

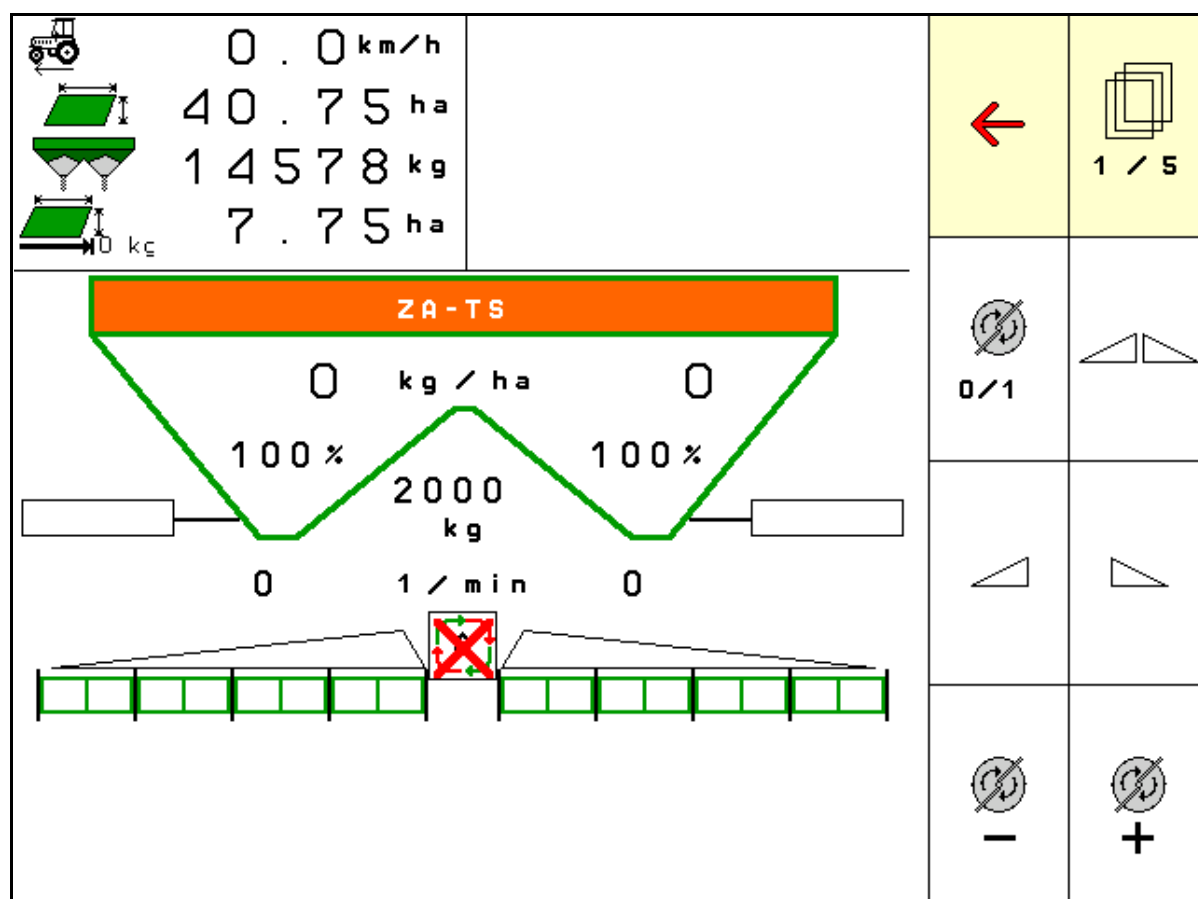
取扱説明書

AMAZONE

ソフトウェア ISOBUS

対象

ZA-TS ZG-TS



MG5024
BAG0095.17 03.19
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、後はすべて独りでうまくいくと信じるだけでは不十分です。それでは自分自身に損害を与えるだけでなく、意に反した作動が起きた場合の原因を自分ではなく機械のせいにもしかねません。良い成果を得るには、使い方を良く理解し、機械の各設備が持つ使用目的について知り、操作方法に精通する必要があります。そうすることで初めて、機械にも自分自身にも満足することができるのです。それを果たすことが、本取扱説明書の目的です。

ライプツィヒ

プラークヴィッツ、1872年



識別データ

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

機械の識別番号：

(10桁)

タイプ：

ISOBUS TS

製造年：

基本重量 (kg)：

許容総重量 (kg)：

最大荷重 (kg)：

メーカーの所在地

AMAZONEN-WERKE

H. DREYER GmbH & Co. KG

Postfach 51

D-49202 Hasbergen / Germany

電話： + 49 (0) 5405 50 1-0

E-mail: amazone@amazone.de

交換部品の注文

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

ご担当のAMAZONE代理店に発注してください。

本取扱説明書についてのデータ

文書番号：

MG5024

編集日：

03.19

© Copyright AMAZONEN-WERKE H. DREYER GmbH & Co. KG, 2019

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。

はじめに

はじめに

顧客の皆様

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

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

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

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

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

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

ユーザーからの評価

読者の皆様

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

AMAZONEN-WERKE

H. DREYER GmbH & Co. KG

Postfach 51

D-49202 Hasbergen / Germany

電話： + 49 (0) 5405 50 1-0

E-mail: amazone@amazone.de

1	ユーザー向けの情報.....	8
1.1	本書の目的	8
1.2	本取扱説明書での位置の記載	8
1.3	使用している記号	8
2	一般的な安全上の注意事項.....	9
2.1	安全に関する記号の意味	9
3	製品の説明.....	11
3.1	ソフトウェアバージョン	11
3.2	メニューガイドの構造	11
3.3	ISOBUS ソフトウェアの階層	12
4	メインメニュー.....	14
4.1	メインメニューの表示	14
4.2	メインメニューのサブメニュー.....	14
5	天候記録	16
6	ドキュメントの管理.....	17
7	肥料特有のデータを入力 / 検出 / 管理	18
7.1	肥料データベース	18
7.2	肥料データの入力	19
7.3	肥料キャリブレーション係数	21
7.4	機械が停止した状態での肥料キャリブレーション係数の検出	24
7.4.1	側面のキャリブレーション装置によるキャリブレーション係数の決定	25
7.4.2	シャッターによるキャリブレーション係数の決定（粒の細かい特殊散布物用）	26
7.5	周縁散布、境界散布および溝での散布の設定	29
7.6	切り換え点 の最適化.....	30
7.6.1	調整サポート.....	30
8	ユーザプロファイル.....	32
8.1	キーの割り当て の設定	34
8.2	マルチ機能表示の設定	36
8.3	ISOBUS 設定	37
9	機械の設定.....	39
9.1	肥料を補充	40
9.2	肥料用タンクを空にする	42
9.3	計量システムを備えたブロードキャスター: ブロードキャスターのゼロ設定.....	43

9.4	計量システムを備えたブロードキャスター: ブロードキャスターの調節	43
9.5	速度信号のソース	44
9.6	ブロードキャスターの調節	44
9.7	ブロードキャスターのメンテナンス	45
9.8	ArgusTwin (アルグス・ ツイン) の設定	45
9.9	WindControl を設定	46
9.10	FlowCheck の設定	47
9.11	セットアップメニュー	47
10	携帯式の試験装置	48
11	Info メニュー	50
12	圃場での使用	51
12.1	作業メニュー内の機能	52
12.2	作業メニューの表示	54
12.3	作業メニューにおける特別な注記	56
12.4	セクションコントロールのミニビュー	57
12.5	圃場でのキャリブレーション	58
12.5.1	計量テクノロジー (量り) を用いたオンラインキャリブレーション	58
12.5.2	キャリブレーション走行中のオフラインキャリブレーション	60
12.6	作業メニュー内の機能の説明	62
12.6.1	シャッター	62
12.6.2	散布中に散布量を変更	62
12.6.3	肥料を補充	63
12.6.4	Hydro (ハイドロ) : 散布ディスクドライブの ON/OFF	63
12.6.5	ブームセクション	64
12.6.6	境界散布	65
12.6.7	セクションコントロールの切り替え (GPS 制御)	67
12.6.8	AutoTrail ステアリング車軸	69
12.6.9	ArgusTwin (アルグス・ ツイン) (オプション)	74
12.6.10	WindControl	76
12.6.11	FlowCheck	77
12.6.12	作業灯 ZG-TS	78
12.7	使用時の手順	79
12.7.1	機械式散布ディスクドライブを備えたブロードキャスターの使用	79
12.7.2	油圧式散布ディスクドライブを備えたブロードキャスターの使用	80
13	マルチファンクションハンドル AUX-N	82
14	マルチファンクションハンドル AmaPilot / AmaPilot+	83

15	メンテナンスと清掃.....	85
15.1	清掃	85
15.2	ソフトウェアの更新前にメモ	85
16	故障.....	89
16.1	ISO バスからの速度信号の欠落.....	89
16.2	操作端末の表示	89
16.3	故障表	90

1 ユーザー向けの情報

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

1.1 本書の目的

本取扱説明書について

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

1.2 本取扱説明書での位置の記載

本取扱説明書に書かれている方向は、すべて進行方向を基準としています。

1.3 使用している記号

操作手順と操作結果

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

例：

1.操作手順 1

→ 操作手順1に対する操作結果

2.操作手順 2

リスト

順番が重要ではないリストは、黒丸で箇条書きになっています。

例：

- ポイント1
- ポイント2

図中の番号

丸カッコに入った数字は、図中のアイテム番号を示しています。

2 一般的な安全上の注意事項

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



本取扱説明書は、

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

2.1 安全に関する記号の意味

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



危険

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

指示に従わなかった場合、ただちに死亡または重傷を負うことになります。



警告

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

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



注意

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



重要

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

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



注記

操作のヒントや特に役立つ情報を示します。

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

3 製品の説明

ISOBUS ソフトウェアと ISOBUS 端末により、**AMAZONE** ブロードキャスターを容易に制御、操作および監視できます。

ISOBUS ソフトウェアは次の AMAZONE ブロードキャスターで使します。

- **ZA-TS**、作用点調節機能、Auto-TS 境界散布システム、PTO ドライブまたはオプションの油圧式散布ディスクドライブを装備
- ZG-TS、作用点調節機能、Auto-TS 境界散布システム、PTO ドライブまたは油圧式散布ディスクドライブを装備

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

設定

設定はメインメニューのサブメニューで実行できます。

使い方

ISOBUS ソフトウェアは走行速度に応じて散布量を制御します。

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



3.1 ソフトウェアバージョン

本取扱説明書は、以下のソフトウェアバージョン以降についてのものであります。

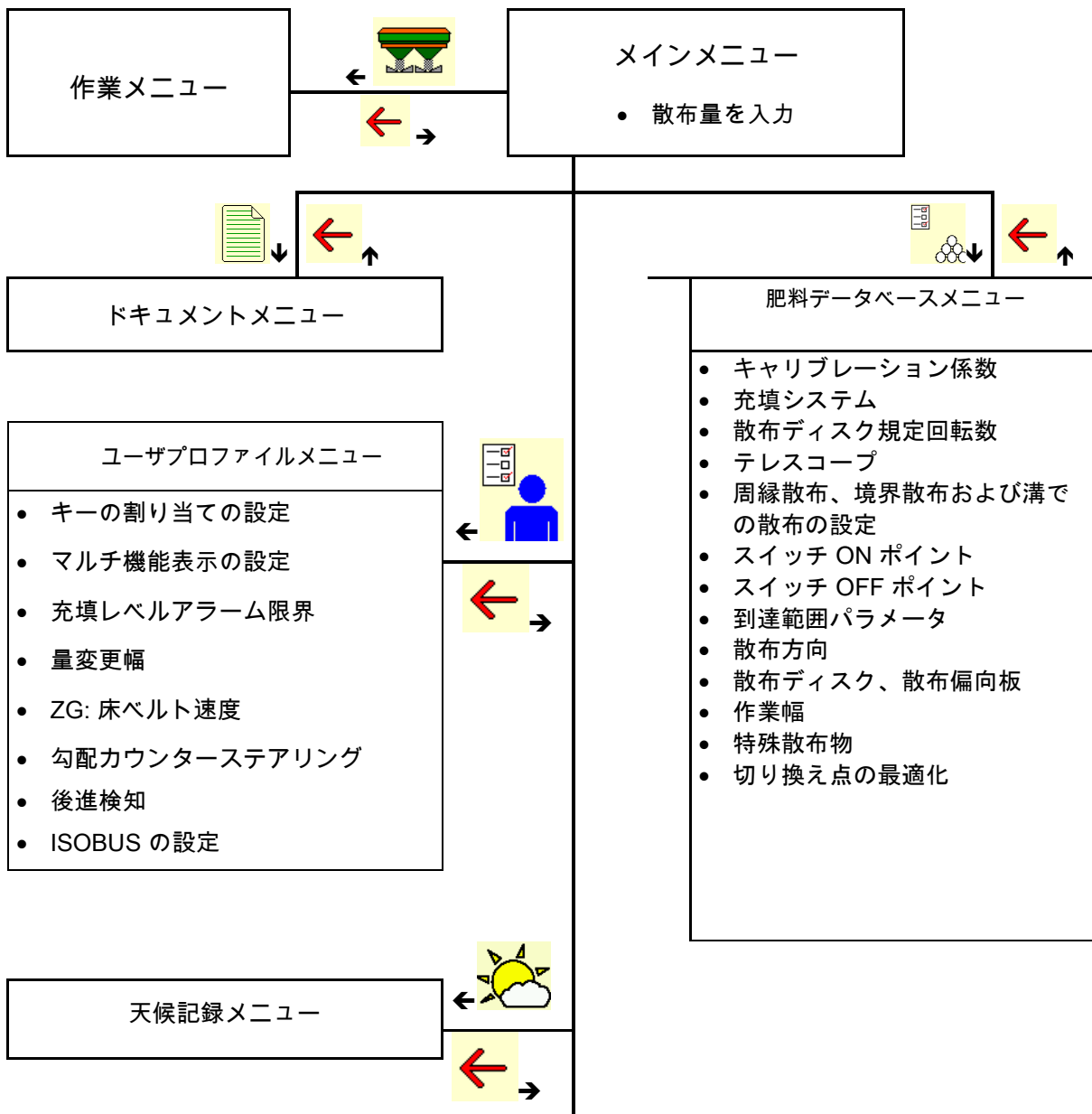
ベースコンピュータ 1.17.01

3.2 メニューガイドの構造



-  上位のメニューに戻る
-  メニュー内でページをめくる

3.3 ISOBUS ソフトウェアの階層





4 メインメニュー

4.1 メインメニューの表示












- 設定された機械

- 内部ドキュメントのみ




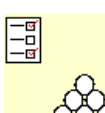
- 散布量を入力

- 選択した肥料

- 設定した作業幅

			
	作動中の ドキュメント	1	
	散布量 -	248 kg ha	
	肥料xxx		
	作業幅	20,0 m	

4.2 メインメニューのサブメニュー:

- 
 - 作業メニュー
 - 作業中の表示と操作。
- 
 - ドキュメントメニュー (タスクコントローラの最も容易な代用として)
 - 面積、時間、量の保存。
 - 最大 20 件のドキュメントの検出データを保存します。
- 
 - 天候記録メニュー
 - 天候データを保存
- 
 - 肥料メニュー
 - 使用する肥料に応じたデータの入力。
 - 毎回の使用前に、散布する肥料の肥料キャリブレーション係数を検出します。



計量システムを備えたブロードキャスターの場合、

- キャリブレーション走行中に、キャリブレーション係数を検出できます (29 ページ)。
- オンラインキャリブレーションにより、散布中にキャリブレーション値を連続的に算出できます (29 ページ)。



- ユーザプロフィールメニュー

-

各ユーザは、端末と機械の設定データを含む専用プロフィールを保存できます。



- 機械の設定メニュー

- 機械の固有データまたは個別データを入力



- 携帯式の試験装置メニュー

- 携帯式の試験装置で横方向の分布を検査するため (携帯式の試験装置の取扱説明書参照) 。



- Infoメニュー

- ソフトウェアバージョンと合計面積効率。


5 天候記録




タスクコントローラが有効になっていなければなりません。




保存するごとに、有効なジョブについて入力された天候データがタスクコントローラ内に保存されます。


- 風力の入力
- 風向きを入力
- 温度の入力


→  天候データを保存します。


 天候データ

ジョブが有効

	風力	<input type="text"/>	m/s
	風向き	<input type="text"/>	
	温度	<input type="text"/>	°C


 中断


 保存

6 ドキュメントの管理





メインメニューでドキュメントを選択します！



ドキュメントメニューは内部の読み取り不可能なジョブメモリです。


ドキュメントメニューを開くと、ドキュメントが表示され開始されます。

-  総合データの表示
-  当日データの表示


ドキュメントを終了するには、別のドキュメントを開始する必要があります。


最大 20 件のドキュメントを保存できます。


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


-  新しいドキュメントを作成します。


→ 名前を割り当てます。


-  ドキュメントを開始します。


-  当日のデータを削除します。



-  以前作成してあるドキュメントを開始します。

-  後に作成したドキュメントを開始します。

-  ドキュメントを削除する。


ドキュメント


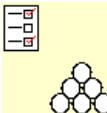
名前


			
作業済み エリア	0.00	0.00	ha
必要時間	0.00	0.00	h
理論上の 量	0.00	0.00	kg



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




7 肥料特有のデータを入力 / 検出 / 管理






メインメニューで肥料を選択します！

7.1 肥料データベース

肥料データベースでは、最大 20
の肥料とソフトウェア設定およびブロードキャ
スターの設定を保存、編集および表示できま
す。

-  肥料データベースを呼び出します。
-  新しい肥料を追加します。
-  マークした肥料を削除します。













肥料		
12D02肥料 2		
作業幅	24.0m	
ディスク	TS2	
D肥料 3		
作業幅	24.0m	
ディスク	TS2	
Do11d肥料 1		
作業幅	24.0m	
ディスク	TS2	

7.2 肥料データの入力



肥料特有のすべてのデータは、散布表から読み取れます。

- 肥料の名前を入力します。
 - キャリブレーション係数（21 ページを参照）。
- キャリブレーション係数を検出します（21 ページ参照）。
- ZA-TS、ZG-TS：充填システムの位置
散布表から得た値
 - 散布ディスク規定回転数
散布表から得た値
 - テレスコープ（FlowCheck のために必要）
 - 周縁散布の設定（29 ページを参照）。
 - 境界散布の設定（29 ページを参照）。
 - 溝での散布の設定（29 ページ参照）。
 - スイッチ ON ポイントを入力します。
散布表から得た値
 - スイッチ OFF ポイントを入力します。
 - トラムラインを最適化した走行
方法用に通常用いられる値
ZA-TS: 7 m
ZG-TS: 10 m
 - 分配を最適化した走行方法用の
、散布表の値
 - WindControl 用の到達範囲パラメータ
散布表から得た値

