说明书

AMAZONE

播种机软件 ISOBUS



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!



MG5640 BAG0143.18 12.24 德国印刷

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。 Rud. Sark.



生产商地址

AMAZONEN-WERKE				
H. DREYER SE & Co. KG				
邮政信箱 51				
D-49202	Hasb	erge	n	
电话:	+ 49	(0)	5405 501-0	
电子信箱:	amaz	one	@amazone.de	

备件订购

备件清单请访问备件门户网站 <u>www.amazone.de</u>。

如需订购,请联系您的 AMAZONE 经销商

操作说明书形式

文件编号:	MG5640
创建日期:	12.24
©版权所有 AMAZONEN-WERKE H. D	REYER SE & Co. KG, 2024
保留一切权利。	
复制以及摘要需经 AMAZONEN-WERI 公司批准。	KE H. DREYER SE & Co. KG



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。

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)5405501-0
- amazone@amazone.de 电子信箱:

前言

	Ð
μ	
AM	AZONE

1	用户注意事项	8
1.1	文件用途	8
1.2	操作 说明书中的方位说明	8
1.3	所用表达方式	8
2	一般安全注意事 项	9
2.1	安全 标识	9
3	机器控制系 统软件说明	10
3.1	软件版本	10
3.2	菜 单构造	11
3.3	ISOBUS 软件分层结构	12
4	主菜单	14
4.1	主菜 单显示	14
4.2	主菜 单的子菜单	14
5	用户配置文件	16
5.1	配置多功能 显示	18
5.2	配置按 钮布局	19
5.3	配置 ISOBUS	20
5.3.1	选择终端	20
5.4	配置报警极限	21
5.5	配置启 动斜坡	22
6	输入机器设置	23
6.1	配置行 驶轨道	24
6.1.1	行 驶轨道节奏	25
6.1.2	在创建行驶轨道时降低的播种量表格	28
6.2	配置作业位置	31
6.3		
6.4		
6.5	配置几何结构	34
6.6	配置天线位置	
6.7 6.8	AutoPoint ブルートゥース機器を接続	
7	の部文档	
8	Info(详细信息)菜单	44
9	校准菜单	45
40		4-
10	广	47



10.1	输入撒播量	. 52
10.2	配置鼓风机转速	. 52
10.3	配置 延 迟时间	. 53
10.4	配置料位报警	. 58
11	容器管理	59
11.1	排空残留物	. 60
11.2	补充加注容器	. 60
12	在田地上使用 – 作 业菜单	61
12.1	在作 业菜单中的显示	. 62
12.2	液 压功能预选	. 64
12.3	标准状态偏差	. 65
12.4	区段控制中的迷你视图	. 65
12.5	打开区段控制(GPS 控制系统)	. 66
12.6	划行器	. 67
12.7	收放机器	. 68
12.8	行 驶轨道切换档位	. 70
12.8.1	行 驶轨道自动装置	. 71
12.9	播种 盘组作业深度	. 72
12.10	通 过拖拉机控制器控制犁刀压力	. 72
12.11	以 级别为单位的犁刀压力	. 72
12.12	犁刀提起	. 73
12.13	电子全定量系统	. 74
12.14	更改额定量	. 75
12.15	在分隔容器上更改 额定量	. 75
12.16	水坑功能	. 76
12.17	容器 压力的备选视图	. 76
12.18	用于记录农田边界的记录模式	. 77
12.19	喷杆组	. 77
12.20	工作照明灯	. 78
12.21	KG 深度设置机构	. 78
12.22	调查 多功能 显示	. 79
12.23	使用步骤	. 80
12.24	在公路上行 驶	. 80
13	TwinTerminal 3	81
13.1	产品说明	. 81
13.2	进行校准测试	. 83
13.3	排空残留物	. 86

目录



14	多功能手柄 AUX-N	87
15	マルチファンクションハンドル AmaPilot+	89
16	故障	91
16.1	在操作 终端上的显示	91
16.2	故障表	92
16.3	出现功能故障·但在操作终端上无报警提示	97
16.4	ISO-Bus 速度信号故障	97

目 录



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。请遵守操作说明的 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



一般安全注意事项 2 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 安全注意事项使用了三角形安全标志和信号词。信号词(危险、警告、 小心) 描述危险的严重程度并有以下含义: 危险 表示直接的高度危险,如不避免,会导致死亡或严重的身体伤害(损失 身体部分或长期伤害)。 不遵守此提示,会直接面临死亡或严重身体伤害的威胁。 警告 表示潜在的中度危险,如不避免,可能导致死亡或(严重的)身体 伤害。 不遵守此提示,可能面临死亡或严重身体伤害的威胁。 小心 表示低度危险,如不避免,可能造成轻度或中度身体伤害或者财产 损失。 重要 表示为了恰当的使用机器,而必须执行的特殊行为或动作。 不遵守此提示,可能导致机器故障或者环境破坏。 提示 表示使用窍门和特殊的有益信息。 此类提示帮助您优化使用您机器上的所有功能。



3 机器控制系统软件说明

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:

- Cirrus 03
- Cayena
- Condor
- Citan
- XTender
- AD-P
- Primera DMC

在已连接机器计算机的情况下接通 ISOBUS 操作终端后,将显示主菜单。

设置

可通过主菜单的子菜单进行设置。

应用

ISOBUS 软件可依据行驶速度对撒播量进行调控。

在作业期间,作业主菜单将显示所有的作业数据并且依据机器的配置,可通过作业菜单完成机器的操作。

3.1 软件版本

本使用说明书适用于以下软件版本的机器:

基础计算机 NW262-F





3.2 菜单构造

1	X 带白色背景的功能栏
	→ 用于执行功能
	X 带彩色背景的功能栏
	→ 用于菜单导航
i	● 返回至上一级菜单
	• 菜单中的各页



3.3 ISOBUS 软件分层结构





	机器设置菜单
•	配置行驶轨道
	配置作业位置传感器
•	配置速度信号源
•	用于预定量给料的时间
•	配置犁刀压力
	料位报警源
	在作业菜单中显示残留量
•	水坑
•	记录模式
	配置几何结构
	配置天线位置
•	AutoPoint
•	设置



4

主菜单

主菜单显示 4.1 2 1 (1) 显示和设置 (2) 子菜单功能栏 Cirrus 已设置的机器 • 速度范围 最低和最高作业速度 ٠ 最低 最高 8.0 km/h 13.0 km/h 72 撒播量 • 容器1 已禁用 容器 1 0 谷物 I 8 0 其他容器(选配) Kg/ha -0 -0 8 此处也可更改。在产品菜单中应用这些数值! 容器 2 谷物 2 \rightarrow TC 8 TC 显示已经启动某一外部订单。 Kg/ha 已禁用 显示禁用的容器。

4.2 主菜单的子菜单

使用该机器进行作业的菜单





机器和种子设置和信息菜单





5 用户配置文件









5.1 配置多功能显示

在作业菜单中的三个数据行中,可显示不同的数 据。

- (1) 当前速度
- (2) 每天的作业面积
- (3) 每日数量
- (4) 面积
- (5) 剩余距离
- (6) 距离计数器
- (7) 定量给料器1转速
- (8) 定量给料器2转速
- (9) 定量给料器3转速
- (10) 定量给料器4转速
- (11) 定量给料器1额定值
- (12) 定量给料器 2 额定值
- (13) 定量给料器 3 额定值
- (14) 定量给料器 4 额定值
- (15) 容器1压力
- (16) 容器 2 压力
- (17) 剩余距离
- (18) 鼓风机实际转速 1
- (19) 鼓风机实际转速 2
- (20) 容器 1 中的残留量
- (21) 容器 2 中的残留量
- (22) 容器3中的残留量
- (23) 容器 4 中的残留量



