

# 取扱説明書

## AMAZONE

### EasySet 2

#### 操作コンピュータ

ZA-M

ZA-V

ZA-X



MG7740  
BAG0217.9 06.22  
Printed in Germany

SmartLearning



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

ja



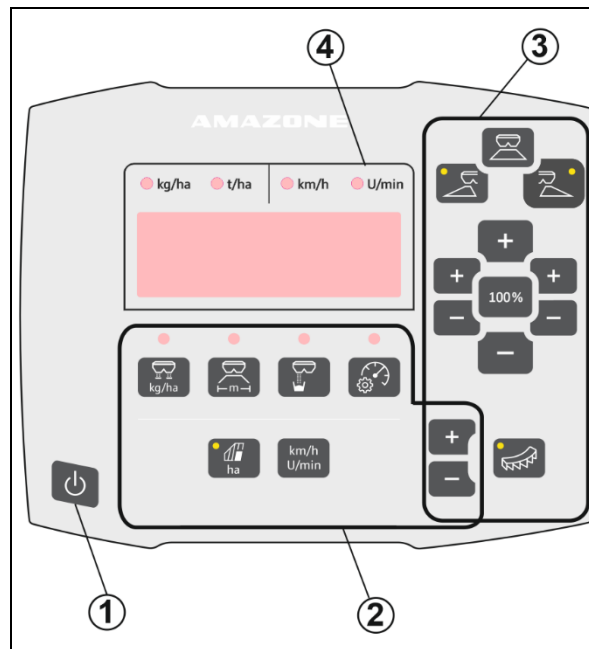


<b>1</b>	<b>製品の説明</b>	<b>4</b>
1.1	概要	4
1.2	ディスプレイ	4
1.3	設定用ボタン	5
1.4	使用のためのボタン	6
<b>2</b>	<b>EasySet2 の準備</b>	<b>7</b>
2.1	EasySet2 のスイッチ ON と OFF	7
2.2	散布量を入力	7
2.3	作業幅を入力	8
2.4	肥料キャリブレーション係数の検出 / 入力	8
2.5	シミュレートされた速度 / 変位センサー	12
2.5.1	変位センサーのキャリブレーション (100 m あたりのインパルス)	14
2.5.2	シミュレートされた速度を設定します。	16
<b>3</b>	<b>EasySet2 の使用</b>	<b>17</b>
3.1	肥料の散布	17
3.2	境界散布の実行	20
3.3	シュネッケンコーン、粒の細かい種子の散布	22
3.4	面積効率の表示	23
3.5	残留分の排出を実行	24
<b>4</b>	<b>接続</b>	<b>25</b>
<b>5</b>	<b>EasySet 2 の設定</b>	<b>26</b>
5.1.1	シャッターのキャリブレーション	28
5.2	エラー通知	33
<b>6</b>	<b>概要</b>	<b>35</b>

# 1 製品の説明

## 1.1 概要

- (1) ON/OFF ボタン
- (2) 設定用ボタン  
アクティブ状態を表す LED ランプが部分的に備わっています
- (3) 使用中の操作用ボタン  
アクティブ状態を表す LED ランプが部分的に備わっています
- (4) LED ランプ付きディスプレイ









## 1.2 ディスプレイ

- ☐ 数値表示用ディスプレイ、最大 6 文字
- ☐ ディスプレイ上の LED ランプは表示中の数値の単位を表します。



### 1.3 設定用ボタン

- ☐  散布量の設定
- ☐  散布表および散布盤に応じて作業幅を設定します
- ☐  キャリブレーション係数の検出 / 設定
- ☐  シミュレーションした速度を選択します。変位センサーをキャリブレーションし、100 m 毎のインパルスを入力します。
- ☐  ha あたりの 1 日の処理量
- ☐ ボタンの長押し (6 秒) によって 1 日の処理量をリセットします
- ☐  機能なし!