	名前	<input type="text"/>
	キャリブレーション係数	<input type="text"/>
	キャリブレーション係数の 特定	<input type="text"/>
	充填システム	<input type="text"/>
	散布ディスク規定回転数	<input type="text"/> 1 min
	テレスコープ	<input type="text"/>
	周縁散布の設定	<input type="text"/>
	境界散布の設定	<input type="text"/>
	溝での散布の設定	<input type="text"/>
	スイッチ ON ポイント	<input type="text"/> m
	スイッチ OFF ポイント	<input type="text"/> m
	到達範囲パラメータ	<input type="text"/>

- ArgusTwin（アルグス・ツイン）システムで散布方向を入力します。
散布表から得た値



散布方向を携帯式の試験装置で確定します。

- 散布ディスクを入力（FlowCheckのために必要）
- 作業幅を点検／入力します。
- 特殊散布物を選択します。
 - 肥料
 - 粒の細かい特殊散布物（シュネッケンコルン、粒の細かい種子）



速度に応じた量制御はアクティブになっていません！

- 粒の大きい特殊散布物（コメ、穀物、えんどう豆）

- 切り換え点の最適化（30 ページ参照）。



散布方向



散布ディスク



作業幅



m



特殊散布物



切り換え点の最適化



いくつかの肥料データ（散布ディスク）の入力はデータ保存のためだけに行い、該当する肥料の散布表の代わりになります。

7.3 肥料キャリブレーション係数



- それぞれの肥料のキャリブレーション係数は、散布表に記載されています。
- 散布表の肥料キャリブレーション係数を、キャリブレーション前の基準値として使用し、肥料データに入力します。
- 散布表の値は、肥料キャリブレーションによって最適化されます。
- 散布表の値は、検出された肥料キャリブレーション係数に書き換えられます。

肥料キャリブレーション係数を検出する前に：

- 肥料を選択します / 新しい肥料を追加します。
- 肥料の設定を行います / 確認します。

肥料キャリブレーション係数は機械コンピュータの制御挙動を定め、散布する肥料の流動特性によって異なります。

肥料の流動作用はさらに以下によって異なります。

- 肥料の保管状態、肥料の保管期間および気候
- 作業条件

キャリブレーション値の検出方法は、ブロードキャスターによって異なります。

次の表では、関連するブロードキャスターのキャリブレーション方法が記載されているページを表します。

	ZA-TS		ZG-TS
		Profis (プロフィス)	Profis (プロフィス)
	以下のページを参照：		
機械停止状態で肥料をキャリブレーション：			
• 側面のキャリブレーション装置 によるキャリブレーション	25	25	25
• 機械を取り付けた状態 でのキャリブレーション (特殊散布物)	26	26	26
走行中の肥料キャリブレーション：			
• キャリブレーション走行中に自動実行		29	29
走行中のオンラインキャリブレーション 、 量りを用いて		58	58



- 肥料流動作用は短期間の保管でも変化する場合があります。
したがって使用前には散布する肥料のキャリブレーション係数を新たに検出してください。
 - 理論上の散布量と実際の散布量に相違が生じた場合には、必ず肥料のキャリブレーション係数を新たに検出してください。
 - 端末で入力した散布量は、最大値（作業幅、所定の速度および入力されたキャリブレーション係数によって異なる）を超過してはいけません。
- シャッターが完全に開くと、最大散布量/ha に達しています。



肥料用の実際的なキャリブレーション係数 (0.7 ~ 1.4):

- 尿素は 0.7
- 硝酸アンモニウムカルシウム (KAS) は 1.0
- リンとカリウムの細かい重い肥料は 1.4



特殊散布物の散布

粒の大きい特殊散布物 (コメ、ライ麦、大麦、小麦、オートムギ) :

→ コメの流動特性が非常に異なるため、実際のキャリブレーション係数の範囲が 0 ~ 2 拡大します。

粒の細かい特殊散布物 (シュネツケンコルン、菜種、カラシナ、ダイコンおよびその他の粒の細かい種子) :





→ 散布量が非常に少ないため、キャリブレーションを直接左側のシャッターで実行します。

→ 速度に応じた量制御はアクティブではありません。

→ ArgusTwin と WindControl は、自動的に無効になります。

7.4 機械が停止した状態での肥料キャリブレーション係数の検出


キャリブレーション係数の特定→

	名前	<input type="text"/>
	キャリブレーション係数	<input type="text"/>
	キャリブレーション係数の特定	<input type="text"/>
	ディスク規定回転数	<input type="text"/> 1 min

以下でキャリブレーション係数を特定します:

側面の開口部 (キャリブレーション装置)

キャリブレーション用シュートを備えた左側シャッター

	キャリブレーション係数の特定
<input type="text"/>	
側面の開口部	
<input type="text"/>	
シャッター	
<input type="text"/>	







停止状態での肥料キャリブレーション係数の検出時に使用した秤は精度が十分でなければなりません。精度が低いと、実際の散布量で誤差が生じる恐れがあります。

7.4.1 側面のキャリブレーション装置によるキャリブレーション係数の決定





キャリブレーション係数を実際に検出する前に、肥料が連続して流れることを確かめるために（キャリブレーションメニューなしで）テスト運転することができます。


1. タンクに十分な量の肥料を補充します。
 2. 収容容器をキャリブレーション装置にかかけます。
 3. キャリブレーション装置の流出口をハンドレバーで開きます。
- キャリブレーション中、端末はキャリブレーション時間を秒単位で表示します。
4. 収容容器が一杯になったら、流出口を閉じます。

	キャリブレーション係数 特定	1/3
	シャッターを開く	
	収容容器が一杯になるまで待機	
時間	0 秒	
<div style="border: 1px solid black; padding: 5px; display: inline-block;">  中断 </div>		

5. 収容した肥料量を計量します（収容容器の自重を考慮します）。
6. 計量した肥料量の値を入力します。単位に気をつけてください。

	ブロードキャスターのキャリブレーション	2/3
	収容した量を入力	5.00 kg

- 新しいキャリブレーション係数が表示されます。
7. 新しいキャリブレーション係数を保存し、キャリブレーションを中断し、新しく計算したキャリブレーション係数でキャリブレーションを再実行します。

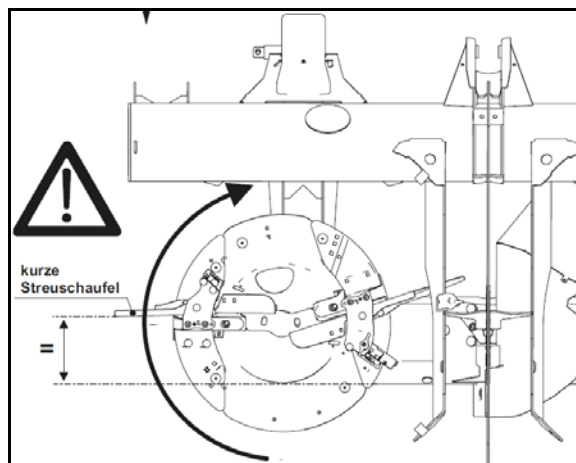
	ブロードキャスターのキャリブレーション	3/3
	新しいキャリブレーション係数	1.00
<div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: center;"> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; display: inline-block;">  中断 </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; display: inline-block;">  再実行 </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; display: inline-block;">  保存 </div> </div>		

7.4.2 シャッターによるキャリブレーション係数の決定 (粒の細かい特殊散布物用)

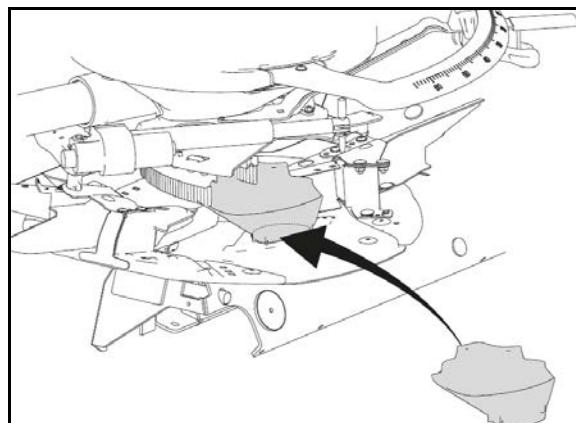
キャリブレーションの準備

1. 左側散布ディスクを正しい位置に回転させます。

外側の短い散布偏向板の位置 →



2. キャリブレーションシュートを左側散布ディスクの上に取り付けます。
3. 充填システムを手動設定する場合:
左側充填システムを位置 10 に設定します。
4. 十分な量をタンクに充填します。
5. 収容容器を左側流出口の下に配置します。



肥料メニューを選択します。

6. 粒の細かい特殊散布物を選択します。

→ ArgusTwin (アルグス・ ツイン)
は自動的に無効になります。

名前
Schneckenkorn (シュネッ
ケンコルン) _1_

特殊散布物

Schneckenkorn (シュネッケンコルン) のキャリブレーション係数の検出

1. キャリブレーション係数を検出します。



キャリブレーション係数の
特定

2. シャッターによるキャリブレ
ーションを選択します。



キャリブレーション係数の
特定






シャッター

3. 特殊散布物用の入力値を確認します。


→所定の速度を入力し、後の散布時にこれを維持してください！



次の場合にキャリブレーションを実行します：


→ > 続行

	キャリブレーション係数の 特定	1/6
	作業幅	<input type="text"/> m
	散布量	<input type="text"/> kg/ha
	所定の速度	<input type="text"/> km/h
	キャリブレーション係数	<input type="text"/>
<input type="button" value="中断"/> <input type="button" value="続行"/>		


充填システムの電動設定時：

4.  左側充填システムを位置 10 に設定します。






	キャリブレーション係数の 特定	2/6
	充填システムを位置 10 に 設定する キャリブレーションシュートを左側散 布ディスクに 取り付け、散布ディスクを正しく 位置決めする	
<input type="button" value="中断"/>		

5.  左側シャッターを開きます

→キャリブレーション中、端末はキャリブレーション時間を秒単位で表示します。

6.  収容容器が一杯になったら、すぐに左側シャッターを閉じます。

7. 収容した量を計量します
(収容容器の重量を考慮してください)。

	キャリブレーション係数の 特定	
	左側のシャッターを開く  キャリブレーション時には、危険 区域内には誰も立ち入ってはなり ません。	
	時間	0 秒
	収容容器が一杯になるまで待機	

8. 単位に気をつけてください。

→ 新しいキャリブレーション係数が表示されます。

9. 新しいキャリブレーション係数を保存し、
キャリブレーションを中断し、
新しく計算したキャリブレーション係数でキャリブレーションを再実行します。

10. 設定を修正します。



肥料メニューを選択します。

充填システム: 特殊散布物の散布表の位置を入力します。

11. 充填システムの手動設定時:
左側充填システムを散布表に従って設定します。

12. キャリブレーションシユートを取り外します。








	収容した量を 入力	<input type="text"/> kg
	ブロードキャストのキャリブレーション	
	新しい キャリブレーション係数	1.00
<div>  wiederholen </div>		
<div> <div>  中断 </div> <div>  保存 </div> </div>		
<div>  充填システム </div>		

7.5 周縁散布、境界散布および溝での散布の設定

いずれかの境界散布種類を実行する場合に、入力した値は自動的に設定されます。

散布表に従って値を設定します。

- ディスクの規定回転数を入力します。
- 量の削減を % で入力します。
- Auto TS 切り替え
 - ☒ Auto TS
境界散布用偏向板を用いた境界散布
 - ☐ Auto TS 無しの周縁散布 (X は散布表にあり)
- Hydro (ハイドロ) :
圃場側のディスク規定回転数は、境界側と同様に自動的に削減されます。
しかし、圃場側のディスク規定回転数は変更することができます。


	周縁散布の設定		
	境界散布の設定		
	溝での散布の設定		
	ディスク規定回転数	<input type="text"/>	1 min
	量の削減	<input type="text"/>	%
	Auto TS 切り替え	<input type="checkbox"/>	
	ディスクの規定回転数圃場側	<input type="text"/>	1 min





境界散布または溝での散布の際に回転数を作業メニューで調節すると、調節した回転数はここで適用され、標準値として使用されます。

7.6 切り換え点 の最適化

- 調整サポート
 - スイッチ ON ポイントまたはスイッチ OFF ポイント
用に調整サポートを選択します。
 - 早期の、
または遅い切り換えを選択します。
- 装置の形状を表示




切り換え点の最適化


調整サポート


装置の形状

7.6.1 調整サポート

1. 早期の切り換え /
遅い切り換え用の区間を入力します。
 2.

走行速度を入力します (時間をベースにした設定の場合のみ) 。
- 入力した速度は機械の切り換え時に保持しなければなりません。
- 新しい装置の形状とプレビュー時間を計算します。
- 新しい装置の形状を表示
3.  あるいは
 を中断します。


スイッチ ON ポイントの最適化



機械は次の分だけ ON
への
切り換えを早くする

m



走行速度

km/h


装置の形状


中断


保存

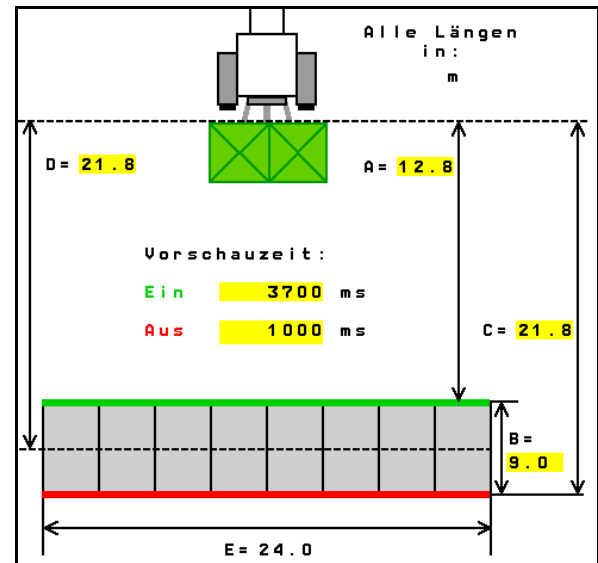
7.6.1.1 装置の形状

操作端末が変更した値を自動的に適用しない場合、装置の形状の表示が重要になります。

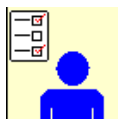
この場合、切り換え点を最適化した後に変更した値を手動で GPS

メニューに入力しなければなりません。

変更した値は黄色くマークされます。




8 ユーザプロフィール




メインメニューでユーザプロフィールを選択します！


- ユーザの名前を入力します
- キーの割り当てを設定します
(34 ページを参照)。
- ルチ機能表示を作業メニューで設定します (36 ページを参照)。
- 残量分のアラーム限界値 (kg) を入力します。
→ 肥料が残留分の量になると、信号音が鳴ります。
- 散布量増加または減少用のステップ幅を入力します。
- 作業メニューで床ベルト速度を表示します (ZG-TS)。
 - ☒ 注記を表示する
 - ☐ 注記を表示しない
- 自動モードの勾配カウンターステアリング。
 - 勾配に対する自動ステアリング
 - ファンクションキーによる、勾配に対する手動ステアリング
- 後進検知
 - ☒ はい
 - ☐ いいえ

ユーザプロフィール






キーの割り当ての設定




マルチ機能表示を設定する




充填レベル
アラーム限界値

kg




量変更幅


%



床ベルト速度の表示





勾配カウンターステアリング



自動後進検知



- ISOBUS を設定 (42 ページを参照)。
- タンクが空の場合、作業メニューで注記が表示されます (残量ゼロ検知器が備わっていないかもしれません)。
 - ☒ 注記を表示する
 - ☐ 注記を表示しない



ISO ISOBUS
の設定






 タンクが空の場合、注記を
表示
 ☐





ユーザー: 切り換え、新規、削除

-  ユーザを切り替える:
- 新しいユーザを作成する:
 1.  新しいユーザを作成します。
 2. ユーザをマークします。
 3. マークを確定します。
 4. 名前を入力します。


 プロファイルリスト

一郎		
二郎		
		

-  その時点のユーザをすべての設定と共にコピーします。
-  ユーザを削除します:



AUX-N

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

各ユーザプロフィールでキーの割り当てが必要です。

キーの割り当てを VT1 で実行。

8.1 キーの割り当て の設定

ここで作業メニューの機能欄を自由に割り当て
できます。

- 自由なキー割り当て
 - ☒ キーの割り当ては自由に選択可能
 - ☐ キーの標準割り当て

キーの割り当てを実行:

1. 機能のリストを呼び出します。

→ すでに選択した機能は背景がグレー表示され
ます。

2. 機能を選択します。




- 3.

作業メニューで機能を保存する必要がある
ページを選択します。

4. キー/機能欄に機能を割り当てるために、
キー / 機能欄を操作します。

5. このやり方ですべての機能を任意に割
り当ててください。

6.  設定を保存します。あるいは

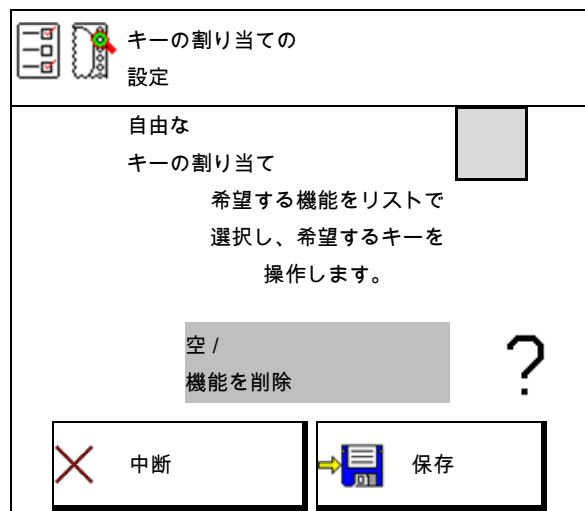


を中断します。

- 複数回の使用が可能です。
- すべての機能を割り当てる
必要はありません。



- 機能なしの機能欄。



機能のリストを呼び出します→

空 / 機能を削除

散布ディスク ON/OFF

シャッター 両側

シャッター 右/左

右側のブームセクションを ON にする / OFF
にする

左側のブームセクションを ON にする / OFF
にする

量 両側 +/-

量 両側 100%

量 右側 +/-

量 左側 +/-

. . .

