

DSF1600/2200



A-Manager



A-Touch

Version Midi 3
(à partir de Janvier 2019)

1 – Caractéristiques du boitier A-Manager



- 1 Molette de navigation
- 2 Touches
- 3 Touches de fonction
- 4 Bouton Démarrer/Eteindre



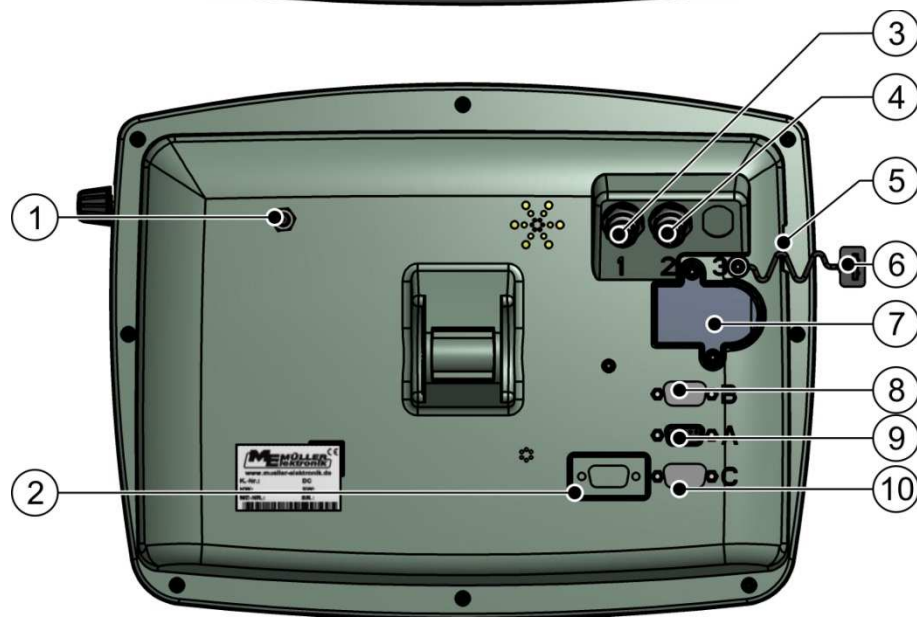
Tourner le bouton de sélection:

- Déplacer le curseur vers le haut et vers le bas.
- Changer la valeur d'un paramètre.



Appuyer sur le bouton de sélection:

- Cliquer sur la ligne sélectionnée.
- Activer le paramètre.
- Confirmer l'entrée



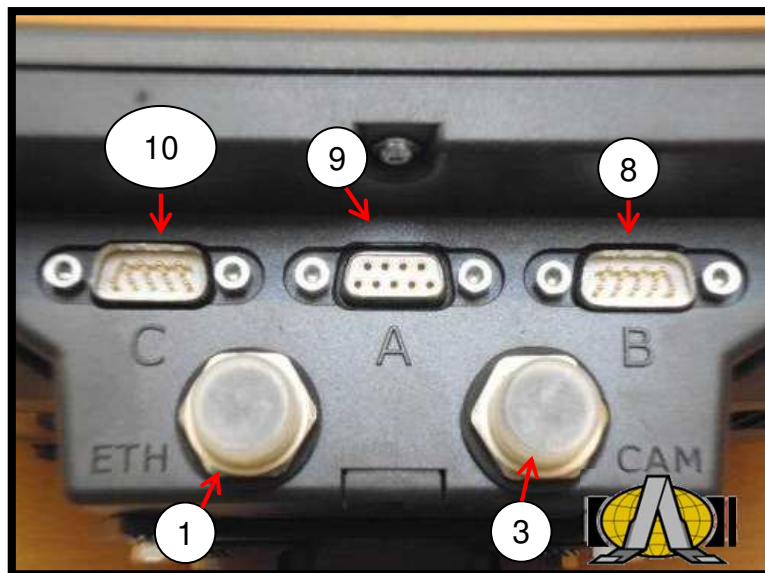
1	Raccordement de l'antenne GSM Seulement pour le cas d'un terminal avec modem GSM installé.	6	Capuchon protecteur pour la prise USB Il protège le port USB de la poussière.
2	N'est pas utilisé pour le moment	7	Emplacement pour la carte SIM
3	Raccordement caméra analogique Seulement pour le cas d'un terminal avec modem GSM installé. Art. - Nr. 30322527	8	Raccordement B Raccordement CAN-Bus Voir le chapitre : Brochage raccordement B [→ 79]
4	Raccordement caméra analogique Seulement pour le cas d'un terminal avec modem GSM installé.	9	Raccordement A Raccordement CAN-Bus Pour le raccordement de l'équipement de base ISOBUS.
5	Port USB USB 1.1	10	Raccordement C Port série RS232 pour : - Récepteur GPS - Compensateur d'inclinaison "GPS TILT-Module" - Barre de guidage

Option

1 – Caractéristiques du boitier A-Touch



- 1 Bouton Démarrer/Eteindre
- 2 Touches verrouillage ou capture Ecran sur USB
- 3 Touches de fonction



Option

2

1 Raccordement de l'antenne GSM Seulement pour le cas d'un terminal avec modem GSM installé.	6 Capuchon protecteur pour la prise USB Il protège le port USB de la poussière.
2 N'est pas utilisé pour le moment	7 Emplacement pour la carte SIM
3 Raccordement caméra analogique Seulement pour le cas d'un terminal avec modem GSM installé. Art. - Nr. 30322527	8 Raccordement B Raccordement CAN-Bus Voir le chapitre : Brochage raccordement B [→ 79]
4 Raccordement caméra analogique Seulement pour le cas d'un terminal avec modem GSM installé.	9 Raccordement A Raccordement CAN-Bus Pour le raccordement de l'équipement de base ISOBUS.
5 Port USB USB 1.1	10 Raccordement C Port série RS232 pour : - Récepteur GPS - Compensateur d'inclinaison "GPS TILT-Module" - Barre de guidage

3 – Icones => DESIGNATION

Lexique des icones que l'on retrouve dans la partie Utilisateur :

Page de travail :



Informations surface



Outils en positions de travail



Marche / Arrêt de l'application



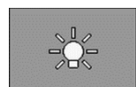
Paramètres Jalonnage



Trémie niveau bas ou vide



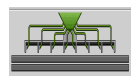
Modulation de dose manuel



Fonctions lumière



Paramètres

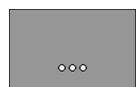


Marche arrêt des rampes 1 et 2

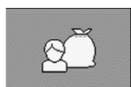


Amorçage doseur(s)

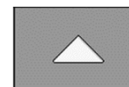
Dans les autres pages :



Page suivante



Produit



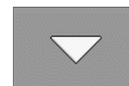
Défilement page vers le haut



Accès calibration



Confirmation



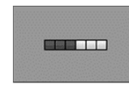
Défilement page vers le bas



Lancement de la calibration



Diagnostic



Largeur de travail (tronçon)



Enregistrement calibration





Paramètres vitesse



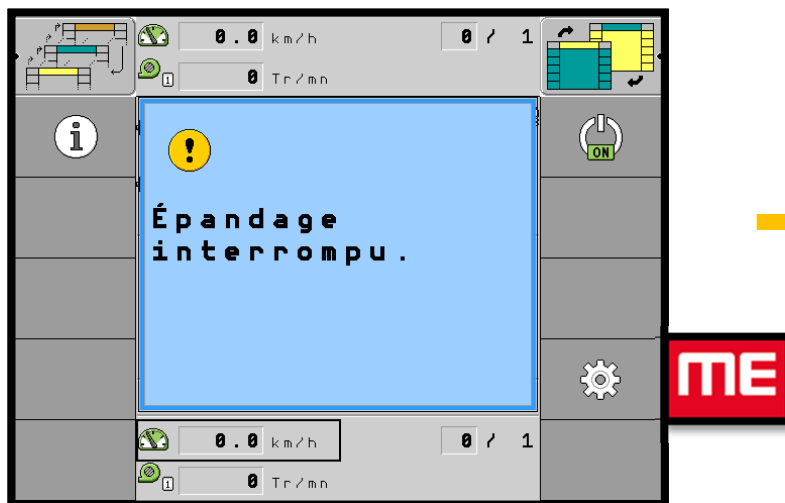
Retour



Accès paramètres

4 – Configuration système de coupure + largeur de travail

1 – Ecran d'accueil



2 – Page 1/3 Appuyer sur la touche suivante:



3 – Page 2/3 Appuyer sur la touche suivante:



4 – Page 3/3 Appuyer sur la touche suivante:

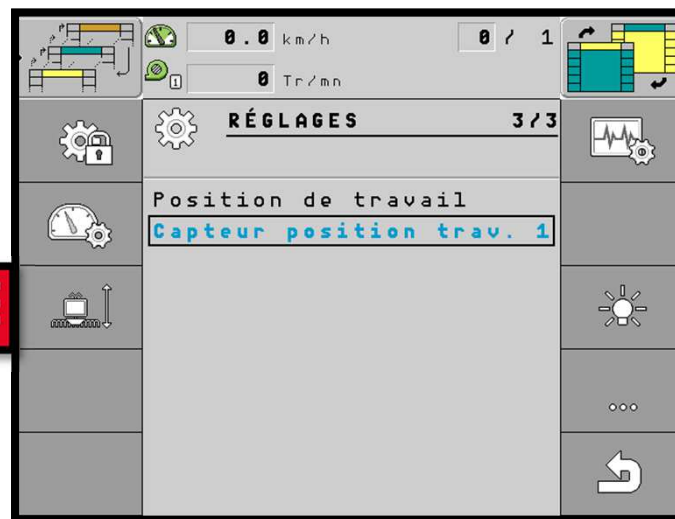


4 – Configuration système de coupe + largeur de travail

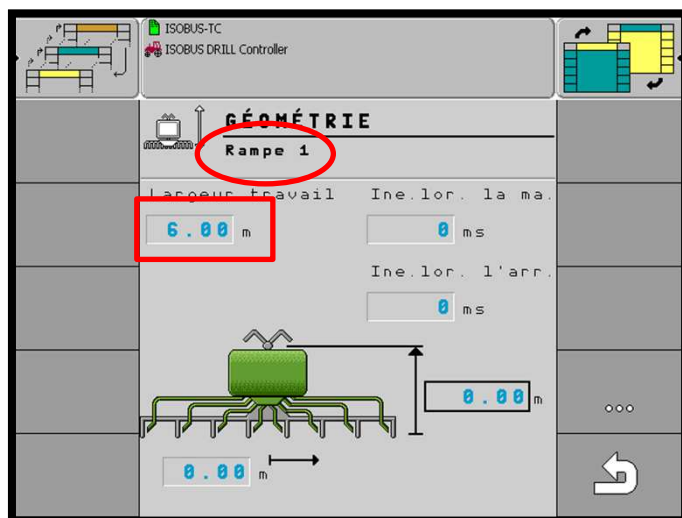
5 – Sélectionner cette fonction quand la machine possède un **cut out**



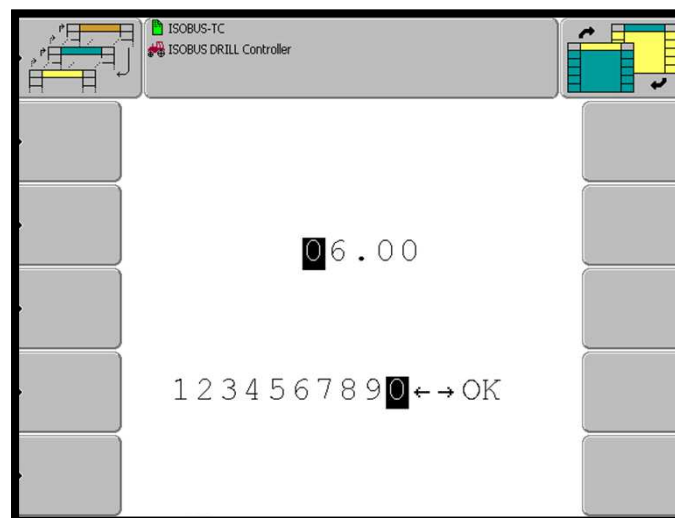
6 – Retour sur la page 3/3 :



7 – réglage de la largeur de la rampe 1.
Sélectionner la **largeur de travail**



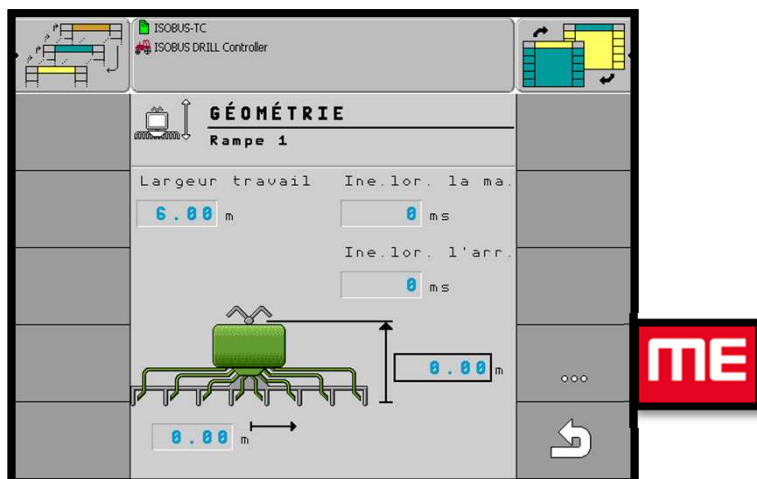
8- Définir la largeur de travail



« Bien vérifier le numéro de la rampe. »

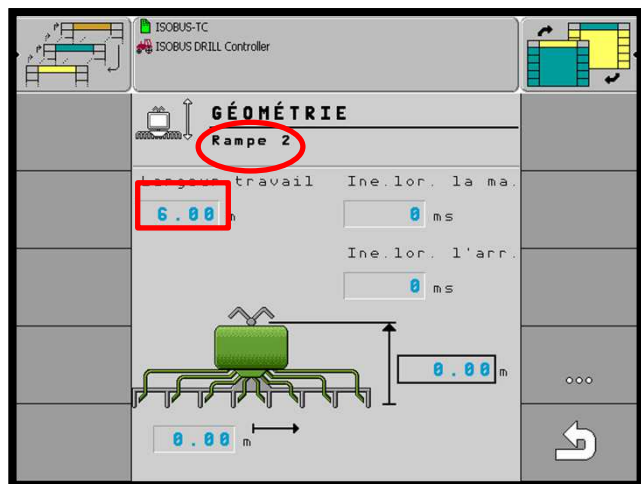
4 – Configuration système de coupure + largeur de travail

9 – Appuyer sur la touche suivante pour sélectionner la rampe 2



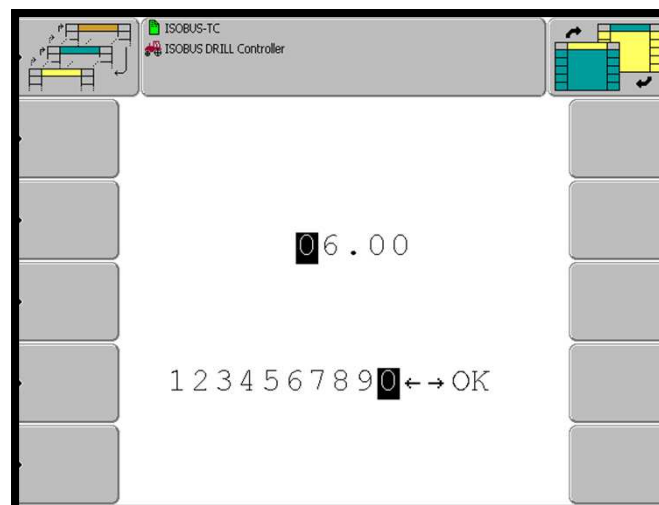
Bien vérifier les largeurs en fonctions des outils attelés.
Les largeurs peuvent être à modifier selon les câblages.