配置	<u>n</u>		
多马	力能显示		
		第 1 行	
	速度		
		第 2 行	
	面积/天		
		笛 2 行	
		舟 3 11	
	剩余距离		

5.2 配置按钮布局

此处可自由配置作业菜单的功能栏。

- 自由配置的按钮布局
 - o ☑按钮布局可自由选择
 - o □按钮标准布局
- 加载标准按键布局
- 按键自由分配

	配置 按钮布局
	自由配置的 按钮布局
	加载标准按键布局
	在列表中选择 所需功能并且按下 相应的按钮。
	清空/ 删除功能
×	取消

进行按键设定:

- 1. 调取功能列表。
- 2. 选择功能。

页面

3. 必要时选择要在作业菜单中保存该功能的

调取功能列表→

- 按下按钮/功能栏,将该功能存入该按 钮/功能栏中。
- 5. 通过这样的方式可随意对任何功能进行 排布。





功能 1	
功能 2	
功能 3	
功能 4	
功能 5	

功能列表:



5.3 配置 ISOBUS

- 选择终端(参见第 20)页)
- 文档
 - o TaskController,即:任务管理器激活→机器计算机与操作终端的任务管理器进行通讯
 - o 仅为机器内部文档
- 播种机设备说明
 - o Multi Bin (多容器)
 - o Multi Boom(多播种轨道)
- 切换手动/自动区段控制
 - o 在 GPS 菜单中
 在 GPS 菜单中切换区段控制。
 - o 在作业菜单中(建议设置)
 在机器软件的作业菜单中切换区段控制。
- 5.3.1 选择终端

如果在 ISOBUS 上连接有若干终端:

- 从终端列表中选择机器操作终端。
 - o 01 Amazone
 - o 02 其他供应商
- 从终端列表中选择记录终端。
 - o 01 Amazone
 - o 02 其他供应商

登录到 UT 操作终端可能会持续最长 40 秒。 如果输入的操作终端在该时间过后为 被找到,则机器则会在其他的操作终 端上登录。

	配置 ISOBUS	
2	选择终端	
	文档	
ISO S X M L	播种机 设备说明	
A	切换手动/自动 区段控制	

	选择终端
	机器操作终端
	文档和区段控制终端
×	取消 更换



5.4 配置报警极限

- 以%为单位输入鼓风机转速的报警极限。
- → 在作业期间低于报警极限时将会发出信 号音。

标准值: 15%

- 输入容器中的最低气压。
- 输入容器中的最高气压。
- → 在输入的压力范围之外时将会显示报警 提示。
- → 压力罐监控必须激活。





5.5 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。

• 预选速度、工作速度,单位 km/h。

标准值: 12 km/h

- 打开/关闭启动斜坡
 - o ☑打开
 - o □关闭
- 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



Equ	配置 启动斜坡	
1🖏	预选 速度	km/h
2	启动斜坡	
TRO I	斜坡启动速度	%
	启动斜坡持续时间	秒



6 输入机器设置



输入机器设置

• 调取设置菜单 (仅用于客服)

设置

6.1 配置行驶轨道

- 输入行驶轨道节奏 参见页 25
- 在创建行驶轨道时输入降低的播种量
- 间隔行驶轨道
 - o ☑是
 - o □否
- 间隔行驶轨道 输入播种距离的长度
- 间隔行驶轨道 输入无播种距离的长度
- 通过以下装置继续该行驶轨道:
 - o 作业位置
 - o 划行器

过 GPS 自动切换行驶轨道(参见第 62 页)。

- o CCI 操作终端
- o ISOBUS
- 输入到继续该行驶轨道之前的时间

	配置 行驶轨道	
	行驶轨道节奏	
[[8] [8]] ∳ -×	在行驶轨道上 降低的播种量	%
62 63 63 63 63 63 63 63	间隔行驶轨道	
84 84 184 84 84 84	播种距离	m
64 64 64 64	未播种距离	m
	用于继续该行驶轨道的源	
	到继续该行驶轨道之前的时间	s



6.1.1 行驶轨道节奏





	单 - 行驶轨道切换档位																							
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	20	21	22	23	26	32	35
	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0
	1	0	1	1	1	1	1	1	1	2	0	1	1	1		1	1	1	0	0	0	1	0	1
		1	2	2	2	2	2	2	2	3	3	2	2	2		2	2	2	1	1	1	2	1	2
		2		3	3	3	3	3	3	0	4	3	3	3		3	3	3	2	2	2	3	2	3
					4	4	4	4	4	5	5	4	4	4		4	4	4	3	3	3	4	3	4
						5	5	5	5	6	6	5	5	5	迴。	5	5	5	4	4	4	5	4	5
效器							6	6	6	0	7	6	6	6	驶钳	6	6	6		5	5	6	5	6
法								7	7	8	8	7	7	7	可行	7	7	7		6	6	7	6	7
迥									8	9	0	8	8	8	引任(8	8	8			7	8	7	8
史钞										10	10	9	9	9	自用	9	9	9			8	9	8	9
行引												10	10	10	ж ФЛ	10	10					10	9	10
												11	11	11	15	11	11						10	11
													12	12	当位	12	12							12
														13	*	13	13							13
																14	14							14
																15	15							
																	16							



输入机器设置

举例:双重行驶轨道切换,需要 27,0 m 27,0 m 27,0 m 2 个种子分配器 H 左侧行驶轨道计数器: 右侧行驶轨道计数器: 000 100 6,0 m 1,8 m

									-	双 -	行驶	轨道	[切护	段档位	江									
	18 左侧	18 右侧	19 左侧	19 右侧	24 左侧	24 右侧	25 左侧	25 右侧	27 左侧	27 右侧	28 左侧	28 右侧	29 左侧	29 右侧	30 左侧	30 右侧	31 左侧	31 右侧	33 左侧	33 右侧	34 左侧	34 右侧	36 左侧	36 右侧
	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
	2	2	2	2	2	0	2	0	2	0	2	2	2	0	0	2	2	2	2	2	2	2	2	2
	0	3	3	0	3	3	3	3	3	3	0	3			3	3	0	3	3	3	3	3	3	0
	4	4	4	4	0	4	4	4	4	4	0	4			4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
	5	5	5	5	5	5	5	5	0	5	5	5			5	0			0	5	5	5	5	5
	6	6	6	6	6	6	0	6	0	6	6	0			6	6			6	6	0	6	6	6
	7	0	0	7	0	7	7	7	7	7									7	7	7	7	0	7
	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8									8	8	8	8	0	8
器	9	9	9	9	9	0	0	9	9	0									9	9	9	9	9	9
楼-	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10									10	0	10	10	10	10
御江	11	11	11	11			11	11													0	11	11	11
乱	12	0	0	12			12	12													12	12	12	0
喪	13	13	13	13			13	0													13	13	13	13
Ϋ́́	14	14	14	14			14	14													14	14	14	14
	15	15	15	15																	15	15		
	0	16	16	0																	16	16		
	17	17	17	17																	17	0		
	18	18	18	18																	18	18		
																					19	19		
																					20	20		
																					21	21		
																					22	0		