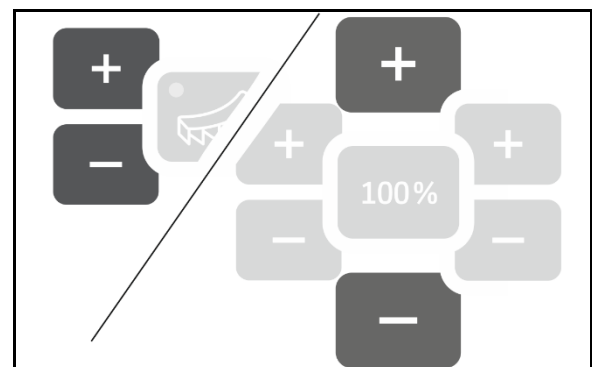
選択された設定が LED ランプで表示されます。

#### 設定値の変更

設定メニューを有効にすると、マークされた +/- ボタンによって設定値を変更できます。

+/- ボタンを長押しすると、速度が速くなります。

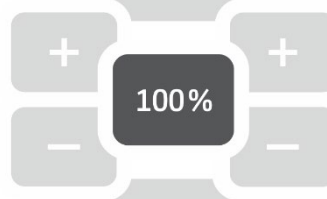
設定された値は自動的に保存されます。





100%

100%ボタンを押すと、設定メニューから作業表示へ戻ります。



## 1.4 使用のためのボタン

両スライダー 開 / 閉

左シャッター 開 / 閉



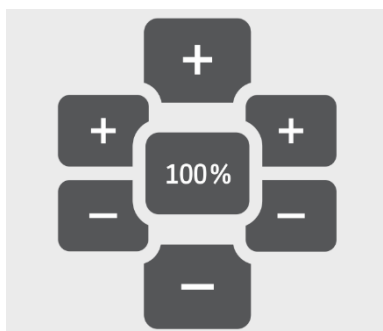
右シャッター 開 / 閉

増量

左側増量

量を 100%に戻す

左側減量



右側増量

右側減量

減量

リミッターの電動上昇

リミッターの電動下降



リミッターの有効化



- LED（存在する場合）は選択中の機能を表します。
- +/- ボタンを長押しすると、速度が速くなります。
- 設定された値は自動的に保存されます。

## 2 EasySet2 の準備

### 2.1 EasySet2 のスイッチ ON と OFF



EasySet2 のスイッチを ON にします。

- 現在のソフトウェアバージョンが 2 秒間表示されます。
- 設定されたモードが 1 秒間表示されます。
- 作業表示が表示されます。



EasySet2 のスイッチを OFF にします。

- STOPP が 2 秒間表示されます。
- 合計面積効率が 2 秒間表示されます。


### 2.2 散布量を入力

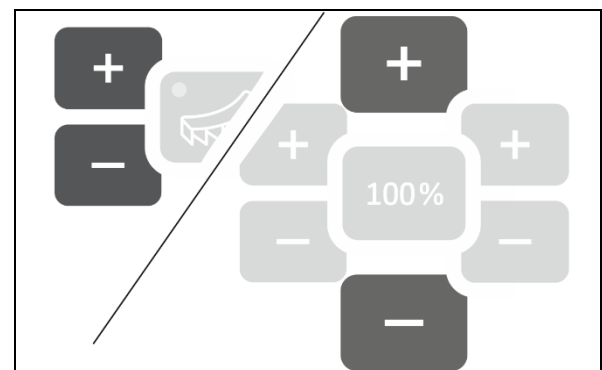


1. 散布量の設定を選択します。
- kg/ha 単位で散布量が表示されます。







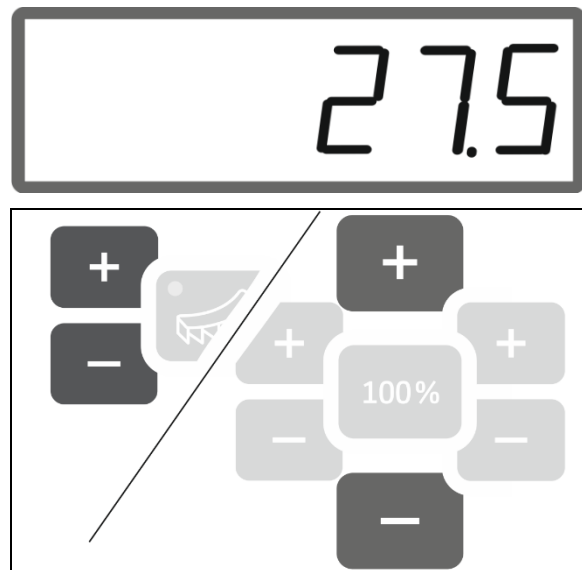
2.  ,  散布量を入力します。

3.  値を保存し、作業表示に戻ります。



## 2.3 作業幅を入力

1.  作業幅の設定を選択します。  
単位で作業幅が表示されます。
2.  ,  作業幅を入力します。
3.  値を保存し、作業表示に戻ります。  
。



## 2.4 肥料キャリブレーション係数の検出 / 入力

肥料キャリブレーション係数はジョブ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



- 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
- リンとカリウムの多い肥料は 1.4




## 肥料キャリブレーション係数の入力

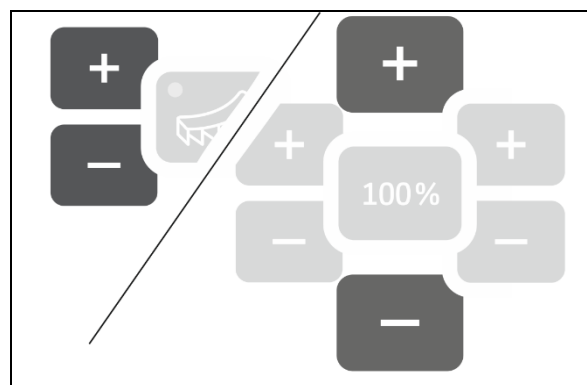
肥料キャリブレーション値がわかっている場合には、これを直接入力することができます。

1.  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が表示されます。

2.  ,  キャリブレーション係数を設定します。


3.  値を保存し、作業表示に戻ります。




## 左側のシャッターで肥料キャリブレーション係数を検出

1. 左側のシャッターで肥料キャリブレーションを準備します。機械の取扱説明書を参照してください。


2. 作業幅と 散布量を入力します。

3.  キャリブレーションを選択します。

4. キャリブレーション値を基準値として入力します。


5.  ボタンを 6 秒間押し続けます。

キャリブレーションルーチンが開始されます。

6.  左側シャッターを開きます。

ーション時間が表示されます。



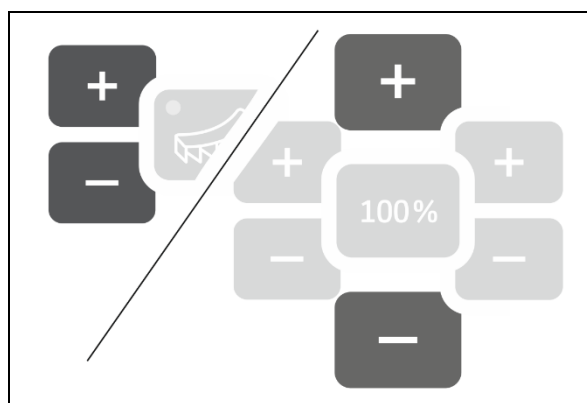
7.  十分に散布物が入ったら、左側のシャッターを閉じます。
- o 肥料: 受容容器 ( バケツ ) を満杯にします。
  - o Schneckenkorn ( カタツムリ状コーン ) と粒の細かい種子: 約 5kg 入れます。