10 – réglage de la largeur de la rampe 2 .
Sélectionner la **largeur de travail**



« Bien vérifier le numéro de rampe »

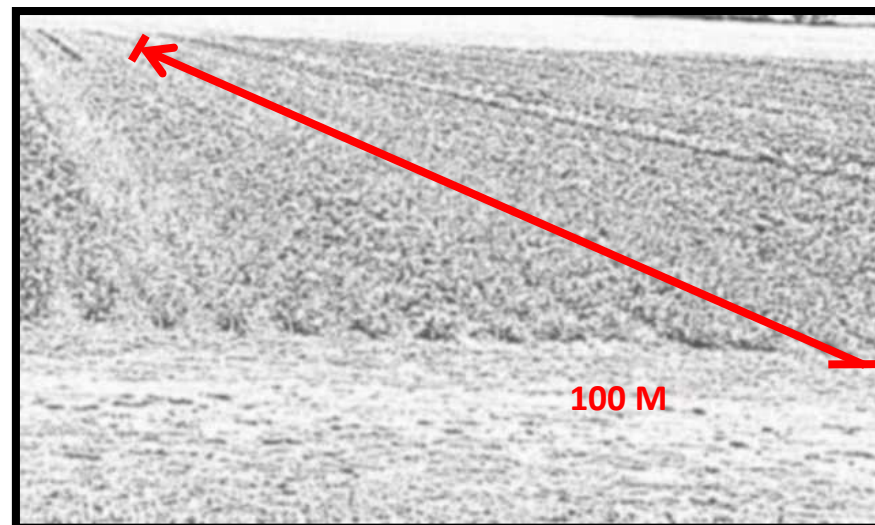
11 - Définir la largeur de travail



5 – Configuration prise de vitesse + choix prise de vitesse

Calibration du radar

- 1 - Pour calibrer le radar, il faut tracer 100 mètres précisément dans le champ
- 2 - Mettre la machine en position de travail



- 3 – Appuyer sur le bouton suivant



- 4 – Choix de la source de vitesse. Appuyer sur le bouton suivant pour paramétrer le radar



5 – Configuration prise de vitesse + choix prise de vitesse

5 – Appuyer sur la touche 9

6 – Appuyer maintenant sur la touche 2

7 – Choisir la source de vitesse

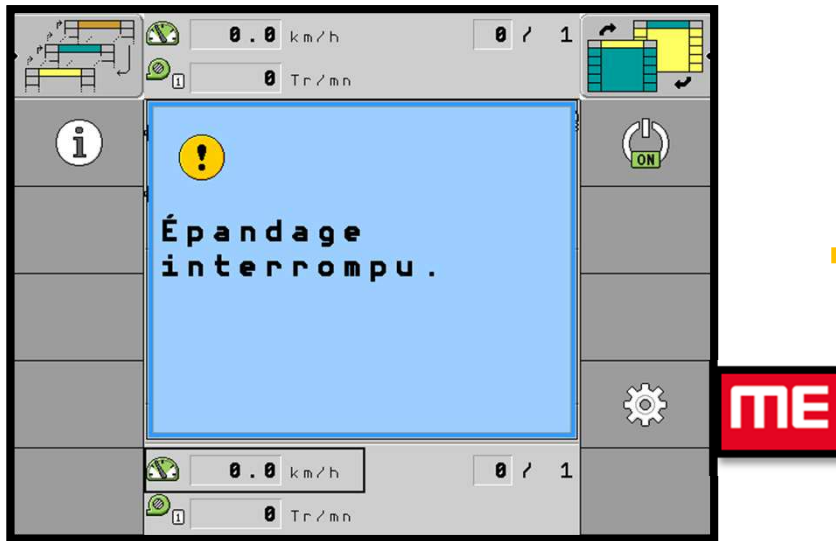
- Touche 1 tracteur
- Touche 2 Radar (standard)
- Touche 3 simulation

8 – Valider la source par la touche 6

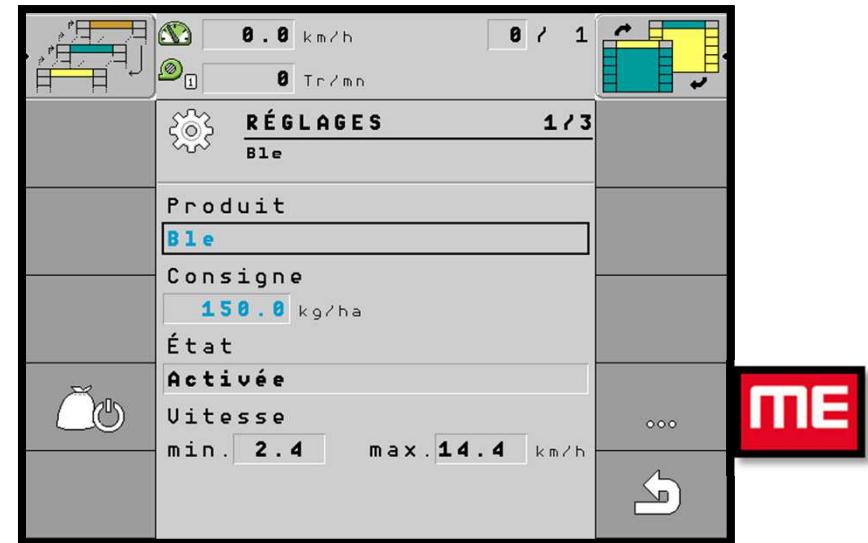
La vitesse simulée est utilisée pour tester la machine en statique.

6-Base de données produits

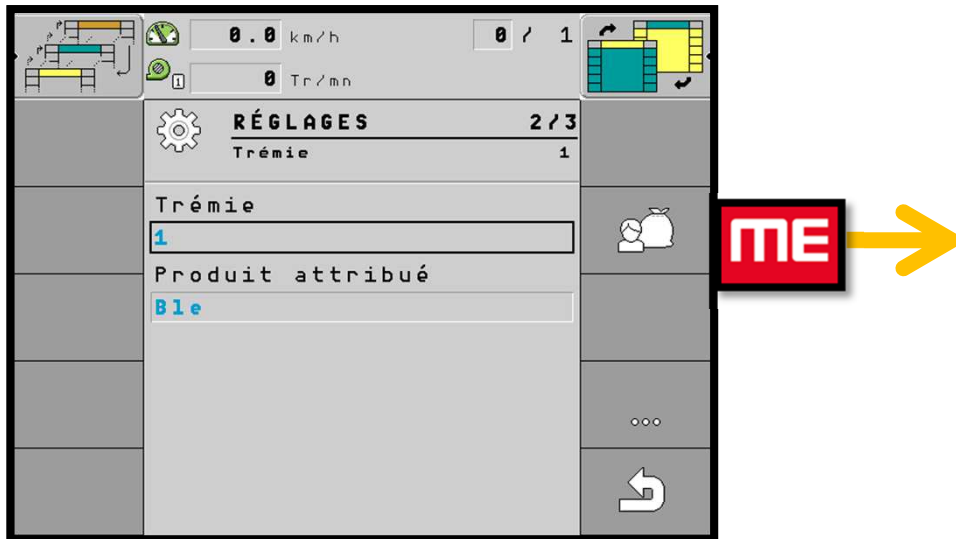
1 – Ecran d'accueil. Appuyer sur le bouton suivant:



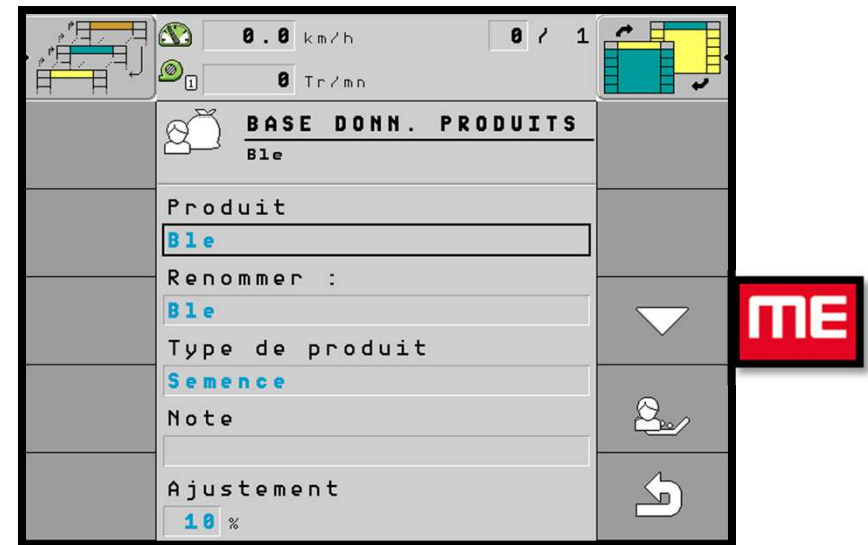
2 – Choix du produit dans la base de donnée



3 – définir la trémie 1 ou 2



4 – Associer le produit à la trémie



6-Base de données produits

5 – Paramètre produit

0.0 km/h 0 / 1

0 Tr/mn

BASE DONN. PRODUITS
Ble

Rapport transmission
1 / 1

Consigne U. R. turbine
4500 Tr/mn

Tolérance U. R. turbine
+ 25 % - 25 %

Seuil alarme remplissage
bas/vide

Écart accepté
+ 15 % - 15 %

6 – Surface semée du produit

0.0 km/h 0 / 1

0 Tr/mn

BASE DONN. PRODUITS
Ble

Surface
0.00 ha

Volume
0.00 kg

Rendement surface
0.00 ha/h

Temps total
0:00 h:min

7 – Configuration Colza « Config spéciale »

0.0 km/h 0 / 1

0 Tr/mn

BASE DONN. PRODUITS
Ble

Produit
Ble

Renommer :
Ble

Type de produit
Semence

Note

Ajustement
10 %

8- Choisir le produit Colza

0.0 km/h 0 / 1

0 Tr/mn

Ble
Engrais
Colza
SEED

5
6
7
8
9
10
11
12
13

6-Base de données produits

1- Appuyer sur la touche suivante pour afficher les paramètres.

0.0 km/h 0 / 1

0 Tr/mn

BASE DONN. PRODUITS
Colza

Produit
Colza

Renommer :
Colza

Type de produit
Semence

Note

Ajustement
10 %

ME

2- Contrôler les paramètres du produit

0.0 km/h 0 / 1

0 Tr/mn

BASE DONN. PRODUITS
Colza

Rapport transmission
1 / 1

Consigne U. R. turbine
4500 Tr/mn

Tolérance U. R. turbine
+ 25 % - 25 %

Seuil alarme remplissage
vide

Écart accepté
+ 15 % - 15 %

ME

3- Appuyer sur la touche 3

0.0 km/h 0 / 1

0 Tr/mn

BASE DONN. PRODUITS
Colza

Surface
0.00 ha

Volume
0.00 kg

Rendement surface
0.00 ha/h

Temps total
0:00 h:min

ME

Pour le colza les seuils d'alarmes changent sur la configuration de départ. Seulement les capteurs du bas fonctionnent.

Cette fonction se trouve au niveau:
Seuil alarme de remplissage vide

6-Base de données produits

4- Création d' un nouveau produit.

0.0 km/h 0 / 1 0 Tr/mn

BASE DONN. PRODUITS

Ble

Produit
Ble

Renommer :
Ble

Type de produit
Semence

Note

Ajustement
10 %

5 – sélectionner un produit vide

0.0 km/h 0 / 1 0 Tr/mn

Ble
Engrais
Colza
SEED
5
6
7
8
9
10
11
12
13

6- Le sélectionner et le renommer.

0.0 km/h 0 / 1 0 Tr/mn

BASE DONN. PRODUITS

5

Produit
5

Renommer :
5

Type de produit
Indéfini

Note

Ajustement
10 %

7 – Créer le nouveau nom

0.0 km/h 0 / 1 0 Tr/mn

abcdefghijklmnopqrstuvwxyz. ABCDEF
GHIJKLMNOPQRSTUVWXYZ

← → ↵ OK

6-Base de données produits

8 – Appuyer sur la touche suivante pour afficher les produits

0.0 km/h 0 / 1

0 Tr/mn

BASE DONN. PRODUITS
18.46

Produit
18.46

Renommer :
18.46

Type de produit
Indéfini

Note

Ajustement
10 %

9 – Sélectionner le produit

0.0 km/h 0 / 1

0 Tr/mn

Ble

Engrais

Colza

SEED

5

6

7

8

9

10

11

12

13

10 - choix du seuil d'alarme

0.0 km/h 0 / 1

0 Tr/mn

BASE DONN. PRODUITS
18.46

Rapport transmission
1 / 1

Consigne U. R. turbine
3000 Tr/mn

Tolérance U. R. turbine
+ 15 % - 15 %

Seuil alarme remplissage
Désactivée

Ecart accepté
+ 25 % - 25 %

11 - Sélectionner le seuil d'alarme suivant le type de graine.

0.0 km/h 0 / 1

0 Tr/mn

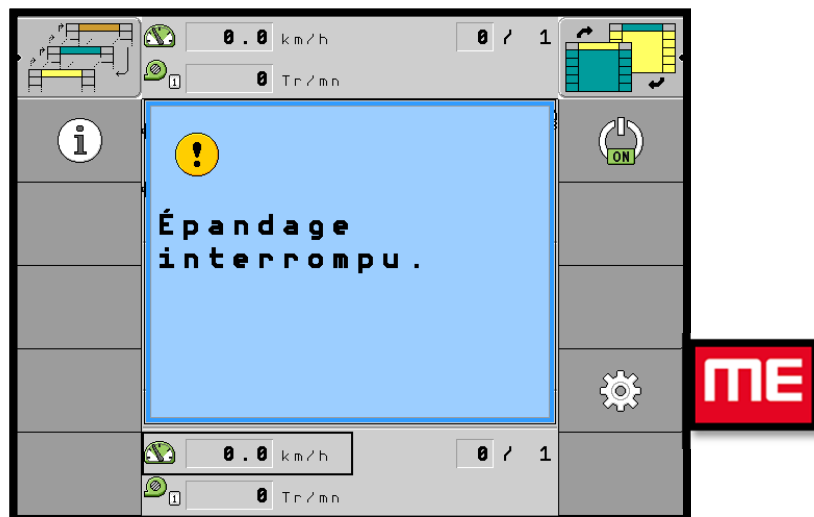
bas/vide

vide

Désactivée

7 – Test de calibration moteur 1

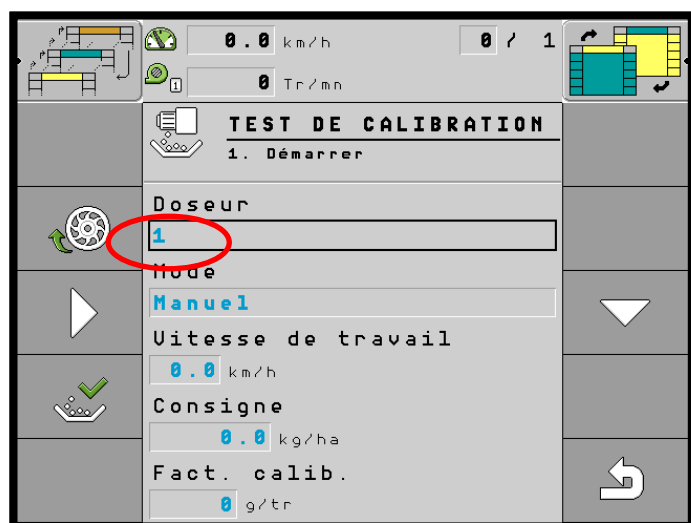
1- Appuyer sur la touche suivante:



2 - Appuyer sur la touche suivante pour avoir accès au consigne semoir:



3- Sélectionner le doseur 1 pour moteur 1 :

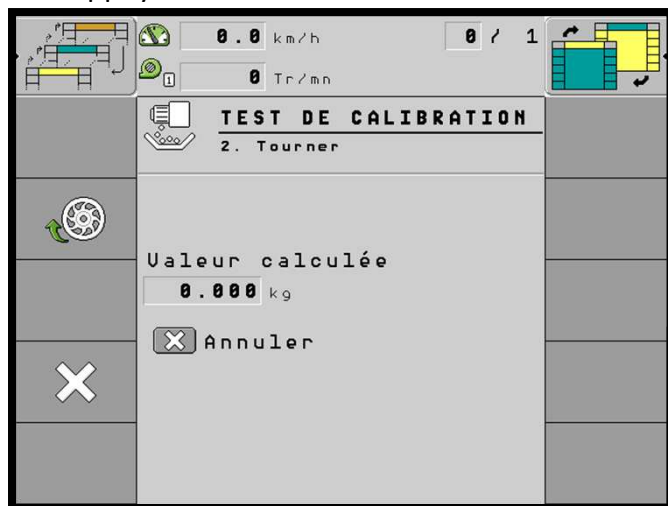


4 – Choix du mode de test « Sélectionner manuel pour utiliser le bouton jaune »



7 – Test de calibration moteur 1

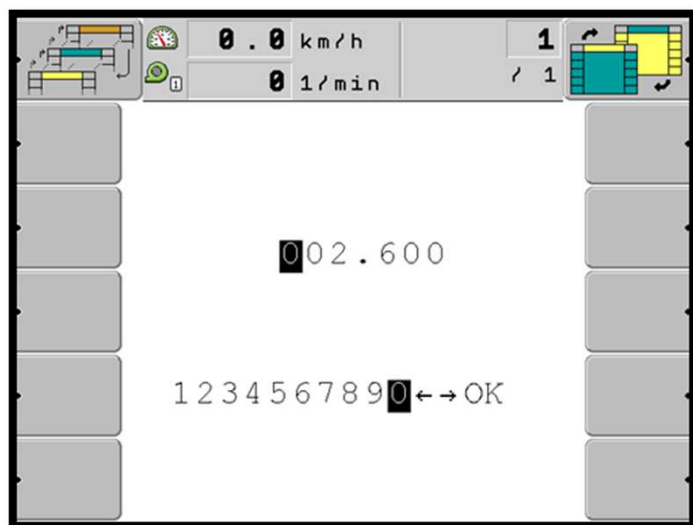
4- Appuyer sur le bouton de calibration



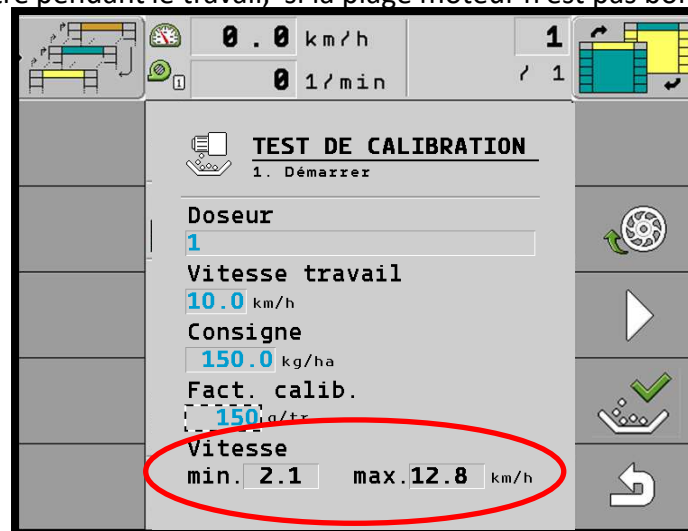
5 – Modifier la valeur pondéré avec la pesée



6 – Rentrer le poids trouver lors de la pesée.



7 – Vérifier si les vitesses mini et maxi sont cohérentes. Un message d'erreur peut apparaître pendant le travail, si la plage moteur n'est pas bonne.



8 – Test de calibration Moteur 2

8 - Test de débit du doseur 2

ISOBUS-TC
ME-Tractor-ECU
Largeur de travail: 0.00 m
Distance: 0.00 km

RÉGLAGES 1 / 3
Ble

Produit
Ble

Consigne
0.0 kg/ha

État
Activée

Vitesse
min. 0.5 max. 99.0 km/h

ME

9 – Sélectionner le 2^{ème} produit

ISOBUS-TC
ME-Tractor-ECU
Largeur de travail: 0.00 m
Distance: 0.00 km

Ble
Engrais

10 – Appuyer sur la touche suivante:

ISOBUS-TC
ME-Tractor-ECU
Largeur de travail: 0.00 m
Distance: 0.00 km

RÉGLAGES 1 / 3
Engrais

Produit
Engrais

Consigne
0.0 kg/ha

État
Activée

Vitesse
min. 0.5 max. 99.0 km/h

ME

11 – Lancer le test de calibration

ISOBUS-TC
ME-Tractor-ECU
Largeur de travail: 0.00 m
Distance: 0.00 km

TEST DE CALIBRATION
1. Démarrer

Doseur
2

Mode
Manuel

Vitesse de travail
10.0 km/h

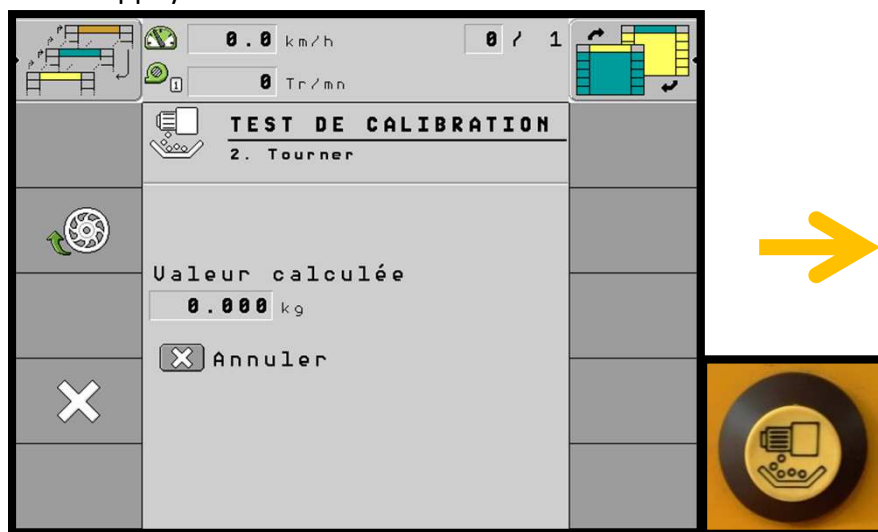
Consigne
150.0 kg/ha

Fact. calib.
302 g/tr

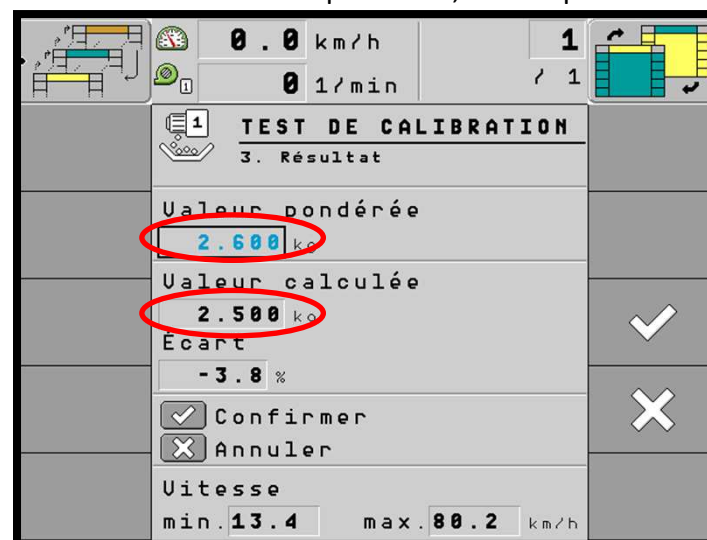
ME

8 – Test de calibration Moteur 2

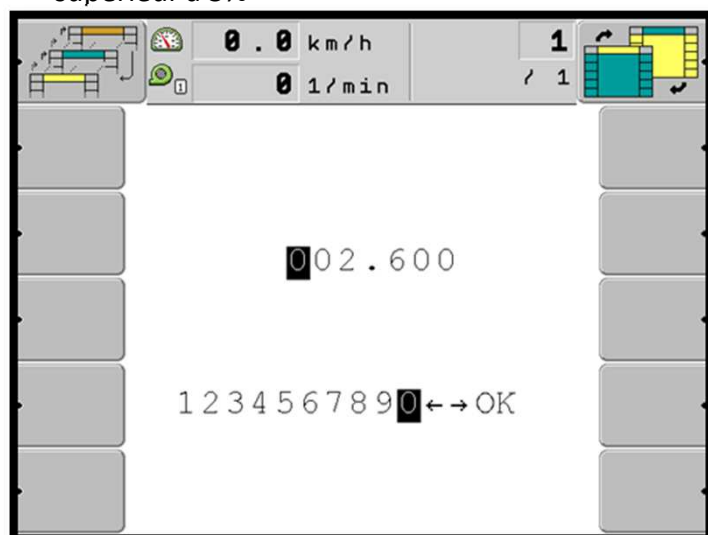
12 – Appuyer sur le bouton de calibration



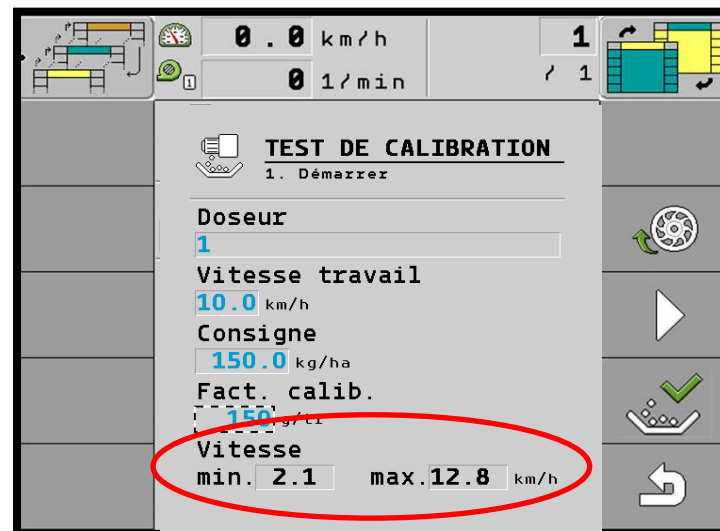
13 – Modifier la valeur pondérée, avec la pesée.



14 – Valider la valeur, refaire le test si l'écart est supérieur à 5%

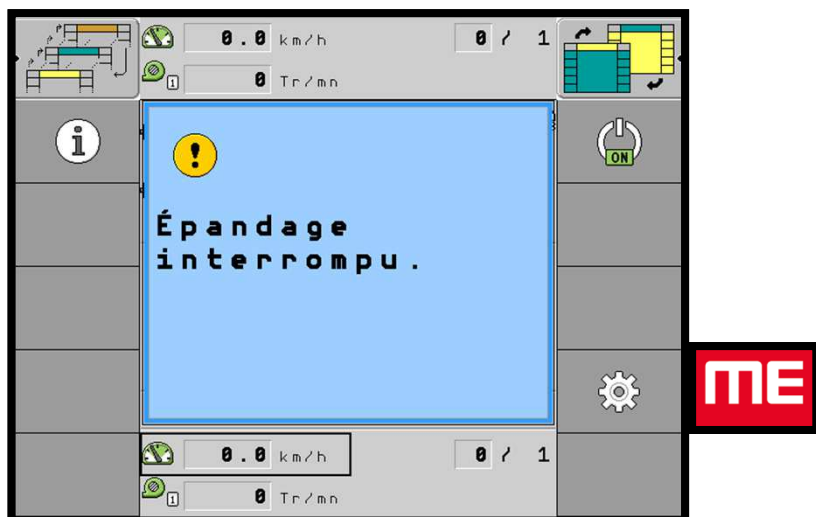


15 – Vérifier si les vitesses mini et maxi sont cohérentes. Un message d'erreur peut apparaître pendant le travail, si la plage moteur n'est pas bonne.



9 – Allumer les feux de travail

1 – Appuyer sur la touche suivante pour se rendre dans le sous menu



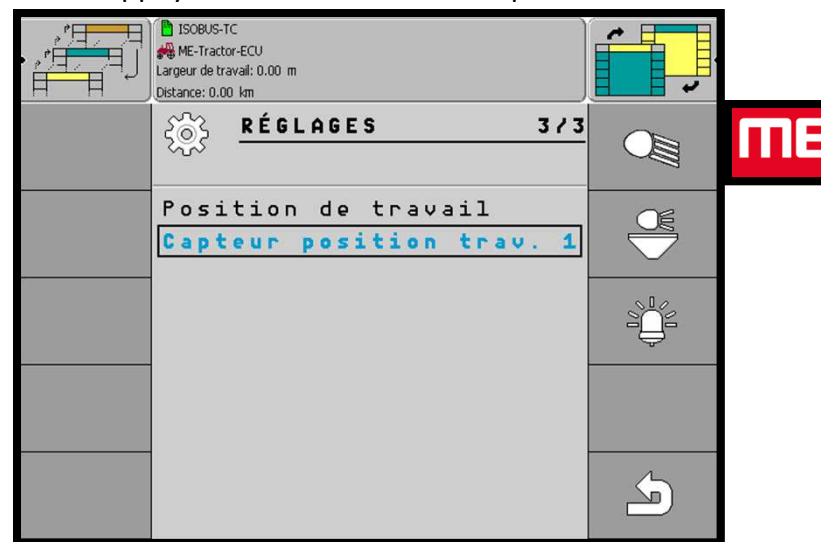
2 – Appuyer sur la touche suivante pour arriver sur la page 3/3



