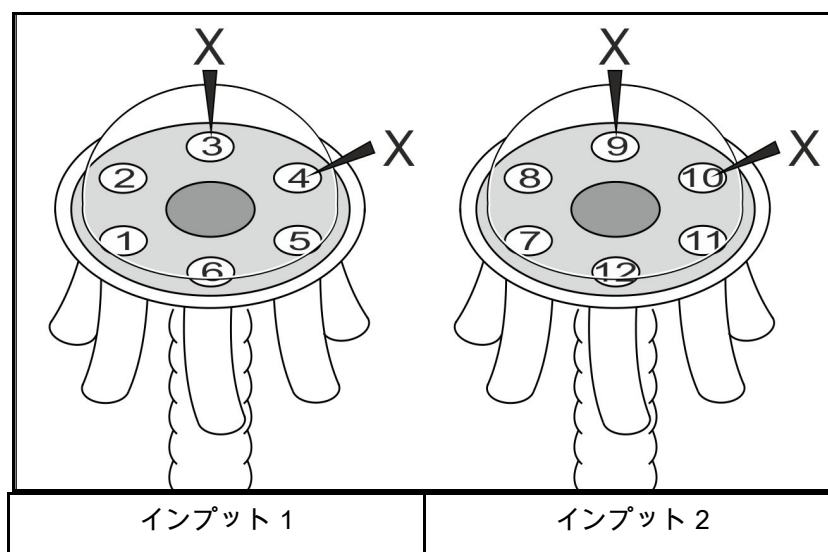
これにより、種子用ラインによって発生する、トラムラインへのエラーメッセージが防止されます。

Fahrgasse Einst.			
Module 1			
Input	Typ	Ho/Ni	Senor
1	Düng	HO	ZUMWIS
2	Düng	HO	ZUMWIS
3	Aus		
4	Aus		
5	Aus		
6	Aus		
Zubehör Leistung			Ein

例：

1-12 監視された種子用ライン

X トラムラインの種子用ライン



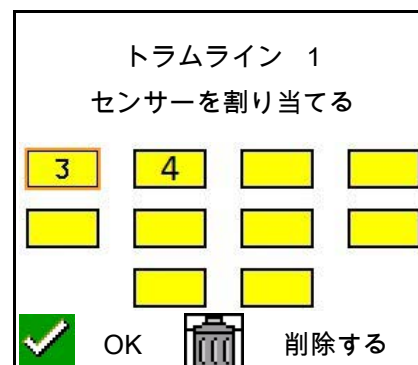
モジュール 1			
イン プッ ト	タイプ	高 / 低	センサー
1	種子	高	割り当て る



種子 / 肥料を選択	信号強度 高を選択
---------------	--------------



割り当て



2	種子	高	割り当て る
---	----	---	-----------



種子 / 肥料を選択	信号強度 高を選択
---------------	--------------



割り当て



7.4 システムテスト

現在のシステムステータスは、3つのテストで検査またはリセットされます。

電力供給テストの前に、通信テストを実行して合格する必要があります。

各テストの完了後に、3つのセンサー凡例により、それぞれのステータスが表示されます。

通信テスト



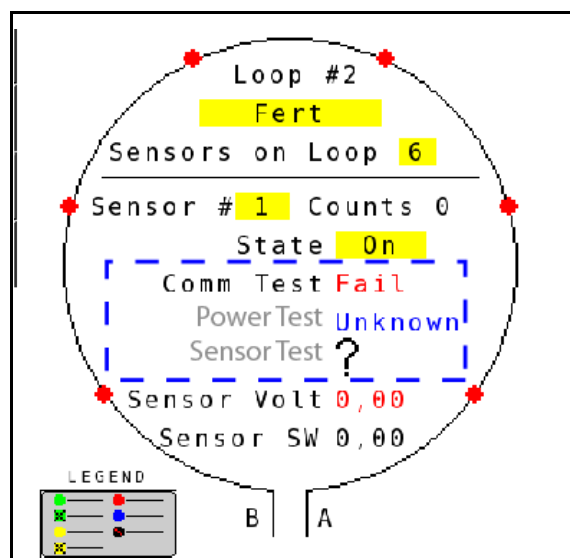
システムに次のエラーが発生したら、通信テストを実行する必要があります：

- モジュールとセンサー間の信号障害
- 構成の不一致
- ループの不一致

システムテストの後、次の3つのステータスのいずれかが表示されます：

- 「良好」（システム動作の検査 / 確認）
- 「限定」（センサー通信回線によるシステム動作の検査 / 確認）
- 「失敗」（解決しなければならない、完全な通信障害の検査 / 確認）。このような場合には、フルスクリーンアラームが出て、エラータイプが表示されます。