理論的な肥料散布量が kg で表示されます。





8. 容器に収容された肥料を計量します。


9.  理論的な肥料量が受容した肥料量で書き込まれます。




10.  キャリブレーションを終了します。

→新しいキャリブレーション係数が表示されます。

-   装置のスイッチを切ると、キャリブレーションがキャンセルされます。





11.  値を保存し、作業表示に戻ります。

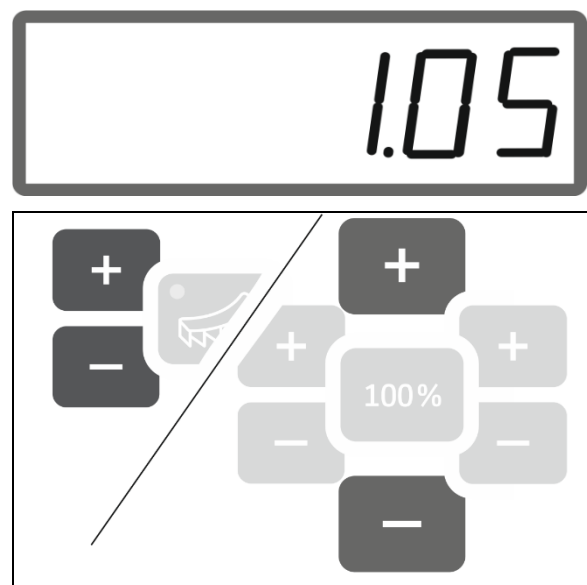
## 側面のキャリブレーション装置で肥料キャリブレーション係数を検出

 機械の取扱説明書も参照してください。

1. 側面のキャリブレーション装置を使用して散布量チェックを行う。
2. 受容した肥料量とそのために必要だった時間を計算式に入力し、キャリブレーション係数を計算します。

キャリブレーション係数の入力:

3.  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が表示されます。
4.  ,  キャリブレーション係数を設定します。
5.  値を保存し、作業表示に戻ります。  
。



キャリブレーション係数の計算式:

ZA-M	キャリブレーション 係数 =	2.20 x	$\frac{\text{収容した肥料の量 [kg]}}{\text{時間 [s]}}$
------	-------------------	--------	--

ZA-V:	キャリブレーション 係数 =	0.65 x	$\frac{\text{収容した肥料の量 [kg]}}{\text{時間 [s]}}$
-------	-------------------	--------	--

ZA-X:	キャリブレーション 係数 =	1.89 x	$\frac{\text{収容した肥料の量 [kg]}}{\text{時間 [s]}}$
-------	-------------------	--------	--

## 2.5 シミュレートされた速度 / 変位センサー



を選択します。

前回までの設定に応じて、100 m 毎のインパルス値またはシミュレートされた速度の値が表示されます。

100 m あたりのインパルスの表示：

可能な値 250～35000.




シミュレートされた速度を表示:

可能な値 2～30 km/h。




変位センサーから速度シミュレーターへの切り替え

 シャッターが閉じていることが必要です。

1.変位センサー 250 (インパルス) が表示される

まで  を押します。

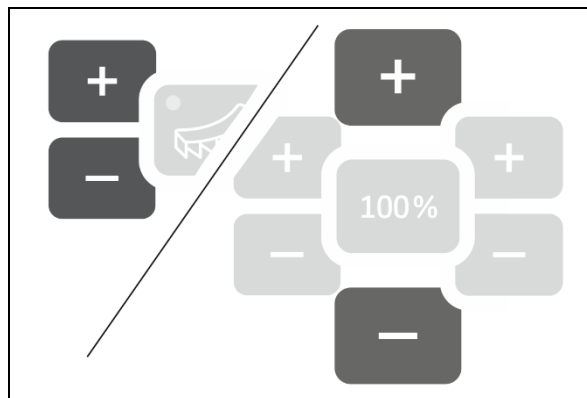
2. 表示画面が 250 (インパルス) から 12

(km/h) に切り換わるまで  を押します。


任意の速度をここで入力することができます。



速度シミュレーターが有効です

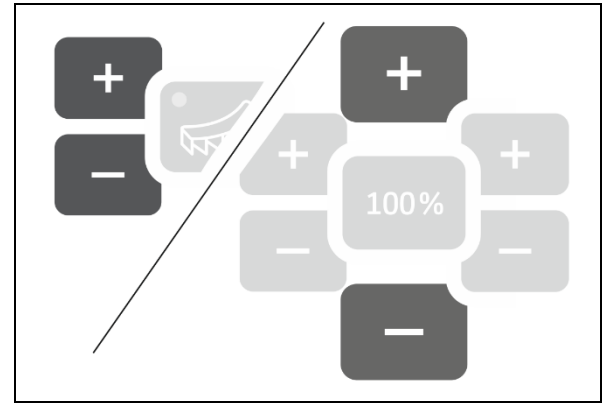
速度に比例した計量機能は有効になっていません



## 速度シミュレーターから変位センサーへの切り替え

 シャッターが閉じている必要があります。

1. 速度シミュレーターの表示が 30 (km/h) になるまで  を押します。
2. 表示画面が 30 (km/h) から 250 (インパルス) に切り換わるまで  を押します。  
100 m 毎のインパルスをここで入力できるようになります。  
速度に比例した計量機能が有効になります  
速度シミュレーターは有効になっていません



## 2.5.1 変位センサーのキャリブレーション (100 m あたりのインパルス)



以下を算出するために、ボードコンピュータはキャリブレーション値「100 m あたりのインパルス」を必要とします。

☐ 実際の走行速度 [km/h]

☐ 作業済み面積

キャリブレーション値「100 m あたりのインパルス」が不明の場合、キャリブレーション走行によってキャリブレーション値を検出しなければなりません。

キャリブレーション値「100 m あたりのインパルス」が正確に知られている場合には、これを手動で入力できます。







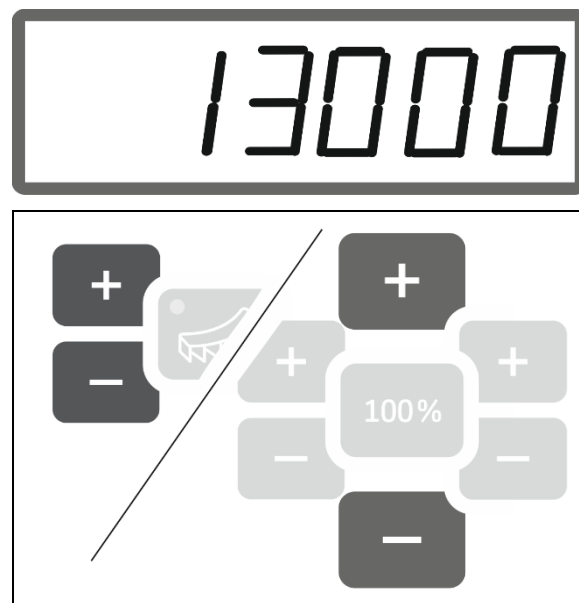
次の場合には、原則としてキャリブレーション走行を行い、正確なキャリブレーション値「100 m あたりのインパルス」を検出してください。

