

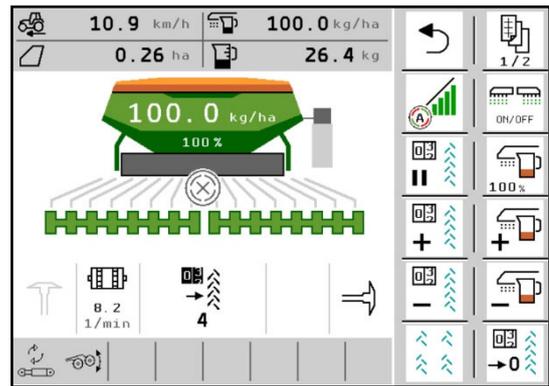
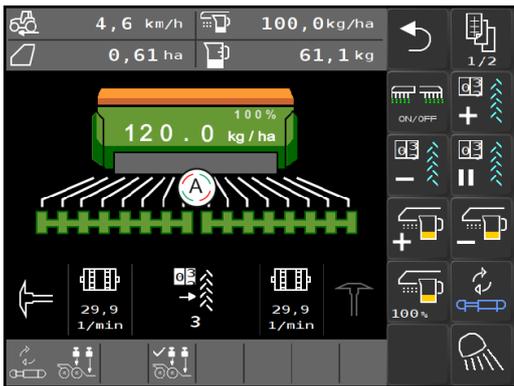
操作说明书

AMAZONE

软件 ISOBUS

播种机

Cataya / Centaya / Avant 02



MG7783
BAG0145.18 04.23
德国印刷

SmartLearning



首次调试前阅读并遵守本操作
说明书！
妥善保存以备将来使用！

ZH



阅读和遵守

使用说明书是必要且实用的；从其他人那里听说不足以认识到机器的好处，从而购买并相信它能完成所有工作。出现问题的人员不仅可能会伤害到自己，还可能犯下错误，致使机器出现故障。为了达到出色的效果，必须深入领会，熟悉掌握机器上的每个装置和操作方法。只有这样，才能对机器和自己都感到满意。这就是本使用说明书的目的。

莱比锡 Plagwitz 1872 年。



制造商地址

AMAZONEN-WERKE
H. DREYER SE & Co. KG
邮政信箱 51
D-49202 Hasbergen
电话: + 49 (0) 5405 50 1-0
电子邮件: amazone@amazone.de

备件订购

备件清单请访问备件门户网站 www.amazone.de。
如需订购，请联系您的 AMAZONE 经销商

操作说明书的正式信息

文件编号: MG7783
制定日期: 04.23
© Copyright AMAZONEN-WERKE H. DREYER SE & Co. KG, 2023
保留一切权利。
复制以及摘要需经 AMAZONEN-WERKE H. DREYER GmbH & Co. KG 公司批准。



前言

前言

尊敬的客户：

您选择了一款来自 AMAZONEN-WERKE H. DREYER SE & Co. KG 公司丰富产品线的优质产品。我们非常感谢您的信任。

收到机器时请确认，是否有运输损坏或是否丢失零件！根据交货单，检查交付机器的完整性，包括订购的选配装备。只有立即投诉才能获得赔偿！

首次调试前阅读并遵守本操作说明书，尤其是安全注意事项。仔细阅读后可以充分发挥新购机器的优势。

确保机器的所有操作员在运行机器前都已阅读过本操作说明书。

如有疑问或问题，请仔细阅读本操作说明书或者或联系您当地的服务商。

定期维护和及时更换磨损或损坏的零件会提高机器的使用寿命。

用户意见

尊敬的读者们，

我们的操作说明书会定期更新。您的改进建议可以帮助我们建立一个更人性化的操作说明书。

AMAZONEN-WERKE

H. DREYER SE & Co. KG

邮政信箱 51

D-49202 Hasbergen

电话： + 49 (0) 5405 50 1-0

电子邮件： amazone@amazone.de



1	用户注意事项	7
1.1	文件用途	7
1.2	操作说明书中的方位说明	7
1.3	所用表达方式	7
2	一般安全注意事项	8
2.1	安全标识	8
3	产品说明	9
3.1	软件版本	9
3.2	ISOBUS 软件分层结构	10
3.3	田地/设置菜单	11
4	田地菜单	12
4.1	工作菜单	13
4.1.1	在终端上的显示	14
4.1.2	与额定状态之间的偏差	15
4.1.3	在公路上行驶	15
4.1.4	区段控制中的迷你视图	16
4.1.5	打开和关闭机器	17
4.1.6	预定量给料	18
4.1.7	预停	18
4.1.8	区段控制	19
4.1.9	液压功能预选	20
4.1.10	更改额定量	21
4.1.11	行驶轨道切换档位	22
4.1.12	喷杆组控制装置 (选配)	24
4.1.13	工作照明灯	24
4.1.14	水坑功能	25
4.1.15	用于记录农田边界的 GPS 记录模式	25
4.1.16	使用步骤	26
4.2	校准菜单	27
4.3	加注菜单	30
4.4	清空菜单	31
4.5	文档菜单	32
5	TwinTerminal 3	33
5.1	产品说明	33
5.2	校准定量给料系统	35
5.3	排空残留物	37
6	多功能手柄 AUX-N	38
7	多功能手柄 AmaPilot+	39
8	设置	41
8.1	机器	42
8.1.1	行驶轨道	43
8.1.2	定量给料器	45
8.1.3	作业位置传感器	47
8.1.4	鼓风机	48
8.1.5	犁刀压力	49
8.1.6	速度	50
8.1.7	几何结构	52



8.1.8	选择容器	54
8.1.9	连接蓝牙设备	55
8.2	配置文件	56
8.2.1	配置 ISOBUS	57
8.2.2	配置多功能显示	58
8.2.3	自由配置按钮布局	58
8.2.4	配置启动斜坡	59
8.3	信息	60
8.4	产品	61
8.4.1	选择定量装置容积	62
8.4.2	输入区段控制的接通时间, 关闭时间	64
8.4.3	优化区段控制的开关时间	66
9	故障	67
9.1	报警/警告和提示	67
9.2	ISOBUS 速度信号故障	67
9.3	故障列表	68