失敗した通信テスト



通信テストのセンサー凡例

緑色	● Good Two Lines of Sensor Communication.
緑色	✖ Blocked Sensor/Good Blocked with Two Lines of Sensor Communication.
黄色	● Limited One Line of Sensor Communication.
黄色	✖ Blocked Sensor/Limited Blocked with One Line of Sensor Communication.
赤色	● Fail No Lines of Sensor Communication.
青色	● Unknown No Information Available.
赤色	● Off User Configured to Ignore Sensor.
 Close	

通信テストのセンサー凡例

この凡例で、考えられる 7 つのセンサステータスが識別されます：

GOOD

センサーと通信の回線は、セルフテストに合格し、完全に機能します。

BLOCKED SENSOR/GOOD

解決しなければならない、センサーの問題が認められました。通信回線は、完全に機能しています。

LIMITED

2 つのセンサー間で通信エラーが認められました。ループの他のセンサー間の通信は、機能が制限されます（1 回線）。

BLOCKED SENSOR/LIMITED

ひとつのセンサーに問題があり、センサー間の通信エラーが認められました。ループの他のセンサー間の通信は、機能が制限されます（1 回線）。

FAIL

複数のセンサーおよび / またはモジュールの間で通信エラーが認められ、システムが機能しなくなりました。

UNKNOWN

構成の不一致が認められました。検知されたセンサーの数が、予想していた数と一致しません。

OFF

センサーはループ構成画面で「OFF」に設定されており、センサーを無視してアラーム通知を防止しています。

Power-Test



センサー間に電力供給エラーが発生しています。

次のように Power Test を実行してください：

ループ構成画面で「Power Test」を押します。

システムテストの後、次の 2 つのステータスのいずれかが表示されます：

- 「良好」（電力供給の検査 / 確認）
- 「不明」（電力供給障害の検査 / 確認）

このテストの結果は、ループ構成画面に表示されます

センサーテスト



センサーエラーの原因として次が考えられます：

- 低い電圧
- 汚れたセンサー

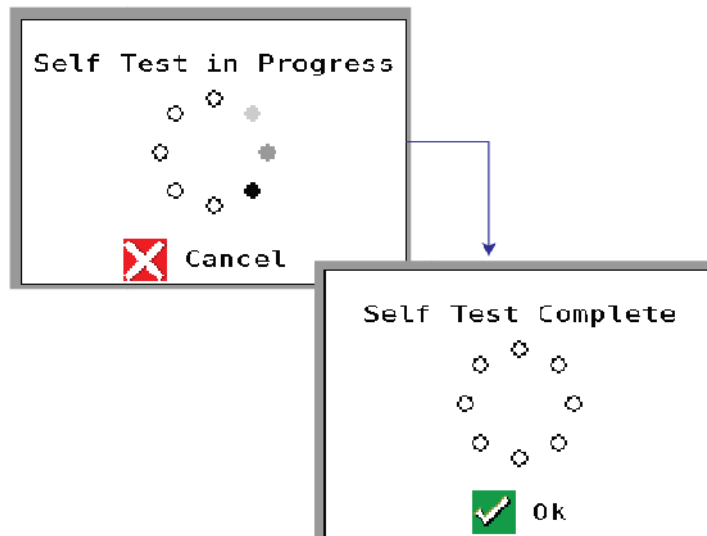
センサー検査後、2 つのステータスのいずれかが表示されます

- チェックマーク（合格）
- 疑問符（センサーの状態は不明）

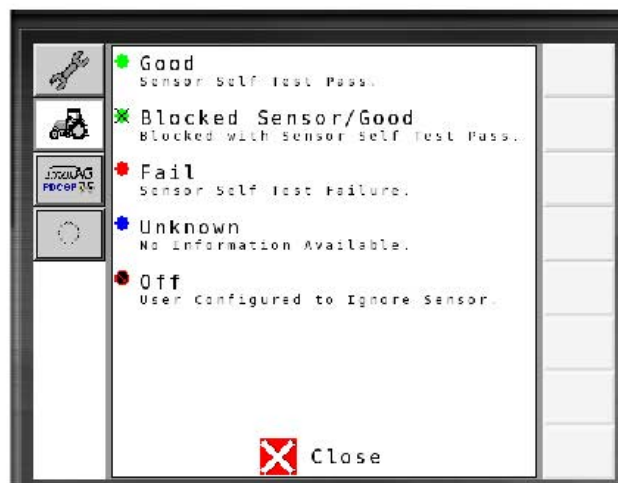
次のようにセンサーテストを実行してください：

1. ループ構成画面で「センサーテスト」を押してください。
全てのセンサーの検査中に、セルフテストウィンドウが表示されます。
→ 「キャンセル」キーにより、いつでもセルフテストを中止できます。
2. セルフテストが完了したら、緑色の「OK」キーを押して画面を終了します。

セルフテストウィンドウ



センサー凡例



7.5 システム概要



システム概要には、各モジュールに割り当てられたループとモジュールの数が表示されます。