- 初回設定前
- 別のトラクターを使用する場合、あるいはトラクターのタイヤサイズを変更した後。
- 走行速度/移動距離で検出した値と実際の値に相違が生じた場合。
- 検出された作業済み面積と実際の作業済み面積が異なるようになった場合。
- 土壌条件が異なる場合。


キャリブレーション値「100 m あたりのインパルス」は、通常の使用条件下で検出しなければなりません。全輪駆動を ON にした状態で使用する場合は、キャリブレーション値の検出でも全輪駆動を ON にしなければなりません。

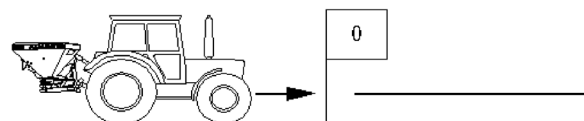
## 100 m あたりのインパルスを入力

1.  変位センサーを選択します。  
100 m あたりのインパルスが表示されます。
2.  ,  知っていれば、100 m あたりのインパルスを入力します。
3.  値を保存し、作業表示に戻ります。



## 100 m あたりのインパルスを検出

1. 正確に 100 m になるように測定距離を計測します。
2. 開始地点と終了地点をマークします。
3. 開始地点に移動します。
4.  ボタンを 6 秒間押し続けます。  
表示が点滅します。



5. 測定距離 100M を正確に走行します。


インパルスがカウントされます。

6. 停止します。



→ 100 m あたりのインパルス用に算定された値が表示されます。

→ 表示が点滅します。


7.  値を確定し、作業表示に戻ります。

## 2.5.2 シミュレートされた速度を設定します。



シミュレートされた速度の選択によって、速度信号（変位センサー / 100 m あたりのインパルス）なしに機械による作業が可能になります。

作業中は、走行速度とシミュレートされた速度が一致している必要があります。これを怠ると、正しい散布量で散布が行われません。

1.  シミュレートされた速度を選択します。



変位センサー表示（値は 250 以上）が初めてシミュレートされた速度に切り換わる場合には、12 ページ参照。

2.  シミュレートされた速度の値を入力します。






## 3 EasySet2 の使用


### 3.1 肥料の散布



- ☐ 使用前に、散布量の値 kg/ha と作業幅を入力します。
- ☐ 肥料キャリブレーション係数を算出します。

1.  装置のスイッチを入れると作業表示が表示されます。



2.  駆動式散布盤の場合には、発進と同時にシャッターを開きます。



片方だけを散布する場合には、該当するシャッターを選択します。

どちらの側のシャッターが開いているかは LED で確認できます。



ボタンを押した後、6 秒以内に発進してください。

「SPEED」表示

その後、エラー通知 E50 が表示されます。

→ 再度ボタンを押します。





走行速度が 1.5 km/h 以下になると、シャッターが閉じます。

→ 6 秒以内に加速すると、シャッターが再び開きます。

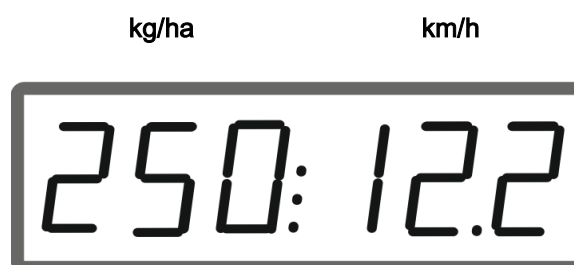
「SPEED」表示

→ 加速までに 6 秒以上かかった場合、シャッターは閉じたままとなります。必要に応じてボタンを再度押します。

エラー通知 E50

走行中の作業表示:

→ 両側の散布量と走行速度が表示されます。



## 散布量の変更

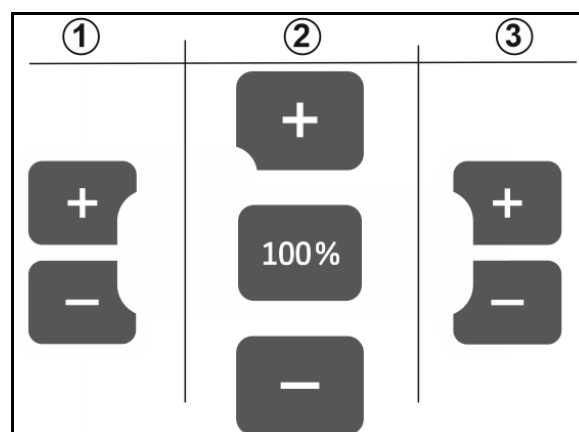
使用中、両側の散布量をボタンを押すごとに 10% ずつ変更することができます。

さらに、はじめに設定していた散布量 (100%) に戻すことも可能です。

(1) 量 左側

(2) 量 両側

(3) 量 右側



走行中に片側または両側の散布量を変更した際の作業表示:

→ 散布量 kg/ha は両方のシャッターで別々に表示されます。



既定値から 5%以上逸脱した場合、作業表示では実際値とエラー通知 E11 が交互に表示されます。



### 楔形散布

片方の量を複数段階に分けて変更することで、楔に入る際および楔から出る際の部分的な幅の手動操作を行なうことができます。

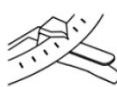
これによって重なりを防ぎ、畑内部の領域と枕地の領域の間の肥料分布が向上します。


## 3.2 境界散布の実行


### リミッターの電動操作

**!** リミッターの傾き設定のための値 ( 0 ~ 100 ) は、散布表から読み取ります。

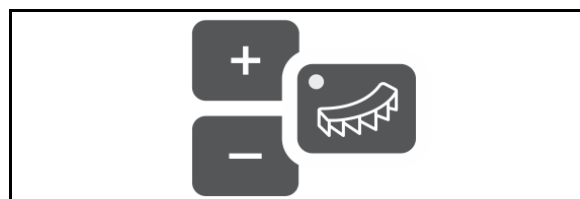
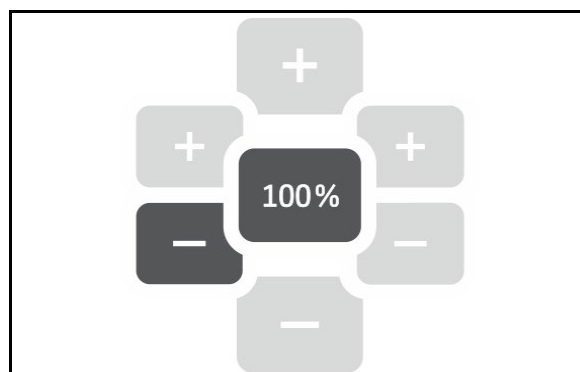
**!** 境界散布プロセスに応じて、境界側で散布量を減少させる必要があります。