		双 - 行驶轨道切换档位																				
	37 左侧	37 右侧	38 左侧	38 右侧	39 左侧	39 右侧	40 左侧	40 右侧	41 左侧	41 右侧	42 左侧	42 右侧	43 左侧	43 右侧	44 左侧	44 右侧	45 左侧	45 右侧	46 左侧	46 右侧	47a 左侧	47b 右侧
	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	0	1	1	1	1	1	1	1
	2	2	2	0	0	2	2	2	2	2	2	2	2	0	0	2	2	2	2	2	2	2
	0	3	3	3	0	3	3	3	3	0	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	0
	0	4	0	4	4	4	4	0	4	4	4	0	4	4	4	4	0	4	4	0	4	4
	5	5	0	5			5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
	6	0	6	6			6	6	6	6	6	6	0	6	6	0	6	6	6	6	0	6
			7	0			7	7	7	7	7	7	7	7	7	0	7	7	7	7	7	7
			8	8			8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	0	8
							9	9	0	9	9	9	0	9	9	9	9	9	9	9	0	9
							0	10	10	10	0	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
							0	11	11	11	11	11	11	11			11	11	11	11	11	11
							12	12	12	12	12	12	12	12			12	0	0	12	12	12
器							13	13	13	13	13	13	13	0			13	13	13	13	13	13
幾		-					14	14	14	0	14	14	14	14			14	14	14	14	14	0
渔							15	15	15	15	15	15					15	15	15	15	15	15
あ							16	16	16	16	16	16					16	16	16	16	16	16
市場							17	0	1/	17	0	1/					1/	1/	1/	17		
~							18	18	18	18	18	18					18	18	18	18		
							19	19	19	19	19	19					19	0	19	0		
							20	20	0	20	20	20					20	20	20	20		
									21	21	21	21					21	21	21	21		
									22	22	22	22					22	22	22	22		
											∠3 24	∠3 24					23	23	∠3 24	∠3 24		
											24 25	24 25					24	24	24	24		
											20	20					20	20	20	20		
											20	20					0	20	20	20		
																	28	28	28	28		
																	29	29	29	29		
																	30	30	30	30		
XX	双 - 行驶轨道切换档位																					

	48a 左侧	48b 右侧	49a 左侧	49b 右侧	50a 左侧	50b 右侧
	1	1	1	1	1	1
	2	2	2	2	2	0
效器	3	3	3	3	3	0
**	4	4	4	4	4	4
通	0	5	5	0		
史轨	0	6	6	0		
影						



6.1.2 在创建行驶轨道时降低的播种量表格

按如下所述计算降低的播种量:



工作宽度	犁刀数量	行驶轨道软管的 数量	▲ 1000 - 10000 - 10000 - 1000 - 1000 - 1000 - 1000 - 1000 - 1000 - 1000 -
	18	4	22%
	18	6	33%
	18	8	44%
	20	4	20%
	20	6	30%
3.0 m	20	8	40%
5,0 11	20	10	50%
	24	4	17%
	24	6	25%
	24	8	33%
	24	10	42%
	24	12	50%
	21	4	19%
	21	6	29%
	21	8	38%
	21	10	48%
	24	4	17%
	24	6	25%
0.40	24	8	33%
3,43 m / 3,5 m	24	10	42%
	24	12	50%
	28	4	14%
	28	6	21%
	28	8	29%
	28	10	36%
	28	12	43%



工作宽度	犁刀数量	行驶轨道软管的 数量	● 1000 1000 1000 1000 1000 1000 1000 10
	24	4	17%
	24	6	25%
	24	8	33%
	24	10	42%
	24	12	50%
	26	4	15%
4,0 m	26	6	23%
	26	8	31%
	26	10	38%
	26	12	46%
	32	4	13%
	32	6	19%
	32	8	25%
	27	4	15%
	27	6	22%
4 5	27	8	30%
4,5	36	4	11%
	36	6	17%
	36	8	22%
	40	4	10%
5,0 m	40	6	15%
	40	8	20%
	36	4	11%
	36	6	16%
	36	8	22%
	36	10	28%
6.0 m	36	12	33%
0,0 111	48	4	8%
	48	6	12%
	48	8	17%
	48	10	21%
	48	12	25%



工作宽度	犁刀数量	行驶轨道软管的 数量	▲ 日本 1000 日本 10000 日本 1000 日本 10000 日本 10000 日本 10000 日本 10000 日本 10000000000
	64	4	6%
8,0 m	64	6	9%
	64	8	12%
	72	4	6%
9,0 m	72	6	8%
	72	8	11%
	36	4	11%
	36	6	17%
	48	4	8%
	48	6	13%
	72	4	6%
	72	6	8%
12,0 m	72	8	11%
	72	10	14%
	96	4	4%
	96	6	6%
	96	8	8%
	96	10	10%
	96	12	13%
	48	4	8%
	48	6	13%
	60	4	7%
15.0 m	60	6	10%
15,0 11	90	4	4%
	90	6	7%
	90	8	9%
	90	10	11%



对于带有播种量循环功能的机器:将降低的播种量设置为0%。



6.2 配置作业位置

- 源
 - o 以伏特为单位的传感器(机器)
 - o 以%为单位的 ISOBUS 升降高度
 - o 数字 ISOBUS 升降高度
- 获取极限值(参加第 31 页)
- 更改开关点(参见第**31**页)

□ 配置 - □ • 作业位置传感器	
作业位置 传感器 源 保存的 数值范围	0.50-4.50 V
<u>☐</u> <u>▲</u> 获取极限值	
☐ 更改开关点	

获取极限值

在获取开关点时,通过作业位置传感器为开关点 分配一个机器的提升高度。

- 1. 将机器完全降下。
- 2. > 继续
- 3. 将机器完全提起。
- 4. → □ 保存测得的数值。

带 TwinTec 的 Cirrus: 在 每次设置作业深度后执行。

 	获取极限值		1/6
 	请完全排空机器		
	当前值	0.00 V	
X	取消	> 继续	

更改开关点

- 定量给料器开关点关闭
- 定量给料器开关点打开
- 田边位置开关点(可选)
- 折叠位置开关点(可选)





6.3 配置速度源



- 选择速度信号源。
 - o 雷达 (ISOBUS)
 - o 车轮 (ISOBUS)
 - o 卫星(NMEA 2000)
 - o 卫星 (J1939)
 - o 雷达(机器)
 - o 模拟

→ 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。

检查所使用的速度源的精度

- → **不精确的速度源可能**导致播种错误。
- 输入每 100 米的脉冲。

标准值:9700 (用于雷达传感器)

或者

• 确定每 100 米的脉冲。

	配置 速度 源		
∲ เ‰	速度 源		
	车轮脉冲		Imp/100m
\$ \$	获取脉冲		



通过每100米的车轮脉冲计算出机器上的速度



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. 在该田地上测量正好 100 米的测量距离。
- 2. 标记开始点和结束点。
- 3. > 继续
- 4. 将拖拉机行驶至开始点。
- 5. > 继续
- 正好驶过从开始点到结束点之间的测量 距离。
- → 显示器显示连续检测的脉冲。
- 7. 正好停在结束点上。
- 8. →保存

6.4 **配置犁刀**压力

逐级设置犁刀压力。可针对犁刀压力相应选定提 高播种量。

- 在0至10级犁刀压力时提高播种量。 (标准值5)
- 每级犁刀压力提高播种量%。 (标准值 10%)
- 最小犁刀压力 (标准值 0)
- 最大犁刀压力 (标准值 10)
- 通过任务控制器控制犁刀压力的设置。
 - o ☑ 是
 - o 口否
- 通过任务控制器为犁刀压力等级分配
 100%的初始值。
 (标准值 5)







6.5 配置几何结构

• 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机器的实际长度一致



侧向位移 - 机器左侧:输入负值

悬挂机具的几何数据

 切 哭		X1 [cm]		
1/ 0/11		最低	最高	
d-DA	303 Special WS	224	236	
	303 Special RoteC	210	221	
	353 Special	224	236	
	403 Special	210	221	
	303 Super RoteC	205	209	
	303 Super RoteC+	217	221	
	403 Super RoteC	205	209	
	403 Super RoteC+	217	221	





牵引式机器的几何数据

机器		X2 [cm]		X3 [cm]	
		最低	最高		
Cirrus	3003	442	552		
	3003 compact	442	552		
	3503	442	552		
	4003	529	629	-130	
	4003-2	551	611		
	6003 -2	551	611		
	4003-3 / 6003-2 + T-Pack In	591	611		