作業メニュー:

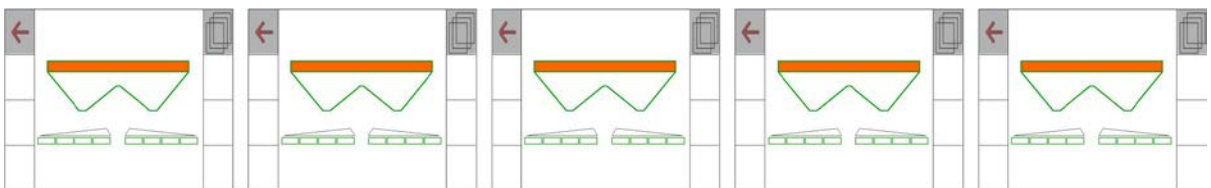


自由に割り当て可能な機能グループを呼び出します。

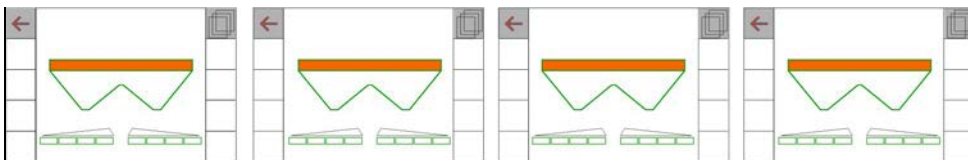
例: 作業メニューで自由に割り当て可能な機能 1 ~ 30、32 用

ページ 1	ページ 2	ページ 3	ページ 4	ページ 5
-------	-------	-------	-------	-------

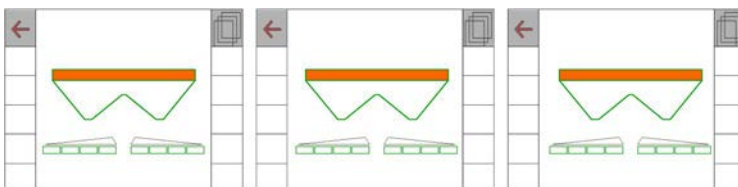
8 ボタンの端末



10 ボタンの端末:



12 ボタンの端末:

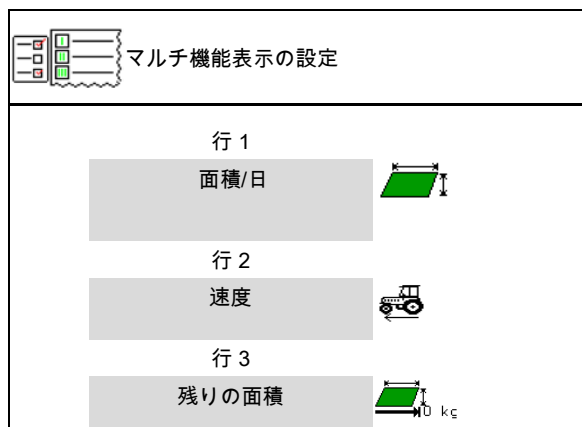
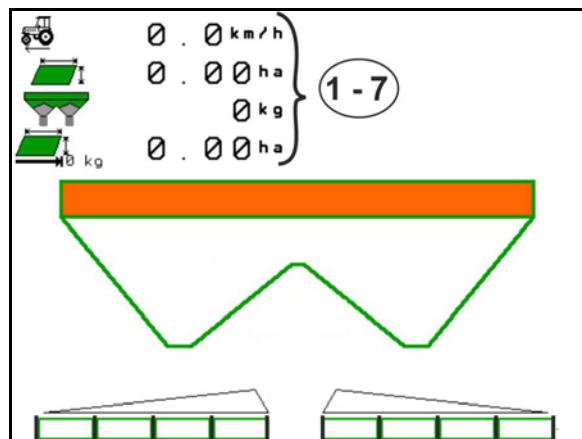


8.2 マルチ機能表示の設定

作業メニューのデータ行において、6通りのデータが表示されます。

- (1) 現在の速度
- (2) 1日あたりの作業済み面積
- (3) 1日あたりの散布量
- (4) 容器が空になるまでの残りの距離
- (5) 容器が空になるまでの残りの面積
- (6) 次のトラムラインを見つけるための枕地の距離カウンタ。
- (7) 散布ディスク規定回転数

距離カウンタは枕地でシャッターを閉じる際にゼロにセットされ、シャッターを開くまで距離測定をします。



8.3 ISOBUS 設定

- 端末を選択します。38ページを参照してください。
- セクションコントロール 手動モード / 自動モードを切り替えます
 - GPS メニューにおいて
セクションコントロールを GPS メニューで切り替えます。
 - 作業メニューにおいて (推奨設定)
セクションコントロールは作業メニュー ISOBUS で切り替わります。
- 切り換え点の設定
 - 区間ベース (端末は working length (作業長さ) をサポート)
 - 時間ベース (端末は working length (作業長さ) をサポートしない)
- 天候を記録 (タスクコントローラ内でのジョブ管理の場合のみ)
 - ☒ はい
 - ☐ いいえ
- 任意のブームセクション数を入力
(ブームセクションの最大数は操作端末によって異なります)
ブームセクションの最大数は装備によって異なります。
Hydro (ハイドロ) : セクションコントロールでの無段階式ブームセクション切り換え。



ISO ISOBUS
の設定

1

2

端末の選択



セクションコントロール
手動モード /
自動モードを切り替える



切り換え点の
設定




天候記録



ブームセクションの数

端末の選択

2 台の操作端末が ISOBUS
に接続されている場合、表示に使用する端末を
1 台選択できます。

- 機械の操作に使う端末を選択します
 - 01 Amazone
 - 02 他の操作端末
 - ドキュメントとセクションコントロール
用端末を選択します
 - 01 Amazone
 - 02 他の操作端末
1. 新しい操作端末を選択します。
 2.  表示用の操作端末を交換します。



VT 端末へのログインには最大 40
秒かかる場合があります。

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



端末の選択



機械の操作用
端末



ドキュメントとセクション
コントロール用端末



中断



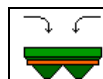
交換

9 機械の設定



メインメニューで機械の設定を選択します。

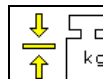
- 肥料を補充します (40 ページを参照)。
- 計量システムを備えたブロードキャスター:
特殊付属品を取り付けた後などに、ブロードキャスターをゼロに設定します (43 ページを参照)。
- 計量システムを備えたブロードキャスター:
ブロードキャスターを調節します。(充填後など、(43 ページを参照))。
- 使用後と清掃前には、タンクの中身を排出します (42 ページ参照)。
- 計量システムを備えたブロードキャスター:
圃場でのキャリブレーションプロセスを選択します。
 - オフライン
 - 散布開始時に肥料キャリブレーション係を検出。
 - オンライン、量り
 - 計量テクノロジーにより、散布中に肥料キャリブレーション係数を連続検出。
- 肥料充填レベルを kg で入力します (計量システムを備えたブロードキャスター用ではありません)。
- ブロードキャスターを傾きセンサーで調節します (45 ページ参照)。
- 速度用の信号ソースを設定します (44 ページを参照)。



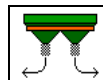
肥料を補充



ブロードキャスターをゼロに設定



ブロードキャスターの調節



タンクを空にする



圃場でのキャリブレーションプロセス



肥料の充填レベル

kg



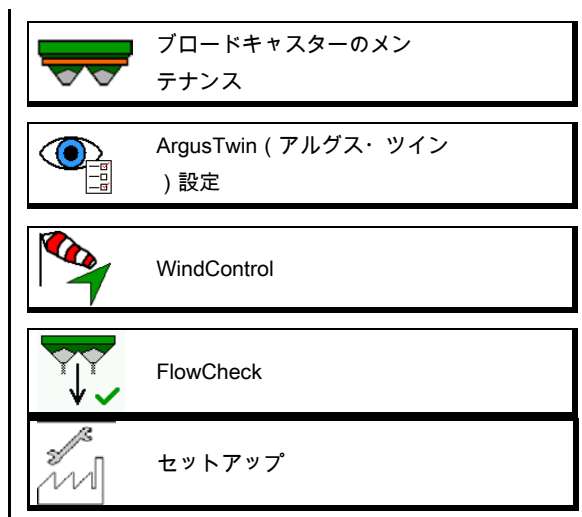
ブロードキャスターの調節



速度ソースを設定

機械の設定

- ブロードキャスターのメンテナンスを行います (45 ページ参照)。
- の設定 ArgusTwin (アルグス・ ツイン) , (45.ページ参照)。
- WindControl を設定 (46 ページを参照)。
- FlowCheck を設定 (46 ページを参照)。
- セットアップメニューを呼び出す (顧客サービスのみ、51 ページを参照)



9.1 肥料を補充

肥料を補充します。

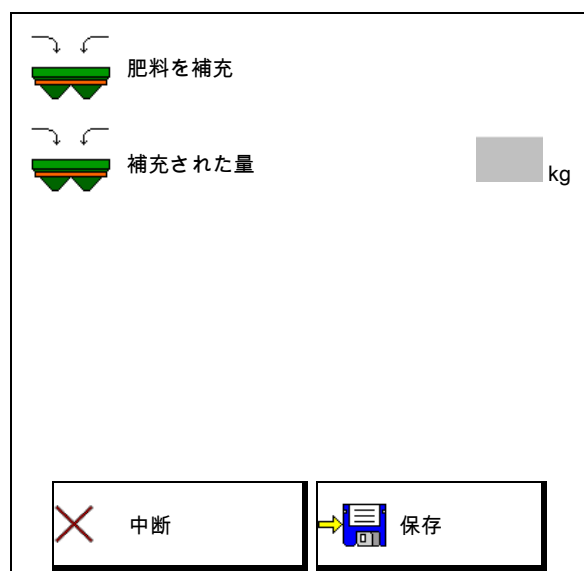
計量テクノロジーなしのブロードキャスター:

→ 補充された肥料の量を kg で入力し、保存します。

計量テクノロジーを備えたブロードキャスター:


→ 補充した肥料量を kg で表示します。

補充した肥料量を保存します。




計算機能を用いて

(1) 計算の理論値

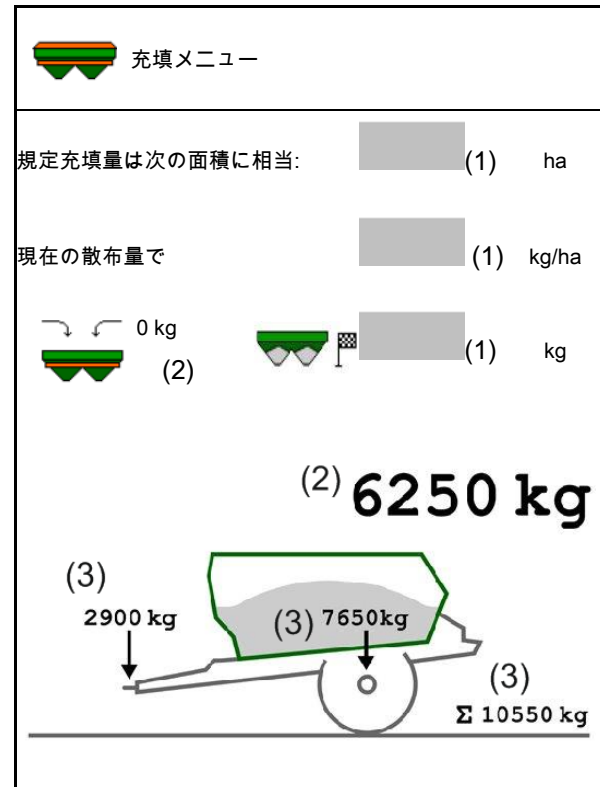
- 規定充填量で作業できる面積
- 計算のための散布量
-  目標充填レベル

(2) 実際の値

-  補充された量
- 合計充填レベル

(3) 実際の値から計算された値

- ドローバー荷重
- 軸荷重
- 総重量



散布トレイ照明の点滅は、充填において規定充填レベルにほぼ達したことを示します。

- 規定充填レベルまで 500 kg : ゆっくり点滅
- 規定充填レベルまで 100 kg : 速く点滅
- 規定充填レベルに到達 : 点灯

9.2 肥料用タンクを空にする

肥料タンクに残っている肥料は、漏斗先端部を通じて排出できます。





機械的な散布ディスクドライブを備えた ZA-TS:

残留分の排出は、左右別々に実行します。

1. 散布ディスクを手で回し、散布ディスクの穴が内側の、タンクの開口部真下に来るようにします。

2.   シャッターを開きます。

3. ZA-TS:   必要な場合にアジテーターを駆動します。ファンクション欄を押したままにします。

→ 残留肥料が流れ出ます。

4.   シャッターを閉じます。

- 表示 0 – シャッター 閉
- 表示 100 – シャッター 開



タンクを空にする

電動シャッター

左側
100.

右側
100



警告

回転するアジテーターと散布ディスクドライブのエリアで負傷する危険があります。

- 散布ディスクドライブを OFF のままにしてください。
- ZA-TS:
駆動するアジテーターで残留分を排出するために、保護ドアを閉じたままにしてください。

9.3 計量システムを備えたブロードキャスター: ブロードキャスターのゼロ設定


ブロードキャスターをゼロに設定すると、タンクの中身が 0 kg のブロードキャスター重量を検出できるようになります。

空になったタンクの表示充填量は 0 kg でなければなりません。

次の場合にゼロ設定が必要です:

- 初回使用前
- 特殊付属品を取り付けた後

1. ブロードキャスター
の中身を完全に排出します。

2.  記号が消えるまで待ちます。

3. ブロードキャスターをゼロ設定します。


→ 肥料充填レベルは 0 kg で表示されます。

4.  保存します。


9.4 計量システムを備えたブロードキャスター: ブロードキャスターの調節



ブロードキャスターの調節により、タンクを充填した状態で量りが補正されます (パラメーター 2)。



充填後にタンクの内容量が正しく表示されない場合、調節が必要になります。

 ブロードキャスターのゼロ設定が必要です。



1. ブロードキャスターに充填します。

 充填量を把握していなければなりません。



 量りの調節

測定されたタンク内の量	xxx kg
正しい タンク内の量	<input type="text"/> kg
量り パラメーター 2:	
旧:	新規: <input type="text"/>
 中断	 保存

機械の設定

2.  記号が消えるまで待ちます。
 3. ブロードキャストを調節します。
 4. タンクの正しい内容量を入力します。
- 新しいパラメーター 2 を表示します。
5.  保存します。

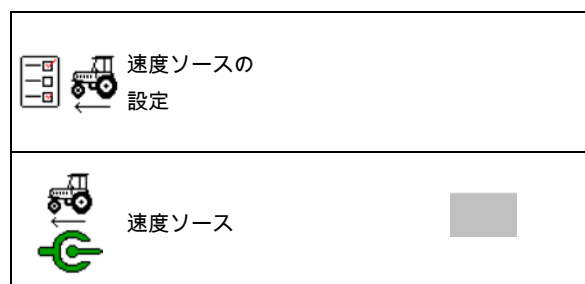
9.5 速度信号のソース

走行速度の信号入力用に様々なソースを選択可能です。

- レーダー
- ホイール
(ISOBUS)、トラクターホイールなど
- ホイール (機械)、牽引される機械のホイールなど
- Satellit (サテライト) (NMEA2000)
- Satellit (サテライト) (J1939)
- シミュレート済み


→ シミュレート済み速度を選択した後、速度の値を入力します。

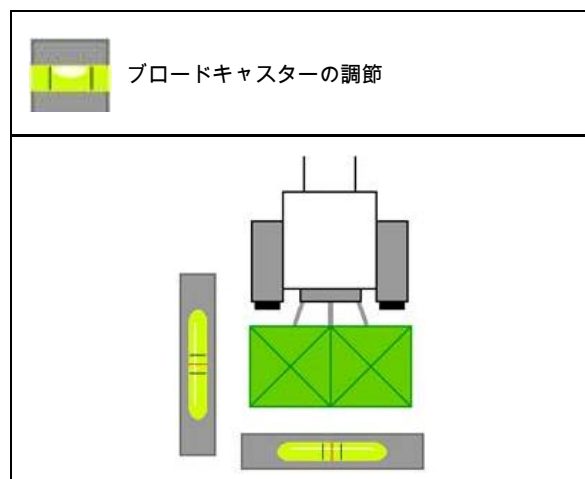
シミュレートされた速度を入力すると、トラクターの速度信号が欠落した後でも散布を続行できます。



9.6 ブロードキャストの調節


1. 取り付けたブロードキャストを水平な場所に置きます。
2. アッパーアーム上のブロードキャストを縦方向で、そしてリフトアームの支柱を横方向で、水平に位置合わせします。

→  赤いラインが真ん中に位置する場合、ブロードキャストの調節は完了しています。






9.7 ブロードキャストのメンテナンス

散布ディスクユニット TS1、TS 2、TS3
の交換を容易にするために必要です。

1.  Auto TS を張力のない中間位置に移動させます。

→  - 表示 Auto TS は中央位置

2.  Auto TS が開始位置に戻ります



 ブロードキャストのメンテナンス	
 Auto TS メンテナンス位置	

9.8 ArgusTwin (アルガス・ ツイン) の設定

- ArgusTwin (アルガス・ ツイン) はアクティブ
 - ☒ ArgusTwin (アルガス・ ツイン) は有効 (充填システムの位置はArgus Twin (アルガス・ ツイン) で制御します)
 - ☐ ArgusTwin (アルガス・ ツイン) は有効ではありません (充填システムは設定された位置に留まります)

センサー表示:





制御中は、センサーの測定値が表示されます。

 ArgusTwin (アルガス・ ツイン) 設定	
 ArgusTwin (アルガス・ ツイン) は有効	<input checked="" type="checkbox"/>

7	6	5	4	3	2	1	8	9	10	11	12	13	14
<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>	<div></div>





9.9 WindControl を設定

- WindControl がアクティブ
 - ☒ WindControl がアクティブ
 WindControl は、Argus を介して充填システムの位置を調整します。
 - ☐ WindControl が非アクティブ
 Argus が非アクティブだと、WindControl も非アクティブにされなければなりません。
- 風センサーの自動折り畳み機能がアクティブ
 - ☒ 自動折り畳み機能がアクティブ
 風センサーは、自動的に走行位置および作業位置になります。
 風データが表示されます。
 - ☐ 自動折り畳み機能が非アクティブ
- 強風を検知
 - ☒ 強風を検知
 強風が検知され、警告が発せられます。
 - ☐ 強風を非検知
- 風力の単位を選択
 - m/s (メートル毎秒)
 - bft (ビューフォート風力階級 - 風力 0-12)

WindControl	
	WindControl がアクティブ <input type="checkbox"/>
	自動折り畳み機能がアクティブ <input type="checkbox"/>
	強風を検知 <input type="checkbox"/>
	風力の単位 <input type="text"/>