3 – Appuyer sur la touche suivante pour accéder aux feux

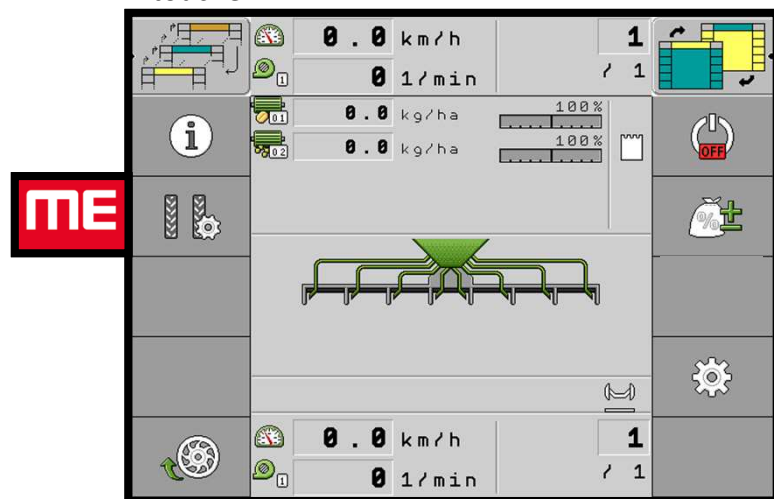


4 – Appuyer sur la touche suivante pour allumer les feux

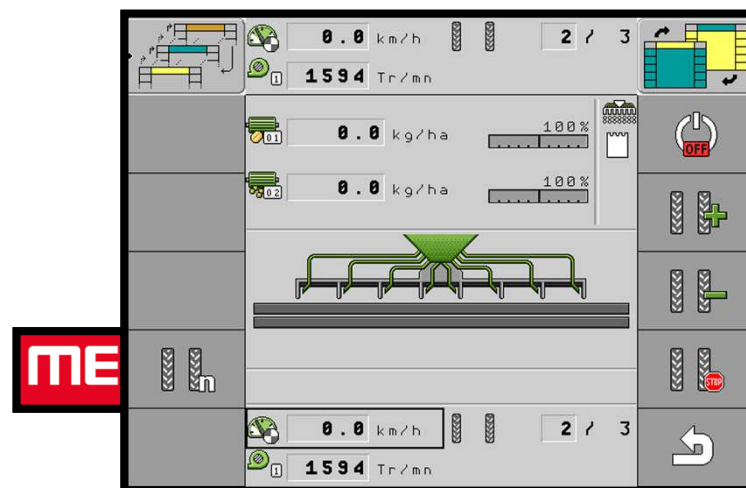


10 - Jalonnage

1 – Sur l'écran principal, appuyer sur la touche 2



2 – Appuyer sur la touche suivante pour programmer le jalonnage



3 – Appuyer sur la molette



4 – Dans cet écran, naviguer avec la molette et validé en appuyant sur la molette



10 - Jalonnage

Procédure :

Voici comment procéder pour choisir le rythme de jalonnage approprié :

- ☒ Vous connaissez la largeur de travail de votre semoir.
- ☒ Vous connaissez la largeur de travail de votre pulvérisateur.

1. Prenez la décision de commencer le travail par la bordure gauche ou la bordure droite du champ.
2. Effectuez le calcul suivant :

largeur de travail du pulvérisateur divisé par largeur de travail du semoir

ex. : $12 : 3 = 4$; $15 : 3 = 5$ ou $20 : 3 = 6,67$

⇒ Les résultats suivants sont possibles :
des nombres pairs (2 ; 4 ; 6 ; etc.),
des nombres impairs (3 ; 5 ; 7 ; etc.)
et des nombres décimaux (1,5 ; 4,5 ; 5,33 ; etc.)

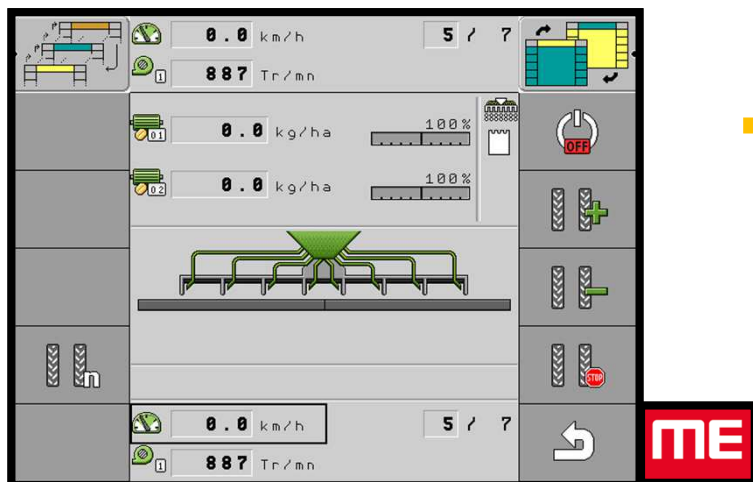
⇒ Vous devez choisir un rythme de jalonnage différent en fonction de chaque résultat.
Vous trouverez les résultats dans le manuel d'utilisation du semoir pneumatique.

10 – Jalonnage / Passage de pulvérisateur au milieu d'un passage de semoir

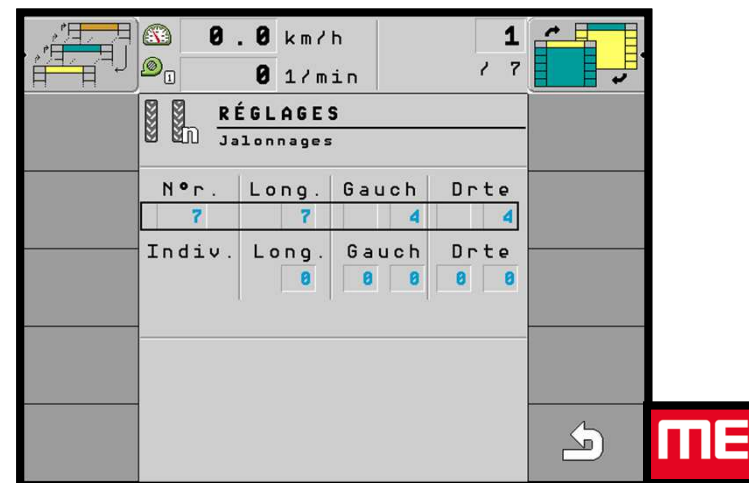
5 – Pour un 1^{er} exemple, on va prendre un pulvérisateur de 21 m et un semoir de 3 m, ce qui fait $(21/3 = 7)$ 7 passages de semoir pour un passage de pulvérisateur

Arr	2	2	2	1	2	1
2G	2	0	0	2	1	
2D	2	2	1	0	0	
3	3			2	2	
4	4	3	2	3	2	
4G	4	3	2	0	0	
4D	4	0	0	3	2	
5	5			3	3	
6	6	4	3	4	3	
6G	6	0	0	4	3	
6D	6	4	3	0	0	
7	7			4	4	

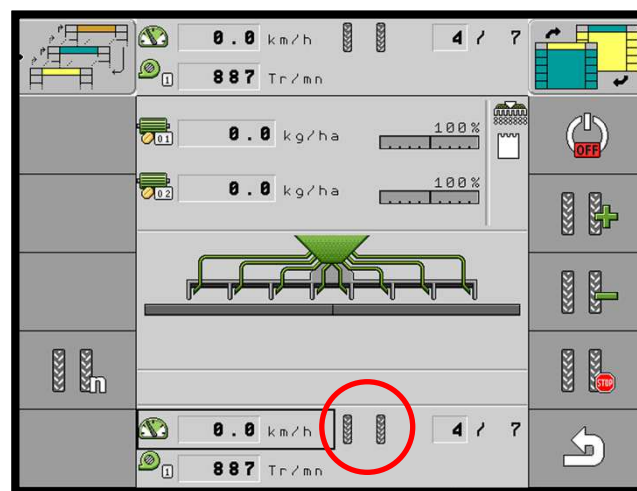
7 – Appuyer sur la touche suivante pour revenir au menu principal