- Multiboom: 该数值可针对每一个容器分别输入
- → 之前应选择容器: 1,...
- 在轴前的数值 X3 为正, 轴后为负。





机毁	行间距	X2	X3	X4	X6
	[cm]	[cm]	[cm]	[cm]	[cm]
DMC 3000 / DMC 4500 / DMC 6000-2 / DMC 9000-2	18,75	641	156	252	1
DMC 6000-2 / DMC 9000-2	25			224	-8
GD501 (DMC 3000 - DMC 9000-2)	18,75 / 25		-155	0	0
DMC 9000 2C Super	18,75	729	194	252	1
DMC 9000-2C Super	25			224	-8
DMC 0004 2C	18,75	905	270	252	1
DMC 9001-20	25	605		224	-8
DMC 42000 2C	18,75	806	194	252	1
DMC 12000-2C	25	000		224	-8
DMC 42004 2C	18,75	885	270	252	1
	25			224	-8


机器	X2 [cm]	X3 [cm]	X4 [cm]
Cayena 6001 /6001-C	583	144	150



对于带有伸缩式牵引杆的机器,该数值 必须依据牵引杆的实际位置进行更改。



机器	X2 [cm]	X3 [cm]
Citan 12001	771	157
Citan 15001	921	157



机器	X2 [cm]	X3 [cm]	X4 [cm]	
Condor 12001	771	249	170	
Condor 15001	921	249	170	





输入机器设置

Xtender (HB) 几何数据

- 选择土壤耕作机械:
 - o Cenius
 - o Catros (TS)
 - o Catros (TX)
 - o Certos
 - o 其他

机器	X5 [cm]			
НВ		170		
	X2 [cm]	X3 [cm]	X4 [cm]	
Cenius (肥料)	890	150	340	
Cenius 种子)	890	45	0	
Catros (TS)	400	20	0	
Catros (TX)	660	60	0	
Certros	750	70	0	
其他	400	50	0	

AND NO.	配置 几何结构	
*@	土壤耕作 机械	
	工作宽度	m
AND	详细尺寸	





6.6 配置天线位置

- 输入 GPS 天线的安装位置
 - o 拖拉机
 - o 机器
- GPS 天线和连接点之间的间距(在机器上安 装时)

◆ 記置天线位置	
← ← 天线位置	

6.7 AutoPoint

AutoPoint 用于借助在犁刀上的传感器计算出种子从打开定量给料器到 犁刀所需的时间。

由此,能够计算出在田边地上定量给料器接通和关闭的理想延迟时间 (参见第 **53** 页)。

针对系统的该功能,必须始终以恒定的速度从驶入田边地并且从田边地 驶出。





- 检查在田边地上的播种结果(在驶入和驶出时各3次)!
- 在田边地上保持恒定的鼓风机转速。
- 保持恒定的鼓风机转速。



后用/禁 					
o ☑ 间	自动在产品菜单和分段控制上计算时		白动计算时间		
o 口 可 间	不计算时间。 在产品菜单中手动输入打开和关闭时 。		더 1911 포크니크		
启用/禁	用提示(MiniView)				
o ☑ 将 时	是 在每次新测量值超出旧数值公差极限 显示提示以及新的打开和关闭时间 可手动输入新的打开和关闭时间。		提示已启用		
o □ 不	否 显示提示				
	显示打开/ 关 闭优化→	打开优化 关闭优化 测量值:		0 ms 0 ms 0	
	显示测量数量 →	<u>八重置</u> 计数器		0	
	显示最后发送的数值 →	打开时间 关闭时间		0 ms 0 ms	
o 优 用	 在优化开关点上计算打开和关闭 化的数值(产品菜单,延迟时间)。 于在优化开关时间时避免播种错误。 				
o 【 位	↓ ● 将打开优化和关闭优化参数值复 为				
0					
进行兼得	容性测试(见下文) ————————————————————————————————————				



- 对于共享容器:分别为相应的容器分配一个自动 点传感器。
 - o Ø (是, 已分配传感器)
 - o D(否,未分配传感器)

→ 仅可通过设置 Multiboom 实现。



兼容性测试



兼容性测试将2个随机生成的时间发送至操作	已向操作终端发送了
终端。	新的时间。如果
	以下显示的数值与其
将显示已发送数值并且必须在相应终端的区段控	不一致,则不会自动发送
制菜单中进行检查。	打开和关闭时间。
	请检查时间。
兼容性测试显示→	打开时间 1111 ms
	关闭时间 2222 ms
▲ 确认检查。	✔ 完成
在 AMATRON3 上进行兼容性测试之后的检查示	IIII → GPS-Switch → Einstellungen
例→GPS 开关→ 设置。	Kartendarstellung 2D
	Kartenausrichtung Fahrtrichtung
打开时间→	Einschaltzeit 1111
关闭时间→	Ausschaltzeit 2222

•

自动计算时间时,会将其发送至终端并加以利用。

此处应务必观察区段控制情况。

→ 一些终端会暂时将机器关闭!



ブルートゥース機器を接続 6.8

ブルートゥースを介して、機械をモバイルデバ イスに接続できます。

为此,应在移动式终端设备上输入所显示的6位 代码。

シードドリルは、ブルートゥースを介して、 mySeeder アプリとデータ交換できます。



ブルートゥース機器を接続

ブルートゥース機器に接続するた めのコードは: 000000





7





文档菜单为内部的、无法读出的订单存储器。

在主菜单文档中选择!

如果打开文档菜单,则将出现启动的文档。



显示当天数据

关闭文档时,必须打开另一个文档。

最多可保存 20 个文档。

在创建其他文档之前,必须将现有的文档删除。



命名。 \rightarrow

- 启动文档。
- **〕** 删除当天文档。



启动之前创建的文档。



启动之后创建的文档。



显示容器3和容器4的数据。

.

•

文档				
名称				•
	Σ			
作业 面积	0.00	0.00	ha	
所需时间	0.00	0.00	h	
容器1容量	0.00	0.00	kg	
容器2容量	0.00	0.00	kg	

- 一个文档始终处于打开状态。
- 可选定并重新启动已经保存的文档。



8 Info(详细信息) 菜单





校准菜单



也可在 TwinTerminal 上进行校准。

确定校准因数

 手动将半侧切换装置置 于校准位置



2. 打开(左侧)校准口。



- 3. **立**在校准时保持预定量给料的恒 定流量。
- 4. 再次清空校准容器。
- 5. 检查/修正设置。

***	确定校准因数	1/6
	1. 将半侧切换装置置于校准位置	
	 2. 已转向前方? 3. 校准容器已清空? 4. 打开校准口? 	
X	取消	

1ů	预选 速度		km/h
5 2	额定撒播量		kg/ha
Ē	定量辊		cm ³
	校准面积		ha
×	取消	开始	





- → > 如果在校准过程中出错(例如:流量不 均匀),则应重复校准。
- 10. * 保存计算出的数值。
- 11. 手动将半侧切换装置再次置于中间位置。
- 12. 关闭校准口。
- 13. ✔ 校准结束。









10 产品菜单



- 切换至 TwinTerminal
- 配置容器 1

	产品菜单		
	激活 外部操作系统		
容器 1	谷物		
额定撒播量		80.00	kg/ha
校准因数		1.00	~
速度范围		3.0-20.0	km/h
容器 2	肥料		
额定撒播量		85.00	kg/ha
校准因数		1.00	×
速度范围		3.0-20.0	km/h

• 容器 2, 3, 4 - 后部 (选配)