9.10 FlowCheck の設定

- 閉塞を自動的に除去
 - ☒ FlowCheck は閉塞を検知し、シャッターを何度も作動させることで、これを除去します。
 - ☐ FlowCheck が非アクティブ
- 肥料残量のアラーム限界値を入力
アラーム限界値を下回ると、FlowCheck は非アクティブになります。
「タンクが空」というメッセージが発せられます。
- 閉塞検知のトレランス
(デフォルト値 40 %)

 FlowCheck	
	閉塞を自動的に除去 <input type="checkbox"/>
	アラーム限界値 <input type="text"/> kg
	トレランス <input type="text"/> %

9.11 セットアップメニュー



カスタマーサービス専用です！

セットアップメニューに切り替えるには、パスワードを入力する必要があります。

セットアップにおいて、機械の基本設定を変更できます。設定にエラーがあると、機械が故障する恐れがあります。

10 携帯式の試験装置

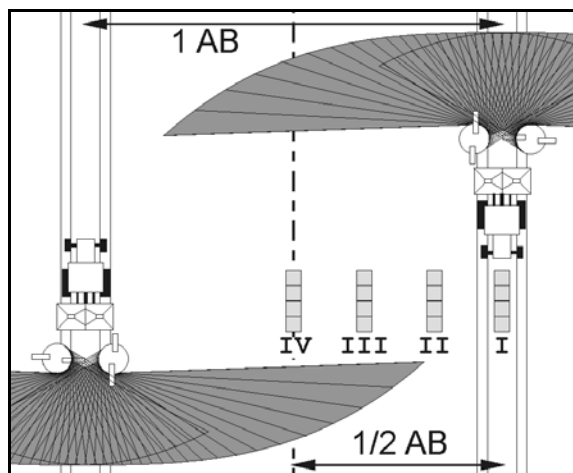


メインメニューで携帯式の試験装置を選択します。

携帯式の試験装置は取扱説明書に従って使用し、横方向の分布を評価します。



4 箇所の設置位置 (I、II、III、IV) の 4 個の肥料収容容器で収容した肥料量を、測定順に測定カップに入れ、端末で分割マークの数を入力します。

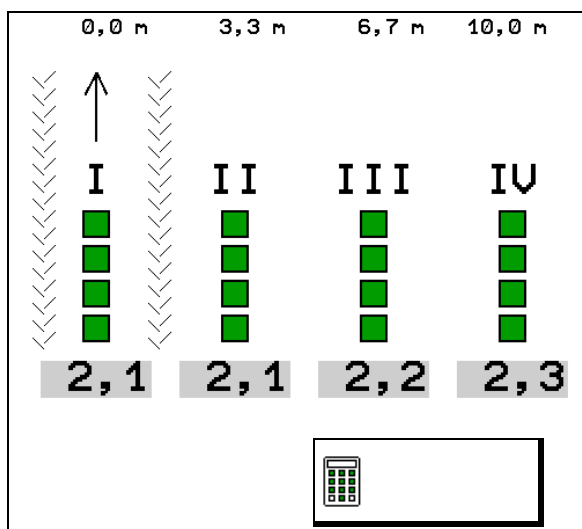


肥料収容容器の間隔は、作業幅に応じて表示されます。 →

1. 肥料レベル I ~ IV 用に分割マーク数を入力します。



2. 新しい設定値を計算します。
3. 設定値を計算した後に設定を行います。

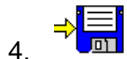


- 選択した充填システム位置を、検出した差の分だけ修正します
(肥料メニューを参照)。




ArgusTwin (アルグス・ツイン) :
変更された散布方向が計算され、自動適用されます。

- 散布ディスク回転数の算出した差分を修正します。肥料メニューを参照してください。



計算した値を保存し、メインメニューに戻ります。

充填システムの 修正	0
散布ディスク回転数の補正	0 rpm
<div>  保存 </div>	



修正した値は

- 肥料メニューに保存されます。
- 自動設定されます
(散布ディスクドライブが油圧式で、充填システムが電動式設定の場合)。
- 設定する必要があります
(散布ディスクドライブが機械式で、充填システムがマニュアル設定の場合)。

11 Info メニュー



メインメニューで Info を選択します。

- MIN - 機械識別番号
- ソフトキーの番号をメニューで表示させます。
エラーメモリの機能エリアも表示されます
- 作業データの表示
- ソフトウェアバージョンの表示


Info

MIN: ZA 00000000

ソフトキー番号の表示

散布の総エリア

0

ha

総散布量

0

1

散布の総時間

0

h

これまでの各走行距離：

走行位置

km

作業位置

km


油圧系統

xxxxxxx


ベーシック

xxxxxxx

エラーメモリ

- 

最後の50件のエラーメッセージを表示 (これについては上記を参照し、ソフトキーの番号を表示させてください)。

<div>  <div>エラーメモリ</div> <div>ECU 運転時間: 0:00</div> </div>				
	No.	エラーコード	運転時間	
	00	F10000	0:00	
	00	F10000	0:00	
	00	F10000	0:00	

12 圃場での使用



メインメニューで作業メニューを選択します。



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



計量システムを備えたブロードキャスター:

- 散布開始時に自動肥料キャリブレーションを実行するか、オンラインキャリブレーションを ON にします。
- 初めて使用する前、および特殊付属品を取り付けた後、ブロードキャスターをゼロに設定します (48 ページを参照) 。



散布作業を開始する前に、次の入力を行う必要があります。

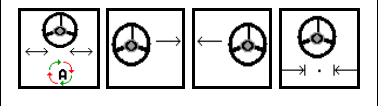
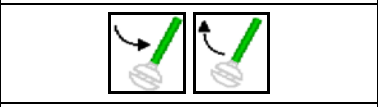
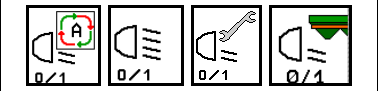
- 散布表の肥料データを肥料メニューに入力します (39 ページ参照) 。
- ジョブを作成し、開始します (17 ページを参照) 。
- 停止状態で肥料キャリブレーションを実行するか、キャリブレーション値を手動で入力します (18 ページ参照) 。







作業メニュー内でページをめくる

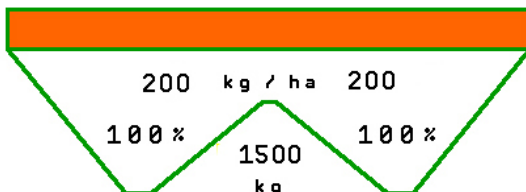






12.1 作業メニュー内の機能

	肥料を補充
	両スライダー 開 / 閉
 	スライダー 開 / 閉 左側 右側
 	片側の散布量を変更幅の分だけ減少 左側 右側
 	片側の散布量を変更幅分だけ増加 左側 右側
 	両側の散布量を変更幅分だけ 削減 増加
	両側の散布量を規定量に設定
	キャリブレーション走行
	次のページにめくる
	上のメニュー階層に戻る
	散布ディスク ON/OFF (3 秒間押したままにします)
 	境界散布回転数 増加 削減
 	溝での散布 ON/OFF 左側 右側
 	境界散布 ON/OFF 左側 右側
 	周縁散布 ON/OFF 左側 右側
 	ブームセクションをONにする 左側 右側
 	ブームセクションをOFFにする 左側 右側
	セクションコントロール ON / OFF

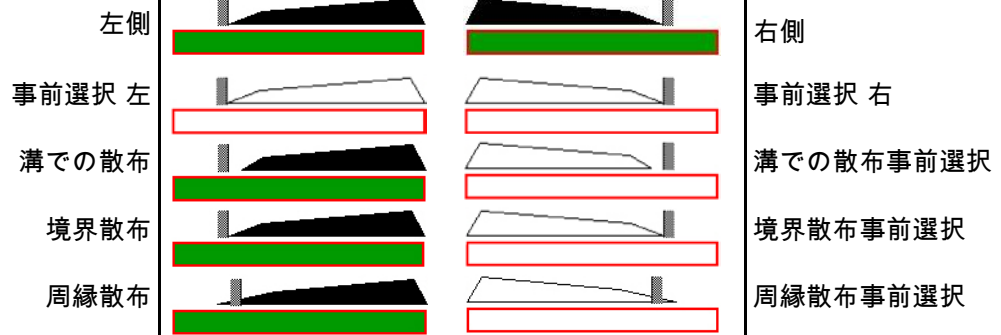
	<p>AutoTrail ステアリング車軸 自動 / 手動、勾配カウンターステアリング、中央位置</p>
	<p>WindControl の風センサーを折り畳む / 展開する</p>
	<p>作業灯</p>

12.2 作業メニューの表示

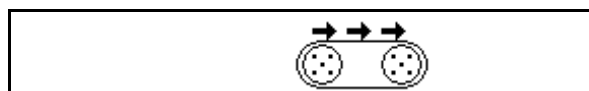
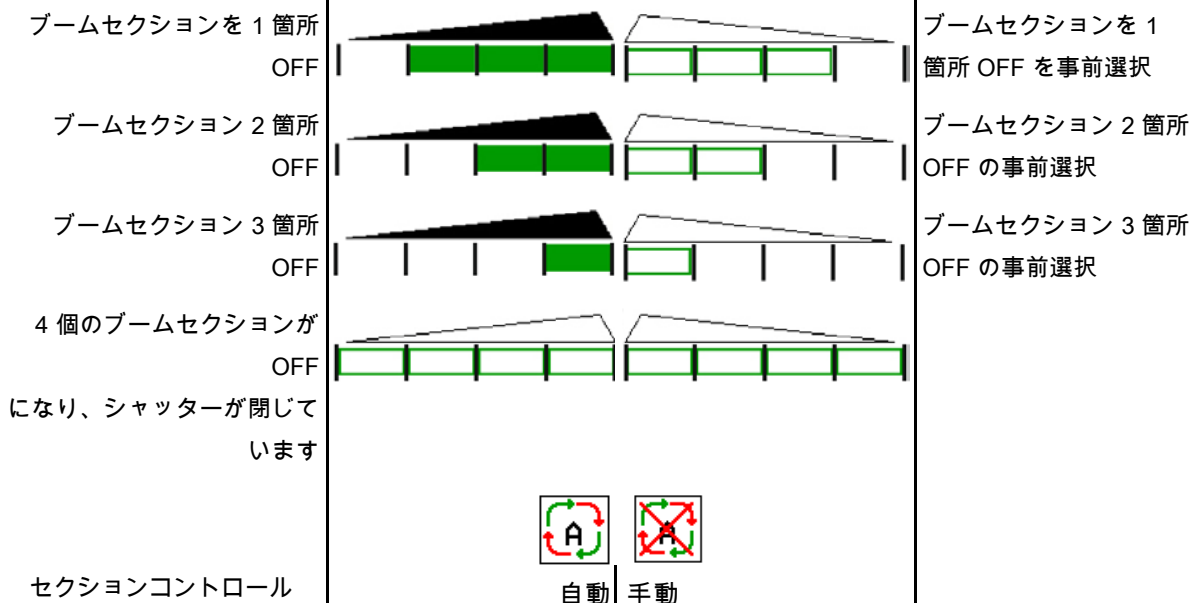
あるいは :		
マルチファンクション表示	選択ウインドウ 表示: • 量り • ステアリング • WindControl	量り (標準)     1.07

左側散布量 左側散布量 % ArgusTwin (アルグス・ツイン): 左側充填システムの位置 スライダーの開きを表示 ZA-TS: タンクが空 • 左側散布ディスク ON • FlowCheck のステータス 左側散布ディスク回転数 シャッター 開 シャッター 閉	 タンク内の量 kg     緑 / 黄 / 赤 900 1/min  	右側散布量 右側散布量 % ArgusTwin (アルグス・ツイン): 右側充填システムの位置 ZG-TS: ドージングチャンバが空 • 右側散布ディスク ON • FlowCheck のステータス 右側散布ディスク回転数

境界散布:



油圧散布ディスクドライブ:














ZG-B: 床ベルト速度 %

12.3 作業メニューにおける特別な注記



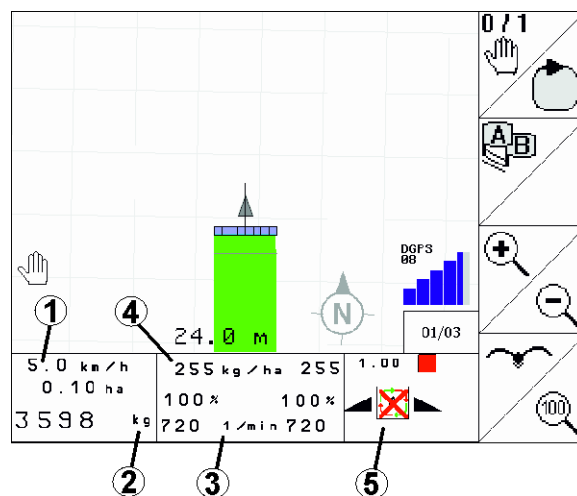
黄色でマークされた表示は、規定状態からの逸脱を示しています。

<p>タスクコントローラでジョブが開始されていません</p>	 0 . 0 km/h  0 . 00 ha  0 kg  0 . 00 ha
<p>散布量が規定値から 10 % 以上逸脱しています</p>	
<p>規定量変更をパーセント値により手動で入力</p>	
<p>タンク内の量が通知限界値に達しました</p>	
<p>散布ディスク回転数は、規定値から 50 1/min 以上逸脱しています</p>	 650 1 / min 630
<p>セクションコントロールは作業メニュー内で作動準備が完了した状態</p>	  

12.4 セクションコントロールのミニビュー

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

- (1) マルチ機能表示の最初の 2 行
- (2) 充填レベル kg
- (3) 散布ディスク回転数
- (4) 最新の散布量
- (5) セクションコントロール、肥料キャリブレーション
散布モード (セクションコントロールのオーバーライドの場合は黄色表示)



注記も同様にミニビューに表示されます。



ミニビューを表示できない操作端末があります。

12.5 圃場でのキャリブレーション



希望の規定量を散布するために、圃場でのキャリブレーションの前に、肥料メニューで入力を行わなければなりません。

12.5.1 計量テクノロジー（量り）を用いたオンラインキャリブレーション

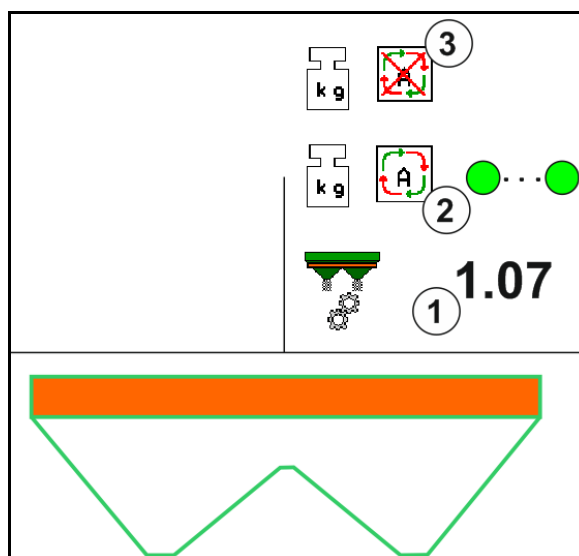
キャリブレーション値は、オンライン計量と理論的な散布値から、絶えず新たに計算されます。必要なシャッター位置は、オンラインで調整されます。




希望するキャリブレーションプロセスを、機械の設定メニューで選択します。

作業メニューの表示：

- (1) 現在のキャリブレーション係数
- (2) オンラインキャリブレーションがアクティブ
- (3) オンラインキャリブレーションが OFF



オンラインキャリブレーションは量りが静止している状態でのみ実行し、タンクの中身は 200 kg 以上にして開始してください。

ディスプレイに記号  が表示された場合、ブロードキャストは静止状態ではありません。

丘陵地または平坦ではない土壌で作業する場合には、システム上の理由で重量検出結果が安定しない場合があります。

ここでは走行中にオンラインキャリブレーションを OFF にしてください。



→ オンラインキャリブレーションの中断を表示します。

→ 表示されたキャリブレーション係数で散布が続行されます。



散布作業中にタンク内の量が 200 kg 未満になると、オンラインキャリブレーションは自動的に OFF になります。

充填後（容器の中身が 200 kg 以上）、オンラインキャリブレーションは自動的に再び ON になります。

12.5.2 キャリブレーション走行中のオフラインキャリブレーション




計量システムを備えたブロードキャスターのための自動肥料キャリブレーション。

オフラインキャリブレーションは作業開始時の散布中に行われ、その際に最低量の肥料を散布する必要があります。

- ZA-TS : 肥料最低量 = 200 kg
- ZG-TS : 肥料最低量 = 1000 kg

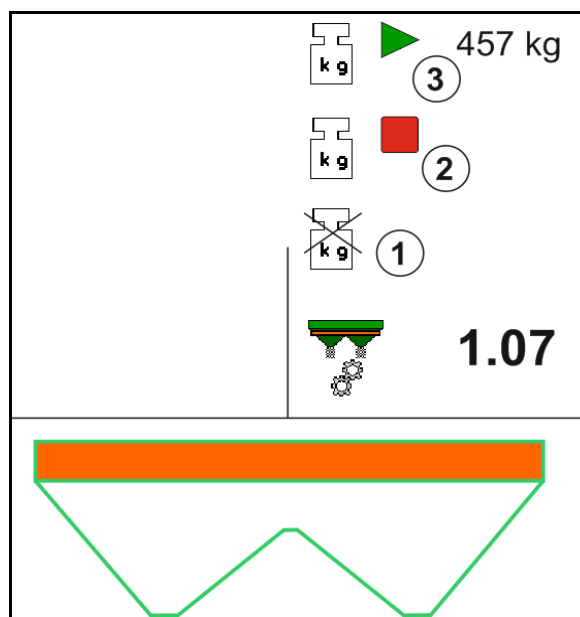





- ブロードキャスターを取り付けたトラクターは、キャリブレーション開始時および終了時には、水平になっていなければなりません。
 - キャリブレーション係数の検出は、量りが静止している状態でのみ開始・終了できます。
- ディスプレイに記号  が表示された場合、ブロードキャスターは静止状態ではありません。