1 用户注意事项

用户注意事项章介绍操作说明书的使用信息。

1.1 文件用途

本操作说明书

- 介绍机器的操作与维护。
- 给出安全、高效使用机器的重要信息。
- 是机器的一部分，并且总是随机器或在牵引车一同发送。
- 应妥善保存以备将来使用！

1.2 操作说明书中的方位说明

本操作说明书中的所有方向均是指行驶方向。

1.3 所用表达方式

操作说明和反应

用带编号的操作说明表达操作员要执行的动作。请遵守操作指令的规定顺序。用箭头标示机器对操作说明的反应。

举例：

1. 操作说明 1
→ 机器对操作说明 1 的反应
2. 操作说明 2

列举

无顺序要求的列举表现为逐一列出细目。

举例：

- 点 1
- 点 2

图片中的位置编号

括号内的数字表示图中的位置编号。举例：

- (1) 位置 1

2 一般安全注意事项

了解基本安全注意事项和安全规则是安全操作机器和无故障运行机器的基础。



本操作说明书

- 应始终存放在机器使用地！
- 必须随时可供操作员和维护人员取用！

2.1 安全标识

通过三角安全标识符及其前部的警示词对安全注意事项进行标记。警示词（危险、警告、小心）说明了所面临危险的严重程度并且具有以下含义：



危险

表示直接的高度危险，如不可避免，会导致死亡或严重的身体伤害（损失身体部分或长期伤害）。

忽视本注意事项会直接导致死亡或最严重受伤。



警告

表示具有中等程度风险的可能发生的危险，如未能避免，则可能导致死亡或（最严重程度的）身体受伤。

忽视本注意事项可能会导致死亡或最严重程度受伤。



小心

表示具有较低风险的危险，如未能避免则可能导致轻伤或中等程度受伤或物品受损。



重要

表示有义务执行的特殊行为，或按规定执行机器的某一操作。

忽视这些注意事项可能导致机器或周围环境出现故障。



注意

表示使用建议和特别有用的信息。

这些注意事项可帮助您有效利用机器上的所有功能。

3 产品说明

通过 ISOBUS 软件和 ISOBUS 操作终端，可轻松控制、操作和监视 AMAZONE 机器。

ISOBUS 软件可在以下 AMAZONE 播种机上使用：

- **Cataya**
- **Centaya**
- **Avant 02**

作业期间

- 工作菜单显示所有工作数据，
- 通过工作菜单操作机器，
- ISOBUS 软件可依据行驶速度对撒播量进行调控。

3.1 软件版本

本使用说明书适用于以下软件版本的机器：

NW257-F

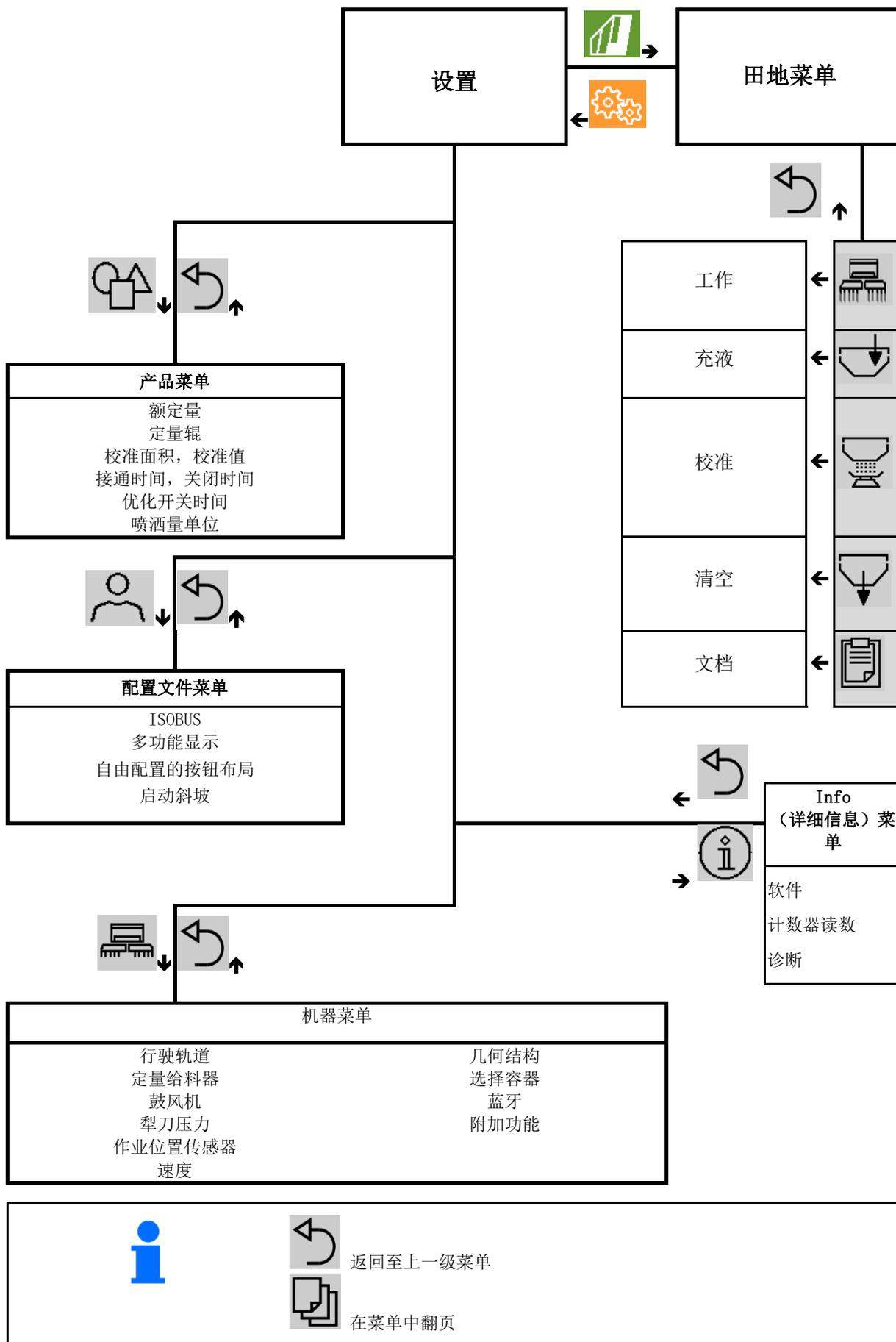
所有安装的软件必须为最新版本。

否则：

- 无法进行工作
- 联系经销商



3.2 ISOBUS 软件分层结构



3.3 田地/设置菜单

在打开操作终端后，田地菜单激活



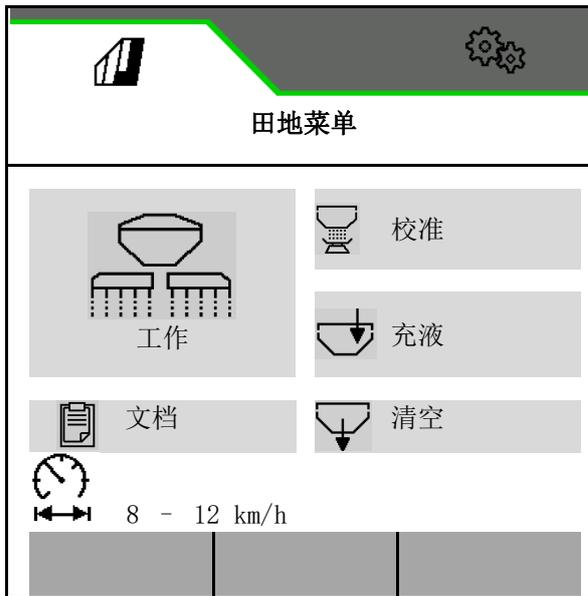
切换到田地菜单



切换至设置菜单

→ 所选符号以彩色显示。

用于机器使用的田地菜单：



用于设置和管理的设置菜单：



4 田地菜单

- 工作菜单
在田地上操作机器
- 加注菜单
- 校准菜单
播种前目标量控制
- 清空菜单
- 文档菜单



当前设置的行驶速度的可能范围



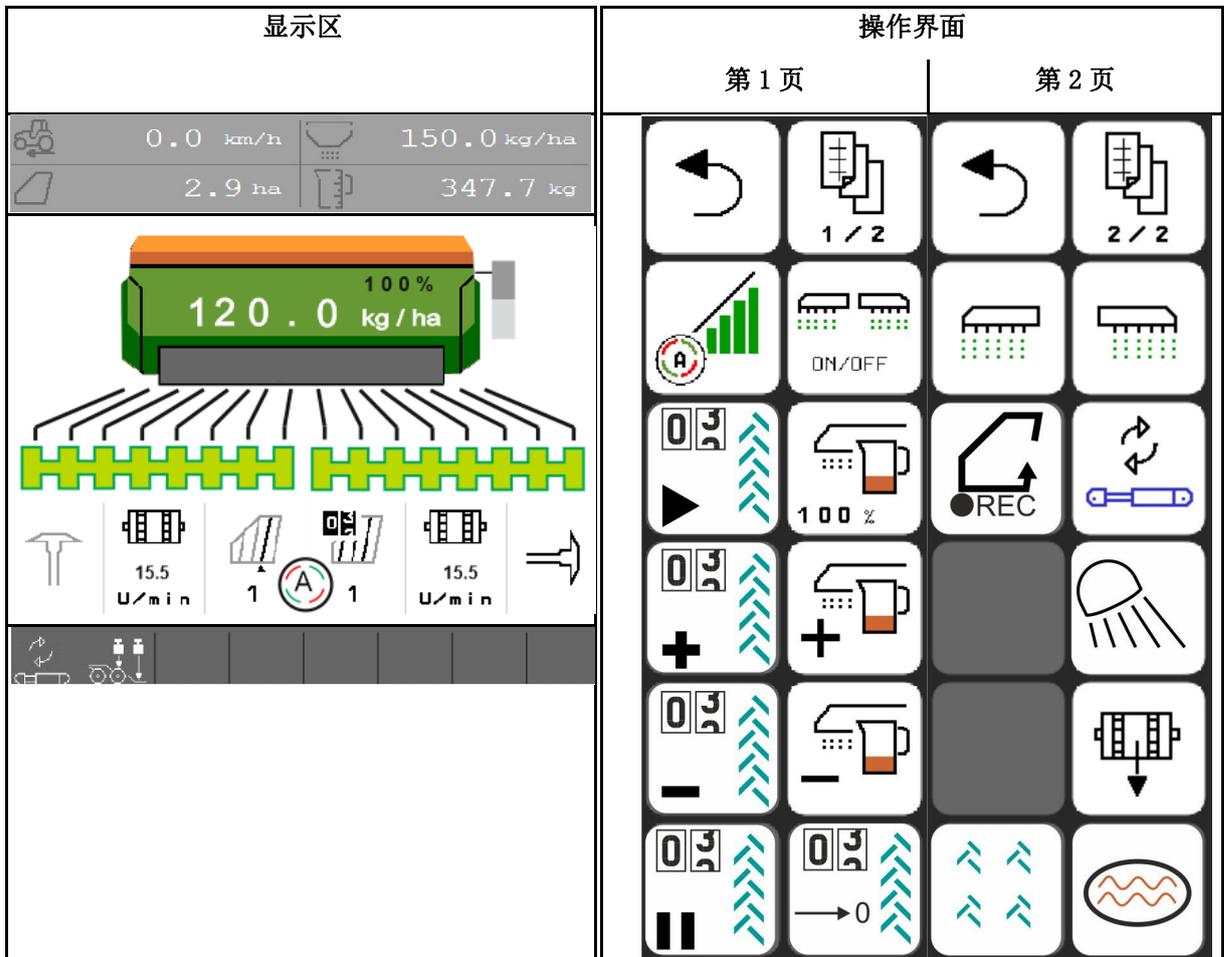
将显示器从白天视图切换至夜间视图或反之。



4.1 工作菜单

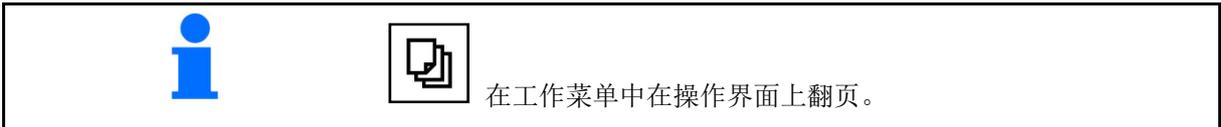
在开始播种前

- 输入产品数据，
- 进行校准。

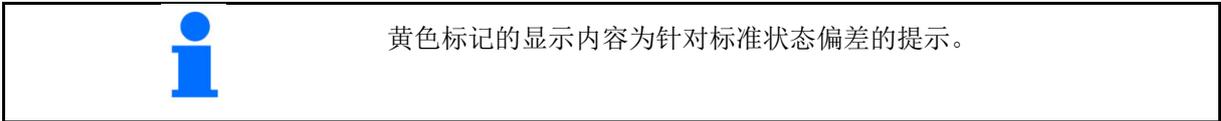


4.1.1 在终端上的显示

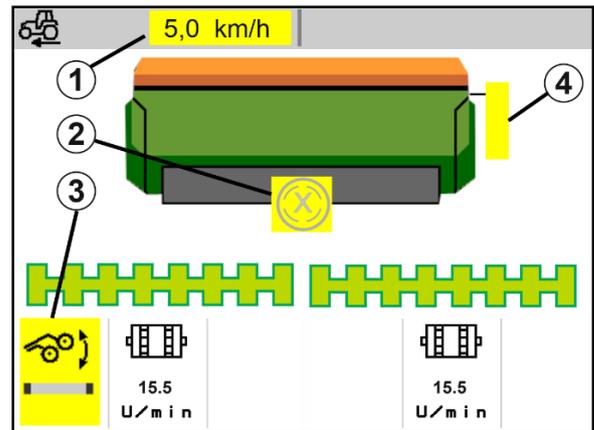
	4 个多功能显示区域
	<p>(1) 容器 可管理若干容器。 非活动容器显示为灰色：</p> <p>(2) 当前施用量 (kg/ha 和 %)</p> <p>(3) 液位</p> <p>→ 打开和关闭 区段控制</p> <p>→ 机器已抬起 / 已降下</p> <p>→ 显示运行准备就绪</p> <p>→ 显示播种</p> <p>→ 创建行驶轨道</p>
	<p>(1) 犁刀压力</p> <p>(2) 左侧定量给料器 1</p> <p>(3) 行驶轨道切换档位</p> <p>(4) 右侧定量给料器 2</p>
	<p>(1) 左侧划行器位置</p> <p>(2) 液压预选功能激活</p> <p>(3) 选定的液压预选功能</p> <p>(4) 在犁刀压力下提高播种量</p> <p>(5) 工作照明灯打开</p> <p>(6) 间隔行驶轨道打开</p> <p>(7) 右侧划行器位置</p>



4.1.2 与额定状态之间的偏差



- (1) 激活模拟速度 / 不具备信息源
- (2) 区段控制的所有条件均已满足。
- (3) 在犁刀提起时的犁刀压力
- (4) 种箱已空



4.1.3 在公路上行驶

行驶速度大于 20 km/h 时，机器进入公路行驶模式。

定量装置无法启动。

当机器在静止状态下开启时，公路行驶模式将被关闭。

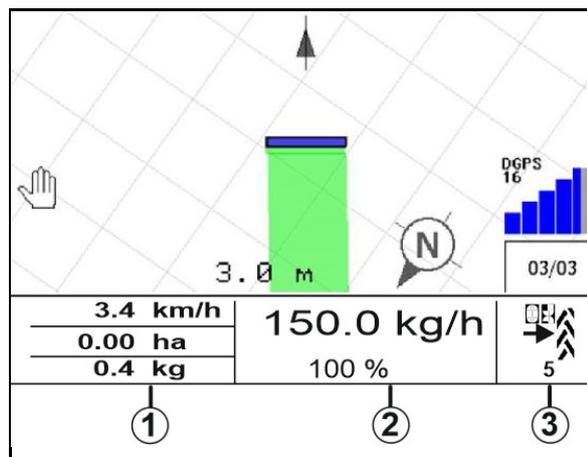


4.1.4 区段控制中的迷你视图

迷你视图为作业菜单的截图，在区段控制菜单中显示。

- (1) 多功能显示
- (2) 额定量
- (3) 行驶轨道切换档位

提示也同样显示在迷你视图中。



迷你视图无法在所有的操作终端上显示出来。

4.1.5 打开和关闭机器



开始播种前打开机器。

- 当机器处于工作位置时，在启动时开始播种。
- 行驶期间可在工作位置上中断播种。
- 行驶时可以继续播种。

- 机器已关闭

- 机器已打开

- 作业位置

- 准备好播种

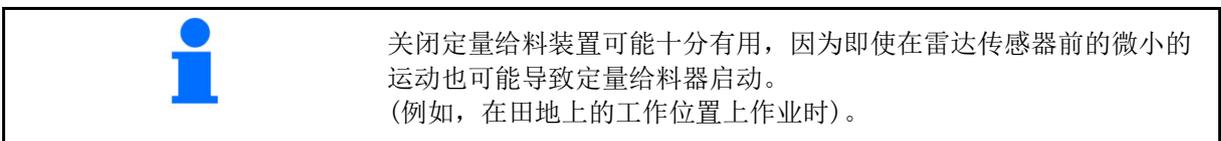
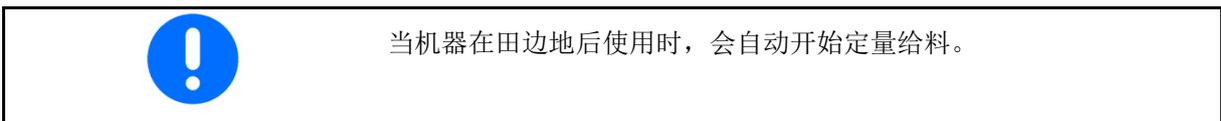
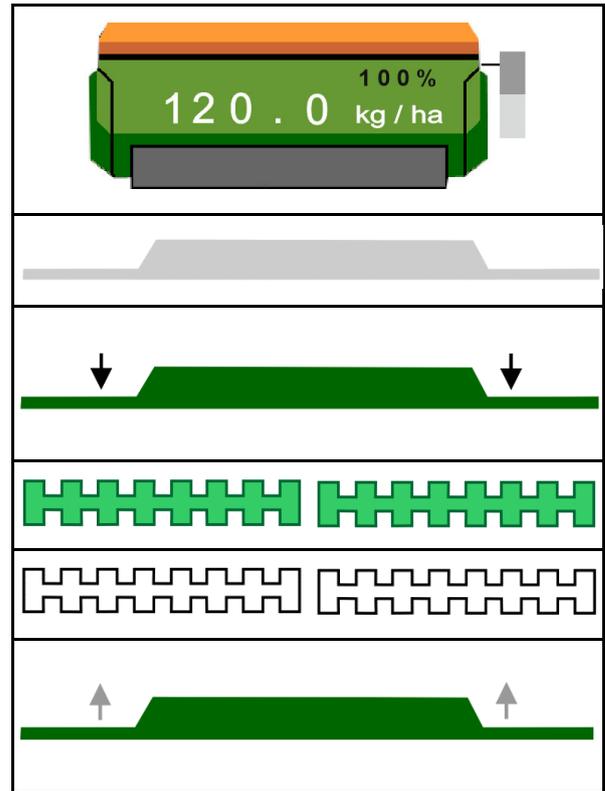
- 在该行驶速度下播种

- 未播种

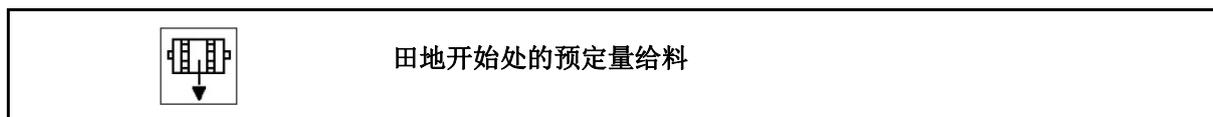
- 机器已打开

- 无作业位置

- 田边地



4.1.6 预定量给料



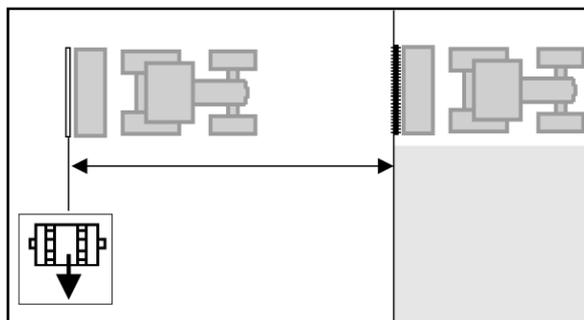
预定量给料能够在田地开始处实现种子的准时准备就绪。由此，可避开在田地开始处无需播种的面积。



如果在预定量给料时间结束后已达到田地，则启动预定量给料。

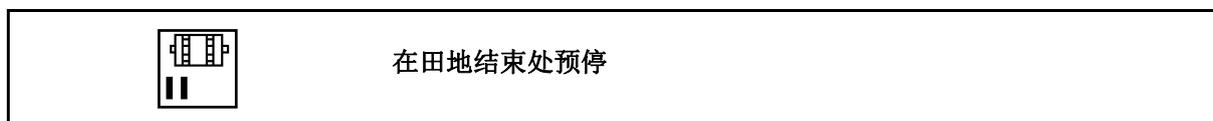
该时间必须已知。

参见机器菜单/定量给料器



机器必须已打开。

4.1.7 预停



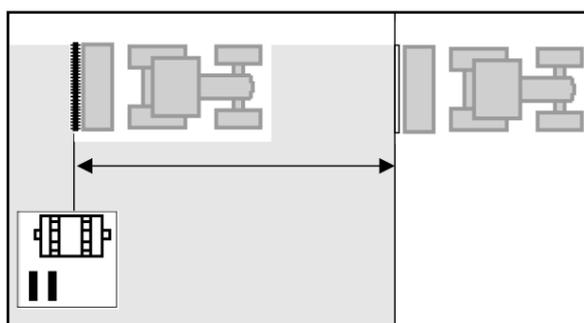
预停功能能够在田地结束处准时停止播种。



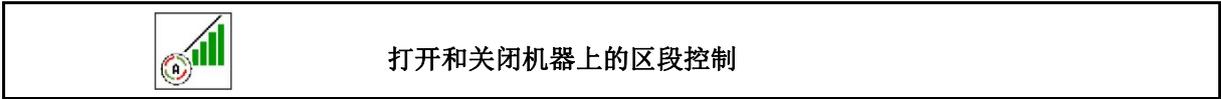
如果在预停时间结束后达到了田地结束处，则启动预停。

该时间必须已知。

参见机器菜单/定量给料器



4.1.8 区段控制



区段控制的条件：

- 终端必须配备 Section Control（区段控制）。
- 通过操作终端打开区段控制（不适用于 AmaTron 4）。
- 机器无故障。

→ 机器处于工作位置并开启时，将在启动时开始播种。

1. 打开区段控制。

2. 打开机器。

→ 机器处于工作位置并开启时，将在启动时开始播种。

打开区段控制。

→ 区段控制的所有条件均已满足。

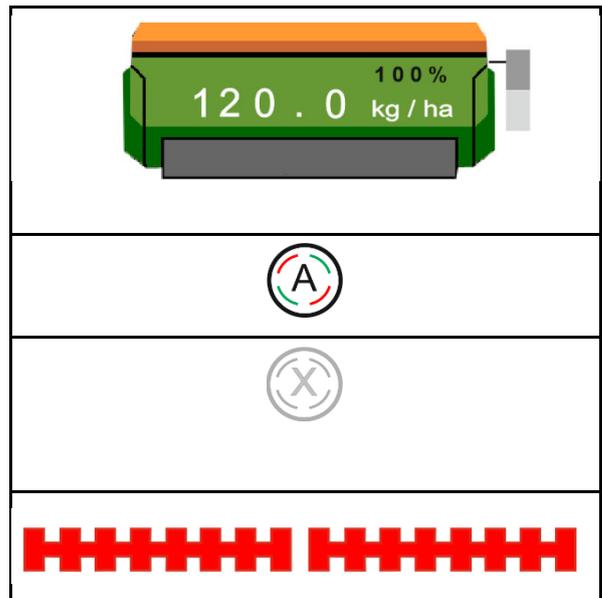
已关闭区段控制。

→ 区段控制已在终端上登录。

→ 区段控制的所有条件均未满足。

手动覆盖区段控制：

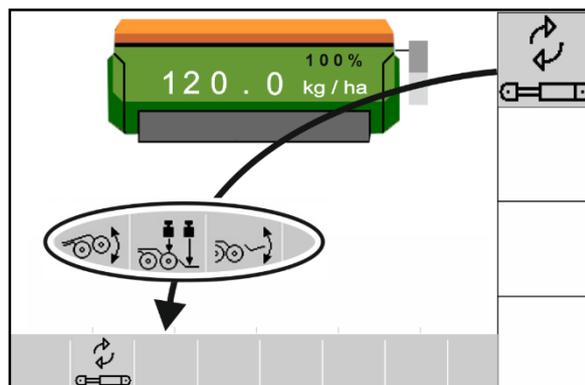
→ 种子指示条变成红色；播种已中断。



4.1.9 液压功能预选

液压功能预选

1. 预选液压装置功能。
→ 液压预选功能将显示在作业菜单的下部。
2. 按下拖拉机控制器 绿色。
→ 执行预选液压功能。



根据机器的配置，可通过操作终端预先选择以下液压功能。

- 在有/没有犁刀压力或耙压力的情况下工作。
如果犁刀压力达到设定的切换点，播种量会自动增加。
- 提起/使用犁刀。
- 提起/使用精耕耙。
- 收拢和展开

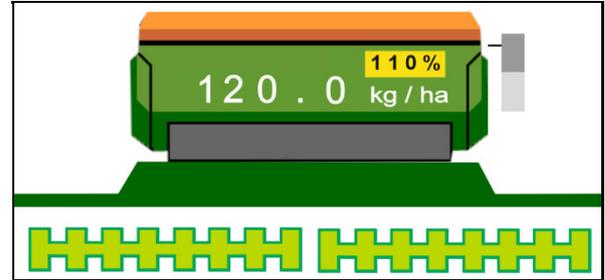
4.1.10 更改额定量



在作业期间可任意更改额定量。

更改的额定值将在作业菜单中显示出来：

- 单位：kg/ha
- 百分比（带黄色标记）

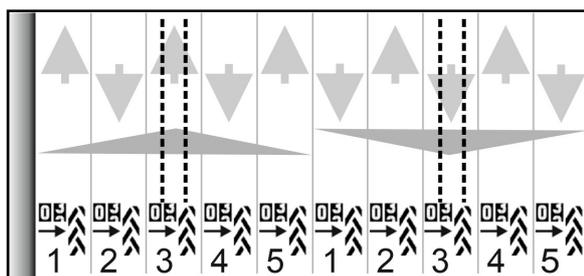
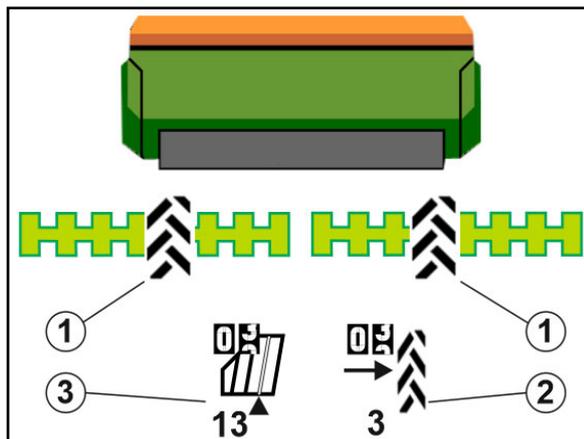