 シャッター位置を下げるための値は、散布表から取り出してください。

1.  境界散布 / 溝散布の前に、境界側の量を減らしてください。

2.  リミッターによる境界散布機能を有効にします。

LED で有効になっているリミッターを確認することができます。



リミッター位置 (1-100) を短時間表示します



シャッターが開いた後、5 秒間表示が ON になります。その後、作業表示に切り換わります。



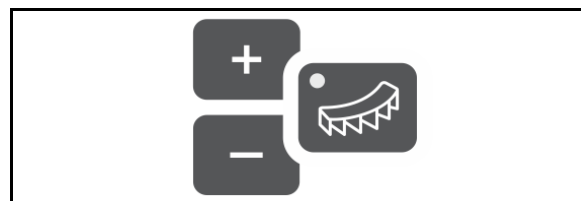
**!** リミッターが有効な間にシャッターを開くと、警告音が鳴ります。これはさらに境界散布を表しています。

リミッター位置は調整可能です。



リミッターをさらに上昇させます。

境界散布デフレクターの効果が減少  
散布幅が拡大します。



表示値は小さくなります。



リミッターをさらに下降させます。

境界散布デフレクターの効果が増大  
散布幅が縮小します。



表示値は大きくなります。

境界散布後:



1. リミッターを無効にします。

LED が消えます。



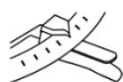
2. 必要に応じて境界側の量を 100% に  
戻します。



位置センサーによるリミッターの油圧操作



境界散布プロセスに応じて、境界側で散布  
量を減少させる必要があります。



シャッター位置を下げるための値は、  
散布表から取り出してください。

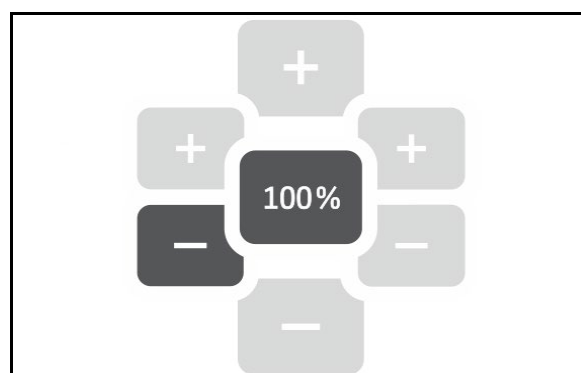


1. 境界散布 / 溝散布の前に、境界側  
の量を減らしてください。

2. トラクター制御装置を操作します。

境界散布用リミッターを有効にします。

LED で有効になっているリミッターを確認する  
ことができます。



## リミッター有効

シャッターが開いた後、5 秒間表示が ON になります。




リミッターが有効な間にシャッターを開くと、警告音が鳴ります。これはさらに境界散布を表しています。



## 境界散布後:

1. トラクター制御装置を操作します。  
境界散布用リミッターを無効にします。  
LED が消えます。




2.  必要に応じて境界側の量を 100% に戻します。

## 3.3 シュネッケンコーン、粒の細かい種子の散布




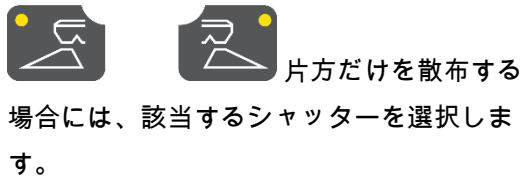
- 使用前に、散布量の値 kg/ha と作業幅を入力します。
- シュネッケンコーンまたは粒の細かい種子のためのキャリブレーション係数を検出します。9 ページ参照。
- シミュレートされた速度を設定し、維持します。12 ページ参照。

1.  装置のスイッチを入れると作業表示が表示されます。




2. シミュレートされた速度を設定します。

3.  駆動式散布盤の場合には、発進と同時にシャッターを開きます。



どちらの側のシャッターが開いているかは LED で確認できます。



 できるだけ速く設定中のシミュレートされた速度に到達します。

シュネッケンコルンと粒の細かい種子の散布中は、シミュレートされた速度が維持されます。

走行中の作業表示:

両側の散布量と走行速度が表示されます。

kg/ha

km/h



### 3.4 面積効率の表示

デйкаウンター:



前回のリセットから処理された面積が ha で表示されます。









ボタンを 6 秒間押し続け、デйкаウンターをリセットします。

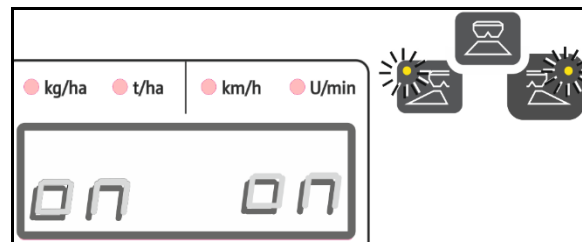
合計面積効率:

スイッチを切った後、2 秒間にわたって合計面積効率が ha で表示されます。この値はリセットできません。



### 3.5 残留分の排出を実行

1.  ボタンを 6 秒間押し続けます。  
最終空排出が始まります。表示が点滅します
2.   残余物を排出する空排出口の左右シャッターを開きます。  
表示は常時点灯します。
3.   残余物を排出した後に左右シャッターを閉じます。  
表示が点滅します。
4.  装置のスイッチを切ると、空排出機能が終了します。