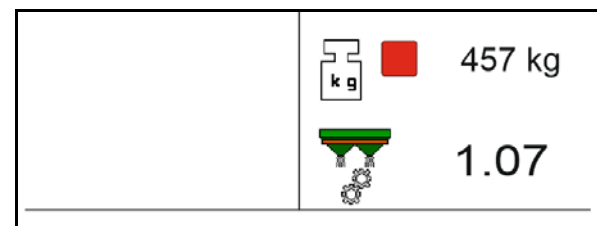
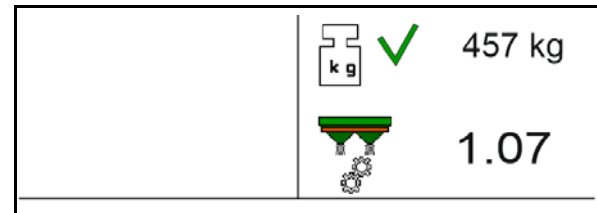
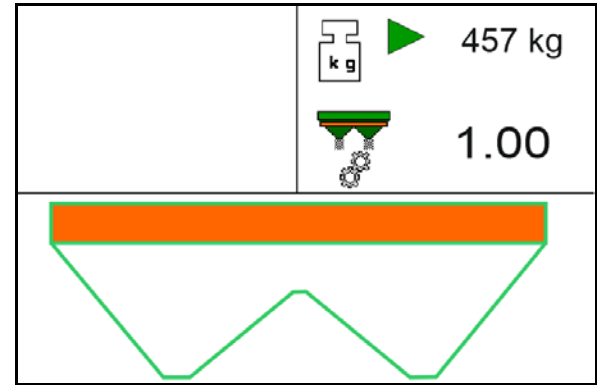


希望するキャリブレーションプロセスを、機械の設定メニューで選択します。

- (1) ブロードキャスターが静止状態になく、計量は不可能
- (2) オフラインキャリブレーションが終了
- (3) それまでに散布された肥料の量を表示して、オフラインキャリブレーションがスタート



1.  作業メニューを選択します。
2.  自動キャリブレーションを開始します。
3. 通常の方法で散布を開始し、最低量の肥料を散布します。
→ キャリブレーションは緑色の三角形マークで表示されます。
→ キャリブレーション中に散布した肥料の量が表示されます。
→ 最低量への到達は、緑色のチェック記号で示されます。
4. 最低量の肥料を散布したら、シャッターを閉じて停止します。
5.  自動キャリブレーションを終了します。
→ キャリブレーションを終了すると、赤い四角形マークが表示されます。
→ 新しいキャリブレーション係数が表示されます。
→ 新しいキャリブレーション係数が表示されます。
6. キャリブレーション係数を保存するか、キャリブレーションを中断します。
7. 散布を続行します。



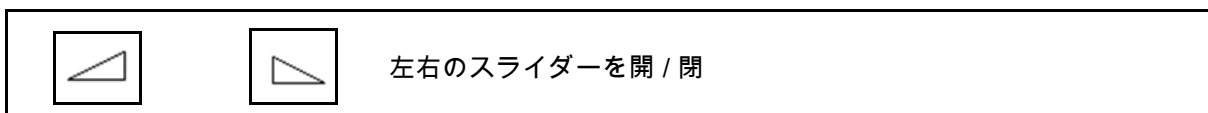
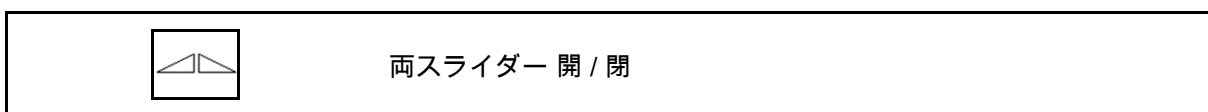
キャリブレーション走行は、キャリブレーション係数を最適化するために、作業中に何時でも実行できます。



最初の肥料キャリブレーションを実行した後で、キャリブレーション係数をさらに最適化するために、散布量を（たとえば ZA-TS で 1000 kg に、ZG-TS で 2500 kg に）増やして、引き続きキャリブレーションを行うべきです。

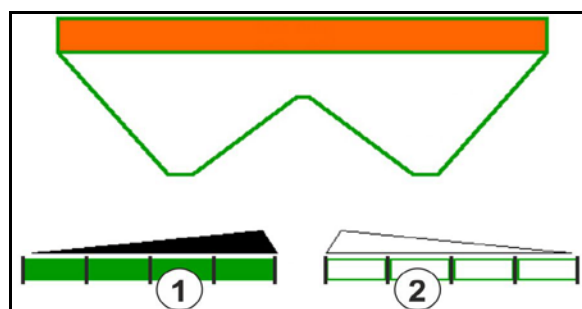
12.6 作業メニュー内の機能の説明

12.6.1 シャッター



使用前にシャッターを開き、

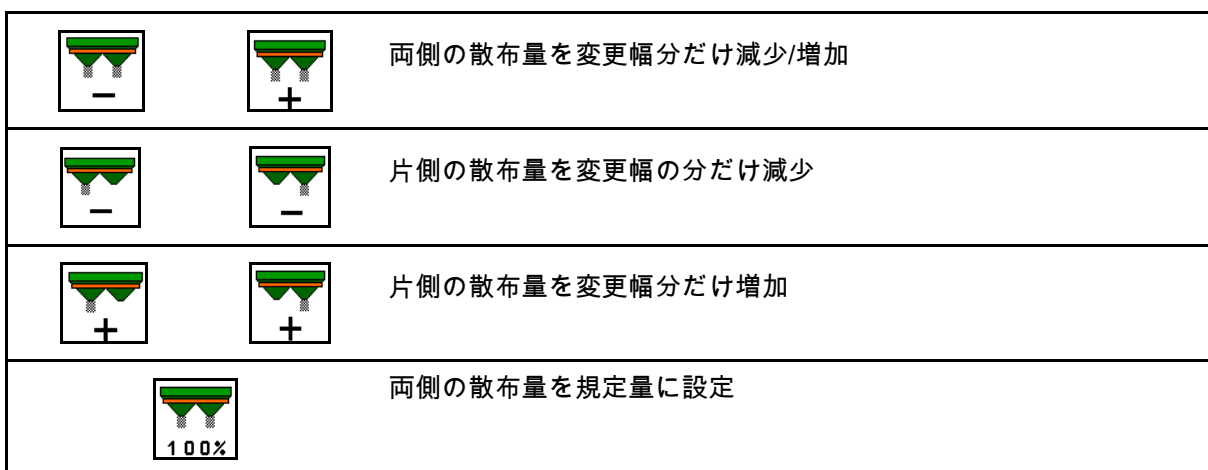
- そして同時に始動します。
- 散布ディスクが正しい回転数に達した場合に。



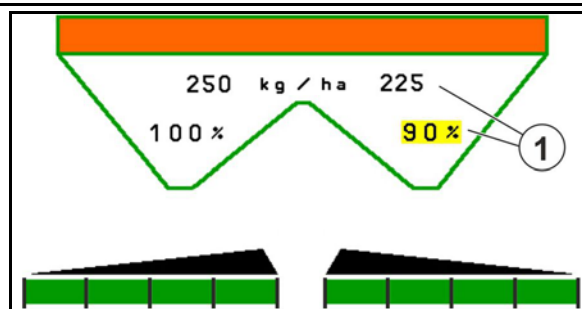
(1) 左側シャッター開の表示

(2) 右側シャッター閉の表示

12.6.2 散布中に散布量を変更



- 散布量は、キーを押すごとに入力した変更幅（10% など）だけ変更されます。
- 量の変更幅は機械データメニューで入力します。



(1) 変化した散布量の表示（kg/ha およびパーセントで表示）

12.6.3 肥料を補充



肥料を補充します (83 ページを参照)。

12.6.4 Hydro (ハイドロ) : 散布ディスクドライブの ON/OFF



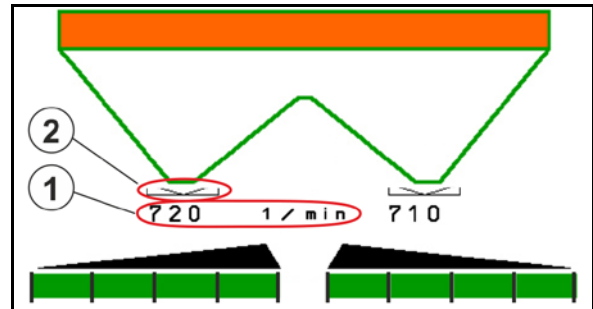
散布ディスクを ON/OFF。



ON するには、信号音が止まるまで、キーを 3 秒以上押してください。

散布ディスクは、機械データメニューで入力した回転数で駆動します。

- (1) 散布ディスク回転数の表示
- (2) 散布ディスク ON 表示



警告

回転する散布ディスクにより負傷する危険があります。
現場にいる人に散布ディスクのエリアから立ち去るように指示してください。

12.6.5 ブームセクション



左右のブームセクションを ON にします (4 ステップで) 。

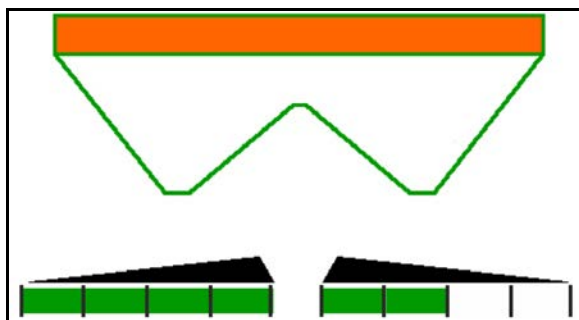


左右のブームセクションを OFF にします (4 ステップで) 。

右側 2 箇所のブームセクション OFF の表示



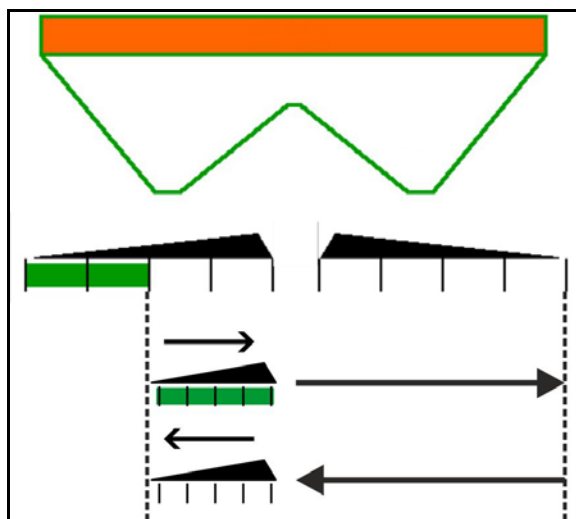
シャッターを閉じている場合に、ブームセクションの削減を事前に選択できます。









右側 6 個のブームセクション OFF の表示



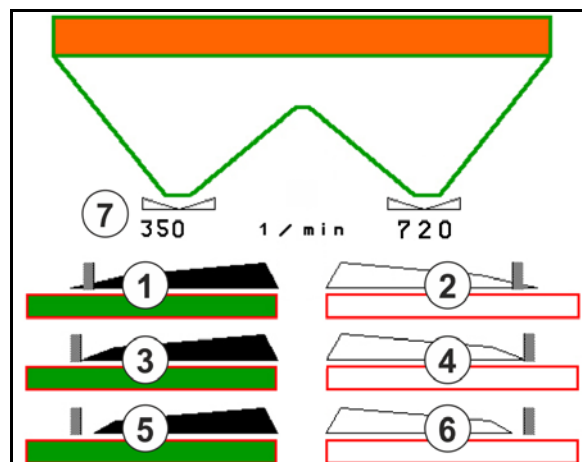
楔形散布用に、すべてのブームセクションを片側から別の側へ ON または OFF にできます。



12.6.6 境界散布

		左右の溝での散布を ON/OFF にします。
		左右の境界散布を ON/OFF にします。
		左右の周縁散布を ON/OFF にします。

- (1) 周縁散布 ON 表示
- (2) 周縁散布事前選択表示
- (3) 境界散布 ON 表示
- (4) 境界散布事前選択表示
- (5) 溝での散布 ON 表示
- (6) 溝での散布事前選択表示
- (7) 削減された散布ディスク回転数の表示



境界散布プロセス実行により、セクションコントロールによる個々のブームセクションの切り替えはオーバーライドされます。



- 境界散布と溝での散布用に、散布表に従い肥料メニューで入力します：
 - 境界側の量の削減
 - 境界側の回転数削減
- シャッターが閉じている場合には、境界散布を事前選択できません。
- 境界散布が ON の状態でシャッターを開くと、警告音が鳴ります。



ClickTS をそれぞれ手動で境界散布位置 / 通常散布位置に移動させます。

油圧散布ディスクドライブ



選択した境界散布タイプ用に散布ディスク回転数を同時に削減/増加します。



- 境界散布回転数はキーを押すごとに 10 rpm 増減できます。
- 変更した境界散布回転数は、選択した境界散布方法について、その後の境界散布用に保存します (肥料メニューを参照)。

12.6.7 セクションコントロールの切り替え (GPS 制御)



セクションコントロールの ON および OFF



端末にはセクションコントロールが備わっていなければなりません。セクションコントロールは端末アプリケーションでオンになっていなければなりません。



端末にはセクションコントロールが備わっていなければなりません。セクションコントロールは端末アプリケーションでオンになっていなければなりません。



警告

不意に飛び出る肥料の粒により、肥料の散布範囲で負傷したり環境を損なう危険があります。

肥料散布時のセクションコントロールの使用は、定義された圃場境界内でのみ許容されます。




注意

セクションコントロールによる不意の肥料散布。

境界では、必ず境界散布装置を使用して作業してください。境界散布装置により、セクションコントロールをオーバーライドします。

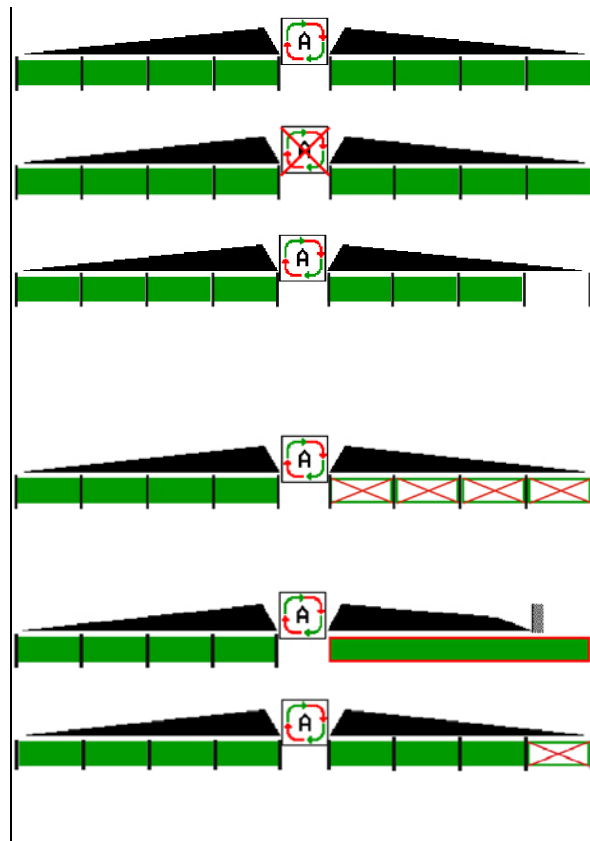


セクションコントロールについての注記:

- 場周囲の初回走行後に、
安全上の理由から、圃場の境界を定めま
 - セクションコントロー
ルは常に以下によってオーバーライドできます:
 - ブームセクション手動制御。
 - 境界散布装置
 - シャッターを閉じます
 - セクションコントロールは端末で ON にします。
-  ブロードキャスターでセクションコントロールを ON にします！
- 散布ディスクは自動モード用に回転させなければなりません。
散布ディスクは、機械データメニュー
で入力した回転数で駆動します。

表示:

- セクションコントロールが ON
になっている（自動モード）
- セクションコントロールが OFF
になっている（手動モード）
- セクションコントロールが ON
になっている
セクションコントロールによりブームセク
ションが OFF
- 手動でシャッター
を閉じるにより、セクションコントロ
ールをオーバーライド
- セクションコントロールを
右側の境界散布装置によりオーバーライド
- セクションコントロールを
ブームセクションの手動切り替えによりオ
ーバーライド






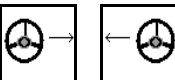


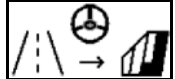
散布ディスクドライブ 機械式

→ セクションコントロールは最大8 / 16
のブームセクションを制御します。

散布ディスクドライブ 油圧式:

→ セクションコントロールはブームセクションを無段階式に
制御します。

12.6.8 AutoTrail ステアリング車軸

	自動/手動
	マニュアルステアリング (手動) / 勾配に対するステアリング (自動)
	中央位置に移動
	車軸を走行位置にロック (道路走行モードに変更)
	車軸をロック解除 (園場モードに変更)



危険

事故の危険があります！

道路走行中は、自動モードおよび手動モードの使用は禁止されています。

→ 道路では、車軸をロックした状態で走行してください。

操車時は、自動モードの使用は禁止されています。

→ 手動モードで操車してください。



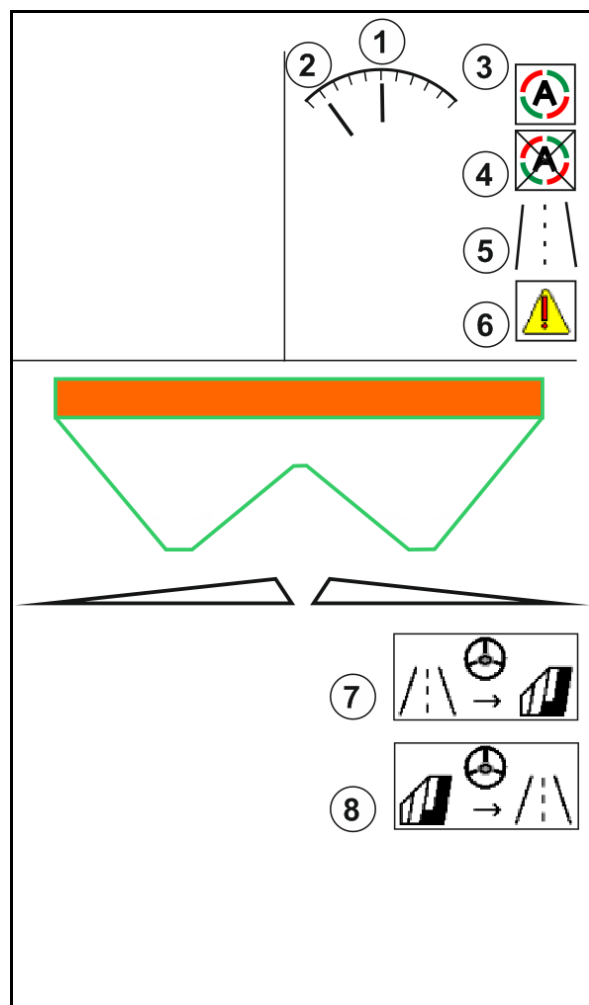
危険

ステアリング車軸が方向を転換する際に、機械が転倒する危険があります。特に凹凸の激しい土地や傾斜した土地では、その危険が高まります！

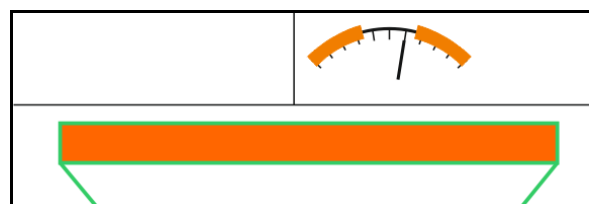
圃場で方向を転換する場合には、トラクターと機械を安全に運転できるようにするために、ハンドルを慎重に操作し、走行速度を適切に抑えてください。