在产品目录中显示

- 额定撒播量
- 校准因数
- 校准状态

🗙 - 未计算出校准因数



- 通过定量辊和额定量计算出的针对该容
 器的速度范围以及当前配置
- 禁用容器。用于将容器临时禁用
 (所有设置都将保留)。

容器 1	-已禁用		
额定撒播量		80.00	kg/ha
校准因数		1.00	~
速度范围		3.0-20.0	km/h





▋ 单独校准容器。







不更换容器

• 在容器上分配额定量。

仅当额定量从任务控制器被转交给机器时。 额定量被分配到通过+汇总**的容器上**。



- 定量给料器过渡时间
 给定两个定量给料器在容器更换时同时旋转
 的时间。
- 容器过渡时间
 给定在达到规定液位时等待至容器更换的延迟时间。





在产品菜单中的输入

- 1. 选择容器。
- 2. 确认选择。
- 输入产品名称
- 输入额定撒播量(参见第52页)
- 以 cm³为单位输入定量辊大小
- 选择校准面积

(在校准过程中针对该面积所要播撒一 定的量)。

- → 将建议合适的数值。
- 确定校准因数(参见第45页)
- 配置鼓风机转速(参见第 52 页)
- 在计算正确的校准因数之前输入合适的校 准因数(否则输入 1.00)

显示可能的 速度范围→

- 配置延迟时间(参见第 53 页)
- 配置料位报警源(参见第 58 页)
- 加注(参见第 59 页)











* &			
谷物			
额定量	80.00	kg/ha cm³	
定量辊	000.00	GIII	
产品 2			~
额定量	80.00	kg/ha	
定量辊	600.00	cm ³	
产品 3			
额定量	80.00	kg/ha	3
定量辊	600.00	cm ³	
产品 4			
额定量	80.00	kg/ha	N
定量辊	600.00	cm ³	_



K/m²

g

%

10.1 输入撒播量

- 输入撒播量的单位
 - o kg/ha
 - o K (种子) / m²
- 输入额定撒播量数值
 必要时将产品的额定值平均分配到若干容器
 上。

用于单位 K/m²:

- 输入 1000 粒种子重量
- 输入发芽力

10.2 配置鼓风机转速

- 输入鼓风机额定转速
- 将当前的鼓风机转速应用为额定转速
- 显示当前鼓风机转速

配置鼓风机转速		
鼓风机额定转速		min⁻¹
将当前的鼓风机转速应用为额 定转速	1	
 当前鼓风机转速	2000	min ⁻¹

输入撒播量

选择单位

额定撒播量

发芽力

1000 粒种子重量

 \sim

վուտերուն

52

召



10.3 配置 延迟时间

•	延迟时间用于无缝农田作业
	o 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 (关闭延迟)。
	o 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 (打开延迟)
•	重叠/重叠不足值主要跟行驶速度相关。
•	延迟时间单位是毫秒。
•	高延迟时间和高速度可能导致不需要的开关行为。

农田优化作业



无重叠的无缝农田作业

(2)

已作业面积重叠





未作业面积





建议播种机具预计时间

	延迟时间针对	谷物	kg / ha	油菜	kg / ha	肥料	kg / ha
	[ms]	100	200	2	8	40	120
AD-P	开机	2500	2400	2800	2600	_	_
3 m	关机	2600	2800	2400	3000	_	-
	开机	2400	2200	2200	2400	2500	2300
Cirrus 3003-C	关机	2600	2800	1900	2200	3000	3300
	开机	3800	3500	3800	3400	_	-
Cirrus 6003-2	关机	3800	3700	3600	3700	_	-
Cirrus 6003-2C	开机	2500	2300	3000	2700	2700	2700
Cirrus 6003-2CC	关机	2800	2900	3100	3600	3400	3500
	开机 容器 1	2600	2700	3500	3800	4100	3700
DMC 6000-2C	关机 容器 1	2400	2600	4100	4100	4000	3700
	开机 容器 2	2800	2800	3500	3600	4200	4000
	关机 容器 2	2400	2700	3800	3800	3800	4100

		谷物		油菜		肥料	
		外部	内部	外部	内部	外部	内部
Citan 12000	电机 1	3116	2580				
3000 r/min	电机 2	2960		2650			
Citan 12000	电机 1	2650	2150				
4000 r/min	电机 2	2970	2160	2050			
Cirrus 6003 3000 r/min		1610	1260			1050	1600
Cirrus 6003 4000 r/min		1100	1160			1440	1120



这些值仅为建议值,每次启用之前必须仔细核查。



重叠区/未作业区预计时间的延迟时间

将修正时间减去或加上设定的延迟时间。			
	打开延迟	关闭延迟	
重叠	负修正时间	正修正时间	
未作业面积	正修正时间	负修正时间	

			重叠	长度(A)/未	作业面积长度	(B)	
		0.5 m	1.0 m	1.5 m	2.0 m	2.5 m	3.0 m
	5	360 ms	720 ms	1080 ms	1440 ms	1800 ms	2160 ms
	6	300 ms	600 ms	900 ms	1200 ms	1500 ms	1800 ms
	7	257 ms	514 ms	771 ms	1029 ms	1286 ms	1543 ms
도	8	225 ms	450 ms	675 ms	900 ms	1125 ms	1350 ms
km/	9	200 ms	400 ms	600 ms	800 ms	1000 ms	1200 ms
東)東	10	180 ms	360 ms	540 ms	720 ms	900 ms	1080 ms
"驶远	11	164 ms	327 ms	491 ms	655 ms	818 ms	982 ms
行	12	150 ms	300 ms	450 ms	600 ms	750 ms	900 ms
	13	138 ms	277 ms	415 ms	554 ms	692 ms	831 ms
	14	129 ms	257 ms	386 ms	514 ms	643 ms	771 ms
	15	120 ms	240 ms	360 ms	480 ms	600 ms	720 ms

可以内插或外插未列出速度和距离的修正时间(A、B)或者通过以下 公式计算出来:

预计时间的修正时间 [ms] = <u>
长度 [m]</u> 行驶速度 [km/h]
x 3600

播种机里的打开和关闭延迟时间受到以下因素影响:

- 运输时间,与以下因素相关:
 - o 种子类型
 - o 运输道路
 - o 鼓风机转速
- 与以下因素相关的行驶特性
 - o 速度
 - o 加速度
 - o 制动



- 与以下因素相关的 GPS 定位精度 •
 - o 修正信号
 - o GPS 接收器更新频率



- 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 •
- 以毫秒为单位输入驶入田地的打开延迟时 • 间:

大数值:

- → 提早打开(避免未作业面积出现)
- 小数值:
- → 较迟打开(避免叠加)
- 以毫秒为单位输入驶入田边地的关闭延 • 迟时间:

大数值:

- → 较迟关闭(避免叠加)
- 小数值:
- → 提早关闭(避免未作业面积出现)
- 优化开关点

也可在使用 AutoPoint 时使用开关点优化。

优化开关点

1. 选择用于打开点和关闭点的设置辅助。

2. 选择用于过早打开或过迟打开的打开辅助。

配置 延迟时间	
 打开 延迟	ms
关闭 延迟	ms
优化开关点	

Ţ	打开点
	关闭点
	过早
	过迟

- o 输入叠加长度/未作业面积。
- o 输入行驶速度。
- → 显示新计算的延迟时间。

设置辅助		
↓ 机器将过早/过迟打开		m
行驶速度		km/h
新计算的延迟时间	17400	ms
🗙 取消	➡ 保存	

10.4 配置料位报警

- 料**位**报警源
 - o 容器中的料位传感器
 - o 计算出的理论残留量(此处必须通过容器管理系统加注)
 - **两者 (首先达到的极限**值将触发料位报
 警)
- 在容器中输入理论残留量的报警极限。

配置料位报警	
料位报警源	
残留量报警极限	kg



11 容器管理

1	在主菜单容器管理菜单中选择加注和清空!	
	容器管理	
• 排空残留物	清空	
• 加注容器	売液	
i	也可在 TwinTerminal 上将 清空。针对分隔容器,在加注和清空前选择容器。	

- 切换至 TwinTerminal
- 容器1
- 容器 2
- 容器3
- 容器4

激活 外部操作系统
容器 1
容器 2
容器 3
容器 4



1/3

11.1 排空残留物

- → 定量辊保持安装状态!
- 1. 停止机器。
- 2. 关闭鼓风机。
- 3. 针对分隔容器:选择容器。
- \ 🔽 容器的后半部分。
- 4. 将拖拉机和机器固定,以防止意外滚动。
- 5. 打开校准口。
- 6. 将收集袋或收集槽固定在容器开口下。
- 7. > 继续
- 8. 开始清空残留物,按住按钮。
- 9. 在清空之后关闭校准口。

11.2 补充加注容器

- 显示当前料位(依据理论撒播量计算)
- 如果容器已空,则将料位复位为0

- 输入补充量
- 显示新料位



显示的容器料位为理论值,该数值通过补充量和额定撒播量计算得出。

排空

🗙 取消

残留物

1.校准口是否打开?