## 4 接続

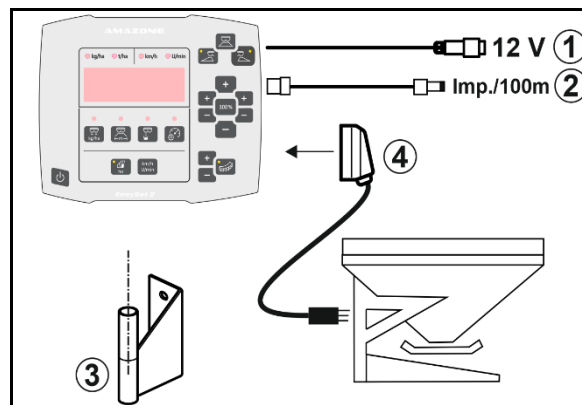
(1) 接続ケーブル 12 V

(2) 速度信号用の接続ケーブル

走行速度に応じた散布量制御を行うには、速度信号（インパルス/100m）用の接続ケーブルを信号ソケットまたはホイールセンサーに接続する必要があります。

(3) EasySet（イージーセット）をトラクターキャビンに取り付けるための装置

(4) 機械を EasySet（イージーセット）に接続するための機械プラグ



ボードコンピュータをトラクターのキャビンから取り外す場合は、湿度の低い場所に保管してください。


## 5 EasySet 2 の設定

ボードコンピュータを交換した場合、この設定が必要となります。


設定はモード設定を通じて行います。

### モード設定

EasySet ( イージーセット ) は OFF になっています！



1.  を押し続けながら、同時に、

(1)	(2)
-----	-----


ConfF が短く表示されるまで  を押し続けます。



モードが点滅表示され、LED が点滅します。




2. ,  モード 機械 (1) を選択します。

- 0 - 出荷時状態 交換パーツ
- 1 - ZA-M
- 2 - ZA-V
- 3 - ZA-X

3.  モード 機械 を保存します。

4. ,  モード 境界散布装置 (2) を選択します。

- 00 - 境界散布装置なし
- 01 - 位置センサーによる油圧作動リミッター
- 02 - 電動リミッター

5.  モード 境界散布装置 を保存します。

- EasySet が自動的に OFF になります。

### 5.1.1 シャッターのキャリブレーション



以下のような場合、シャッターのキャリブレーションが必要になります:

- フロアアセンブリにおける作業の後。
- 希望する散布量と実際の散布量が一致しない場合。

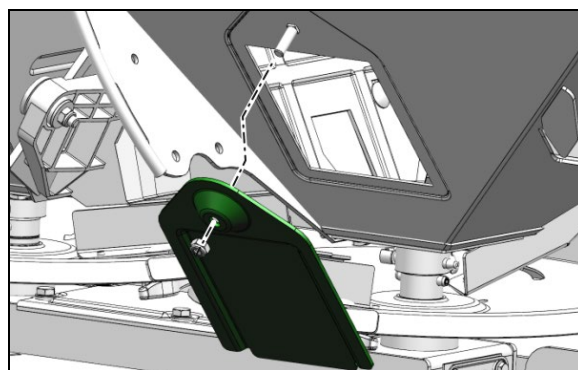
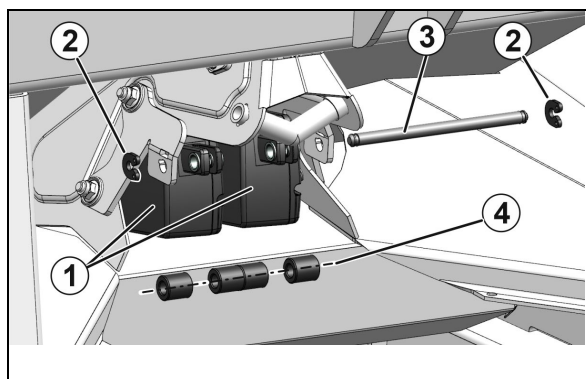
#### ZA-X の両方のシャッターのキャリブレーション



前提条件:

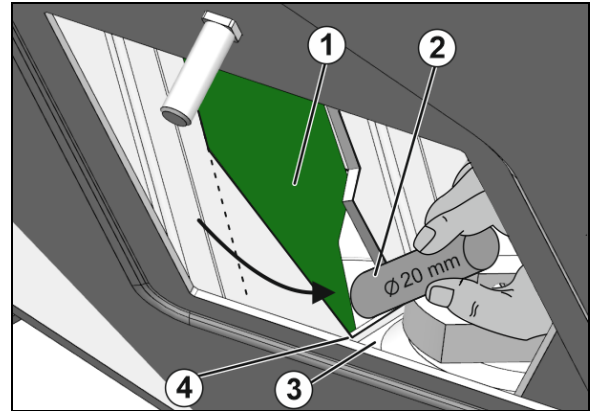
- 直径 20 mm、長さ約 10 cm の丸鋼。
- 2 人

1. 左右のモーター (1) を取り外します。  
そのために、安全クリップ (2) を外して、ボルト (3) を引き、スリーブ (4) を取り外します。
2. シャッターを開きます。そのために、両方のモーターを少し後方にずらします。
3. 左右のメンテナンスフラップを取り外します。



4. 丸鋼 (2) を、右側メンテナンスフラップから右側シャッター開口部に、シャッター (1) に垂直になるように挿入して、保持します。

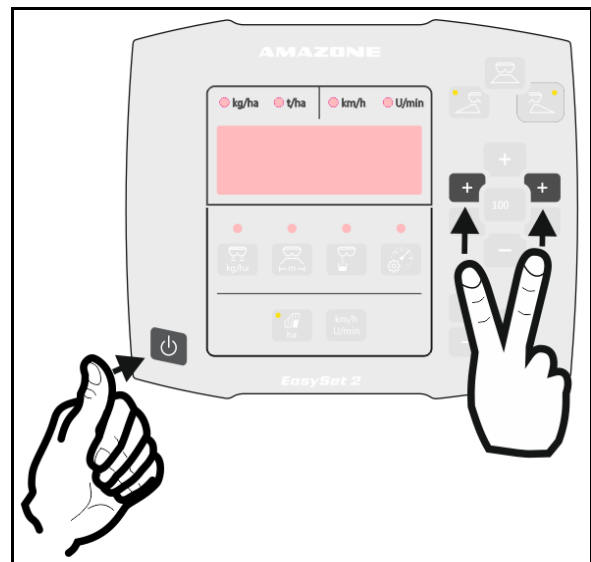
**!** 丸鋼は、底板 (3) ではなく、シャッター開口部 (4) に接している必要があります！