作業メニューの表示:

- (1) 車軸が直進位置
 - 道路走行時
 - 圃場での直進時
- (2) 車軸が偏向した状態
 - 圃場でのコーナリング
 - 勾配がある場所での走行
- (3) AutoTrail は自動モード
- (4) AutoTrail は手動モード
- (5) AutoTrail は道路モード、ステアリングをロック
- (6) Autotrail は故障
- (7) ステアリングをロック解除するタッチパッド (道路モードから圃場モードに)
- (8) ステアリングを直進位置にロックするタッチパッド (圃場モードから道路モードに)

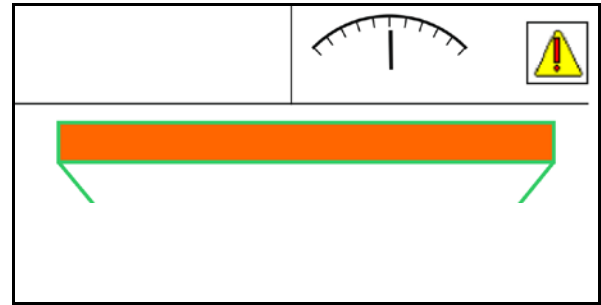


高速走行の結果としての、操舵角が制限された AutoTrail



セーフティクリティカルなエラー

- 7 km/h までマニュアルステアリングが可能 (トラブルシューティングに便利)。
- 販売店に連絡してください。



警告

AutoTrail のセーフティクリティカルなエラーによる、事故の危険。
公道を走行しないでください。

AutoTrail のモード

自動モード：



1. AutoTrail を自動モードにします。

機械コンピュータは、機械が正確に轍を辿るように制御します。

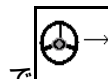
手動モード：



1. AutoTrail を手動モードにします。

- 必要な場合には：

機械のタイヤが再びトラクターの轍の真上を進むようになるま



で、 を操作します。



- 速度が 0 を上回ると、すぐに中央位置に移動します。

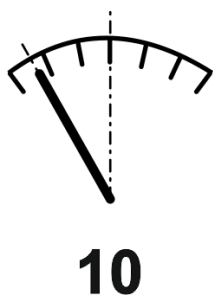


手動ステアリング用の機能欄は、自動モードにおいては、勾配などで轍を正確に辿るための補正にのみ使用されます。

例外は、後進検知がアクティブな場合です (プロフィールメニュー)：

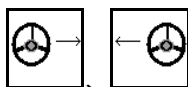
自動モードで後進する際には、一度中央位置に移動します。その後、機械は手動でステアリングできます。

勾配における AutoTrail のタイプ (プロフィール / ステアリングに設定可能)



自動勾配カウンターステアリングおよびセンサーによる傾き測定機能を備える AutoTrail。

- スプレーヤーが横に傾くと、勾配の上方向に対して自動的にカウンターステアリングが実行されます。





- 傾き補正の強さは、調整できます。

このために、補正係数 (0-20 の値) が現れます。

- 0 の値は、勾配に対する標準的なステアリング。
- 20 の値は、勾配に対する最大限のステアリング。



制御装置でのボタン操作による、手動勾配カウンターステアリング機能を備える AutoTrail。

- 、 勾配に対する手動ステアリング用。

勾配に対するステアリングのためのフィードフォワードが、赤いエリアとして表示されます。

- 以下の機能が実行されると、手動勾配補正はリセットされます。



ステアリングを中央位置にする。



シャッターを閉じる。



手動モードへの切り換え。

後方検知での後進

輸送走行 – 道路モード



危険

車軸をステアリングする際には、機械の転倒による事故の危険があります！



道路走行前にロックをアクティブにします。

発車の際に、車軸が中央位置に移動し、自動的にロックされます。

12.6.9 ArgusTwin (アルグス・ ツイン) (オプション)

ArgusTwin (アルグス・ ツイン) は横方向の分布を最適化するために、ブロードキャスターの散布方向を常時測定および制御します。

実際の散布方向を設定値に合わせます。偏差がある場合には、充填システムの位置を調節します。

設定散布方向は散布表から読み出すか、携帯式試験装置で検出します。

センサーの測定値が散布方向を正しく決めるのに不十分であると、ArgusTwin はオフになります

センサーが汚れているか散布量が少なすぎるのが原因かも知れません。

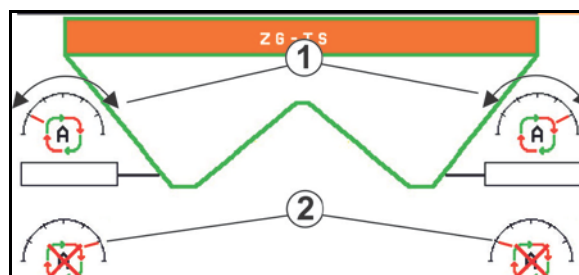
→ センサーを清掃するかタンクを補充します。。

- (1) ArgusTwin (アルグス・ ツイン) は肥料メニューで有効になっています。

充填システムの常時変化する位置が表示されます。

- (2) ArgusTwin (アルグス・ ツイン) が肥料メニューで有効になっていません。

充填システムの設定された位置が表示されます。

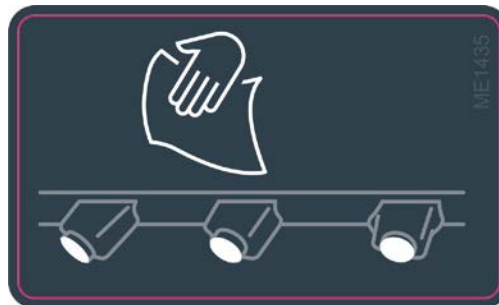




ArgusTwin（アルグス）システムのホイールセンサーの汚れによる、不正確な施肥！

→ひどい汚れや不均等な汚れが付着していると、Argus（アルグス）が充填システムを正しく制御できず、作物が帯状に過多／過少施肥されることがあります。

- ひどい汚れや不均等な汚れが付着していないか、使用状況に応じてホイールセンサーを定期的に点検します
- 必要に応じてホイールセンサーを清掃します。





12.6.10 WindControl



障害物による風センサーの折り畳み・展開

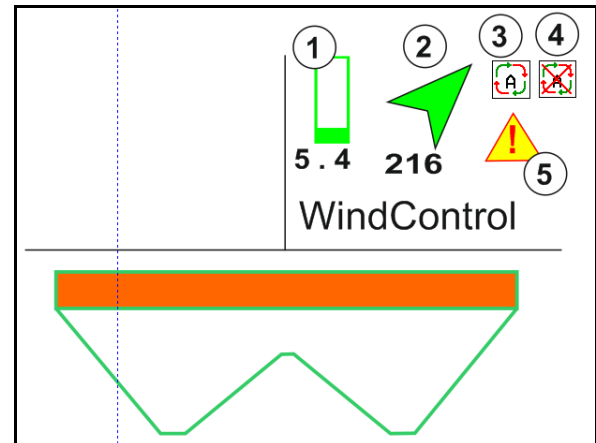


- WindControl は ArgusTwin との組み合わせでのみ使用でき、ArgusTwin がアクティブな必要はありません。
- 散布ディスク TS 2 あるいは TS 3 が取り付けられている必要があります。
- 風センサー折り畳み・展開の必要条件：走行速度が 3 km/h 未満。
- 散布ディスクが回転すると、風センサーは自動的に作業位置になります。
- 散布ディスクの回転が止まると、風センサーは自動的に走行位置になります。
- 、
障害物を回避するために、タッチパッドを止まるまで押し込みます。



WindControl
を作動させる前に、到達範囲パラメータの値が適切か確認してください。

- (1) 風速表示
- (2) 風向き表示
- (3) 自動モード – WindControl 調整がアクティブ
- (4) WindControl が非アクティブ、風データが表示されます。
- (5) 強い風、作業を中断します



色分け表示された風データ：

- 緑 – WindControl は、風の影響を補正できます。
- 黄 – WindControl は、風の影響をある程度補正できます。
- 赤 – WindControl は、設定限界値に達しました。作業を中断すべきです。

12.6.11 FlowCheck

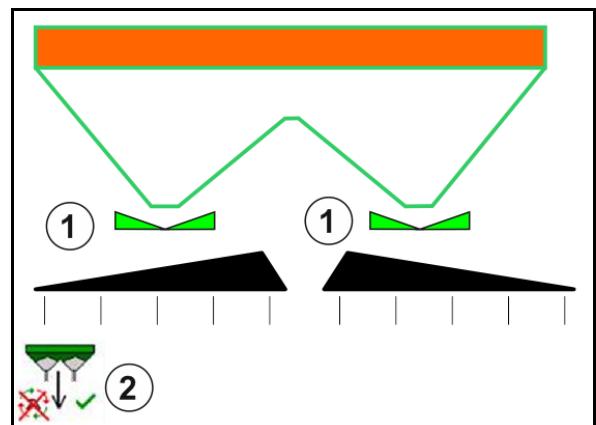
FlowCheck

は、肥料放出の不具合とタンク内の詰まりを検知します。

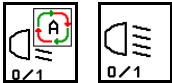


- (1) FlowCheck


は、作業中は色分けされた散布ディスクのシンボルで表示されます。

 - 緑 – 肥料の流れに、不具合は検知されません。
 - 黄 – 流れに不具合が検知され、エラーの除去を試みています。
 - 赤 – 肥料の流れに不具合があります。
 - 作業を中断します。
 - 詰まりを取り除きます。
- (2) FlowCheck の表示が OFF になります



12.6.12 作業灯 ZG-TS


	<p>散布トレイ照明の自動 / 手動切り替え</p>
	<p>メンテナンス照明の ON/OFF</p>
	<p>タンク内照明の ON/OFF</p>


	<ul style="list-style-type: none"> • 散布ディスクが回転すると、自動散布トレイ照明が ON になります。 • メンテナンス照明は、肥料前室と散布ディスクの照明で構成されます。
---	---

12.7 使用時の手順

12.7.1 機械式散布ディスクドライブを備えたブロードキャスターの使用

1. ISOBUS 端末で肥料メニューを選択します：
 - 散布表に従いデータを入力します。
 - 計量システムを備えたブロードキャスターなし：
肥料のキャリブレーションを実行します。
2. ISOBUS 端末で作業メニューを選択します。
3. PTO 回転数を設定します（散布表の指定に従ってください）。

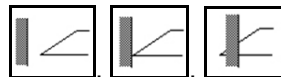
4. 始動し、両シャッターを開きます .

5. 計量システムを備えたブロードキャスター: .

- キャリブレーション走行を開始します。

または

- オンラインキャリブレーションを実行します（機械データメニューで ON にします）。 6. 境界散布 / 溝での散布または周縁散布を開始します：




境界散布のタイプと圃場の縁（左 / 右）を選択して ON にします。

→ 散布中は、端末には作業メニューが表示されます。ここから散布に必要なすべての設定を実行します。


→ 検出した値は開始しているジョブに保存されます。


使用後：

1.  両シャッターを閉じます。
2. PTO を OFF にします。

12.7.2 油圧式散布ディスクドライブを備えたブロードキャスターの使用

1. ISOBUS 端末で肥料メニューを選択します：
 - 散布表に従いデータを入力します。
 - 計量システムを備えたブロードキャスターなし：
肥料のキャリブレーションを実行します。
2. ISOBUS 端末で作業メニューを選択します。
3. トラクター制御装置 赤色
を操作し、制御ブロックに油圧オイルを供給します。

4.  散布ディスクを ON にします。

5. 始動し、シャッターを開きます .

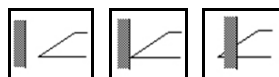
6. 計量システムを備えたブロードキャスターの場合： .

- キャリブレーション走行を開始します。

または

- オンラインキャリブレーションを実行します（機械データメニューで ON にします）。

7. 境界散布 / 溝での散布または周縁散布を開始します：





境界散布のタイプと圃場の縁（左 / 右）を選択して ON にします。

→ 散布中は、端末には作業メニューが表示されます。ここから散布に必要なすべての設定を実行します。

→ 検出した値は開始しているジョブに保存されます。

使用後：

1.  両シャッターを閉じます。

2.  散布ディスクを OFF にします。

3. トラクター制御装置 赤色
を操作し、制御ブロックの油圧オイル供給を中断します。

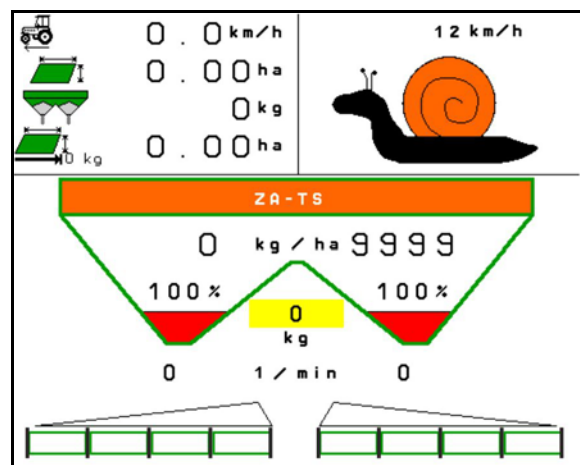
12.7.2.1 粒の細かい特殊散布物散布時の手順




作業メニューで、粒の細かい特殊散布物モードと所定の走行速度が表示されます。



このためには肥料メニューで、

- 粒の細かい特殊散布物を選択します。
- 特殊散布物をキャリブレーションします。



1. ISOBUS 端末で作業メニューを選択します。
2. 散布ディスク回転数を設定します (散布表の指定に従ってください)。
3. アプローチし、両シャッターを開きます 
4. 所定の速度 () に速やかに到達し、散布中にこの速度を維持します。
5. ZG-TS:  必要な場合には床ベルトを駆動します。プレチャンバに十分な量の散布物が溜まるまで、ボタンを押します。



警告

Schneckenkorn (シュネッケンコルン) のドーピング超過またはドーピング不足。

希望する散布量は、入力した速度を維持する場合にのみ、達成できます。速度に比例した量制御はまだ不可能です。

13 マルチファンクションハンドル AUX-N

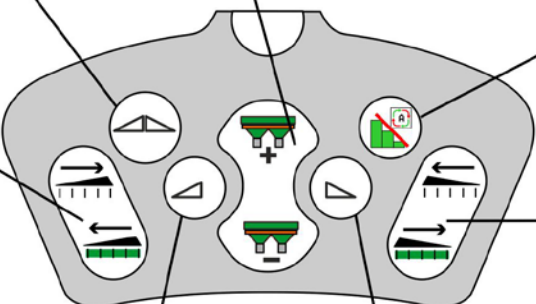


AUX-N - 補助コントロール

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+およびFendtは標準仕様ではあらかじめ割り当てられています。

マルチファンクションハンドルFendtの割り当て

両スライダー 開 / 閉	散布量を削減/増加	
左側ブームセクションをON / OFF にする		セクションコントロール 手動モード / 自動モードを切り替える
		右側ブームセクションをON / OFF にする
	左側シャッター	右側シャッター

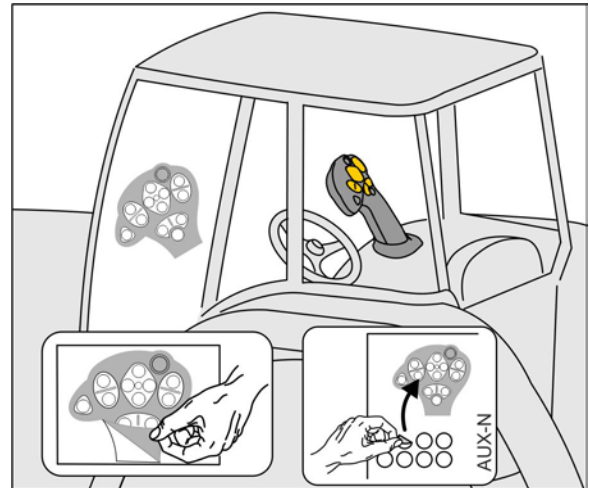
14 マルチファンクションハンドル AmaPilot / AmaPilot+

AmaPilotとAmaPilot+により、機械のすべての機能を実行できます。

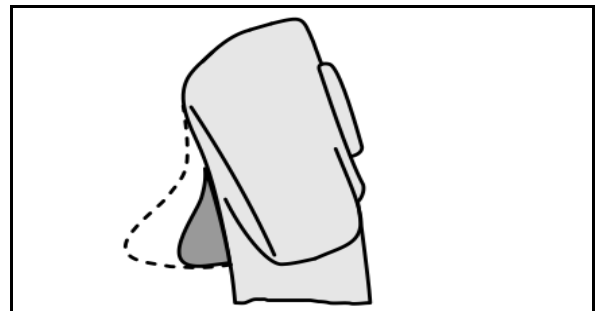
- キーの配置が固定されたAmaPilot
- AmaPilot+ はキーの割り当てを自由に選択できるAUX-N操作エレメントです（キーはAmaPilotと同様に事前に割り当て済み）

親指で押すことで 30 種類の機能を選択できます。ここでは 2 つの階層を切り替えられます。

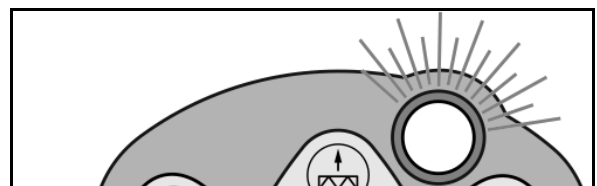
標準割り当てのファイルをキャビンに貼り付けることができます。自由に選択できるキーの割り当てを、標準割り当ての上に貼り付けることができます。