-  每按下一次按钮会将播种量提高一个量级（例如：+10%）。
-  将播种量复位为 100%。
-  每按下一次按钮会将播种量降低一个量级（例如：-10%）。

4.1.11 行驶轨道切换档位

		<p>复位行驶轨道计数器</p> <p>预接通行驶轨道计数器</p>	
			<p>将行驶轨道计数器复位为初始值 1</p>

- (1) 显示正在创建行驶轨道
根据行驶轨道节律创建行驶轨道。
- (2) 显示行驶轨道计数器
 - o 行驶轨道计数器计算穿过田地的行驶次数
 - o 行驶轨道计数器在机器提起时接通。
 - o 第一次驶过田地时，行驶轨道计数器必须设置为 1，以便在正确的轨道上创建行驶轨道。



必要时将行驶轨道计数器设置为 1。



- o 如果通过提起机器导致意外继续接通，则可随时校正行驶轨道数。
- o 如果计数节奏重复，行驶轨道计数器会再次从 1 开始。

- (3) 显示轨迹计数器 GPS
轨迹计数器记录在田地上行驶的行数
(仅针对基于 GPS 的 ISOBUS 行驶轨道)



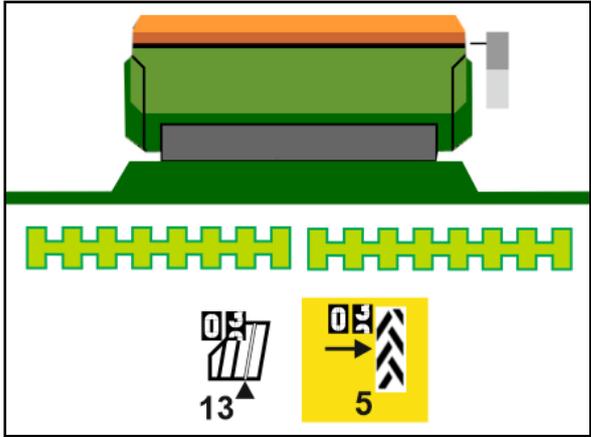
- o 通过 ISOBUS 传输行驶轨道信息。



- o 不传输行驶轨道信息。

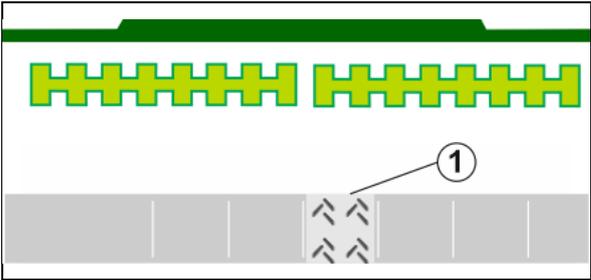
禁止继续接通行驶轨道计数器

1. 暂停行驶轨道计数器。
重新接通行驶轨道计数器已取消。
→ 行驶轨道计数器显示标记为黄色。
2. 取消暂停行驶轨道计数器。

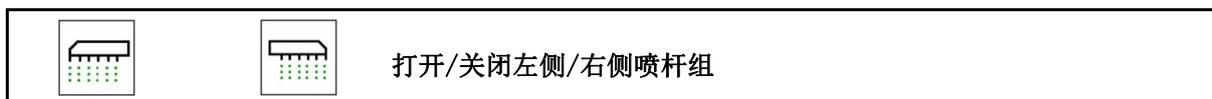


打开/关闭间隔行驶轨道

- (1) 间隔行驶轨道已打开
- 必须在机器菜单中选择间隔行驶轨道。



4.1.12 喷杆组控制装置 (选配)



机器的两个喷杆组可以单独打开和关闭。



打开/关闭左侧喷杆组

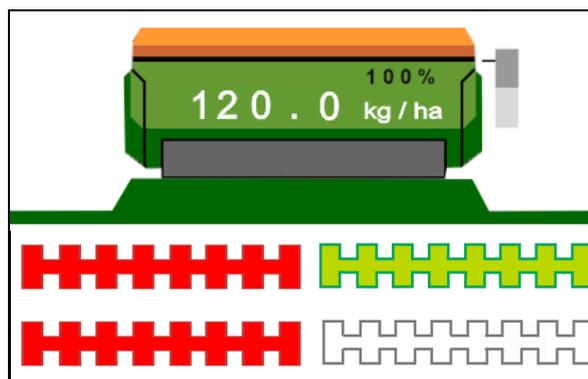


打开/关闭右侧喷杆组

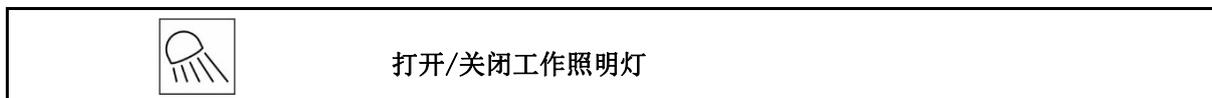
- 播种期间可以切换该喷杆组。
- 可在静止时预选喷杆组。

显示左侧喷杆组已关闭 →

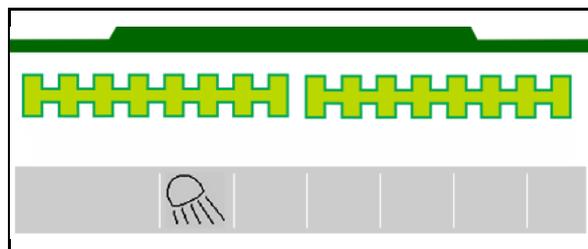
显示右侧喷杆组已关闭 →



4.1.13 工作照明灯



显示工作照明灯已打开 →

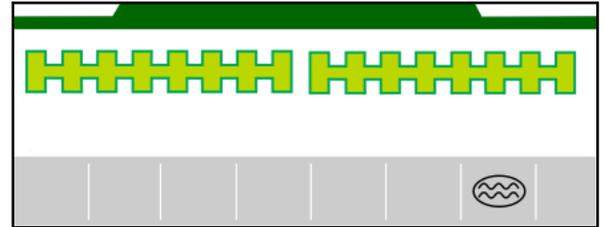


4.1.14 水坑功能

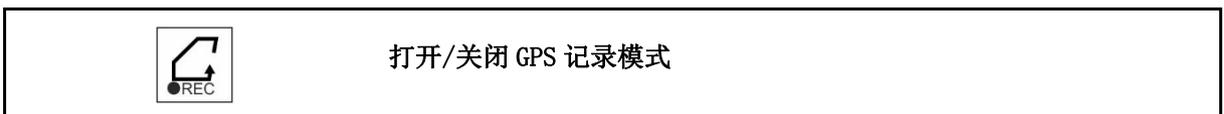


水坑功能确保了在机器提起的情况下无需中断播种即可通过潮湿的通道。

1.  在行驶期间在水坑前激活水坑功能。
 2. 在水坑前提升机器。
 3. 在不中断播种情况下通过通道。
 4. 再次使用机器。
- 禁用水坑功能。



4.1.15 用于记录农田边界的 GPS 记录模式

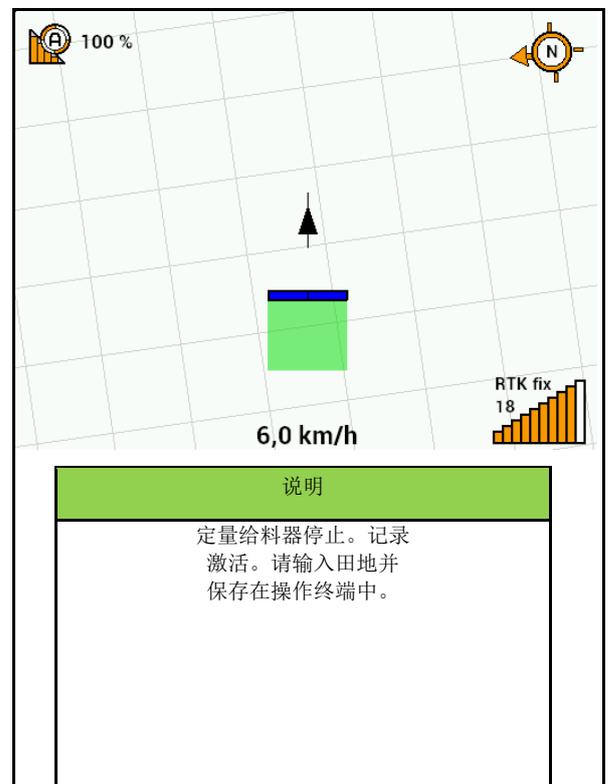


在打开记录模式时，可记录农田边界，而机器无需位于作业位置（定量给料中断，不再继续计算行驶轨道）。

1.  打开记录 - 驶过农田边界。

显示提示信息 →

2.  关闭记录 - 在农田上作业时。
3. 在田地绕行之后，通过 GPS 菜单创建农田边界。
4. 重新删除作业的面积（依据不同的操作终端），因为绕行被标记为已作业面积。



4.1.16 使用步骤



为了保持设定的施用量，必须在使用前确定校准系数。

1. 机器转换到工作位置。
2. Centaya / Avant 02: 启动鼓风机。
3. 在操作终端上的田地菜单中：选择作业。
4. 降下所需的划行器。



5. 必要时打开区段控制。



6. 打开机器。

7. 启动并开始播种。
8. 在大约 30 米后暂停并检查播种。
 - 在田边地位置，自动停止定量给料。
 - 经过田边地后，一到达工作位置就开始定量给料。
 - 停止时，定量给料将自动停止。



- 如有必要，请关闭定量给料（例如：在田地上的工作位置上作业时）。

4.2 校准菜单

通过校准过程检查在随后的播种过程中是否使用了所需的播种率。

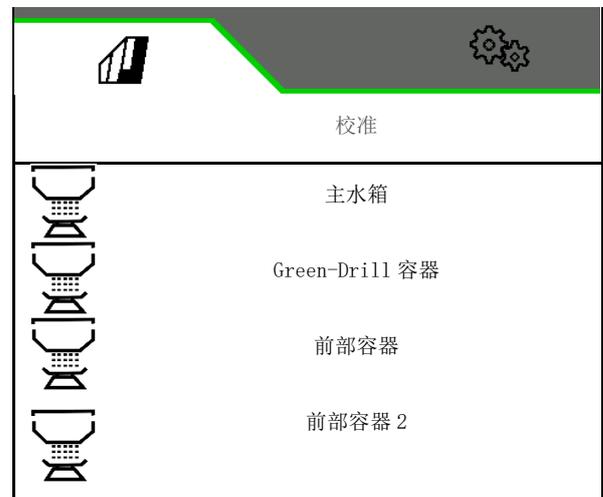
以下情况下始终要进行校准

- 更换种子品种时，
- 如果种子品种相同，但粒度、粒形不同，并且重量特殊并且采用了不同的浸种剂，
- 更换定量辊时。



准备校准机器时，另请参阅播种机操作手册。

1. 选择用于校准定量给料装置的容器。



2. 输入预选速度。
3. 输入额定量。
4. 输入以 ccm 为单位的定量辊容积，参见机器操作说明书。
5. > 继续。



6. 输入 1 作为校准值或经验值。
7. 输入校准面积（在校准过程中针对该面积所要播撒一定的量）。
8. 选择校准类型
 - o ISOBUS 操作终端
 - o 校准按钮
 - o TwinTerminal
9. > 继续。



10. 将校准口和收集容器置于校准位置。
→ 参见机器操作说明书。

11.  进行预定量给料（在校准时稳定的种子流量）。

12. 再次清空校准容器。

13. > 继续。



14. 在操作终端上: ✓ 开始校准过程。

- 自动停止校准。
- 条形图显示校准进度。

机器上的校准按钮:

按住按钮，直到播下足够的种子。

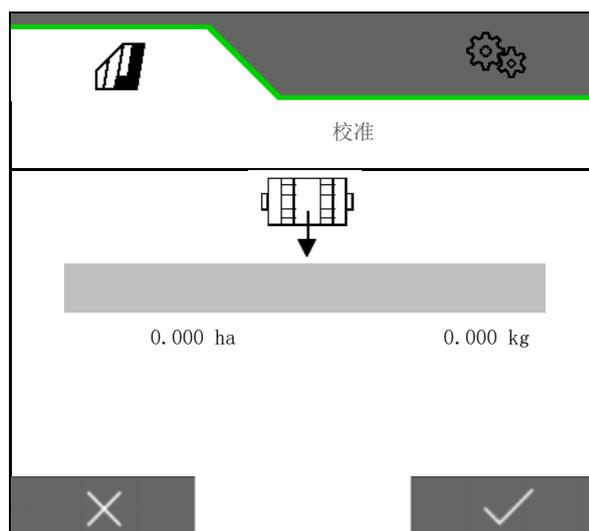
- 松开按钮即可中断校准。



警告

驱动定量给料轴存在导致受伤的风险。

应指引工作人员撤离机器的危险区。



- 校准过程在到达预选区域后自动结束，也可以提前结束。
- 15. 称量收集的量。
- 注意桶重量。
- 16. 以 kg 为单位输入收集量的数值。
- 17. > 继续。