2.容器是否安装?

> 继续



12 在田地上使用 – 作业菜单





12.1 在作业菜单中的显示



 带液位显示的容器
 容器空置
 容器已禁用

 1
 1
 1







12.2 液压功能预选

- 1. 通过功能键可预选液压功能(1)。
- → 液压预选功能(2)将显示在作业菜单 的下部。
- 2. 操作拖拉机控制器。
- → 执行预选液压功能。
- 3. 再次按下功能键可取消预选。



预选液压功能 (与机器和配置相关)

Cirrus / Citan

液压预选图标	功能	彩色软管标记(拖拉机控制器)	
无标识	底盘 /犁刀 - 标准		
	(无液压预选)		
┙┓	划行器		
₹ ∎	划行器 屏障功能	黄色	
<u> </u>	水坑功能		
	悬臂折叠		
*	播种盘组	绿色	
	型刀压力		
۲	粉碎板强度	蓝色	

Cayena

液压预选图标	功能	彩色软管标记(拖拉机控制器)	
-	标准底盘(无液压预选)		
T ₋	划行器	P	
₹ ∎	划行器 屏障功能	黄色	
<u> </u>	水坑功能		
	悬臂折叠	绿色	



12.3 标准状态偏差



- (1) 鼓风机转速与标准值之间存在偏差。
- (2) 通过量级手动更改标准值
- (3) 激活模拟速度 / 不具备信息源
- (4) 区段控制的所有条件均已满足。



12.4 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) 带额定量的容器 1
- (3) 带额定量的容器 2
- (4) 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。



12.5 打开区段控制(GPS 控制系统)



在作业菜单中的显示(可设置, 在菜单 ISOBUS 中配置):

如果自动喷杆组切换无法实现,则将显示带有相 应条件的提示。

- 🗙 未满足条件
- 🗸 满足条件





12.6 划行器





继续接通划行器功能能够将激活的划行器从左向 右以及从右向左切换。

→ 操作拖拉机控制器黄色。







	收拢/展开机器		
 ・ 机器在作业位置 ・ 机器在运输位置 	上收拢	折叠菜単	1/3





Cirrus 6003-2 展开

- 1. 按下控制器黄色, 直至发出信号音。
- → 提升机器。
- 2. 确认。
- 3. 按下拖拉机控制器 绿色。
- → 悬臂展开。
- 4. ✔ 确认。

↑ ↑ 提起, 直至发出信号音。

fth 机器展开。

Cirrus 6003-2 收拢

- 1. 按下控制器黄色, 直至发出信号音。
- → 提升机器。
- 2. 确认。
- 3. 按下拖拉机控制器 绿色。
- → 悬臂收拢。
- 4. ✔ 确认。



() 收拢机器



12.8 行驶轨道切换档位



复位行驶轨道计数器

预接通行驶轨道计数器

行驶轨道计数器在机器提起时接通。

- (1) 显示不会创建行驶轨道
- (2) 显示创建行驶轨道
- → 行驶轨道计数器切换至 0。
- (3) 显示继续接通行驶轨道计数器被阻止
- (x) 仅针对双行驶轨道:当前左侧行驶轨道数
- (y) 当前行驶轨道数(右侧双行驶轨道)
- (z) 行驶轨道节奏



如果通过提起机器或自动 操作导致意外继续接通,则可随时校正行驶 轨道数。



禁止继续接通行驶轨道计数器



在提起机器时, 行驶轨道计数器将不会继 \rightarrow 续接通。



- 取消停止行驶轨道计数器。
- → 提起机器时,行驶轨道计数器将继续接通。







- (1) 显示间隔行驶轨道
- (2) 显示标准行驶轨道



12.8.1 行驶轨道自动装置

显示行驶轨道自动装置

行驶轨道自动装置借助 CCI 操作终端或 ISOBUS 的平行行驶模式通过 GPS 进行控制。

此处将不依赖于所要驶过的主线路的顺序创建正 确的行驶轨道。



为此,必须:

- 在首次田间行驶时记录一条参考轨道。
- 并行跟踪功能已接通。



12.9 播种盘组作业深度



- 1. 预选播种盘组。
- 2. 按下拖拉机控制器 绿色。
- → 扩大/减小作业深度。
- → 播种盘组上的刻度盘用于进行检查



12.10 通过拖拉机控制器控制犁刀压力



12.11 以级别为单位的犁刀压力




12.12 犁刀提起





- 2. 按下拖拉机控制器 绿色。
- 仅进行翻耕。
- 草子
- 定量给料继续,必要时单独关闭。





12.13 电子全定量系统





为了避免定量给料器意外启动,可将其关闭。

这样做可能十分有用,因为即使在雷达传感器前 的微小的运动也可能导致定量给料器启动。 1 2 0 U/min 0 U/min

→显示定量给料器关闭



12.14 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以 kg/ha 或百分比 为单位显示出来。



- + 每按下一次按钮会将播种量提高一个 量级(例如:+10%)。
- 100% 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%)。

12.15 在分隔容器上更改额定量



每按下一次按钮会将额定量提高/降低一个量级 (例如:+10%)。

- 容器1
- 容器2
- 容器3
- 容器4

更改的额定值将在作业菜单中以 kg/ha 或百分比 为单位显示出来。





12.16 水坑功能



打开/关闭水坑功能

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. 预选水坑功能。
- 2. 按下拖拉机控制器黄色。
- → 提升工具。
- 3. 通过通道。
- 4. 按下拖拉机控制器黄色。
- → 降下工具。



12.17 容器压力的备选视图





N

12.18 用于记录农田边界的记录模式



100 %

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)。



边界。
 显示提示信息→
 作业时。
 支单创建农

- 2. 兰利 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。
- 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。

12.19 喷杆组



→ 显示左侧喷杆组已关闭。



12.20 工作照明灯

	打开/关闭工作照明灯
Ń	警告 其他公路使用者炫光可能导致事故! 在公路上行驶时,应关闭工作照明灯。

→ 显示工作照明灯已打开。



12.21 KG 深度设置机构



1. 预选 KG 深度设置。

2. 按下拖拉机控制器本色。





12.22 调查 多功能显示





12.23 使用步骤

- 1. 任务管理器: 启动订单或启动内部文档。
- 2. 必要时在操作终端上接通区段控制。
- 3. 在产品菜单中检查数据并计算校正因数。
- 4. 在操作终端上选择作业菜单。



- 5. 必要时展开机器。
- 6. 牵引式机器:将犁刀下降至作业位置。
- 7. 选择划行器档位并且降下所需的划行器。
- 8. 选择行驶轨道节奏并输入相应的行驶轨道数。