- 標準階層
- 背面のトリガを押したまま保持すると階層 2

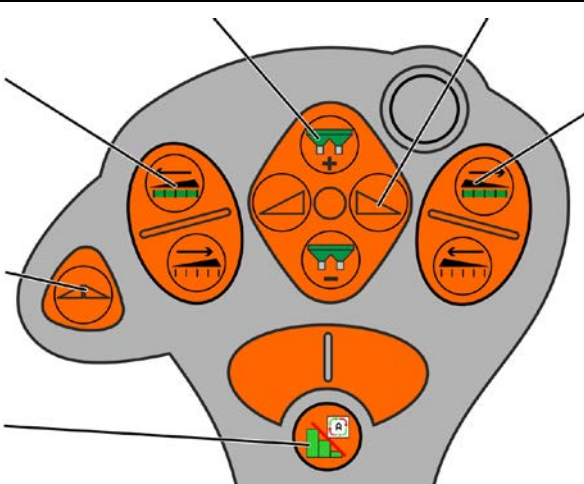


- ライトボタンを切り替えた後に階層 3



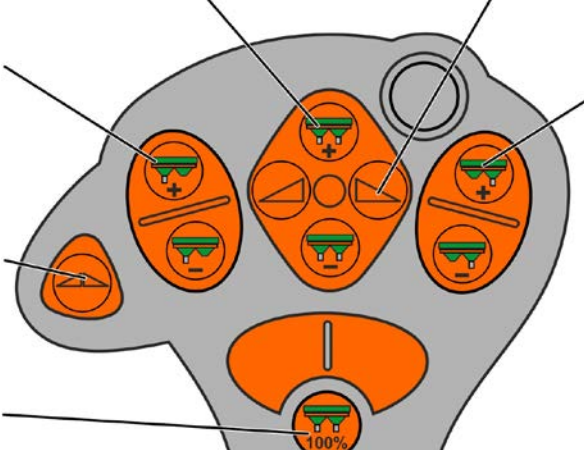
固定割り当てによる AmaPilot標準階層:



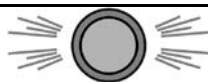
散布量を削減/増加		左右のスライダーを開 / 閉
左側ブームセクションの ON / OFF		右側ブームセクションの ON / OFF
両スライダー 開 / 閉		
セクションコントロール 手動モード / 自動モードを切り替える		


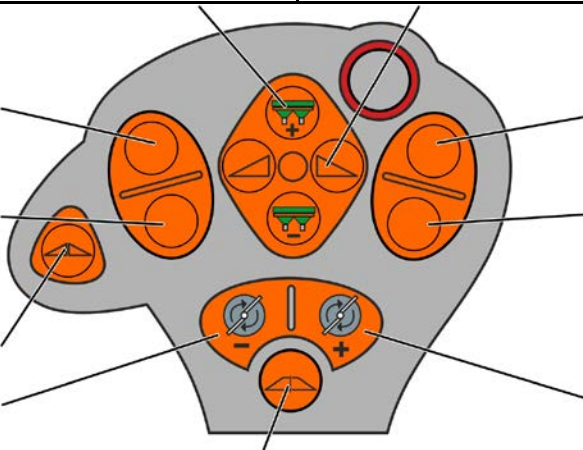

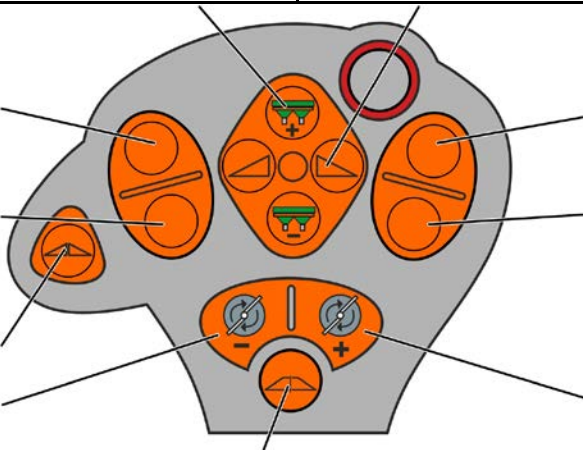


階層 2:



散布量を削減/増加		左右のスライダーを開 / 閉
左側散布量を削減 / 増加		右側散布量を削減 / 増加
両スライダー 開 / 閉		
散布量 100		

階層 3:



散布量を削減/増加		左右のスライダーを開 / 閉	
左側の境界における散布 機能を段階的に OFF 		右側の境界における散布 機能を段階的に OFF 	
左側の境界における散布 機能を段階的に ON 		右側の境界における散布 機能を段階的に ON 	
散布量 100%			
境界の散布での散布幅を 狭める		境界の散布での散布幅を 広げる	
両側で通常散布（ AmaPilot+の場合は除く ）			

15 メンテナンスと清掃



警告

メンテナンス作業と清掃作業は必ず散布ディスクドライブとアジテーターシャフトドライブを OFF にしてから行ってください。

15.1 清掃



危険

指が押しつぶされる危険があります！

シャッターを操作する際には、排出口に手を入れないでください。

ブロードキャスターを清掃するために、シャッターを開き、水と残留している肥料を流し出す必要があります。

肥料用タンクを空にする（42 ページ）を参照。

15.2 ソフトウェアの更新前にメモ

表において、設定とキャリブレーション値をメモできます。



機械コンピュータのソフトウェアをリセットまたは更新した後、設定とキャリブレーション値を新しく入力しなければなりません。

肥料メニュー

肥料の名前				
キャリブレーション係数				
所定の速度				
ディスクの規定回転数				
散布ディスク				
テレスコープ型偏向板				
スイッチ OFF ポイント				
スイッチ ON ポイント				
作業幅				
特殊散布物				

周縁散布の設定

ディスクの規定回転数				
量の削減				



メンテナンスと清掃

AutoTS 切り替え				
-------------	--	--	--	--

境界散布の設定

ディスクの規定回転数				
量の削減				
AutoTS 切り替え				

溝での散布の設定

ディスクの規定回転数				
量の削減				
AutoTS 切り替え				

ユーザプロフィール

ユーザ名				
充填レベルアラーム限界値				
量変更幅				

キーの割り当ての設定

ページ 1		ページ 2	
ページ 3		ページ 4	

マルチ機能表示の設定

行 1				
行 2				
行 3				
行 4				

ISOBUS の設定

UT 番号				
ドキュメント				
TC 番号				
セクションコントロールの切り換え				
切り換え点の作成				

機械メニュー

キャリブレーション方法				
肥料の充填レベル				
ソース 速度				

速度のソースを設定

速度のソース				
ホイールインパルス				
シミュレートされた速度				

セットアップ / 機械設定

ブロードキャスターモデル				
--------------	--	--	--	--

散布ディスクドライブの設定

油圧ドライブ				
制御係数				

シャッターのキャリブレーション

左側キャリブレーション位置				
右側キャリブレーション位置				

量りの設定

量り				
パラメータ 1				
パラメータ 2				

リミッター/AutoTS の設定

リミッター/AutoTS				
左側通常散布				
右側通常散布				
境界散布左側				
境界散布右側				

メンテナンスと清掃

充填システム調整の設定

電気調節				
左側キャリブレーション位置				
右側キャリブレーション位置				

スイッチ ON 遅延、スイッチ OFF 遅延

スイッチ ON 遅延				
スイッチ OFF 遅延				

16 故障

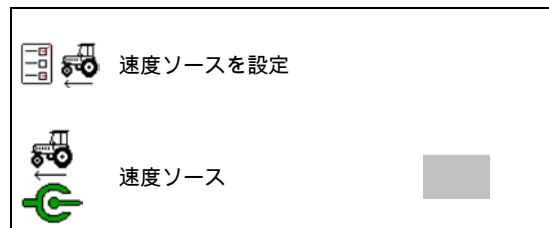
16.1 ISO バスからの速度信号の欠落

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

これにより速度信号なしで散布を続行できます。

スクリーンショットの作成方法

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



16.2 操作端末の表示

通知は以下の形で表示されます。

- 注記
- 警告
- アラーム

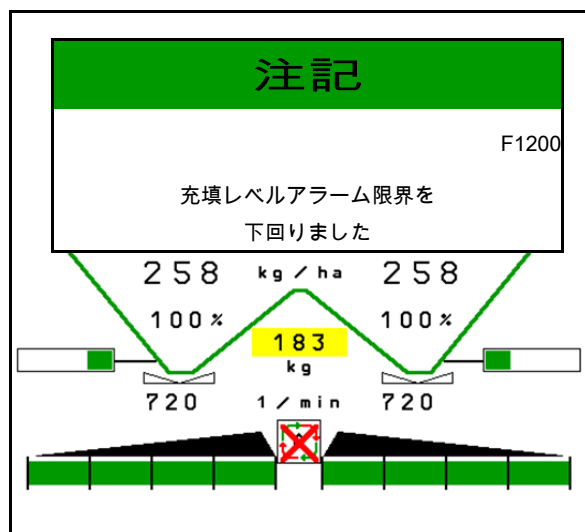
以下の内容が表示されます。

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

警告 / アラーム:



注記:



16.3 故障表

番号	種類	原因	解決
	注記	ブロードキャスターは ISOBUS で所定の端末を検出せず、その代わりに別の端末でログインしました。	
F35002 F36800	注記	秤で計量した充填量が、設定したアラーム限界値を下回ります。	<ul style="list-style-type: none"> • 肥料を補充します • 機械設定で充填レベルアラーム限界値を調節します
F35003	アラーム	シャッターのサーボモーターが ON になっているにも関わらず、左側シャッターのセンサー測定値が変化しません。	<ul style="list-style-type: none"> • サーボモーターへのケーブル接続において、損傷や断線を修理します。 • キャリブレーション後にシャッターを再びサーボモーターにかけます • 故障したサーボモーター (EA380 または EA379) を交換します
F35004	アラーム	シャッターのサーボモーターが ON になっているにも関わらず、右側シャッターのセンサー測定値が変化しません。	<ul style="list-style-type: none"> • サーボモーターへのケーブル接続において、損傷や断線を修理します。 • キャリブレーション後にシャッターを再びサーボモーターにかけます • 故障したサーボモーター (EA380 または EA379) を交換します
F35005	警告	Hydro のみ: 作業メニューでボタンを ON にするために押したにも関わらず、散布ディスクで回転数を測定しませんでした	<ul style="list-style-type: none"> • ブロードキャスターの油圧供給を ON にします • 油圧ホースを正しくトラクターに接続します • 故障したケーブルハーネス (油圧バルブで電圧なし) を交換します • 回転数センサーへのケーブル接続において、損傷や断線を修理します。 • 故障した回転数センサーを交換します
F35006	注記		シャッターを閉じます
F35007 F36801	注記	散布ディスクの回転数は、設定した規定回転数から 10 % 以上逸脱しています。	<ul style="list-style-type: none"> • 規定回転数を調節します • PTO ドライブの場合: PTO 回転数を修正します • Hydro の場合: トラクターのオイル量を増やします

F35008 F36802	注記	ZG-TS のみ: シャッターが開いている間、ドージングチャンバ内の充填レベル用フラップにある角度センサーの電圧は、15 秒以上 2 V を超過しています。	<ul style="list-style-type: none"> • 肥料を補充します • 必ず正しい床ベルトドライブを使用してください
F35009 F36803	注記	左側の充填レベルセンサーが作動していません	<ul style="list-style-type: none"> • 肥料を補充します • タンク内で「固着した肥料」を適切な工具で取り除きます • ケーブルの損傷や断線を修理します • 故障した充填レベルセンサーを交換します
F35010 F36804	注記	計量用コンピュータ NI113 は最後に解析された重量が無効であると示しています。 あるいは 重量変動が 10 kg/秒を上回ります。	<ul style="list-style-type: none"> • 重量値が安定するまで、10 秒以上待機してください。 • ISOBUS ソケットからブロードキャストを分離し、10 秒後に再び差し込みます。 • 秤のキャリブレーションを修正します • 故障した計量セルを交換します • 故障した計量用コンピュータ NI113 を交換します
F35012 F36805	注記	オンラインキャリブレーションまたはオフラインキャリブレーションを開始する必要がある場合に、秤によるとタンク内の量が 500 kg を下回っています。	<ul style="list-style-type: none"> • 肥料を補充します
F35013	注記	散布ディスクがまだ ON になっている状態で、作業メニューを終了しました。	<ul style="list-style-type: none"> • 散布ディスクを OFF にします
F35015	注記	キャリブレーションメニュー開始時に、左側のシャッターが開いていました。	<ul style="list-style-type: none"> • 作業メニューで左側のシャッターを閉じます
F35016	注記	セクションコントロールの自動モードを初めて ON にしました。	<ul style="list-style-type: none"> • 注記を読んで、確定します
F35017	警告	左側圧力センサーの信号は、0.3 V 未満か 4.7 V 以上です	<ul style="list-style-type: none"> • 圧力センサー接続ケーブルの損傷や断線を修理します • 故障した圧力センサー (NH085) を交換します

故障

F35018	警告	計量用コンピュータ (NI113) から 2 秒間情報を受信しませんでした。	<ul style="list-style-type: none"> ジョブコンピュータ (NI164) と計量用コンピュータ (NI164/NI181) の間のケーブルエラーを取り除きます。 故障した計量用コンピュータ (NI113) を交換します。
F35019	注記	キャリブレーションメニュー起動時に速度があります	<ul style="list-style-type: none"> トラクターで停止します シミュレートされた速度 = 0 を設定します
F35020	注記	キャリブレーションメニューで設定した量は、ブロードキャスターで散布できません。	<ul style="list-style-type: none"> 散布量を減らします 速度を減らします -作業幅を減らします
F35021	注記	肥料の設定において、特殊散布物として「Schneckenkorn (シュネッケンコルン) 」を選択しました。	<ul style="list-style-type: none"> 注記を読んで、確定します
F35022	注記	オフラインキャリブレーションの間、最小充填量を下回りました	<ul style="list-style-type: none"> 肥料を補充します
F35023	注記		
F35024	注記	タスクコントローラーはセクションコントロールのステータス値を 1 から 0 へ変更しました。ジョブが終了したが、GPS受信器が故障していることが考えられます。	<ul style="list-style-type: none"> ジョブの開始 端末でセクションコントロールをオンにする GPS受信を確立する
F35025	注記	オンラインキャリブレーションの間、新たに算出されたキャリブレーション係数は 5 回 1.4 を超えるか、0.6 を下回っていました	<ul style="list-style-type: none"> シャッターの詰まりを取り除きます 肥料のキャリブレーション オフラインキャリブレーション 秤を新たにキャリブレートします 特殊散布物 コメを設定します
F35026	注記	ユーザーはセクションコントロールをオンにしようとしていますが、前提条件を満たしていません。	<ul style="list-style-type: none"> 散布ディスクを ON にします。 端末のセクションコントロールをオンにします。
F35027	注記	キャリブレーション係数は限界値を逸脱しています	
F35028	警告	気象観測装置が、機械のバスにデータを送らなくなりました	<ul style="list-style-type: none"> サービス担当者に連絡します 気象観測装置のケーブルハーネスを点検します 気象観測装置を交換します

F35029	アラーム	清掃フードにある角度エンコーダの電圧が 4.5 V を上回るか、0.5 V を下回ります	<ul style="list-style-type: none"> • ケーブルの損傷を取り除きます • 故障した角度センサーを交換します
F35030	アラーム	清掃フードにある角度エンコーダの電圧が 1.6 V を上回ります	<ul style="list-style-type: none"> • 清掃フードを閉じます • ブームをセンサーにおいて正しく位置合わせします • センサーを正しく配置します
F35031	警告	充填システム調節機能用機械コンピュータ (NI125) から情報を受信しません	<ul style="list-style-type: none"> • ジョブコンピュータ (NI164) と充填システム調節機能用機械コンピュータ (NI125) の間のケーブルエラーを取り除きます。 • 故障した充填システム調節機能用機械コンピュータ (NI125) を交換します
F35032	警告	右側圧力センサーの信号は、0.3 V 未満か 4.7 V 以上です	<ul style="list-style-type: none"> • 圧力センサー接続ケーブルの損傷や断線を修理します • 故障した圧力センサー (NH085) を交換します
F35033	注記	キャリブレーション中に、ZG-TS のドージングチャンバ内にある充填レベル用フラップの角度センサーの電圧が、20 秒間にわたって 2.0 V を超過しました	<ul style="list-style-type: none"> • キャリブレーションの前に、肥料を補充します • オイルが確実に流れるようにします • 必ず正しい床ベルトドライブを使用してください
F35034	注記	オフラインキャリブレーションの間、新たに算出したキャリブレーション係数が 1.4 を上回るか、0.6 を下回っていました	<ul style="list-style-type: none"> • シャッターに詰まりがないか確認します • キャリブレーション走行を繰り返します • キャリブレーション走行時に補充しないでください • 肥料のキャリブレーション • 秤を新たにキャリブレートします • 特殊散布物 コメを設定します
F35035	警告	指定の作業幅と速度では、希望する散布量を散布できません	<ul style="list-style-type: none"> • 速度を落とします • 散布量を減らします • 作業幅を減らします

故障

F35037	注記	診断メニューを呼び出しました	
F35038	注記	タンクを空にするためのメニューを呼び出しました。	
F35039	注記	「キャリブレーション係数の特定」メニューを呼び出しました。	
F35040	注記	メニュー「速度ソースの設定」で選択した ISOBUS 速度信号を使用できません。	<ul style="list-style-type: none"> 「速度ソースの設定」メニューで利用できる信号またはシミュレートされた速度を選択します。 トラクター ECU の設定を修正します。
F35041	アラーム	端末の ISOBUS ショートカットボタンを押しました (AMATRON の ON/OFF ボタンまたは CCI 端末のキノコ型ボタンなど)	<ul style="list-style-type: none"> ショートカットボタンを削除します
F35042	アラーム	端末の ISOBUS ショートカットボタンを解除しました (AMATRON の ON/OFF ボタンまたは CCI 端末のキノコ型ボタンなど)	<ul style="list-style-type: none"> 通知を確定します
F35044	警告	FlowCheck は、左側油圧モーターの順流において、低すぎる圧力を比較的長い間測定しました。	<ul style="list-style-type: none"> 左側タンクに詰まりがないか確認します。 肥料設定を確認 (散布ディスクとテレスコープ設定)
F35045	注記	オフラインキャリブレーションの間、最小充填量を下回りました	<ul style="list-style-type: none"> 肥料を補充します
F35046	注記	シミュレートされた速度が設定されていた間、トラクター ECU は ISOBUS で 0km/h を上回る速度信号を送信します。	<ul style="list-style-type: none"> メニュー「速度ソースの設定」で正しい速度ソースを選択します トラクター ECU を無効にします (0 Imp/100m など)
F35047	警告	電動アジテーターが ON である間、左側アジテーターの回転数センサーからインパルスを受信しません。	<ul style="list-style-type: none"> アジテーターのブロックを取り外します アジテーターのモーターまでのケーブルにおいて、損傷や断線を修理します 故障したアジテーターモーター (EA358) を交換します