- 显示新校准值以及与额定量之间的百分比偏差。
- 18. ✓ 保存计算出的数值。

✗ 如果在校准过程中出错（例如：流量不均匀），则应重复校准。

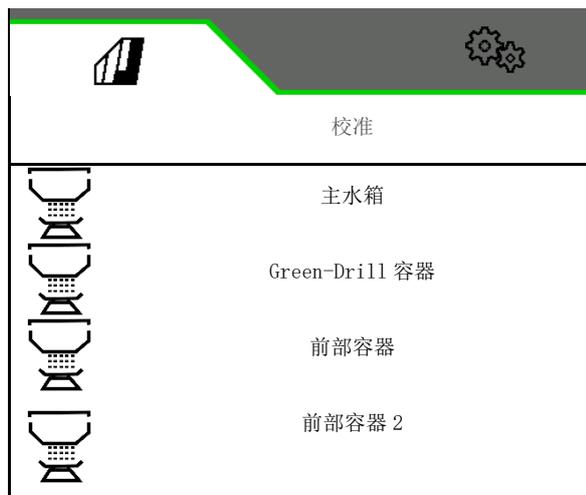
↺ 保存确定的值并重复校准过程以进一步优化。

! 校准完毕后，将校准挡板和收集容器移至工作位置。



4.3 加注菜单

1. 选择加注容器。



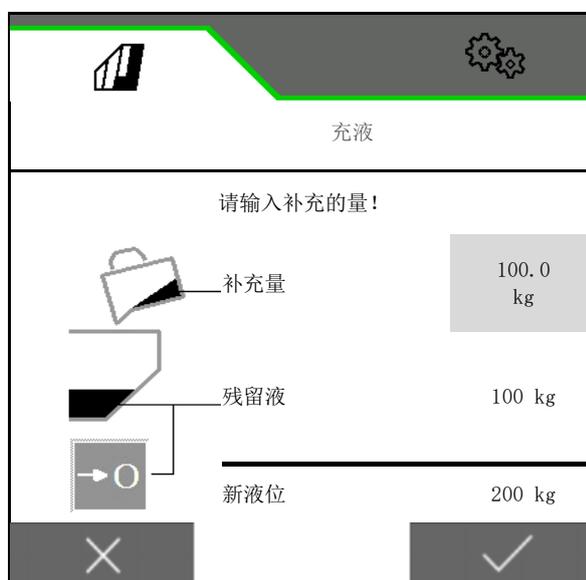
2.  如有必要，将残留量设置为 0。

→ 显示理论残留量

3. 输入补充量。

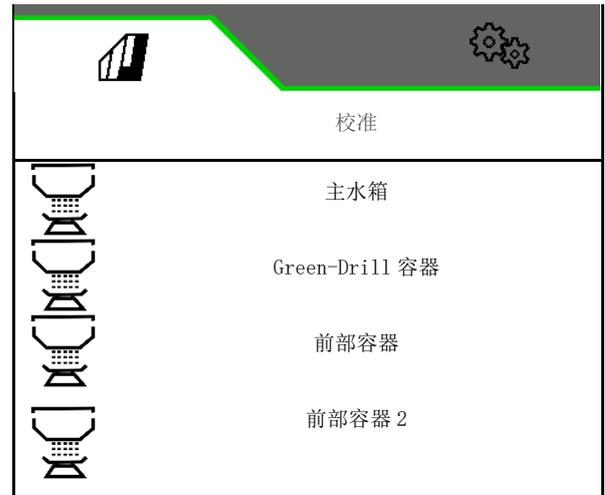
→ 显示新料位。

4.  确认料位正确。



4.4 清空菜单

1. 选择所要清空的容器。



2. 停止机器。
3. 固定拖拉机和机器，以防止其意外滚动。
4. 打开校准口
5. 将校准容器置于收集位置。



6. 开始清空残留物，按住软键。
或者按住校准按钮，或通过 TwinTerminal。
7. 在清空之后关闭校准口。



4.5 文档菜单

当前任务显示在“文档”菜单中。

任务中的数据：

-  作业面积 (总体 / 日)
-  作业时间 (总体 / 日)
-  每个容器的喷洒量 (总体 / 日)，



删除当天数据



调用文档列表。

		→ 0	
		名称	
	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	

任务列表：

已选定激活的文档。

可最多创建 5 个文档。

选择文档。

+ 创建新文档

< / > 在列表中翻页

		文档		1 / 1	
文档 1	<input checked="" type="checkbox"/>	文档 2	<input type="checkbox"/>		
5.00 ha		8.9 ha			
0.6 h		3.3 h			
Doku 3	<input type="checkbox"/>	文档 4	<input type="checkbox"/>		
0 ha		0 ha			
0 h		0 h			
<		+		>	

编辑文档：

- 更改文档名称
-  激活文档。
-  可删除非活动文档
- X 退出编辑菜单



5 TwinTerminal 3

5.1 产品说明

TwinTerminal 3 直接安装在机器上并且用于

- 十分方便地对种子进行校准。
- 十分方便地排空残留物

切换显示:



4 个软键:



TwinTerminal 通过 4 个软键操作。
功能栏显示软键的当前功能。



返回至初始画面。



错误和警告提示将通过文本提示信息显示在操作终端上。TwinTerminal 3 显示以下提示信息:



必须在操作终端的“校准”菜单中选择 TwinTerminal 校准类型。

TwinTerminal 3

如果 TwinTerminal 激活，则显示操作终端。

X 取消 TwinTerminal 上的作业。

→ 重新激活操作终端。



带有以下软件版本的开始画面：



5.2 校准定量给料系统

1. 校准前检查以下条目。

- o 容器编号
- o 额定量
- o 定量辊大小，单位 ccm
- o 当前校准值
- o 针对所要校准部分的相对面积
- o 设定的行驶速度



2. 确认输入。

3. 预定量给料（按住按钮）

4. 确认预定量给料已经结束。

→ 在预定量给料之后再次清空收集容器。



5. 确认，在定量给料器下部的开口已经打开并且将空收集容器置于其下部。



6. 开始校准过程（在校准期间按住按钮）。

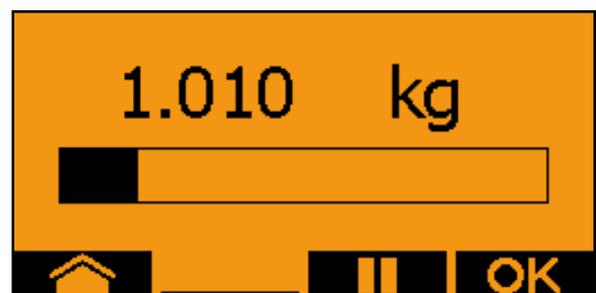
可中断校准过程并再次启动。



→ 在校准期间将显示理论的撒播量。

出现 OK 时，可提前结束校准试样：

校准结束。



显示绿色：校准过程结束，马达自动停止。

7. 松开按钮。

8. 切换至校准量的输入菜单。



9. 称量收集的量。

10. 输入收集量数值。

→ 输入以 kg 为单位的收集量时，可在小数点前输入 2 位数，小数点后输入 3 位数。

→ 每个小数位应单独输入。

10.1 , 选择小数位。



选定的小数位通过箭头指示。

10.2 切换至用于数字数据的菜单。

→ 下划线显示了允许的输入方式。

10.3 , 输入十进制值。

10.4 确认该十进制值。

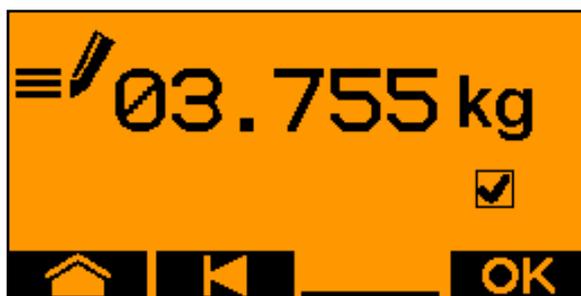
10.5 输入其他的十进制值。



11. 退出输入菜单（必要时按下若干次）

→ 直至出现以下显示内容：

12. 确认收集量数值。

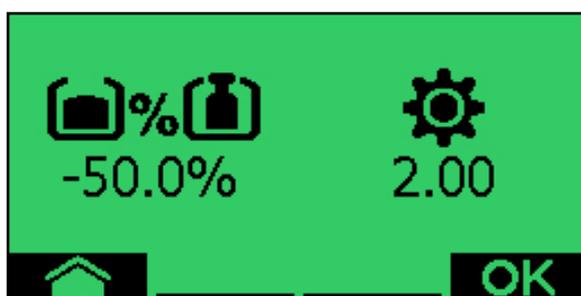


→ 显示新的校准值。

→ 在校准量和理论量之间的差值将以%显示。

13. 退出校准菜单，显示开始菜单。

校准已结束。





取消校准，放弃校准值。

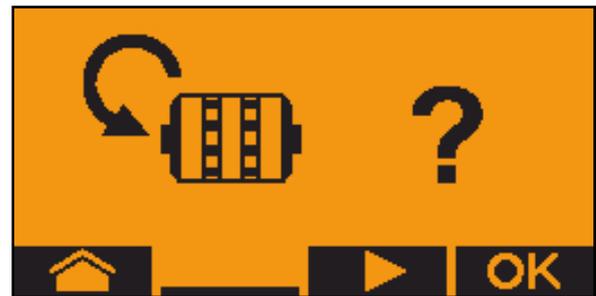
5.3 排空残留物

1. 停止机器。
2. 关闭鼓风机。
3. 固定拖拉机和机器，以防止其意外滚动。
4. 打开喷射器口。
5. 将收集袋或收集槽固定在容器开口下部。

6.  ,  分隔式容器：选择用于清空的容器 01, 02 或其他容器。

7.  确认所选。

8.  清空（按住按钮）



6 多功能手柄 AUX-N



AUX-N – 辅助控制

机器计算机支持 AUX-N 标准型号。因此，可为 AUX-N 兼容多功能手柄分配机器的功能。

多功能手柄 AmaPilot+、WTK 和 Fendt 在标配情况下已经预先分配功能。

7 多功能手柄 AmaPilot+

通过 AmaPilot+可执行机器的功能。

AmaPilot+为 AUX-N 操作元件，带有可自由选择的按钮布局。

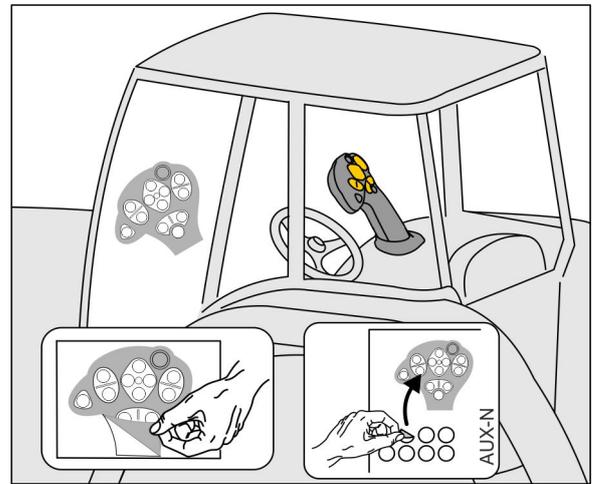
每一台 Amazone-ISOBUS 机器均标配了标准按钮布局。

功能排布在 3 个层级上并且可通过拇指按压选择。

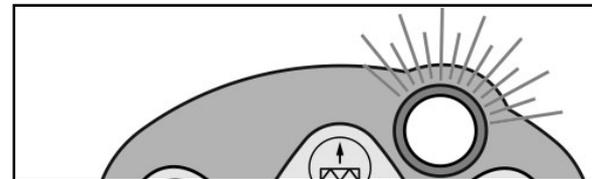
除了标准层级之外，还可接通另外两个操作层级。



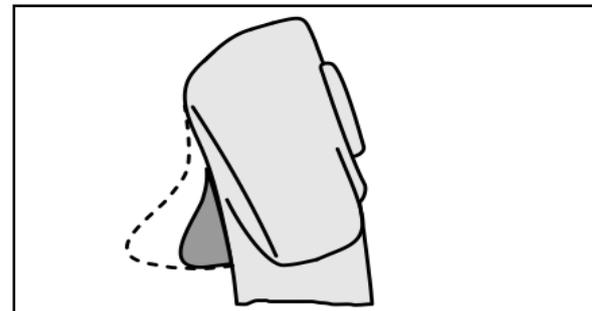
带标准布局的薄膜可贴在驾驶室内。其他可自由选择的按钮布局可叠加在标准布局上。



- 标准层级，
发光按钮显示绿色。

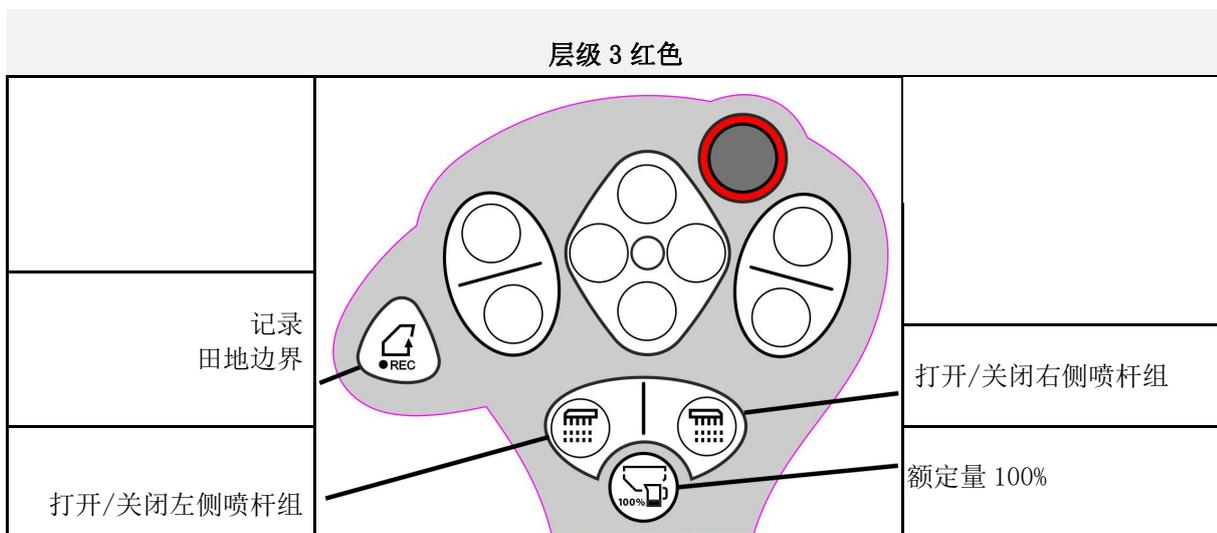
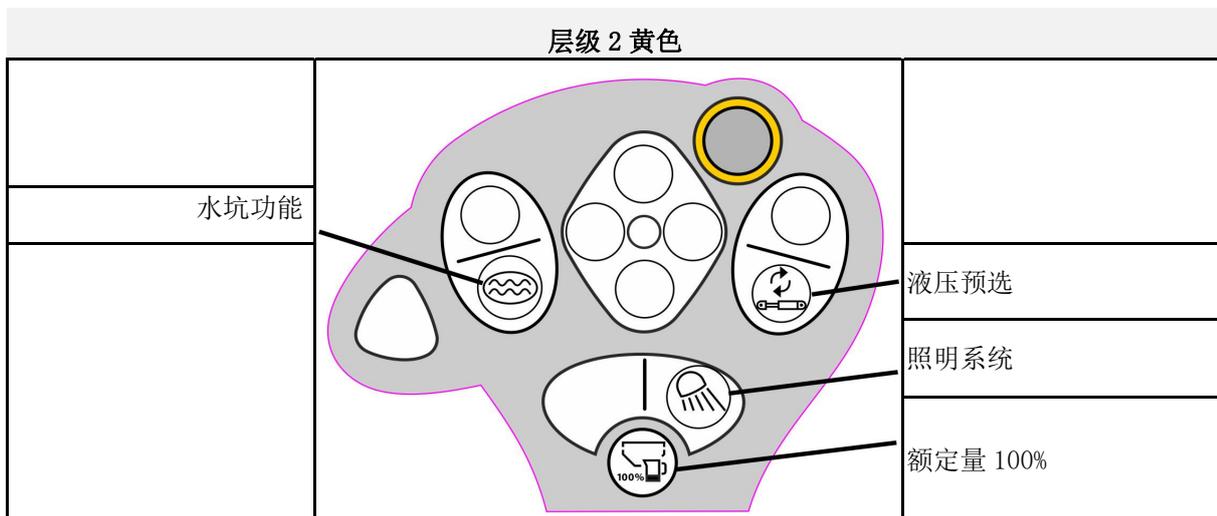
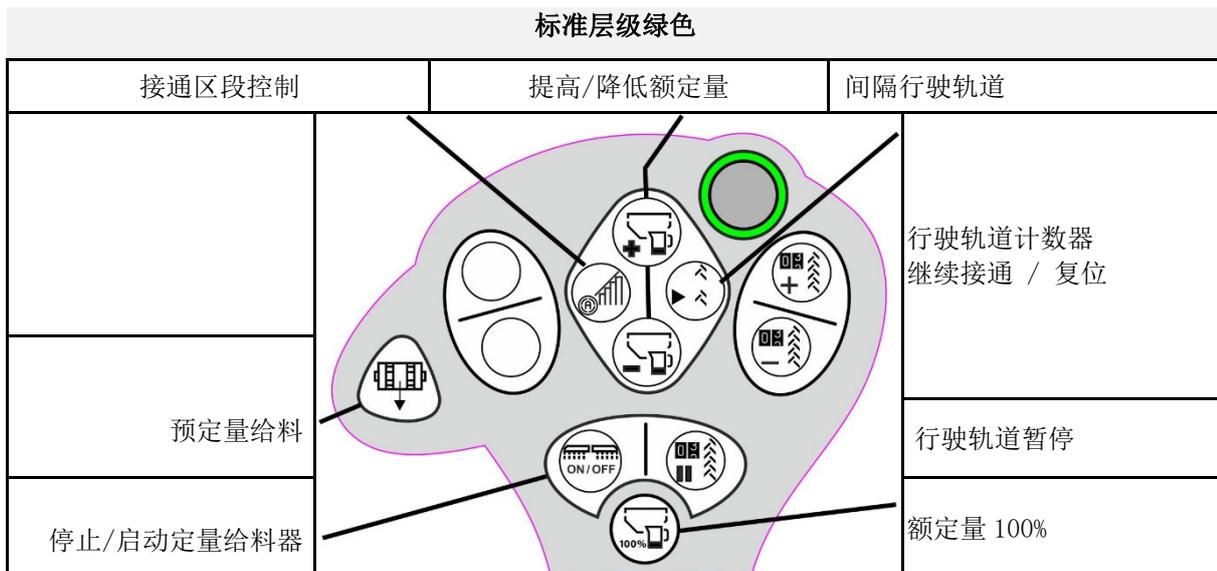