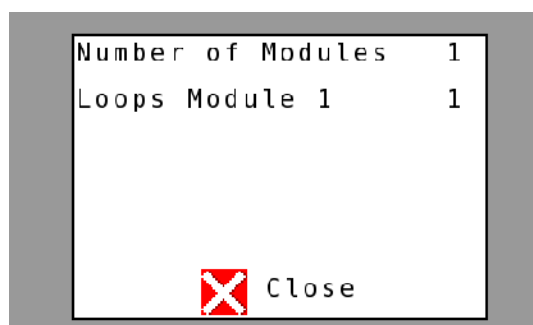
情報表示内

情報表示内でシステム概要を呼び出す



情報表示に戻る。

システム概要



7.6 モジュール診断

情報表示：

1. シフトキー



2.



診断画面では、システムモジュールに関連し、一般にトラブルシューティングに使用される、様々な情報が識別されます。

各モジュールには、情報提供のみを目的として編集できない、計3つの診断画面があります。これらの画面には、システムがアクティブなときにアクセスできます。

•



他のページにスクロールする

•



情報表示に戻る

診断画面 1

診断ページ 1 :

Diagnostik		
Modul #1		←
Modul Input Erkan Ni		
Modul Output Sinn Ni		
ECU Leist:	11.85U	
Software Version:	01.14	
Baudatum/Stunde:	14 02 05 13	
BootBlock Version:	00.03	
Seriennummer:	28	
Anzahl der Module:	1	
	1 von 3	

MODULE IN DETECT

トラブルシューティングのために、状態を「High」または「Low」で表します。High=開放、Low=接地

MODULE OUT SENSE

トラブルシューティングのために、状態を「High」または「Low」で表します。High=開放、Low=接地

ECU POWER

電気制御装置 (ECU) の値は、検知された ECU 電圧か、センサーおよびモジュールの電力供給に使用される、システムの低電流側に相当します。この値は通常、トラクターのバッテリー電圧と同じか、ほぼ同じです。

SOFTWARE VERSION

モジュールのソフトウェアバージョン。

BUILD DATE/HOUR

モジュール製造の日付 / 時刻。

BOOT BLOCK VERSION

モジュールのブート・ブロック・バージョン。

SERIAL NUMBER

各モジュールのラベルには、シリアル番号が印刷されています。

NUMBER OF MODULES

検知されたシステム接続モジュールの数。

診断画面 2

2 番目の診断画面には、検知されたモジュール接続ループの数が表示されます。

各ループの電圧と電流が表示されます。

診断ページ 2 :

D i a g n o s t i k				
Modul #1				←
1 Schleife System				☐☐
Schl	Spg.	Strom		
1A	11.81U	00.12A		
1B	11.83U	00.12A		
2A	00.00U	00.00A		
2B	00.00U	00.00A		
U				
Schleife erkannt 1				
2 von 3				

診断画面 3

3 番目の診断画面には、接続されたコンポーネントのシステム出力値が表示されます。

トラムライン入力 1-6

トラムラインの値は、後のソフトウェアバージョンで使用可能になります。

LIFT SWITCH

この値は、リフトスイッチの出力信号を「High」または「Low」として示します。

「High」 - オープンポジション。システムは非アクティブです。

「Low」 -

リフトスイッチが接地されている / システムがアクティブです。

VT ENABLE

この値は「Low」に設定されています。

診断ページ 3 :