F35048	警告	電動アジテーターが ON である間、右側アジテーターの回転数センサーからインパルスを受信しません。	<ul style="list-style-type: none"> • アジテーターのブロックを取り外します • アジテーターのモーターまでのケーブルにおいて、損傷や断線を修理します • 故障したアジテーターモーター (EA358) を交換します
F35049	警告	左側シャッターの角度センサーの信号が 0.5 V 未満です。	<ul style="list-style-type: none"> • 角度センサーまでのケーブルにおいて、損傷や断線を修理します • 故障した角度センサー (NH115) を交換します
F35050	警告	右側シャッターの角度センサーの信号が 0.5 V 未満です。	<ul style="list-style-type: none"> • 角度センサーまでのケーブルにおいて、損傷や断線を修理します • 故障した角度センサー (NH115) を交換します
F35051	警告	左側リミッター用のリニアドライブの距離測定システムからの信号が 0.5 V 未満です。	<ul style="list-style-type: none"> • リニアドライブへのケーブルにある損傷や断線を修理します。 • 故障したリニアドライブ (EA353) を交換
F35052	警告	右側リミッター用のリニアドライブの距離測定システムからの信号が 0.5 V 未満です。	<ul style="list-style-type: none"> • リニアドライブへのケーブルにある損傷や断線を修理します。 • 故障したリニアドライブ (EA353) を交換
F35053	警告	左側リミッターのリニアドライブが ON になっているにもかかわらず、このドライブの距離測定システムの電圧値が変化しません	<ul style="list-style-type: none"> • リミッターのブロックを取り除きます。 • リニアドライブへのケーブルにある損傷や断線を修理します。 • 故障したリニアドライブ (EA353) を交換します。
F35054	警告	右側リミッターのリニアドライブが ON になっているにもかかわらず、このドライブの距離測定システムの電圧値が変化しません	<ul style="list-style-type: none"> • リミッターを妨害しているものを取り除きます。 • リニアドライブ接続ケーブルの損傷や断線を修理します。 • 故障したリニアドライブ (EA353) を交換
F35055	警告	左側充填システム用のリニアドライブの距離測定システムからの信号が 0.5 V 未満です。	<ul style="list-style-type: none"> • リニアドライブへのケーブルにある損傷や断線を修理します。 • 故障したリニアドライブ (EA355) を交換します

故障

F35056	警告	右側充填システム用のリニアドライブの距離測定システムからの信号が 0.5 V 未満です。	<ul style="list-style-type: none"> リニアドライブへのケーブルにある損傷や断線を修理します。 故障したリニアドライブ (EA355) を交換します
F35057	警告	左側充填システムのリニアドライブが ON になっているにも関わらず、このドライブの距離測定システムの電圧値が変化しません	<ul style="list-style-type: none"> 充填システム調節機能用ブロックを取り外します リニアドライブへのケーブルにある損傷や断線を修理します。 故障したリニアドライブ (EA355) を交換します
F35058	警告	右側充填システムのリニアドライブが ON になっているにも関わらず、このドライブの距離測定システムの電圧値が変化しません	<ul style="list-style-type: none"> 充填システム調節機能用ブロックを取り外します リニアドライブへのケーブルにある損傷や断線を修理します。 故障した F45 (EA355) を交換します。
F35059	警告	左 AutoTS センサーギアボックスにあるリニアドライブの距離測定システムからの信号が 0.5 V 未満です。	<ul style="list-style-type: none"> リニアドライブへのケーブルにある損傷や断線を修理します。 故障したリニアドライブ (EA387) を交換します
F35060	警告	右 AutoTS センサーギアボックスにあるリニアドライブの距離測定システムからの信号が 0.5 V 未満です。	<ul style="list-style-type: none"> リニアドライブへのケーブルにある損傷や断線を修理します。 故障したリニアドライブ (EA387) を交換します
F35061	警告	左側 Auto TS 偏向板用のリニアドライブセンサー値が変化せず、要求されている値になりません	<ul style="list-style-type: none"> Auto TS を再度切り替え 散布ディスクの汚れを取り除きます Auto TS を新たにキャリブレート リニアドライブへのケーブルにある損傷や断線を修理します。 故障したリニアドライブ (EA375) を交換します
F35062	警告	右側 Auto TS 偏向板用のリニアドライブセンサー値が変化せず、要求されている値になりません	<ul style="list-style-type: none"> Auto TS を再度切り替えます 散布ディスクの汚れを取り除きます Auto TS を新たにキャリブレートします リニアドライブへのケーブルにある損傷や断線を修理します。 故障したリニアドライブ (EA375) を交換します

F35063	注記	携帯用の試験装置の使用時に、充填システム用に、0を下回るか60を上回る可能性がある位置が算出されました。	<ul style="list-style-type: none"> • 散布表に基づいて機械の設定を確認します • 散布を再度試みます • 肥料サービスに連絡します
F35064	注記	セクションコントロールの状態が1から0に変化します。自動ブームセクション切り替えは、ブロードキャスターまたは端末によって無効になりました。	<ul style="list-style-type: none"> • 散布ディスクをONにします • 境界散布/溝への散布をOFFにします • 自動モードのブロードキャスターは手で操作しないでください • 他の故障を取り除きます (シャッターセンサーの故障など) • キャリブレーションメニューまたは機械メニューを終了します
F35065	警告	ZG-TSのドージングチャンバにある充填レベル用フラップにおいて、角度センサーの信号が0.5V未満になっています。	<ul style="list-style-type: none"> • ケーブルの損傷や断線を修理します • 故障した角度センサーを交換します
F35066 F36807	注記	右側の充填レベルセンサーが作動していません	<ul style="list-style-type: none"> • 肥料を補充します • タンク内で「固着した肥料」を適切な工具で取り除きます • ケーブルの損傷や断線を修理します • 故障した充填レベルセンサーを交換します
F35068	注記	センサーの信号中のノイズが大きすぎる、またはセンサーからCANメッセージが受信されない。	<ul style="list-style-type: none"> • ブロードキャスターのプラグを一度抜いてから接続し直します • センサーを交換します
F35069	警告	アルガスセンサーとの通信が中断されました。	<ul style="list-style-type: none"> • ケーブルの損傷を取り除きます • 故障したアルガスセンサーを交換
F35070	警告	アルガスセンサーとの通信が中断されました。	<ul style="list-style-type: none"> • ケーブルの損傷を取り除きます • 故障したアルガスセンサーを交換
F35071	警告	FlowCheckは、右側油圧モーターの順流において、低すぎる圧力を比較的長い間測定しました。	<ul style="list-style-type: none"> • 左側タンクに詰まりがないか確認します。 • 肥料設定を確認 (散布ディスクとテレスコープ設定)

故障

F35072	注記	機械の設定において、ジョブコンピュータの再起動が必要になる変更が加えられました。	
F35073	警告	自動モードがオンになっている状態で、すべてのブームセクションが圃場境界の外側に10秒以上出ている	
F35074	警告	<ul style="list-style-type: none"> 傾斜は計量コンピュータから転送されませんでした。 傾斜がちょうど0°の状態が30秒以上続いています。 	<ul style="list-style-type: none"> 傾きセンサーケーブルの損傷や断線を修理します。 計量用コンピュータのケーブルの損傷や断線を修理します。 故障した傾きセンサー (NH163) を交換します。 故障した計量用コンピュータ (NI205) を交換します。
F35077	警告	後方左側の計量セルの信号が 4 mA 未満です。	<ul style="list-style-type: none"> 計量セル接続ケーブルの損傷や断線を修理します。 故障した計量セルを交換します。
F35078	警告	後方右側の計量セルの信号が 4 mA 未満です。	<ul style="list-style-type: none"> 計量セル接続ケーブルの損傷や断線を修理します。 故障した計量セルを交換します。
F35079	警告	前方右側の計量セルの信号が 4 mA 未満です。	<ul style="list-style-type: none"> 計量セル接続ケーブルの損傷や断線を修理します。 故障した計量セルを交換します。
F35080	警告	速度が 25 km/h 以上で、散布ディスクが 100 min ⁻¹ 以上で回転しています。	<ul style="list-style-type: none"> 散布ディスクを OFF にします
F35081	警告	風の補正に必要な散布ディスク回転数は、散布ディスクの最大許容回転数を超えます...	<ul style="list-style-type: none"> 風が強すぎる場合には、肥料散布の中止をおすすめします。
F35082	警告	強い突風を検知...	<ul style="list-style-type: none"> 突風の程度をチェックします。突風の際には、散布の中止をおすすめします。 もし突風が吹いていなければ、気象観測装置をチェックします。
F35083	警告	肥料散布の設定限界に達しました。風の影響は、もはや完全には補正できません。	<ul style="list-style-type: none"> 風が強すぎる場合には、肥料散布の中止をおすすめします。

F35084	警告	WindControl は、散布ディスク TS1 をサポートしていません。	<ul style="list-style-type: none"> 散布ディスクを TS2 または TS3 に取り換えます。さもなければ、機械を WindControl なしで運転することになります。
F35085	警告	トラクターの ECU から、散布ディスクがオフになっており、速度が 0.5 km/h を下回っている間にイグニッションがオフになったことを表す信号を受信しました。	
F35087	警告	オンラインキャリブレーションの間、新たに算出されたキャリブレーション係数が何度も 1.4 を超えたか、0.6 を下回っていた	<ul style="list-style-type: none"> シャッター開口部に詰まりがないか点検します キャリブレーション係数を散布表から読み取ります オフラインキャリブレーションを行います
F35089	注記	ステアリング車軸は、まだキャリブレーションされていません。	<ul style="list-style-type: none"> ステアリング車軸をキャリブレーションします。
F35090	アラーム	ホイール角度の検出に必要なセンサーが、無効な値を送信します。	<ul style="list-style-type: none"> ホイール角度センサー接続ケーブルの損傷や断線を修理します。 故障したホイール角度センサーを交換します。
F35091	アラーム	自動ステアリングに必要な回転速度センサーが作動しません。	<ul style="list-style-type: none"> 回転速度センサー接続ケーブルの損傷や断線を修理します。 故障した回転速度センサーを交換します。
F35092	アラーム	ZG ジョブコンピュータが反応しません。	<ul style="list-style-type: none"> ZG ジョブコンピュータ接続ケーブルの損傷や断線を修理します。 故障した ZG ジョブコンピュータ NI254 を交換します。
F35093	アラーム	ステアリング車軸の中央位置に達しません。	<ul style="list-style-type: none"> 停止弁と比例弁の操作をチェックします。 十分なオイル供給を確保します。 シャシーをチェックします。 ホイール角度センサー接続ケーブルの損傷や断線を修理します。 故障したホイール角度センサーを交換します。
F35094	警告	タンク内にあるのは 300 kg 未満で、FlowCheck は左側散布ディスクドライブの圧力が低すぎると報告しています	<ul style="list-style-type: none"> 肥料を補充します

故障

F35095	警告	タンク内にあるのは 300 kg 未満で、FlowCheck は右側散布ディスクドライブの圧力が低すぎると報告しています	<ul style="list-style-type: none"> 肥料を補充します
F35096	注記	気象観測装置が完全に展開していません。WindControl 調整が、一時的に中断されました。	
F35098	警告	気象観測装置の折りたたみ式サポートがうまく動きません。	<ul style="list-style-type: none"> 引っかけりや動きの悪さをチェックして、取り除きます。
F35099	アラーム	操作しなくても、ステアリング車軸の位置が変わります。	<ul style="list-style-type: none"> シャシーとホイール角度センサーをチェックします。
F35100	注記	秤調節機能は、タンクに最低でも 500 kg 入っていないと実行できません。	
F35104	警告	前方左側の計量セルの信号が 4 mA 未満です。	<ul style="list-style-type: none"> 計量セル接続ケーブルの損傷や断線を修理します。 故障した計量セルを交換します。
F35105	警告	前方左側の計量セルの信号が 4 mA 未満です。	<ul style="list-style-type: none"> 計量セル接続ケーブルの損傷や断線を修理します。 故障した計量セルを交換します。
F35106	警告	折りたたみ式サポートの位置検出センサーが 0.5 V 未満です。	<ul style="list-style-type: none"> WindControl アクチュエータ接続ケーブルの損傷や断線を修理します。 故障したアクチュエータ EA439 を交換します。
F35107	アラーム	操作しても、ステアリング車軸の検出位置が変わりません。	<ul style="list-style-type: none"> 停止弁と比例弁の操作をチェックします。 十分なオイル供給を確保します。 シャシーをチェックします。 ホイール角度センサー接続ケーブルの損傷や断線を修理します。 故障したホイール角度センサーを交換します。
F35107	注記	ステアリング車軸のキャリブレーションは、停止状態でしか実行できません。	
F35115	注記	散布ディスクが OFF だと、停止状態でしかタンクを空にできません。	
F35116	警告	風を補正するために必要な充填システム位置が、設定可能な最大値を超えます。	<ul style="list-style-type: none"> 風が強すぎる場合には、肥料散布の中止をおすすめします。

F35117	警告	算出された風データは、非現実的です。	<ul style="list-style-type: none"> • 落下保護がスムーズに動くようにします。 • 表示された風データをチェックします。 • 肥料散布の速度ソースをチェックします。 • 故障した気象観測装置 NH174 を交換します。
F35118	警告	折りたたみ式サポートを位置調節する際に、許可された走行速度を超過しました。	<ul style="list-style-type: none"> • 折りたたみ式サポートを調節する際の速度を、指定された数値以下に落とします。
F35119	警告	折りたたみ式サポートを位置調節する際に、許可された走行速度を超過しました。	<ul style="list-style-type: none"> • 折りたたみ式サポートを調節する際の速度を、指定された数値以下に落とします。
F35201	警告	アルグスセンサーがエラーを報告したか、このセンサーから何の通知も受けなくなりました。	<ul style="list-style-type: none"> • ブロードキャストの電源供給を一度分離してから接続し直します • ポジション 1 (NH177) のアルグスセンサーを交換します
F35202 ~ F35214	警告	アルグスセンサーがエラーを報告したか、このセンサーから何の通知も受けなくなりました。	<ul style="list-style-type: none"> • ブロードキャストの電源供給を一度分離してから接続し直します • ポジション 2 (NH177) のアルグスセンサーを交換します • ポジション 1 (NH177) のアルグスセンサーを交換します
F35203	警告	アルグスセンサーがエラーを報告したか、このセンサーから何の通知も受けなくなりました。	<ul style="list-style-type: none"> • ブロードキャストの電源供給を一度分離してから接続し直します • ポジション 3 (NH177) のアルグスセンサーを交換します • ポジション 2 (NH177) のアルグスセンサーを交換します
F35204	警告	アルグスセンサーがエラーを報告したか、このセンサーから何の通知も受けなくなりました。	<ul style="list-style-type: none"> • ブロードキャストの電源供給を一度分離してから接続し直します • ポジション 4 (NH177) のアルグスセンサーを交換します • ポジション 3 (NH177) のアルグスセンサーを交換します
F35205	警告	アルグスセンサーがエラーを報告したか、このセンサーから何の通知も受けなくなりました。	<ul style="list-style-type: none"> • ブロードキャストの電源供給を一度分離してから接続し直します • ポジション 5 (NH177) のアルグスセンサーを交換します • ポジション 4 (NH177) のアルグスセンサーを交換します

故障

F35206	警告	アルグスセンサーがエラーを報告したか、このセンサーから何の通知も受けなくなりました。	<ul style="list-style-type: none"> • ブロードキャスターの電源供給を一度分離してから接続し直します • ポジション 6 (NH177) のアルグスセンサーを交換します • ポジション 5 (NH177) のアルグスセンサーを交換します
F35207	警告	アルグスセンサーがエラーを報告したか、このセンサーから何の通知も受けなくなりました。	<ul style="list-style-type: none"> • ブロードキャスターの電源供給を一度分離してから接続し直します • ポジション 7 (NH177) のアルグスセンサーを交換します • ポジション 6 (NH177) のアルグスセンサーを交換します
F35208	警告	アルグスセンサーがエラーを報告したか、このセンサーから何の通知も受けなくなりました。	<ul style="list-style-type: none"> • ブロードキャスターの電源供給を一度分離してから接続し直します • ポジション 8 (NH177) のアルグスセンサーを交換します • ポジション 7 (NH177) のアルグスセンサーを交換します
F35209	警告	アルグスセンサーがエラーを報告したか、このセンサーから何の通知も受けなくなりました。	<ul style="list-style-type: none"> • ブロードキャスターの電源供給を一度分離してから接続し直します • ポジション 9 (NH177) のアルグスセンサーを交換します • ポジション 10 (NH177) のアルグスセンサーを交換します
F35210	警告	アルグスセンサーがエラーを報告したか、このセンサーから何の通知も受けなくなりました。	<ul style="list-style-type: none"> • ブロードキャスターの電源供給を一度分離してから接続し直します • ポジション 10 (NH177) のアルグスセンサーを交換します • ポジション 9 (NH177) のアルグスセンサーを交換します
F35211	警告	アルグスセンサーがエラーを報告したか、このセンサーから何の通知も受けなくなりました。	<ul style="list-style-type: none"> • ブロードキャスターの電源供給を一度分離してから接続し直します • ポジション 11 (NH177) のアルグスセンサーを交換します • ポジション 10 (NH177) のアルグスセンサーを交換します

F35212	警告	アルグスセンサーがエラーを報告したか、このセンサーから何の通知も受けなくなりました。	<ul style="list-style-type: none"> • ブロードキャストの電源供給を一度分離してから接続し直します • ポジション 12 (NH177) のアルグスセンサーを交換します • ポジション 11 (NH177) のアルグスセンサーを交換します
F35213	警告	アルグスセンサーがエラーを報告したか、このセンサーから何の通知も受けなくなりました。	<ul style="list-style-type: none"> • ブロードキャストの電源供給を一度分離してから接続し直します • ポジション 13 (NH177) のアルグスセンサーを交換します • ポジション 12 (NH177) のアルグスセンサーを交換します
F35214	警告	アルグスセンサーがエラーを報告したか、このセンサーから何の通知も受けなくなりました。	<ul style="list-style-type: none"> • ブロードキャストの電源供給を一度分離してから接続し直します • ポジション 14 (NH177) のアルグスセンサーを交換します • ポジション 13 (NH177) のアルグスセンサーを交換します
F36809	注記	左ClickTSをオンにしなければならない境界散布モードがアクティブになりました。	
F36810	注記	右ClickTSをオンにしなければならない境界散布モードがアクティブになりました。	
F36811	注記	境界散布がオフになったか、左ClickTSをオフにしなければならない境界散布モードがアクティブになりました。	
F36812	注記	境界散布がオフになったか、右ClickTSをオフにしなければならない境界散布モードがアクティブになりました。	
F36815	注記	境界散布機能が ON になり、シャッターが開きます。	



AMAZONEN-WERKE

H. DREYER GmbH & Co. KG

Postfach 51

電話 : +49 5405 501-0

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

Germany

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

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

支社 : イギリス、フランス

無機質ブロードキャスター、スプレーヤー、シードドリル、

整地機械および共同ユニットのメーカー