5. シャッターが丸鋼に接するまで、右側シャッターを手で閉じます。  
そのために、右側モーターを再び引き出します。

**!** EasySet ( イージーセット ) は OFF になっています！

6. スイッチ ON ボタンと左量 + と右量 + を、同時に 3 秒間押します。
- ☐ 「ConF」と現在のキャリブレーション値が、順番に短時間表示されます。
  - ☐ シャッターの LED が点滅します。



- ☐ 左右シャッターの電圧値はボルトで表示されます。



7. 右シャッターのキャリブレーションを確定します。

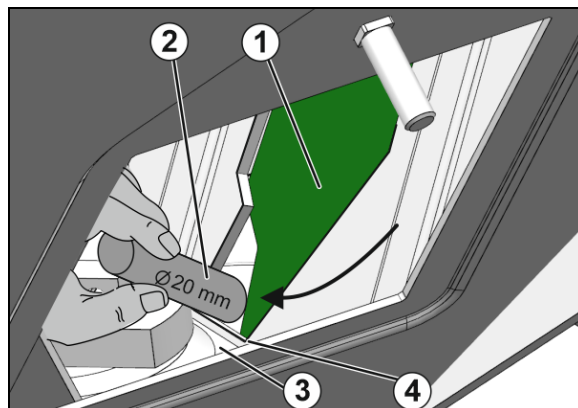



8. 丸鋼 (2) を、左側メンテナンスフラップから左側シャッター開口部に、シャッター (1) に垂直になるように挿入して、保持します。



丸鋼は、底板 (3) ではなく、シャッター開口部 (4) に接している必要があります！

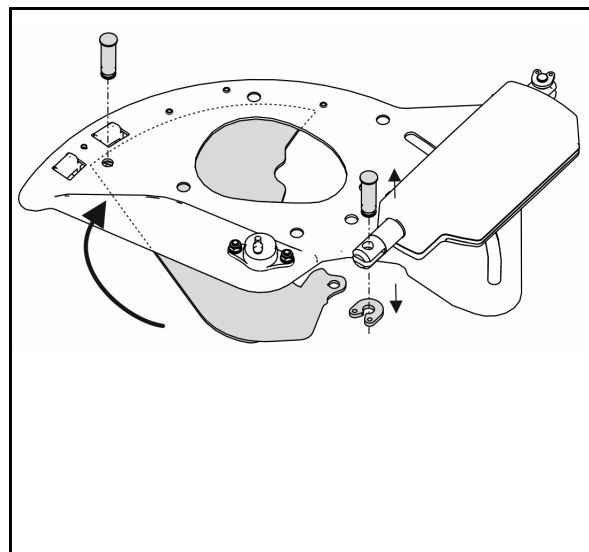
9. シャッターが丸鋼に接触するまで、左側シャッターを手で閉じます。  
そのために、左側モーターを再び引き出します。



10.  左シャッターのキャリブレーションを確定します。  
☐ その後 EasySet (イージーセット) は自動的に OFF になり、キャリブレーションが終了します。
11. 丸鋼を取り出します。
12. モーターを再びシャッターに取り付けます。  
。
13. メンテナンスフラップを取り付けます。

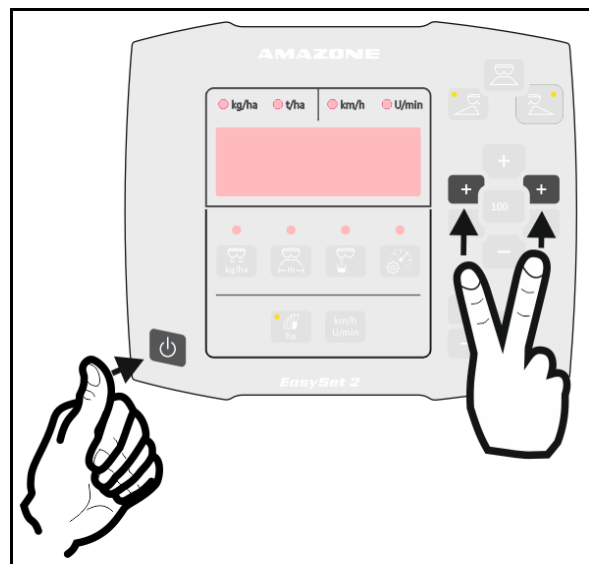
## ZA-V の両方のシャッターのキャリブレーション

1. モーターのボルトから安全クリップを外して、ボルトを取り外します。
2. シャッターをキャリブレーション位置に移動させます。  
  
そのために、シャッターの穴とボトムプレートとの位置が合うように、シャッターを手で回します。
3. モーター固定のボルトで、キャリブレーション位置を固定します。
4. 両側で手順 1～3 を実行します。





**!** EasySet ( イージーセット ) は OFF になっています！

5. スイッチ ON ボタンと左量 + と右量 + を、同時に 3 秒間押します。  
  
「ConF」と現在のキャリブレーション値が、順番に短時間表示されます。  
シャッターの LED が点滅します。



左右シャッターの電圧値はボルトで表示されます。

6.  左シャッターのキャリブレーションを確定します。
7.  右シャッターのキャリブレーションを確定します。

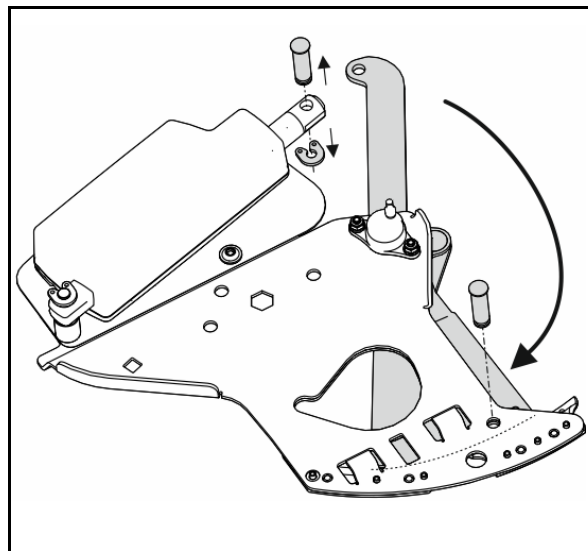
その後 EasySet ( イージーセット ) は自動的に OFF になり、キャリブレーションが終了します。