- 9. 业要时打开区段控制。
- 10. 开始播种。
- 11. 在大约 30 米后暂停并检查播种。

12.24 在公路上行驶

如果达到 20 km/h 的行驶速度并且鼓风机关闭,则操作终端自动切换至公路行驶模式。

在公路行驶模式中,机器无法通过操作终端进行 操作。

随后要在田地中播种时,必须再次将种子定量给 料装置解锁,参见第**74**页。





13 TwinTerminal 3

13.1 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

TwinTerminal 3 可将操作终端接通。







TwinTerminal 3

在操作终端上:



- 菌 通过菜单*产品*将 TwinTerminal 接通。
- → 通过 TwinTerminal 执行校准过程
- 通过*排空残留物*菜单接通 T winTerminal。
- → 通过 TwinTerminal 排空残留物



如果 TwinTerminal 激活,则显示操作终端。



→ 重新激活操作终端。



带有以下软件版本的开始画面:





13.2 进行校准测试

分隔式容器:

1.
 1.
 分隔式容器: 选择校准容器 01, 02 或其他容器。





分隔式容器,相同的种子,定量给料设置同时进行。

- 额定量必须在定量给料器上进行分配。
- 校准试样必须针对每个定量给料器的相应比例的额定量进行。
- 3. 在校准前检查以下输入。
 - o 容器 1,2 (分隔容器 → 2 在后部)
 - o 额定量
 - o 定量辊大小,单位 ccm
 - o 校准因数
 - o 针对所要校准部分的相对面积
 - o 设定的行驶速度
- **4. OK** _{确认输入。}
- 5. 万定量给料(按住按钮)
- 6. 0K 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。
- 7. **OK** 确认,在定量给料器下部的开 口已经打开并且将收集容器置于其下部。





TwinTerminal 3













13.3 排空残留物

- 1. 机器停止。
- 2. 关闭鼓风机。
- 3. 固定拖拉机和机器,以防止其意外滚动。
- 4. 打开喷射口。
- 5. 将收集袋或收集槽固定在容器开口下部。
- 6. 〇月, ○
 分隔式容器: 选择用于校准的 容器 01,02 或其他容器。
- **7.** OK 确认所选。



02





14 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。

多功能手柄 WTK 的配置









多功能手柄 AUX-N

多功能手柄 Fendt 的配置

额定量 100%	提高额定量	行驶轨道停止	
在切换模式中切换左侧/ 右侧划行器 预选划行器		継续接通 行驶轨道计 复位 行驶轨道计	数器 数器
停止/启动定量给	──1	预定量给料	



マルチファンクションハンドル AmaPilot+ 15

AmaPilot+ を介して、機械の機能を実行できま す。

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

標準のキー割り当てが、各 Amazone ISOBUS 機械に予め割り当てられています。

機能は3つの階層に分散されており、親指で押 して選択できます。

標準階層の他に、2つの操作階層への切り替え が可能です。

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



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

点灯キーを押すと階層3、 点灯キーの表示は赤色。





固定割り当て/標準割り当てによる AmaPilot+



標準階層 緑色





階層3赤色

	降低容器4额定量	提高/降低	容器3额定量
提高犁刀压力			提高容器4额定量
降低犁刀压力			
记录田地边界			打开/关闭右侧喷杆组
打开/关闭左侧喷杆组			额定量 100%



16 故障

16.1 在操作终端上的显示

显示的提示信息包括:

- 注意
- 报警

将会显示以下内容:

- 故障编号
- 文本提示
- 必要时显示相应菜单的标识



说明:





16.2 故障表

编号	类型	原因	排除
F45000		半侧切换装置马达无法启动	检查系统是否被封堵并将其排除,通过诊断 菜单运行马达或更换
F45001	警告	半侧切换装置马达无法启动	检查系统是否被封堵并将其排除,通过诊断 菜单运行马达或更换
F45002	警告	在电子半侧切换装置上的传感器损坏或设置错误 或电缆断裂	在诊断菜单中通过运行半侧切换装置检查传 感器,必要时调整或更换
F45003	警告	在电子半侧切换装置上的传感器损坏或设置错误 或电缆断裂	在诊断菜单中通过运行半侧切换装置检查传 感器,必要时调整或更换
F45004	警告	压力传感器损坏或电缆断裂	在诊断菜单中检查压力传感器的电压。数值 应大约 0.5V。检查布线必要时更换压力传感 器。
F45005	警告	压力传感器损坏或电缆断裂	在诊断菜单中检查压力传感器的电压。数值 应大约 0.5V。检查布线必要时更换压力传感 器。
F45007	说明	低料位或传感器损坏或电缆断裂	检查料位,在诊断菜单中检查传感器,检查 电缆树
F45008	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
F45009	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
F45010	说明	选择了停止键	禁用停止键
F45011	说明	选择了定量给料器停止功能	禁用定量给料器停止功能
F45012	警告	折叠过程持续超过3分钟	重新启动折叠过程
F45013	说明	在机器设置中每 100 米的脉冲数为零	输入或确定每 100 米的脉冲数
F45014	说明	用户输入了无效的数值	用户必须输入更大的数值。
F45015	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
F45016	警告	错误的配置,在基础计算机和 HSS 计算机之间 的电缆断裂,半侧切换装置计算机损坏	检查配置,检查电缆树,更换半侧切换装置 计算机
F45017	说明	低于规定的最低压力	提高定苗鼓风机的鼓风机转速 必要时减小最低值 调取诊断菜单(例如:传感器损坏)
F45018	说明	超出规定的最大压力	将鼓风机转速降至最低 必要时提高最大压力 调取诊断菜单(例如:传感器损坏)
F45019	警告	机器的作业位置传感器故障	在电缆树中出现断裂或作业位置传感器损坏



F45020	警告	用户选定了不支持的行驶轨道节奏	调整机器配置或选定针对该机器的有效节奏
F45021	说明	在校准菜单和订单菜单之间的额定量发生偏差	调取校准菜单,确定新的校准因数或通过按 下输入按钮忽略错误提示(注意:可能出现 错误的撒播量!)
F45022	说明	无法导出设置,因为 ISOBUS 文件服务器未启动。	启动 ISOBUS 文件服务器并再次导出。
F45023	说明	无法导入设置,因为 ISOBUS 文件服务器未启动。	启动 ISOBUS 文件服务器并再次导出。
F45024	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
F45025	报警	ISOBUS 的作业位置目前不可用。	用户必须检查拖拉机的 TECU 设置(拖拉机 控制器)。
F45026	说明	用户要激活区段控制,但规定的前提条件未能满 足。	必须满足所有条件才能够激活区段控制 模式。
F45027	说明	用户对额定撒播量进行了大幅度的更改,必要时 必须更换其他的定量辊。	确认或更换定量辊,以便能够达到足够的速 度范围。
F45028	说明	用户在容器中设置的残留量,而目前的残留量为 0.0kg。	通过加注管理系统或产品菜单加注容器。也 可切换到料位传感器。
F45029	警告	在控制器中出现严重的硬件故障。	如果该警告重复出现,则应联系经销商
F45030	警告	机械损坏或传感器损坏或电缆断裂	检查行驶轨道剪的机械机构或调取诊断菜单
F45031	警告	机械损坏或传感器损坏或电缆断裂	检查行驶轨道剪的机械机构或调取诊断菜单
F45032	说明	识别出公路行驶,但鼓风机未关闭。	请关闭鼓风机。
F45033	警告	机械损坏或传感器损坏或电缆断裂	检查行驶轨道剪的机械机构或调取诊断菜单
F45034	警告	行驶轨道马达上出现机械损坏或电缆断裂	检查行驶轨道剪的机械机构或调取诊断菜单
F45035	警告	行驶轨道马达上出现机械损坏或电缆断裂	检查行驶轨道剪的机械机构或调取诊断菜单
F45036	警告	行驶轨道马达上出现机械损坏或电缆断裂	检查行驶轨道剪的机械机构或调取诊断菜单
F45037	说明	低料位或传感器损坏或电缆断裂	检查料位,在诊断菜单中检查传感器,检查 电缆树
F45038	警告	机械损坏或传感器损坏或电缆断裂	检查行驶轨道剪的机械机构或调取诊断菜单
F45039	说明	容器中达到了由用户设置的残留量。	补充加注容器
F45040	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)。
F45041	报警	用户按下了 ISOBUS 的快捷键并且机器进入安全状态	要操作机器,应再次将 ISOBUS 快捷方式禁用