- 按住背面触发器时的层级 2，
发光按钮显示黄色。



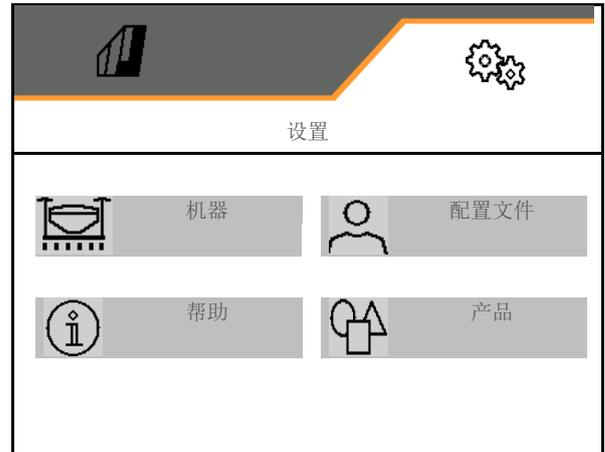
- 层级按住发光按钮后，
发光按钮显示红色。

AmaPilot+ 带固定布局/标准布局



8 设置

- 机器菜单
输入机器的专用数据或定制数据。
- 配置文件菜单
每一个用户均可保存个人配置文件以及对操作终端和机器的设置。
- 产品菜单
种子输入信息
- 详细信息菜单
软件版本和总公顷信息和诊断。

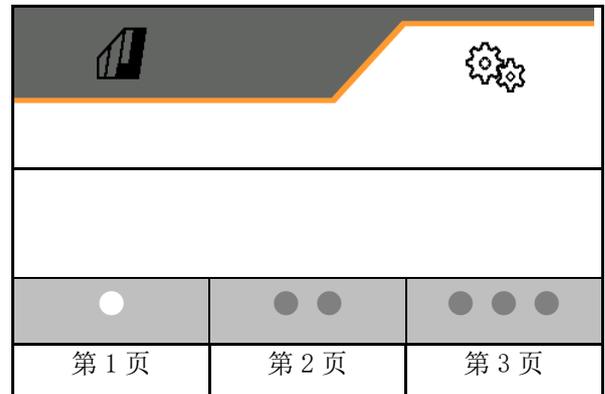


选择子菜单中的页面

部分子菜单由若干页面组成。
页面通过屏幕底部的点表示。
活动页面 - 白色。



在菜单中翻页。



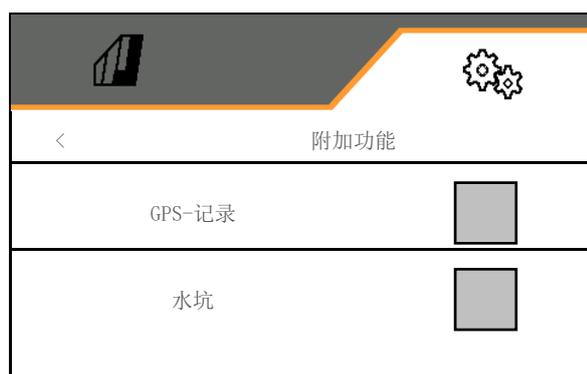
8.1 机器

- 创建行驶轨道的设置，参见第 43 页。
- 定量给料输入信息，参见第 45 页。
- 鼓风机，参见第 48 页
- 工作位置传感器的输入信息，参见第 47 页
- 犁刀压力
- 工作速度，参见第 50 页
- 输入机器的几何形状，参见第 43 页
- 选择或取消选择容器，参见第 54 页
- 连接蓝牙设备
- 附加功能



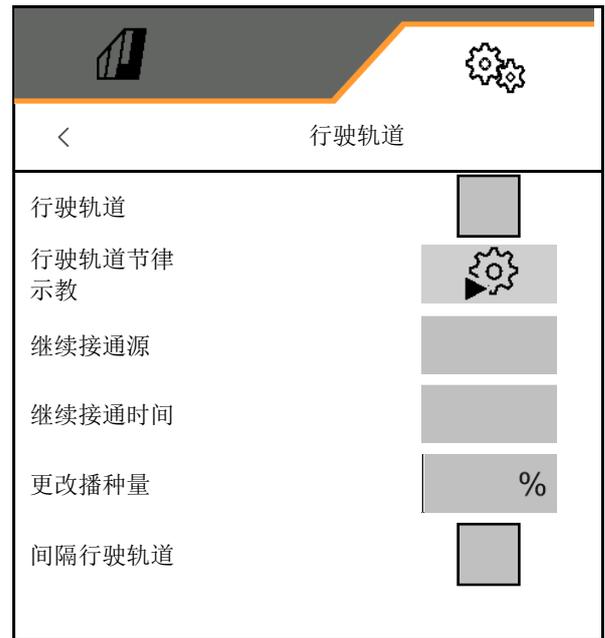
附加功能

- 打开/关闭在作业菜单中选择用于记录农田边界的 GPS 记录
 - 是
 - 否 (标准)
- 水坑功能可在作业菜单中选择打开/关闭
 - 是
 - 否 (标准)



8.1.1 行驶轨道

- 创建行驶轨道
 - 是
 - 否 (标准)
 -  行驶轨道节律示教
 - 重新接通行驶轨道计数器的源
 - 作业位置 - 田边位置
 - 切换划行器
 - ISOBUS (例如: 平行行驶系统, 与终端相关)
 - 继续接通时间
 - 创建行驶轨道时种量自动减少。与此不同, 种子数量可以通过输入的百分比值 (-50% 到 50%) 进行更改。
- 不适用于 CATAYA



 自动计算和设定理论上所需的播种减少量。

- 间隔行驶轨道
 - 是
 - 否 (标准)
- 针对间隔行驶轨道
 - 输入播种距离的长度
 - 输入无播种距离的长度



行驶轨道节律示教

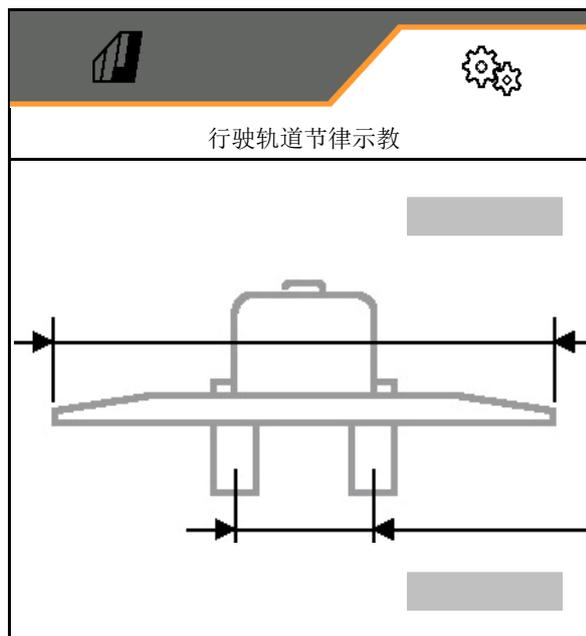
- 输入养护设备作业宽度

输入单位 **m**。

- 输入养护设备轮距。

输入单位 **m**。

确认输入



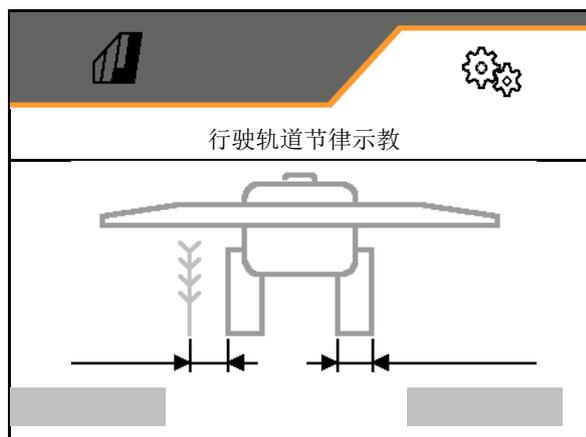
- 输入轮胎到植物的距离。

输入单位 **cm**。

- 输入养护设备轮胎宽度。

输入单位 **cm**。

确认输入



开始作业时：

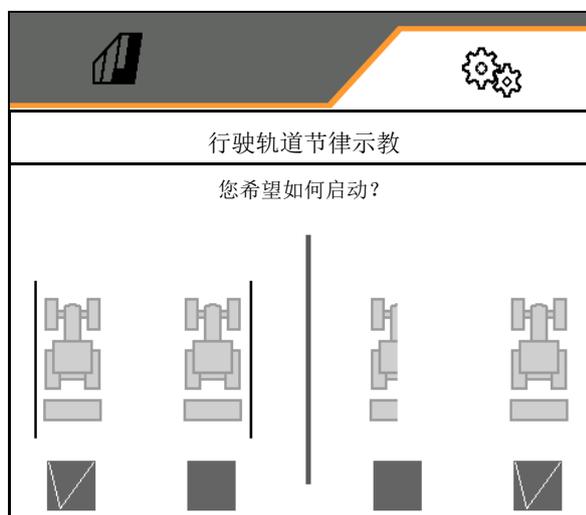
- 左侧或右侧农田边界

- 是
- 否

- 以全工作宽度或半工作宽度开始。

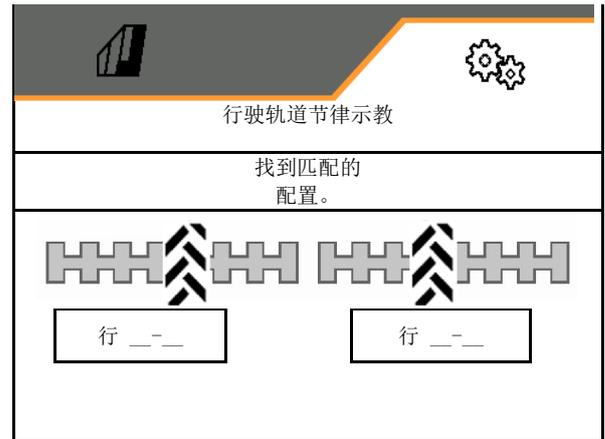
- 是
- 否

确认输入



显示创建行驶轨道时要关闭的行
(从左侧开始)。

- ✓ 采用计算出的行驶轨道节律。

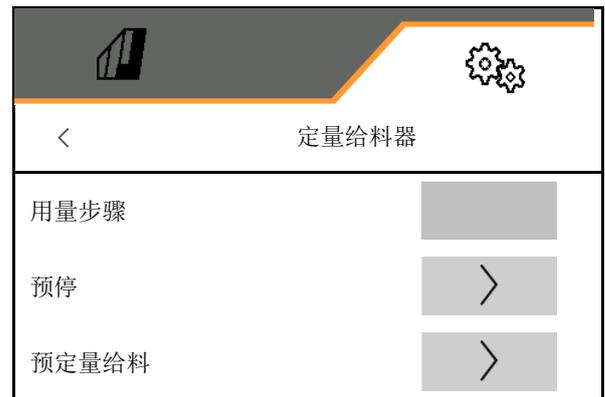


如果无法计算行驶轨道节奏:

- 将以上一次指定的数据重建行驶轨道节奏。
- 必要时以一半/整个作业宽度开始。

8.1.2 定量给料器

- 以%为单位输入数量增量 (通过 ,  在作业期间更改播种量百分比值)。
- 预停 (不适用于区段控制)
- 预定量给料 (不适用于区段控制)

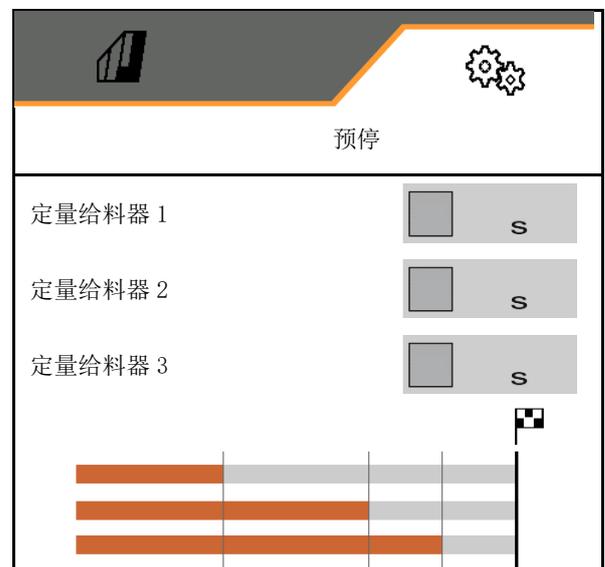


> 预停

为了能够在田地结束处不会继续播种, 可输入预停时间。

该时间可针对每一台定量给料器单独输入。

- 激活预停
 - o 是
 - o 否 (标准)
- 输入预停时间

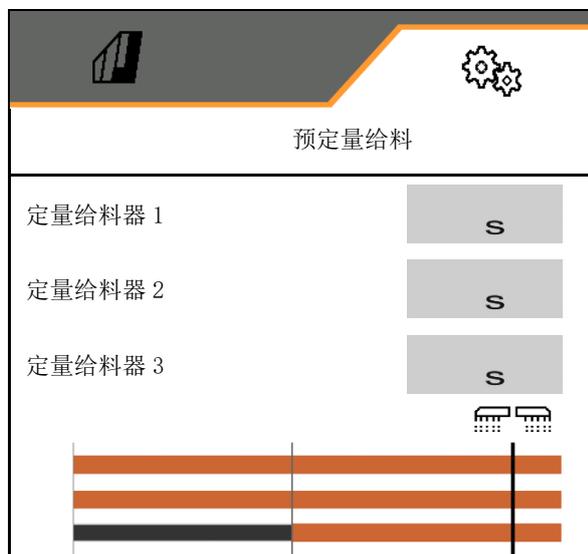


> 预定量给料

为了能够在田地开始处准时播种，可输入预定量给料时间。

该时间可针对每一台定量给料器单独输入。

- 输入预定量给料时间



8.1.3 作业位置传感器

- 源
 - 机器传感器
 - 以%为单位的 ISOBUS 升降高度
 - 数字 ISOBUS 升降高度

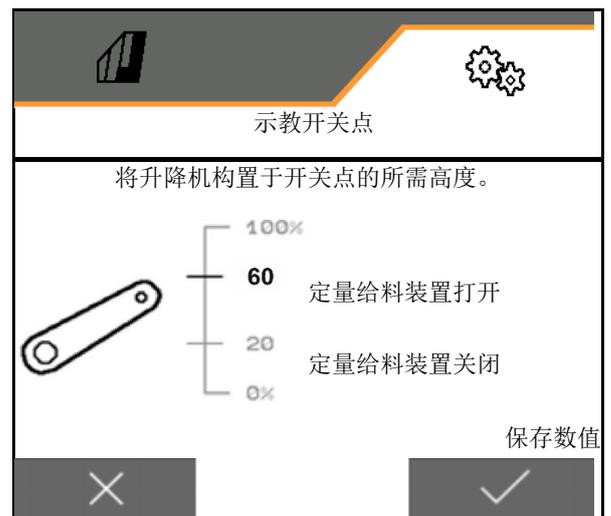
模拟传感器:

- 定量开关点关闭
- 定量开关点启动
- 示教开关点
- 获取极限值



示教开关点

1. 将升降机构置于打开开关点的高度。
2. ✓ 保存数值。
3. 将升降机构置于关闭开关点的高度。
4. ✓ 保存数值。



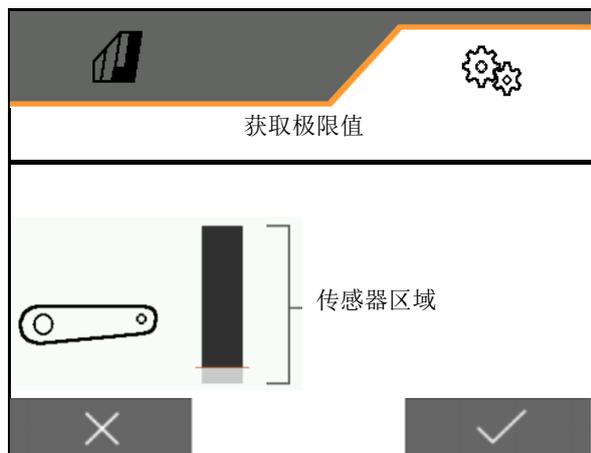
! 开关点的正确设置对于机器在田地上的精确开关十分重要。
打开和关闭值应尽可能拉开距离。



获取极限值

在首次开始运行前以及在更换拖拉机时，必须对升降结构的极限值进行示教。

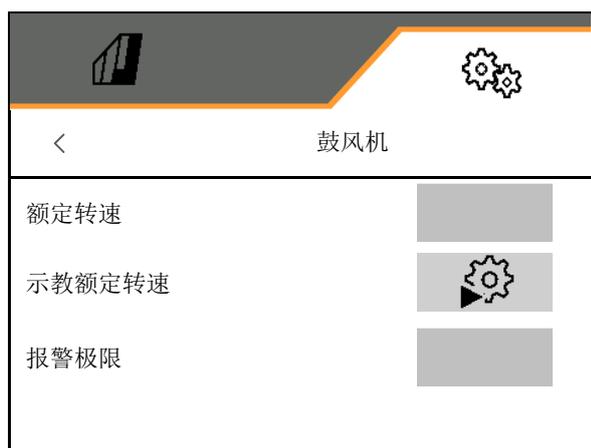
1. 降下升降机构 / 将机器置于作业位置。
2. > 保存数值并继续。
3. 最大限度提起升降机构。
4. ✓ 保存数值。



8.1.4 鼓风机

依据机器操作说明书设置鼓风机转速

- 输入额定转速
- 示教额定转速
- 输入报警极限 (%)



示教额定转速

1. 将鼓风机置于所需的转速。
2. ✓ 保存数值。



8.1.5 犁刀压力

通过液压预选功能，能够以增加或减少的犁刀压力进行工作。

最小和最大犁刀压力可在 0-10 的值范围内设置。

- 最小犁刀压力
- 最大犁刀压力

从数值范围 0-10 的切换点开始，种量开始增加。

- 增加种量切换点（犁刀压力值）
- 输入犁刀压力下的种量增加率，单位为 %。



-  气缸行程范围示教



配备 TwinTeC Special 犁刀的 Centaya Special 的液压功能为镜像相反：

- 当油缸缩回时，犁刀压力达到最大。
- 当气缸伸出时，犁刀会升起。



1.  预选液压功能犁刀压力。
2. 操作拖拉机控制器（绿色）。
→ 用于最大犁刀压力的液压缸。
3. > 继续。
4. 操作拖拉机控制器（绿色）。
→ 用于犁刀整体提升的液压缸。
5. ✓ 保存数值或 X 取消测量。

8.1.6 速度



机器计算机需要用于正确控制撒播量的速度信号。

可选择行驶速度的信号输入端的不同来源。

- 该速度信号可由 ISOBUS 提供。
- 该速度信号可通过每 100 米脉冲计算出来。
- 该速度信号可通过输入某一速度进行模拟（例如：当拖拉机速度信号发生故障时）。

输入模拟信号能够确保在速度信号出现故障后的使用。

- 选择速度信号源。

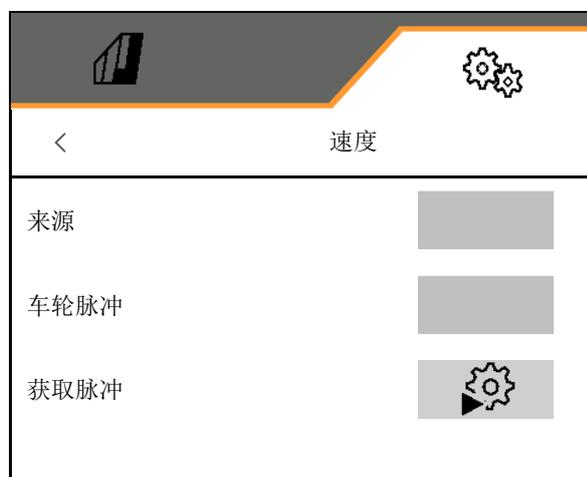
- o 雷达 (ISOBUS)
- o 车轮 (ISOBUS)
- o 卫星 (ISOBUS)
- o J1939
- o 传感器 (机器)
- o 模拟

输入模拟速度

- 之后应务必遵守输入的行驶速度

→ 如果识别出其他的速度源，则模拟速度将自动禁用。

- 输入每 100 米的脉冲，或
- 示教每 100 m 脉冲





示教每 100 m 脉冲



必须在正常的使用条件下在作业位置上计算每 100 米的车轮脉冲。

1. 测量 100 m 的距离，将拖拉机行驶至开始位置并且将机器置于作业位置！
2. > 继续。
3. 驶过测量的距离。
4. > 继续。

→ 显示器显示连续检测的脉冲。

5. 正好停在结束点上。
6. ✓ 保存数值或 X 取消测量。




获取脉冲





已驶过的脉冲	9876
已保存的脉冲	9700

✕

✓



通过比较拖拉机和操作终端的速度显示来检查脉冲数。

8.1.7 几何结构

- 数据依据机器进行了设置并且通常禁止更改。
- 几何结构数据必须与行驶方向上机器的实际长度一致。



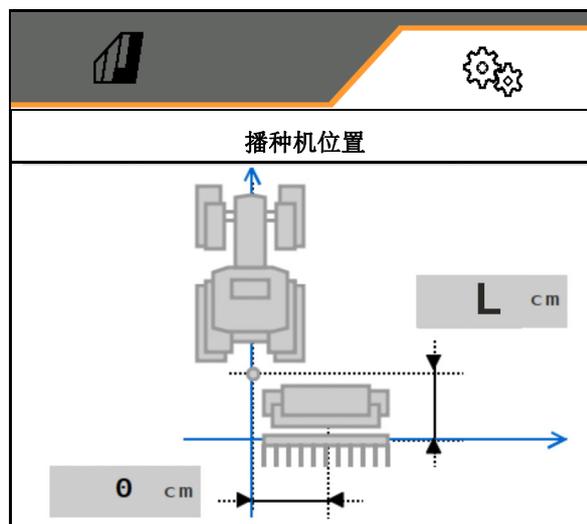
侧向位移 - 机器左侧：输入负值

输入几何结构。

- 选择播种机位置。



- 输入侧向位移数值。
- 标准值：0 cm
- 拖拉机连接设备和种子轨道之间的间距值 L 可参见下表或在输入下表中。



8.1.7.1 拖拉机连接设备与种子轨道之间的间距

正确设置下列机器的几何机构：Cataya / Centaya / Avant 3002/4002
带 KG / KX / KE 01

犁刀类型	1 或 2 个 轧辊 管状框架	L		
		无附加装备	带下连杆延长件 15 cm	带深松器
TwinTeC 犁刀 Special	1	182 cm	197 cm	225 cm
	2	188 cm	203 cm	231 cm
RoTeC 犁刀	1	198 cm	213 cm	241 cm
	2	204 cm	219 cm	247 cm
TwinTeC 犁刀	1	187 cm	202 cm	230 cm
	2	193 cm	208 cm	236 cm
RoTeC-Pro 犁刀 仅限 Centaya	1	196 cm	211 cm	239 cm
	2	202 cm	217 cm	245 cm

正确设置下列机器的几何机构：Cataya / Centaya / Avant 3002/4002，带 KE 02

犁刀类型	1 或 2 个 轧辊 管状框架	L			
		无附加装备	带下连杆延长件 6.5 cm	带下连杆延长件 13 cm	带深松器
TwinTeC 犁刀 Special	1	176 cm	183 cm	189 cm	219 cm
	2	182 cm	189 cm	195 cm	225 cm
RoTec 犁刀	1	192 cm	198 cm	205 cm	235 cm
	2	198 cm	204 cm	211 cm	241 cm
TwinTec 犁刀	1	181 cm	187 cm	194 cm	224 cm
	2	187 cm	193 cm	200 cm	230 cm
RoTec-Pro 犁刀 仅限 Centaya	1	190 cm	197 cm	203 cm	233 cm
	2	196 cm	203 cm	209 cm	239 cm

设置

正确设置下列机器的几何机构: Cataya / Centaya, 带 CDC - CombiDisc

犁刀类型	1 或 2 个 轧辊 管状框架	L	
		无附加装备	带下连杆延长件 15 cm
TwinTeC 犁刀 Special	标准	237 cm	252 cm
RoTeC 犁刀	标准	253 cm	268 cm
TwinTeC 犁刀	标准	242 cm	257 cm
RoTeC-Pro 犁刀 仅限 Centaya	标准	251 cm	266 cm

正确设置下列机器的几何机构: Avant 4002-2 / 5002-2 / 6002-2, 带 KG02 02

犁刀类型	1 或 2 个 轧辊 管状框架	L	
		无附加装备	带下连杆延长件 15 cm
RoTec 犁刀	2	213 cm	236 cm
TwinTec 犁刀	2	210 cm	233 cm

8.1.8 选择容器

- 选择容器
 - 已选择容器, 定量给料装置启用
 - 容器当前未使用





选择容器

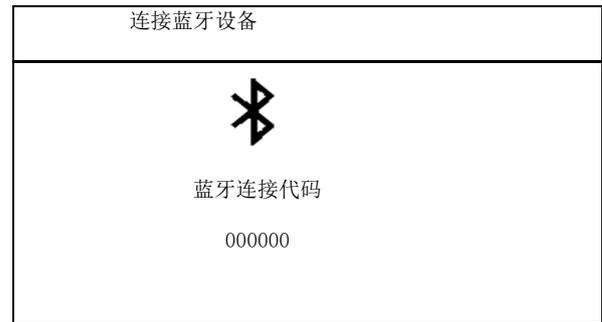
容器 1	<input type="checkbox"/>
容器 2	<input type="checkbox"/>
容器 3	<input type="checkbox"/>

8.1.9 连接蓝牙设备

通过蓝牙，机器可与移动式终端设备连接。

为此，应在移动式终端设备上输入所显示的 6 位代码。

可通过 mySeeder-App 的蓝牙数据更换播种机。



8.2 配置文件



配置文件管理

默认情况下已创建一个配置文件。

您可以使用不同的设置保存 5 个配置文件。



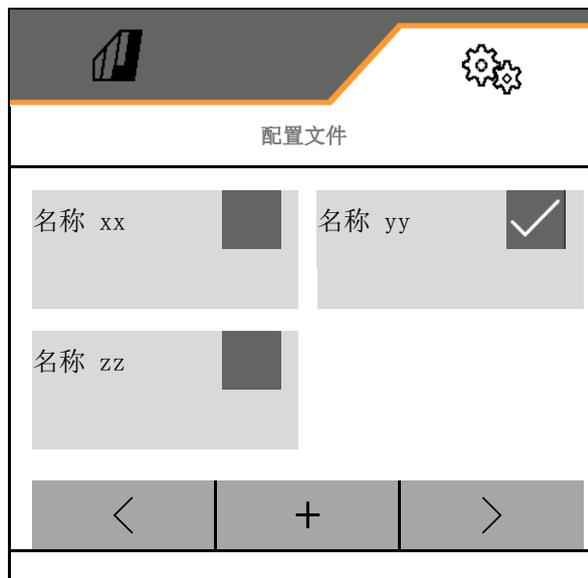
建立新的配置文件

一个配置文件：

- 可激活
- 可拥有一个名称
- 可复制
- 可删除

为此：

标记并确认配置文件。



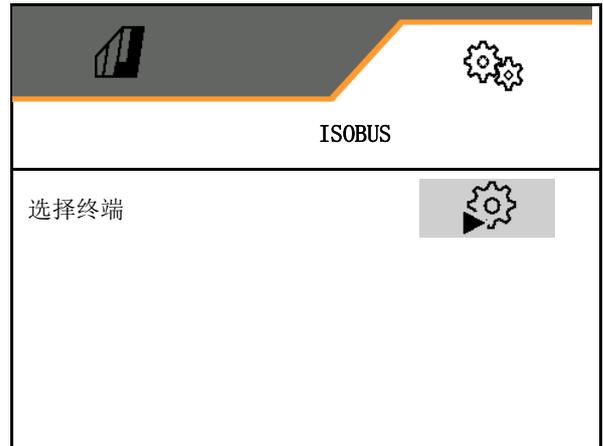
启用的配置文件：

- 配置 ISOBUS，参见第 57 页。
- 配置多功能显示，参见第 58 页
- 自由配置按钮布局，参见第 58 页。
- 配置启动斜坡，参见第 59 页



8.2.1 配置 ISOBUS

- 选择终端，参见第 57 页。



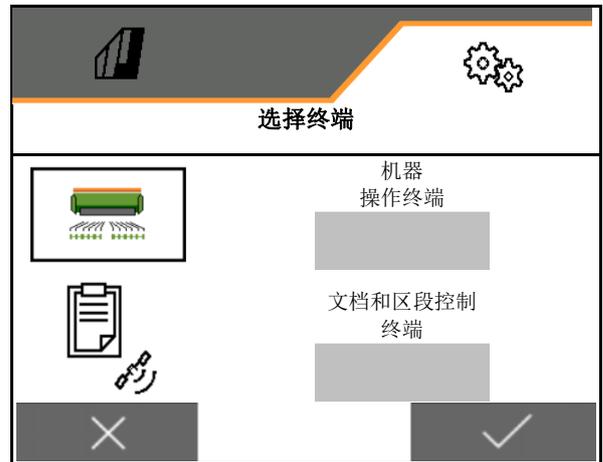
选择终端

如果在 ISOBUS 上连接有若干操作终端：

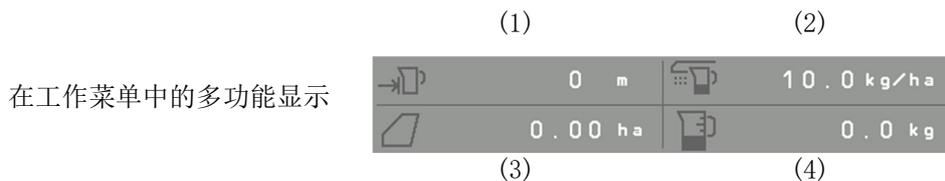
- 选择用于显示机器操作软件的机器操作终端
- 选择用于显示文档和区段控制的操作终端



终端按接通顺序编号(1, 2, ...)