8. モーターとシャッターを、ボルトと固定クリップで再び接続します。



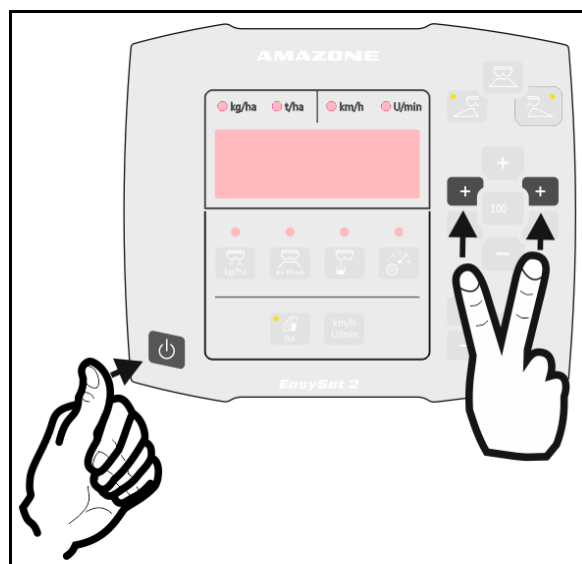
## ZA-M の両方のシャッターのキャリブレーション

1. モーターのボルトから固定クリップを外して、ボルトを取り外します。
2. シャッターをキャリブレーション位置に移動させます。  
そのために、シャッターの穴とボトムプレートの位置が合うように、シャッターを手で回します。
3. モーター固定のボルトで、キャリブレーション位置を固定します。
4. 両側で手順 1～3 を実行します。





**!** EasySet ( イージーセット ) は OFF になっています！

5. スイッチ ON ボタンと左量 + と右量 + を、同時に 3 秒間押します。  
「ConF」と現在のキャリブレーション値が、順番に短時間表示されます。  
シャッターの LED が点滅します。



左右シャッターの電圧値はボルトで表示されます。

6.  左シャッターのキャリブレーションを確定します。

7.  右シャッターのキャリブレーションを確定します。

その後 EasySet ( イージーセット ) は自動的に OFF になり、キャリブレーションが終了します。

8. モーターとシャッターを、ボルトと固定クリップで再び接続します。





## 5.2 エラー通知

取組	タイプ	説明 / トリガー条件	トリガーまでの時間	影響	解決
E1	警告	モード 0 アクティブ	0 秒	操作できません	モードを設定します。33 ページ参照
E6	警告	左側のシャッターが反応しません。制御中の既定位置に到達しません	2 秒	-	モーターを点検 ブロッキングを解消します。下記参照。
E7	警告	右側シャッターが反応しません	2 秒	-	モーターを点検 ブロッキングを解消します。下記参照。
E11	警告	規定値を保持できない	10 秒	交互表示: 1 秒間 / E11、その後 5 秒間実際値が表示されます	走行速度を調節してください
E20	警告	キャリブレーション値が指定の範囲内にありません	0 秒	左側の表示: E20 右側: 計算値	キャリブレーションを繰り返します
E32	警告	境界散布用サーボモーターが反応しません	2 秒	境界散布システムの出力のスイッチを切ってください	モーターを点検
E39	警告	左側シャッターの角度センサーが故障	0 秒	-	センサーをチェック
E40	警告	右側シャッターの角度センサーが故障	0 秒	-	センサーをチェック
E41	警告	境界散布用センサーが故障	0 秒	-	センサーをチェック
E50 / SPE ED	警告	安全機能「シャッターを開く」は、6 秒後に走行速度信号がある場合のみ可能です。	0 秒	5 秒間 常時音	走行速度信号時にシャッターを開きます。

## ブロッキングの解消

---

1. シミュレートされた速度を有効にします。  
12 ページ参照。
2. 空排出メニューを通じてシャッター開閉を行います。24 ページ参照。


**警告**

**電動シャッターで指を挟まないでください。**

シャッターの開閉を行なう際には、シャッター部分で誰も作業を行っていないことを確かめてください。

3. フロアアセンブリで作業を行なう前に、必ず操作コンピュータのスイッチを切ってください。

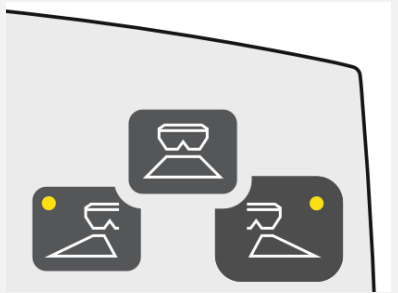
## 6 概要



1. 両スライダー 開 / 閉

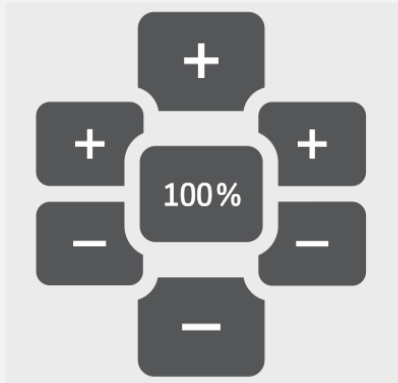
2. 6 秒間

□ 残留分の排出



左シャッター 開 / 閉      右シャッター 開 / 閉

両側の既定量  
増量 / 減量 / 100%



左側の既定量 増量 / 減量      右側の既定量 増量 / 減量

## 概要







# **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](mailto:amazone@amazone.de)  
<http://www.amazone.de>

---