F45042	报警	用户启用了 ISOBUS 的快捷键	用户必须确认机器再次激活
F45043	警告	机械损坏或传感器损坏或电缆断裂	检查行驶轨道剪的机械机构或调取诊断菜单
F45044	报警	达到了在容器的顺序菜单中由用户设置的残留 量,更换容器。	禁用顺序菜单
F45045	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
F45046	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。
F45047	警告	在定量给料马达上出现机械损坏或电缆断裂	调取诊断菜单,启动马达并且检查旋转脉冲
F45048	警告	在定量给料马达上出现机械损坏或电缆断裂	调取诊断菜单,启动马达并且检查旋转脉冲
F45049	 巻 告	定量给料口打开,传感器损坏,电缆断裂	关闭定量给料口,更换传感器,检查电缆树 (仅针对旧的 VA 定量给料器)
F45050	说明	容器中达到了由用户设置的残留量。	补充加注容器
F45051	说明	容器中达到了由用户设置的残留量。	补充加注容器
F45052	警告	具备校准口传感器并且机器通过打开的校准口进 行定量给料。	关闭校准口
F45053	说明	具备校准口传感器并且机器在校准口关闭的情况 下校准。	打开校准口
F45054	说明	在工作计算机上存在速度和鼓风机转速问题。要 继续时,必须首先暂停机器并关闭鼓风机。	暂停机器并停止鼓风机运行
F45055	说明	无法导出设置	针对导出调整目标/源
F45056	说明	无法导入设置	针对导入调整目标/源
F45057	说明	当前选定的设置不正确并且未保存。	检查设置
F45058	说明	机器发现子系统中软件版本过时。	检查子系统的软件并在必要时更新。
F45064	说明	区段控制在操作终端上已经禁用	在操作终端上激活区段控制或检查操作终端 的设置
F45066	说明	定量给料系统达到功率极限	提高/降低速度并且/或者调整额定量。 速度计算错误 (检查每 100 米脉冲)
F45068	说明	用于选定了导出设置。	
F45069	说明	用于选定了导入设置。	



F45070	说明	用户为某一容器分配了一种已更改的产品。必须 检查在产品中的设置。	
F45072	说明	用户在机器上进行了必须重新启动的更改。	
F45073	警告	工作计算机在 12V 电子装置或 12V 负载上存在 欠电压现象	检查基本设备与电池的连接,可能存在电缆 断裂/扭结情况,通过诊断菜单检查电压
F45074	说明	选项校准口在设置中已激活并且机器的当前状态要求校准口关闭	关闭校准口
F45075	说明	由用户设定的料辊和撒播量并不理想,校准因数 可能发生变化。定量给料电机无法达到要求的转 速。	使用其他定量给料辊, 或调整撒播量, 或将校准因数重置为 1.00。
F45076	警告	错误的配置,在基础计算机和液压计算机之间的 电缆断裂,液压计算机损坏	检查配置,检查电缆树,更换液压计算机
F45077	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
F45078	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
F45079	说明	带所述编号的定量给料系统达到功率极限	提高/降低速度并且/或者调整额定量。 速度计算错误(检查每 100 米脉冲)
F45080	说明	所述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	由用户设置的容器更换无效	选择有效的容器
F45082	说明	容器中达到了由用户设置的残留量。	补充加注容器
F45083	说明	容器中达到了由用户设置的残留量。	补充加注容器
F45084	警告	错误的配置,在两台基础计算机之间的电缆断 裂,基础计算机损坏	检查配置,检查电缆树,更换基础计算机
F45085	说明	由用户手动优化的接通和关闭时间从即刻起将加上/减去由 AutoPoint 确定的时间	
F45086	警告	在定量给料马达上出现机械损坏或电缆断裂	调取诊断菜单,启动马达并且检查旋转脉冲



F45087	警告	在定量给料马达上出现机械损坏或电缆断裂	调取诊断菜单,启动马达并且检查旋转脉冲
F45088	警告	导入若干参数时出错。	导入后检查在设置/产品菜单/用户菜单中的 所有机器设置
F45089	警告	在移动半侧切换装置时,出现了过高的电流并且 为自保触发了 强 制关机功能。	检查系统是否阻滞并且排除故障,必要时调 试电机。通过诊断菜单运行马达或更换
F45090	<u> </u>	在移动半侧切换装置时,出现了过高的电流并且 为自保触发了 强 制关机功能。	检查系统是否阻滞并且排除故障,必要时调 试电机。通过诊断菜单运行马达或更换
F45091	说明	在 AUX-N 布局中检测到一个错误。不正确的布局已被删除 。	检查 AUX-N 操作设备的布局。
F45092	说明	机器注册的UT速度太慢,反应有延迟·导致发 送到终端的CAN消息不能及时处理。	检查或更换终端 使用 CurveControl 作业时·将会禁用工作视图中喷嘴的动画以 减少总线负载。 联系您的AMAZONE维修合作伙伴
F46800	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
F46801	说明	低于规定的最低压力	提高定苗鼓风机的鼓风机转速 必要时减小最低值 调取诊断菜单(例如:传感器损坏)
F46802	说明	超出规定的最大压力	将鼓风机转速降至最低 必要时提高最大压力 调取诊断菜单(例如:传感器损坏)
F46803	说明	选择了停止键	禁用停止键
F46804	说明	选择了定量给料器停止功能	禁用定量给料器停止功能
F46806	说明	定量给料系统达到功率极限	提高/降低速度并且/或者调整额定量。 速度计算错误 (检查每 100 米脉冲)
F46807	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
F46808	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
F46809	说明	容器中达到了由用户设置的残留量。	补充加注容器
F46810	说明	达到了在容器的顺序菜单中由用户设置的残留 量,更换容器。	禁用顺序菜单



F46811	说明	由用户选定的速度源不可用并且自动切换至有 效的备选源。	查明首选源故障原因。
F46812	说明	机器识别出公路行驶并且进入安全状态。	一旦要切换至播种模式,则机器将被锁 定。
F46813	说明	容器中达到了由用户设置的残留量。	补充加注容器
F46814	说明	容器中达到了由用户设置的残留量。	补充加注容器
F46815	说明	GPS 记录模式被用户激活。	重新按下结束 GPS 记录模式
F46816	说明	区段控制在操作终端上已经禁用	在操作终端上激活区段控制或检查操作终 端的设置
F46817	说明	AutoPoint 系统测得新的打开时间并且 AutoPoint 提示被用户激活。	禁用 AutoPoint 提示,或在 ISOBUS 操作 终端上手动更改新的时间。
F46818	说明	AutoPoint 系统测得新的关闭时间并且 AutoPoint 提示被用户激活。	禁用 AutoPoint 提示,或在 ISOBUS 操作 终端上手动更改新的时间。

16.3 出现功能故障,但在操作终端上无报警提示

如果出现了未显示在操作终端上的功能性故障,则应检查拖拉机 ISOBUS 插座上的保险丝。

16.4 ISO-Bus 速度信号故障

可在机器设置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. 在使用期间遵守输入的模拟速度。







Postfach 51 D-49202 Hasbergen-Gaste Germany Tel.:+ 49 (0) 5405 501-0 e-mail:amazone@amazone.de http://www.amazone.de