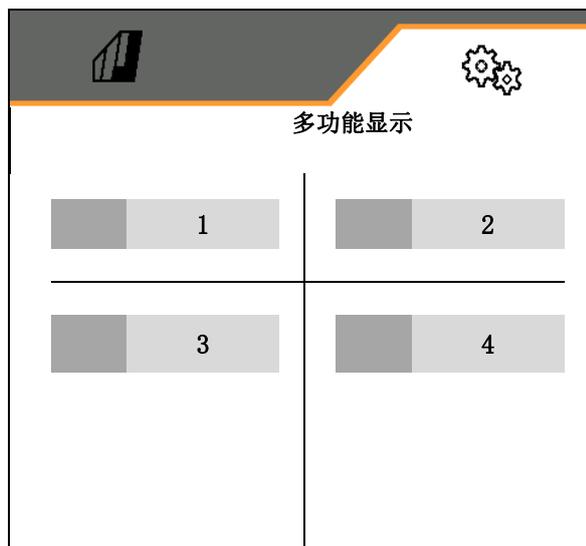
8.2.2 配置多功能显示



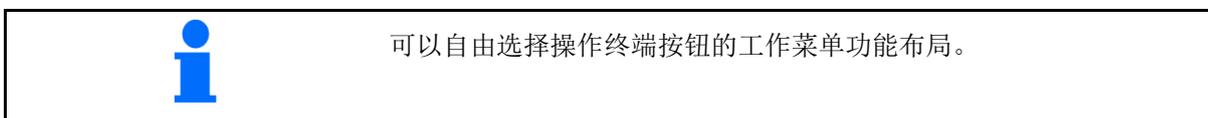
可以为多功能显示的 4 个区域分别分配不同的显示内容。

可分配显示列表：

- 速度
- 剩余面积
- 剩余距离
- 面积
- 额定量
- 量
- 鼓风机转速



8.2.3 自由配置按钮布局



此处可自由配置作业菜单的功能栏。

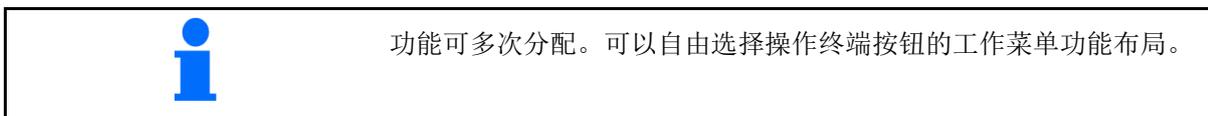
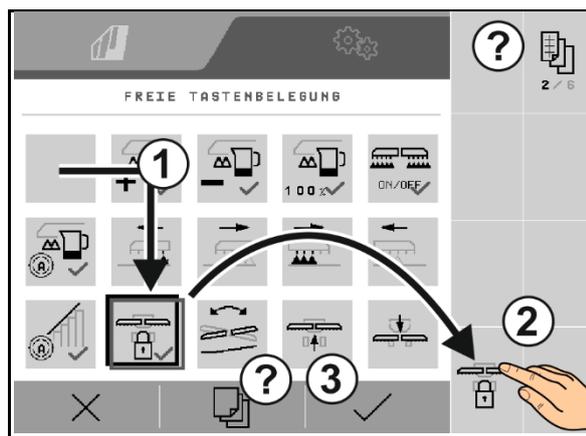
1. 在显示器上选择功能。
必要时翻页。
2. 将功能分配给自由选择的功能区域。



必要时选择上一页。

→ 功能出现在功能区内。

3. ✓ 确认。

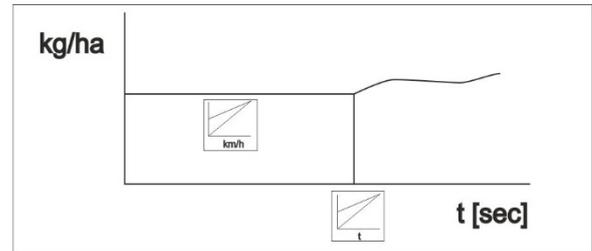


8.2.4 配置启动斜坡

启动斜坡能够避免在启动时给料不足。

在开始作业时，在该规定的时间范围内定量给料装置将依据模拟的启动速度进行撒播。之后通过速度调节撒播量。

在达到规定的速度或超出模拟速度时撒播量调节装置将会启动。



- 打开/关闭启动斜坡
 - 打开
 - 关闭
- 预选速度、工作速度，单位 km/h。
标准值：12 km/h
- 作为启动定量给料装置时的预选标准速度%值的斜坡启动速度。
标准值：50%
- 以秒为单位的实际达到模拟速度的时间。
标准值：5 秒



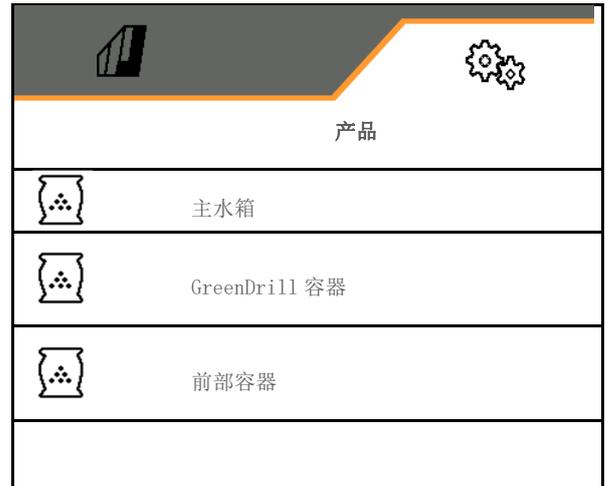
8.3 信息

- 在菜单中显示软键编号 (用于客户服务的信息)。
 - (是)
 - (否)
- 显示工作计算机上的软件版本
- 显示计数器读数
 - 总时间 (播种作业)
 - 已耕作总面积
 - 单个容器的撒播量
 - 运输位置上的距离
 - 作业位置上的距离
- 显示诊断数据 (用于客户服务的信息)



8.4 产品

如果机器带有若干容器，则么针对每一台容器对产品进行设置。



管理产品

默认情况下已创建一个产品。

您可以使用不同的设置保存 20 个产品。



创建新的产品

产品：

- 可激活
- 可拥有一个名称
- 可复制
- 可删除

为此：

标记并确认产品。



设置

激活的产品：

- 以所选单位输入额定数量
- 选择定量装置容积，参见第 62 页。
- 输入校准面积 (ha)。
(在校准过程中针对该面积所要播撒一定的量，
0.1 ha -1.0 ha)
- 输入 1 作为校准值或经验值。
- 输入区段控制的接通时间，参见第 64 页
- 输入区段控制的关闭时间，参见第 64 页
- 优化接通时间和关闭时间，参见第 66 页
- 喷洒量单位。
 - o kg/ha
 - o 种子数/m²



输入的数据将被应用到校准菜单中。



针对选定产品行驶速度的可能范围

8.4.1 选择定量装置容积

8.4.1.1 选择用于气动定量给料器的定量辊

- 针对气动定量给料器，以 ccm 为单位选择并确认定量辊。

手动在第一行中输入特定定量辊的容积。

选定的定量辊必须已安装在机器上。

8.4.1.2 选择用于机械定量给料器的定量给料轮

- 针对机械定量给料器，选择并确认精细（4.5 ccm），粗（22 ccm）或豆角（54 ccm）定量给料轮。

手动在第一行中输入特定定量给料轮的容积。

选定的定量给料轮必须已安装在机器的全部定量给料器上。



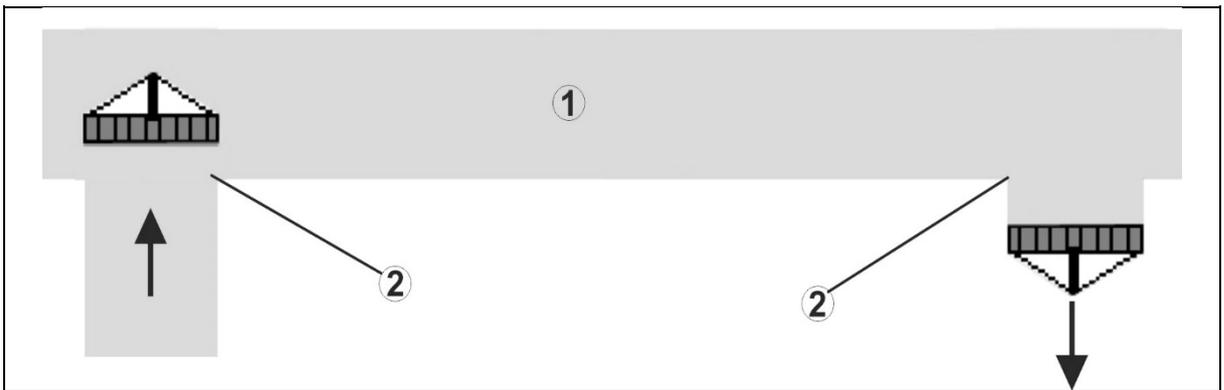
8.4.2 输入区段控制的接通时间，关闭时间

区段控制需要此开关时间，以便能够考虑到从定量给料器到播种犁刀的种子行程时间。



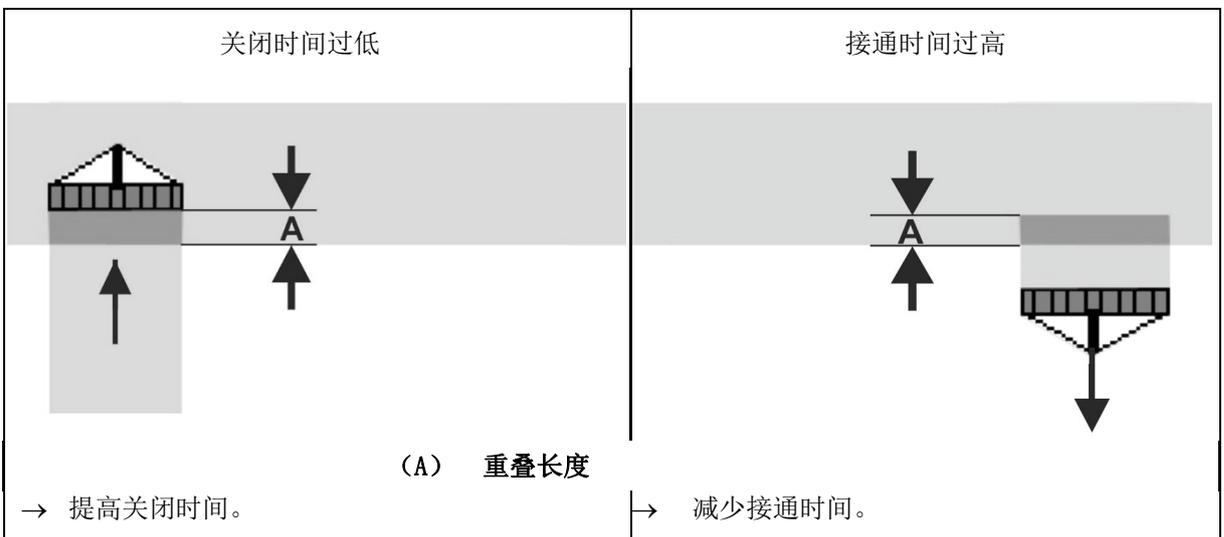
- 开关时间用于无缝农田作业
 - 从未作业面积过渡到已作业面积时。
 - 机器必须在撒播单元达到所要作业的面积之前关闭（关闭时间）。
 - 从已作业面积过渡到未作业面积时。
 - 在撒播单元达到未作业面积之前，必须将机器打开（接通时间）
- 重叠/重叠不足值主要跟行驶速度相关。
- 开关时间单位是毫秒。
- 高开关时间和高速度可能导致不需要的开关行为。

农田优化作业

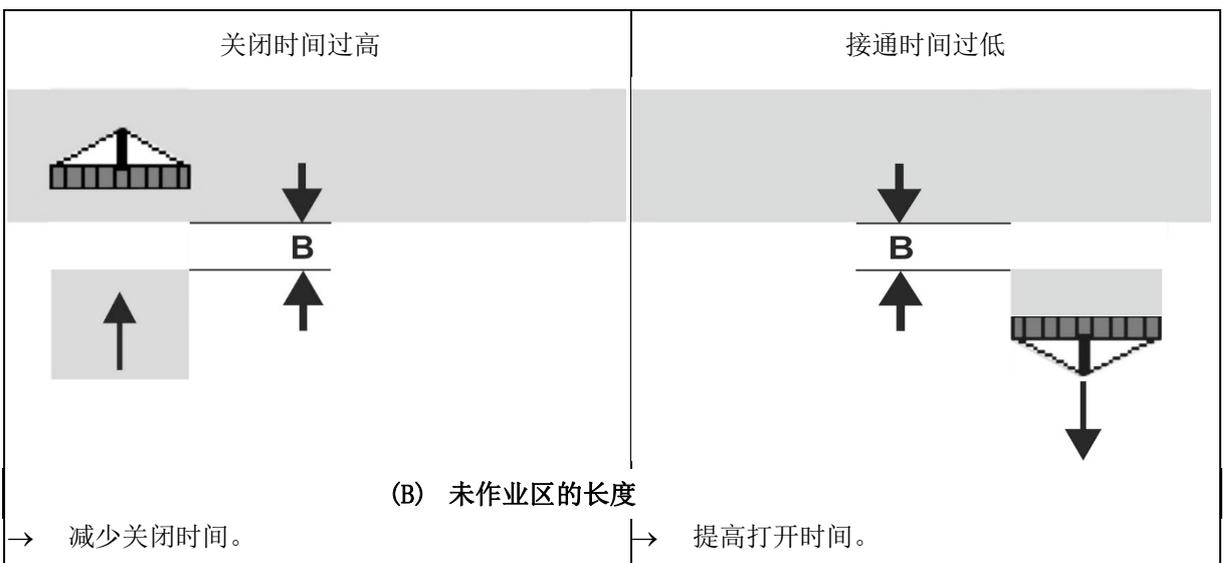


- (1) 田边地/已作业区域
 (2) 无重叠的无缝农田作业

已作业面积重叠



未作业面积





为了精确在田边地（尤其是播种机）换向，必须用到以下几项参数：

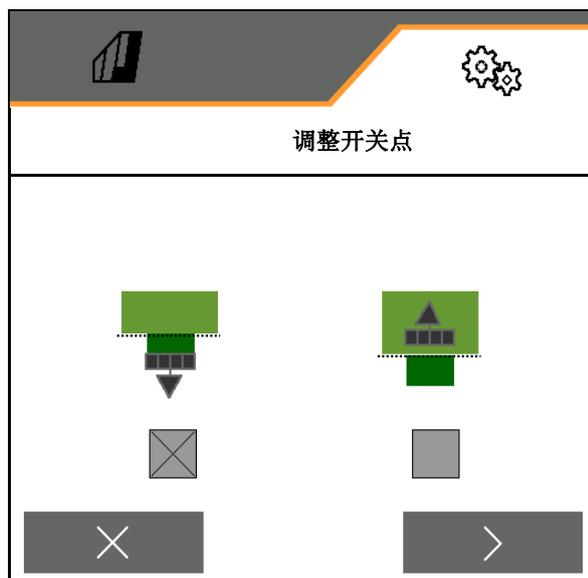
- GPS 接收器的 RTK 精度（更新频率至少 5 Hz）
- 驶入/驶出田边头时匀速行驶

8.4.3 优化区段控制的开关时间

可优化已输入/已计算的开关时间。

必须已知未播种距离/重叠。

1.  选择打开点和关闭点。
2.  继续
3.  选择过早打开或过迟打开机器。
4.  继续



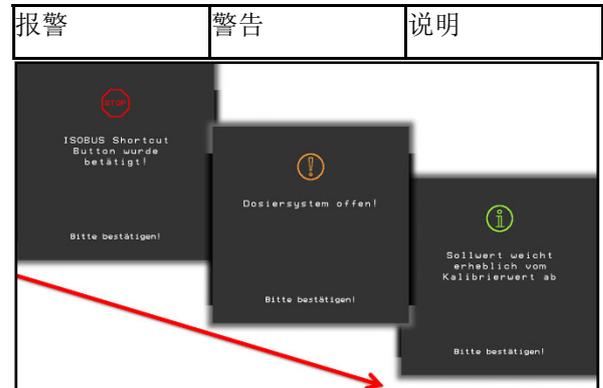
5. 输入测得的距离。
 - o 重叠：输入正值
 - o 未播种距离：输入负值
6. 输入行驶速度。
7.  保存确定的数值或  放弃计算。



9 故障

9.1 报警/警告和提示

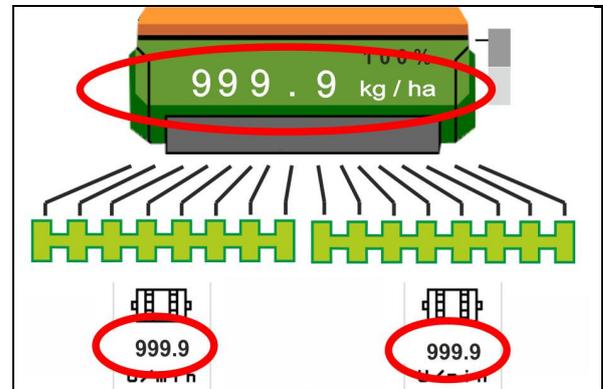
- 必须始终确认全区域消息!