D i a g n o s t i k			
Modul #1			←
Fahrgasse Input1:	Ni		
Fahrgasse Input2:	Ho		☐☐
Fahrgasse Input3:	Ho		
Fahrgasse Input4:	Ho		
Fahrgasse Input5:	Ho		
Fahrgasse Input6:	Ho		
AS-Schalter	Ho		
UT aktiv:	Ni		
3 vo 3			

8 メンテナンス



センサーの清掃には、汚れと埃をとるためにピン洗い用のブラシを使用してください。



シーズンの初めと週に一度

構成部品	整備作業
配管ホース	• 水でゆすぐ • 欠陥がないか検査し、必要に応じて交換する
センサー	• ピン洗い用ブラシで清掃する

9 警告アラーム

通常のパラメータから逸脱すると、アラームが表示されます。

- レベル 100 のアラームには、システムの問題またはループの不一致に関連する、重大な警告メッセージが該当します。

→ 運転を続行するには、原因を取り除く必要があります。

- レベル 200 のアラームには、ループおよびセンサーの電力障害が該当します。
- レベル 300 のアラームには、センサーエラーが該当します。
- レベル 400 のアラームには、閉塞とモジュールエラーが該当します。

	アラーム	考えられる原因	解決策
100	Loop Shutdown (ループシャット ダウン)	モジュールの電圧が、最大運転値の 18V を超えています。ループは自動的に OFF になります。	1) 接続が緩んでいないか、全てのハーネスを点検します。 2) 車両充電システムが調節されていません。システムの電圧が正しいか点検します。
101	ECU Low Voltage (ECU 低電圧)	モジュールの電圧が、最小値の 11V を下回っています。	1) 接続が緩んでいないか、全てのハーネスを点検します。 2) 車両充電システムが調節されていません。システムの電圧が正しいか点検します。
102	ECU High Voltage (ECU 高電圧)	モジュールの電圧が、最大値の 16V を超えています。	1) 車両充電システムが調節されていません。システムの電圧が正しいか点検します。
103	Low Voltage (低電圧)	ループの電圧が、最小値の 11V を下回っています。	1) おそらくモジュールの電圧が低すぎます。接続が緩んでいないか、全てのハーネスを点検します。 2) 車両充電システムが調節されていません。システムの電圧が正しいか点検します。
104	High Voltage (高電圧)	ループの電圧が、最大値の 16V を超えています。	1) おそらくモジュールの電圧が高すぎます。接続が緩んでいないか、全てのハーネスを点検します。 2) 車両充電システムが調節されていません。システムの電圧が正しいか点検します。
105	High Current (高電流)	ループの電流が、5 アンペアを超えています。	1) 潰れたケーブル、破損したピンまたはセンサーがないか点検します。 2) システムの接地を確認します。
106	Position Failure (位置エラー)	モジュール位置エラー。	1) モジュールのハーネスを点検します。必要に応じて、モジュール入力プラグまたはモジュール出力プラグのピン 5 が接地されているか、電圧計で点検してください。

107	アクセサリ電源ショート	アラーム画面で識別されたモジュールのハーネスがおそらく故障しているため、アクセサリの電源が切れています。	1) 挟まれたり損傷したワイヤがないか、モジュールのアクセサリ電源ハーネスをチェックしてください。
200	Communication_Failed Sensor in Loop (ループセンサーの通信エラー)	2 つのセンサー間で通信エラーが認められました。センサー間の通信は制限されています	1) 緩んでいたり、保護されていないプラグがないか点検します。 2) 通信ケーブルのピン 2 および 3 に欠陥がないか点検します。
201	Loop Communication (ループ通信)	センサー間の通信回線に複数のエラー。ループが機能しません。	1) 通信回線のピン 2 と 3 に複数のエラーがないか点検します。 2) 接続が緩んでいないか点検します。
202	Loop Communication (ループ通信)	モジュールエラー。ループは機能しますが、通信は制限されます。2 つのセンサー間で通信エラーが認められました。	1) モジュール、A/B ループハーネスまたは延長ハーネスの接続を点検します。
203	Loop Communication (ループ通信)	モジュールエラー。モジュールとセンサー間の通信回線に複数のエラー。ループが機能しません。	1) モジュール、A/B ループハーネスまたは延長ハーネスの接続を点検します。
204	Loop Communication (ループ通信)	検知されたセンサーの数が、予想していた数と一致しません。	1) 正しい数のループ内センサーで、システムを構成します。ループ構成画面で入力したセンサー数が、取り付けられたセンサー数と一致しているか点検します。
205	Loop Mismatch (ループ不一致)	検知されたモジュールループの数が、予想していた数と一致しません。	1) モジュールハーネスの全ての接続を点検します。
206	Power Communication (電力供給)	2 つのセンサー間で電力障害が認められました。ループは機能しますが、センサー間の電力供給は制限されます。	1) 全てのセンサーで、接続が緩んでいないか点検します。
207	Power Communication (電力供給)	センサー間の電力供給に複数のエラー。ループが機能しません。センサー間で電力供給が認められませんでした。	1) 全てのセンサーで、接続が緩んでいないか点検します。
208	Power Communication (電力供給)	モジュールとセンサー間の電力供給にエラー。ループは機能しますが、モジュールとセンサー間の電力供給は制限されます。	1) 全てのセンサーと A/B ループハーネスで、接続が緩んでいたり故障していないか点検します。
209	Power Communication (電力供給)	モジュールとセンサー間の電力供給に複数のエラー。ループは機能せず、モジュールとセンサー間に電力供給がありません。	1) モジュールと A/B ループハーネス、延長ハーネスで、接続が緩んでいないか点検します。

警告アラーム

210	Power Communication (電力供給)	電力テストで通信エラーが認められました。テストはキャンセルされました。	1) これらの通信エラーは、テストを再実行する前に解決する必要があります。 2) 接続が緩んでいないか点検します。 3) ループが正しく構成されていません。センサーが検知されましたが、解決が必要な不一致も認められました。
300	Seed Sensor(s) Self Test Failure (種子センサーのセルフテスト失敗)	センサーエラー / レンズが汚れています。	1) 故障したセンサーがないか点検し、必要に応じて交換します。 2) レンズを清掃します。
301	Fertilizer Sensor(s) Self Test Failure (肥料センサーのセルフテスト失敗)	センサーエラー / レンズが汚れています。	1) 故障したセンサーがないか点検し、必要に応じて交換します。 2) レンズを清掃します。
306	Seed Sensor Low Voltage (種子センサー低電圧)	センサー電圧が低すぎます。	1) センサーの接続と車両の充電器を点検します。
307	Fertilizer Sensor Low Voltage (肥料センサー低電圧)	センサー電圧が低すぎます。	1) センサーの接続と車両の充電器を点検します。
400	Seed Blockage (種子閉塞)	センサーの流れが遮断されています。	1) センサーが遮断されておらず、接続 / センサーに問題がない場合、トラブルシューティングのためにループ設定画面で感度の値を変更します。
401	Fertiliser Blockage (肥料閉塞)	センサーの流れが遮断されています。	1) センサーが遮断されておらず、接続 / センサーに問題がない場合、トラブルシューティングのためにループ設定画面で感度の値を変更します。
402	Module Detection Mismatch (モジュール検出の不一致)	予想されたモジュール数が、検知された数と一致しません。接続されているモジュールの数は、電源 OFF の際にマスターモジュールに保存されます。接続されているモジュールの数が、次の始動までに変更されると、アラームが発せられます。	1) モジュールケーブルセットが、外れた / 故障したケーブルに接続されていないかチェックします。
403	Too Many Modules (モジュール過多)	システムは、CAN バスに 4 つ以上のモジュールを検知しました。	1) 5 番目のモジュールとハーネスを取り外します。



404	Too Many Master Modules (マスターモジュール過多)	システムは、CANs バスに 2 つ以上のマスターモジュールを検知しました。	1) モジュールケーブルセットのモジュールイン & モジュールアウト接続をチェックします。
405	Module Intermittent (モジュール間欠)	モジュールからシステムへの接続が一時的に途切れます。	1) モジュール間のケーブルセットに、外れた接続がないかチェックします。
406	Module Offline (モジュールがオフライン)	モジュールが通信しません / オフライン状態にあります。	1) 全モジュール間のケーブルセットとケーブルセットのインタフェース接続をチェックします。 2) 最後のモジュールやモジュールアウト接続に、ターミネータが接続されているかチェックします。



AMAZONEN-WERKE

H. DREYER GmbH & Co. KG

Postfach 51
D-49202 Hasbergen-Gaste
Germany

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