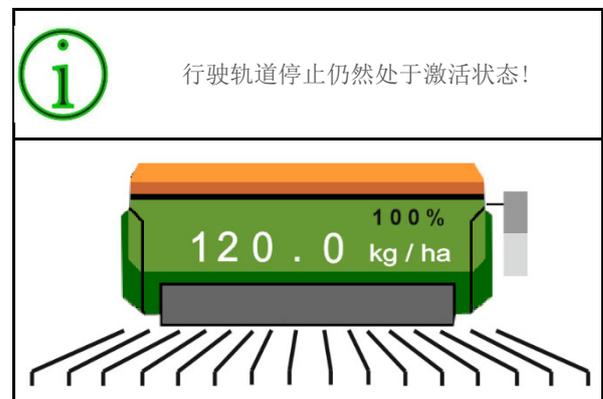
确认消息后，出现工作菜单，数值为 999.9。

这表明存在故障。

无法进一步工作。



- 工作菜单（上）的提示无需确认。



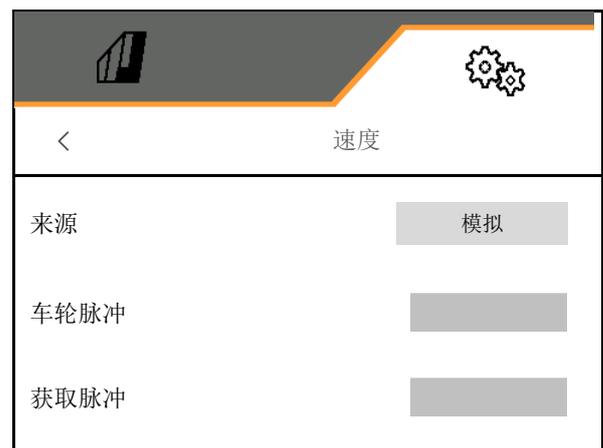
9.2 ISOBUS 速度信号故障

可在机器数据菜单中输入一个作为速度信号源的模拟速度。

这样就确保了机器在无速度信号的情况下的使用。

为此：

1. 输入模拟速度。
2. 在使用间遵守输入的模拟速度。





9.3 故障列表

编号	类型	原因	排除
F45001	警告	定量给料器无法缓慢旋转	快速行驶 重新校准 调整撒播量
F45002	警告	定量给料器无法快速旋转	缓慢行驶 重新校准 调整撒播量
F45003	警告	定量给料系统的控制波动太大。	重新校准 调整和检查施用量
F45004	警告	与电机 1 无通信（左侧）	检查定量给料器马达与线束的连接。
F45005	警告	与电机 2 无通信（右侧）	检查定量给料器马达与线束的连接。
F45006	警告	在梯子传感器输入端上未发现有效信号。	传感器损坏或电缆树中电缆折断
F45007	警告	在旋耕机上出现机械损坏或传感器损坏	检查旋耕机的机械装置或检查传感器的当前值
F45008	警告	无法启动行驶轨道切换档位	检查行驶轨道切换装置与线束的连接
F45009	警告	行驶轨道切换档位受阻	检查行驶轨道档位和定量给料系统
F45014	警告	机器电源电压过低	检查机器的电源（拖拉机电池）， 检查机器电源的电缆连接
F45032	报警	在作业位置的传感器输入端上未发现有效信号。	检查传感器的位置和当前值。 传感器损坏或线束中电缆折断
F45033	说明	在犁刀上的阻滞传感器提示出错。	清除犁刀上的堵塞物，必要时检查传感器和接线。
F45034	说明	鼓风机在设定的公差范围之外工作	更改公差范围，检查传感器，检查液压装置
F45037	报警	在旋耕机传感器输入端上未发现有效信号。	传感器损坏或线束中电缆折断
F45039	报警	在划行器传感器输入端上未发现有效信号。	传感器损坏或线束中电缆折断
F45040	报警	在犁刀压力传感器输入端上未发现有效信号。	传感器损坏或线束中电缆折断
F45042	报警	在校准探头传感器输入端上未发现有效信号。	校准探头损坏或电缆树中电缆折断
F45046	说明	用户要激活区段控制，但规定的前提条件未能满足。	要激活区段控制模式，必须满足所有列出的条件。
F45047	说明	在操作终端上区段控制被用户禁用	用户选择其他的机器操作模式。意外禁用，因此用户必须在操作终端上检查原因，例如：GPS 信号较差

F45048	说明	机器位于作业位置并且带有一定速度。梯子展开并且因此定量给料器锁定。	提起向上收拢。
F45049	说明	容器中达到了由用户设置的残留量	补充加注容器
F45050	报警	工作位置传感器的输入端超出测量范围。	检查作业位置传感器和线束。
F45051	警告	带分段分配器头的 Centaya: 激活半侧控制系统, 机器处于“播种模式”, 半侧控制系统电机 1 启动 3 秒钟, 并且在第二个半侧控制系统电机上的半侧控制系统传感器 1 将不会衰减。	带分段分配器头的 Centaya: 检查线束、半侧电机 1 和半侧切换装置的 CAN-IO 模块。
F45052	警告	带分段分配器头的 Centaya: 激活半侧控制系统, 机器处于“播种模式”, 半侧控制系统电机 2 启动 3 秒钟, 并且在第二个半侧控制系统电机上的半侧控制系统传感器 2 将不会衰减。	带分段分配器头的 Centaya: 检查线束、半侧电机 2 和半侧切换装置的 CAN-IO 模块。
F45053	警告	带分段分配器头的 Centaya: 半侧切换装置已激活。半侧切换装置电机 1 无法启动。	带分段分配器头的 Centaya: 检查线束、半侧电机 1 和半侧切换装置的 CAN-IO 模块。
F45054	警告	带分段分配器头的 Centaya: 半侧切换装置已激活。半侧切换装置电机 2 无法启动。	带分段分配器头的 Centaya: 检查线束、半侧电机 2 和半侧切换装置的 CAN-IO 模块。
F45055	警告	带分段分配器头的 Centaya: 无法与 CAN-IO 模块进行通信。	带分段分配器头的 Centaya: 检查线束、半侧电机 2 和半侧切换装置的 CAN-IO 模块。
F45056	说明	无法进行播种作业, 因为定量给料装置或鼓风机未接通。	打开定量给料装置, 打开或检查鼓风机
F45057	警告	转速低于 200 min ¹ , 传感器损坏, 电缆断裂	检查转速, 在诊断菜单中检查传感器, 检查电缆树
F45058	说明	ISOBUS 的速度源目前不可用。	用户必须检查拖拉机的 TECU 设置 (拖拉机控制器)。
F45059	说明	ISOBUS 的速度源目前不可用。	用户必须检查拖拉机的 TECU 设置 (拖拉机控制器)。
F45060	说明	用户切换至了模拟速度并且传感器 (机器) 计算出了某一个速度	排除传感器 (机器) 中的错误或通过模拟速度继续作业。为此, 必须将可能损坏的传感器 (机器) 从电缆树中移除。
F45063	警告	TwinTerminal 已配置, 但在总线上未找到。	检查 TwinTerminal 的电缆树和阻塞。
F45064	警告	所述的定量给料单元/容器电子设备未安装或损坏	定量给料单元/容器电子设备未安装或损坏, 检查电缆连接, 电子设备保险丝或编码器插头。



故障

F45065	说明	用户无法激活 GPS 记录功能，因为所述条件未得到满足。	将机器切换至所述状态，以便激活功能。
F45066	警告	半侧切换装置电机出错，位置传感器发送错误数值 - 半侧切换装置已禁用	检查半侧切换装置的电机和电缆树，之后重新启动机器
F45067	警告	FTender 定量给料器下方的半侧切换装置无法到达指定的目标位置 - 半侧切换装置已停用	检查半侧切换装置机械机构的灵活性，之后重新启动机器
F45068	警告	分段分配头中的左半侧切换装置无法到达指定的目标位置 - 半侧切换装置已停用	检查半侧切换装置机械机构的灵活性，之后重新启动机器
F45069	警告	分段分配头中的右半侧切换装置无法到达指定的目标位置 - 半侧切换装置已停用	检查半侧切换装置机械机构的灵活性，之后重新启动机器
F45070	警告	在定量器中的绝对空置检测器发现无种子。	补充机器或检查传感器。
F45071	说明	机器识别出公路行驶，速度 >20 km/h，并且机器未在播种运行模式	激活主要部分宽度开关，结束公路行驶模式
F45073	说明	终端中的 GPS 行驶轨道功能故障	检查终端中 GPS 接收和 GPS 行驶轨道的功能，遵守制造商的操作说明
F45074	说明	机器的工作位置传感器已离开有效工作范围	检查电缆树和传感器是否损坏

F45075	说明	机器检测到错误的行驶方向，仅可使用 GPS 行驶轨道时才有可能	检查当前轨道的行驶方向， 检查 FG 向导中的设置 检查终端中的 GPS 行驶轨道设置，请使用制造商手册
F45076	说明	便捷液压系统中的最大切换点已更改	无必要，检查播种量增加的变化值
F45077	警告	与马达无通信	检查定量给料器马达与线束的连接。
F45078	警告	在校准探头传感器输入端上未发现有效信号	检查校准探头的当前值。 校准探头损坏或线束中电缆折断
F45079	警告	转速低于 200 min ⁻¹ ，传感器损坏，电缆断裂	检查转速，在诊断菜单中检查传感器，检查电缆树
F45080	说明	鼓风机在设定的公差范围之外工作	更改公差范围，检查传感器，检查液压装置
F45081	说明	定量给料器无法缓慢旋转	快速行驶 重新校准 调整撒播量
F45082	说明	定量给料器无法快速旋转	缓慢行驶 重新校准 调整撒播量
F45083	警告	在定量器中的绝对空置检测器发现无种子	补充机器或检查传感器
F45084	说明	容器中达到了由用户设置的残留量	补充加注容器
F45085	报警	在作业位置的传感器输入端上未发现有效信号	检查传感器的位置和当前值。 传感器损坏或线束中电缆折断
F45086	说明	在作业位置的传感器输入端上未发现有效信号	检查传感器的位置和当前值。 传感器损坏或线束中电缆折断
F45087	说明	在播种操作过程中，旋耕机未打开动力输出轴上的传感器安装不正确，	打开旋耕机， 检查动力输出轴传感器，
F45088	说明	在旋耕机监控 1 传感器输入端上未发现有效信号	检查传感器的位置和当前值。 传感器损坏或线束中电缆折断
F45089	说明	在旋耕机监控 2 传感器输入端上未发现有效信号	检查传感器的位置和当前值。 传感器损坏或线束中电缆折断
F45090	警告	在旋耕机上出现机械损坏或传感器损坏	检查旋耕机的机械装置或检查传感器的当前值
F45091	警告	在旋耕机上出现机械损坏或传感器损坏	检查旋耕机的机械装置或检查传感器的当前值



故障

F45092	说明	终端的任务控制器所支持的额定量比机器提供的少。	仅为终端分配特定的额定量，未分配的额定量必须作为静态额定量使用；使用具有更多额定量控制选项的终端
F45093	报警	传感器输入端上未发现有效信号。	检查传感器的当前值。 传感器损坏或线束中电缆折断
F45094	报警	传感器输入端上未发现有效信号。	检查传感器的当前值。 传感器损坏或线束中电缆折断
F45095	警告	与马达无通信	检查定量给料器马达与线束的连接。
F45096	警告	传感器输入端上未发现有效信号。	校准探头损坏或电缆树中电缆折断
F45097	警告	转速低于 200 min ⁻¹ ，传感器损坏，电缆断裂	检查转速，在诊断菜单中检查传感器，检查电缆树
F45098	说明	鼓风机在设定的公差范围之外工作	更改公差范围，检查传感器，检查液压装置
F45099	说明	定量给料器无法缓慢旋转	快速行驶 重新校准 调整撒播量
F45100	说明	定量给料器无法快速旋转	缓慢行驶 重新校准 调整撒播量
F45101	警告	在定量器中的绝对空置检测器发现无种子	补充机器或检查传感器
F45102	说明	容器中达到了由用户设置的残留量	补充加注容器
F45103	报警	在作业位置的传感器输入端上未发现有效信号	检查传感器的位置和当前值。 传感器损坏或线束中电缆折断
F45104	说明	在作业位置的传感器输入端上未发现有效信号	检查传感器的位置和当前值。 传感器损坏或线束中电缆折断
F45105	警告	在所述系统上的错误软件版本。	必须将组件更新为兼容的软件版本
F45106	警告	设备选项已配置，但在总线上未找到	检查节点的线束和阻塞
F45107	警告	设备选项已配置，但在总线上未找到	检查节点的线束和阻塞
F45108	警告	半侧切换装置左侧电机出错，位置传感器发送错误数值 - 半侧切换装置已禁用	检查半侧切换装置的电机和电缆树，之后重新启动机器

F45109	警告	半侧切换装置右侧电机出错，位置传感器发送错误数值 - 半侧切换装置已禁用	检查半侧切换装置的电机和电缆树，之后重新启动机器
F45110	警告	喷杆组控制装置设备选项已配置，但在总线上未找到	检查节点的线束和阻塞
F45111	警告	无法启动左侧行驶轨道切换档位	检查行驶轨道档位与线束的连接
F45112	警告	无法启动右侧行驶轨道切换档位	检查行驶轨道档位与线束的连接
F45113	警告	左侧行驶轨道档位受阻	检查行驶轨道档位和定量给料系统
F45114	警告	右侧行驶轨道档位受阻	检查行驶轨道档位和定量给料系统
F45115	警告	校准探头传感器输入端上未发现有效信号。	传感器损坏或电缆树中电缆折断
F45117	说明	定量给料器无法缓慢旋转	快速移动，或在使用小体积定量给料辊的情况下重新校准
F45118	说明	定量给料器无法快速旋转	缓慢移动，或在使用较大体积定量给料辊的情况下重新校准
F45119	警告	在定量器中的绝对空置检测器发现无种子	补充机器或检查传感器
F45120	说明	容器中达到了由用户设置的残留量	补充加注容器
F45123	警告	接通左侧行驶轨道时出现过电流。	检查左侧行驶轨道执行器以及相应的电缆连接。
F45124	警告	接通右侧行驶轨道时出现过电流。	检查右侧行驶轨道执行器以及相应的电缆连接。
F45126	警告	(第 1 个) 主容器的容器空置传感器输入端没有有效信号	传感器损坏或电缆树中电缆折断
F45127	警告	(第 1 个) GreenDrill/微粒撒布机的容器空置传感器输入端没有有效信号	传感器损坏或电缆树中电缆折断
F45128	警告	(第 1 个) 前部容器 (1) 的容器空置传感器输入端没有有效信号	传感器损坏或电缆树中电缆折断
F45129	警告	(第 1 个) 前部容器 2 的容器空置传感器输入端没有有效信号	传感器损坏或电缆树中电缆折断
F45130	警告	第 2 个主容器的容器空置传感器输入端没有有效信号	传感器损坏或电缆树中电缆折断

故障

F45131	警告	第 2 个 GreenDrill/微粒撒布机的容器空置传感器输入端没有有效信号	传感器损坏或电缆树中电缆折断
F45132	警告	第 2 个前部容器 (1) 的容器空置传感器输入端没有有效信号	传感器损坏或电缆树中电缆折断
F45133	警告	第 2 个前部容器 2 的容器空置传感器输入端没有有效信号	传感器损坏或电缆树中电缆折断
F45134	警告	主容器的定量给料空置传感器输入端没有有效信号	传感器损坏或电缆树中电缆折断
F45135	警告	GreenDrill/微粒撒布机的定量给料空置传感器输入端没有有效信号	传感器损坏或电缆树中电缆折断
F45136	警告	前部容器 (1) 的定量给料空置传感器输入端没有有效信号	传感器损坏或电缆树中电缆折断
F45137	警告	前部容器 2 的定量给料空置传感器输入端没有有效信号	传感器损坏或电缆树中电缆折断
F45138	警告	指定的鼓风机传感器输入端上未发现有效信号。	传感器损坏或电缆树中电缆折断
F45142	说明	在划行器传感器输入端上未发现有效信号。	传感器损坏或电缆树中电缆折断
F45155	说明	本机器检测到自从上次系统关闭以来并非所有的控制设备均已正常关闭。	<ul style="list-style-type: none"> 拖拉机的 ISOBUS 负载电压未关闭，检查拖拉机 必要时 补装 AMAZONE 隔离继电器 (NL1084)



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>