6 – Les valves gauches et droites s'activeront au 4^{ème} passage, appuyer sur la touche 10



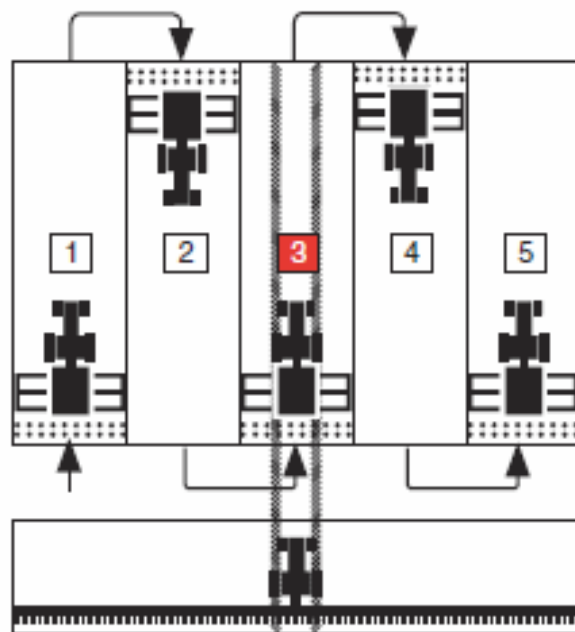
8 – Au 4^{ème} passage, les valves de jalonnages s'activent « le logo apparaît »



10 – Jalonnage / Passage de pulvérisateur au milieu d'un passage de semoir

Semoir de 3m avec un pulvérisateur de 15m
Semoir de 6m avec un pulvérisateur de 30m

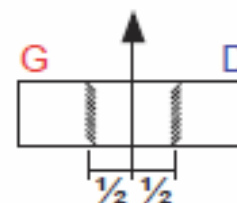
Autre exemple



Entrée du tableau de commande :



Position de traceur :

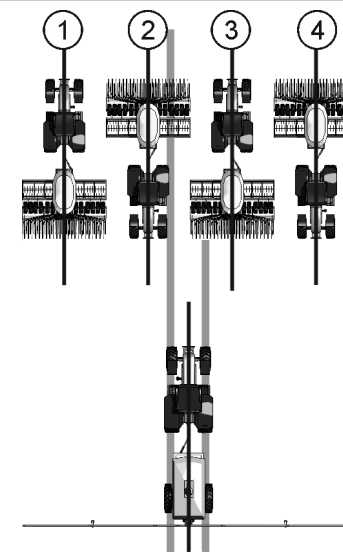


10 – Jalonnage / Passage de pulvérisateur à cheval sur 2 passages de semoir

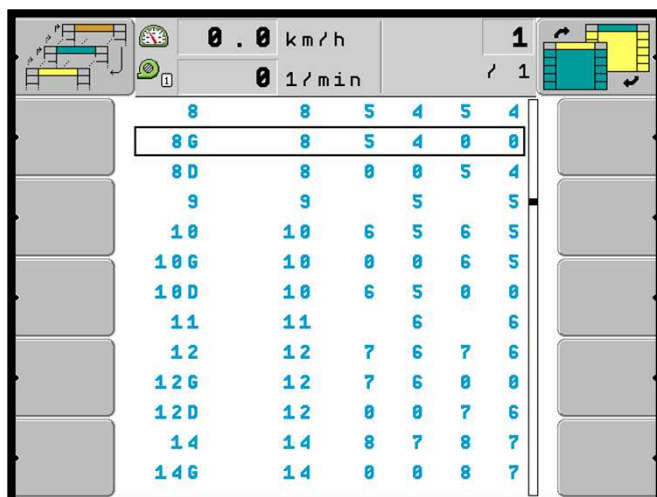
5 bis – Reprendre les étapes 1 à 4. Pour l'exemple on prend un pulvérisateur de 24 m et un semoir de 3 m ($24/3 = 8$ passages). Dans ce cas de figure, une seule valve sera active.

Choisir par quel coté du champ on commence pour sélectionner la valve de gauche ou droite.
Memo simple on commence par le coté gauche du champ on prend la valve de Gauche

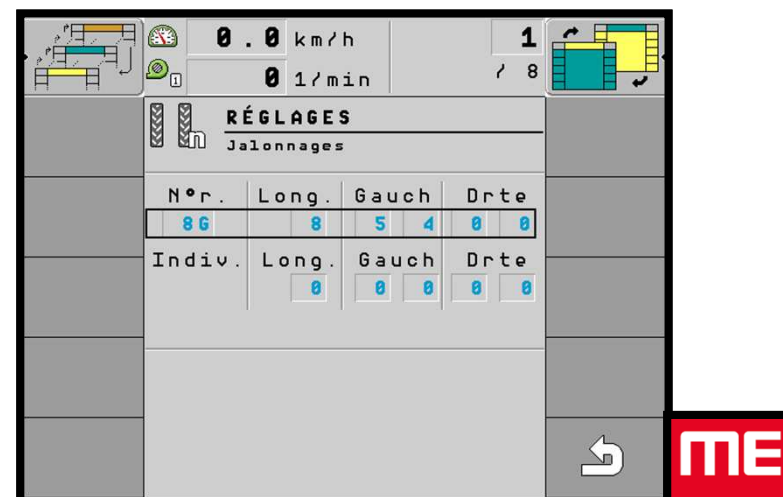
Exemple



6 bis – En naviguant avec la molette, aller sur la ligne 8G et valider

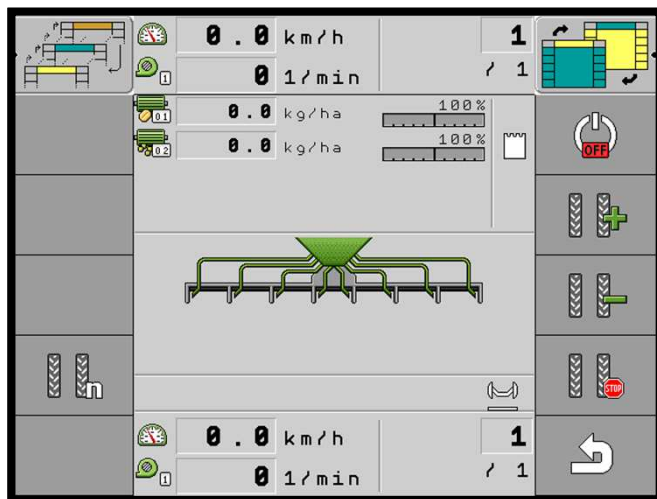
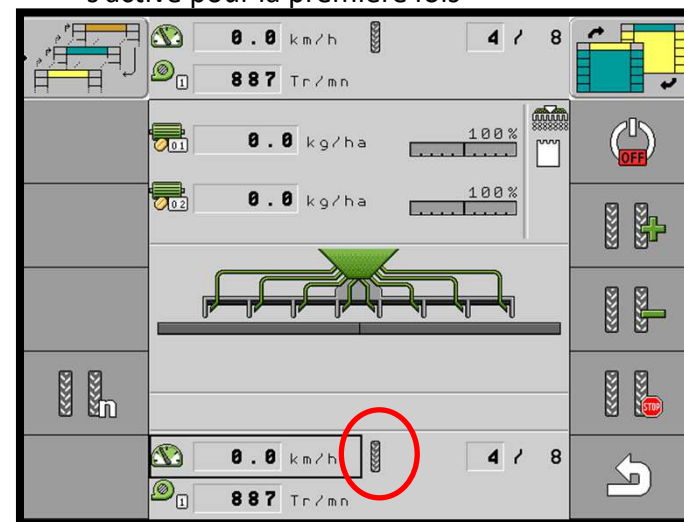
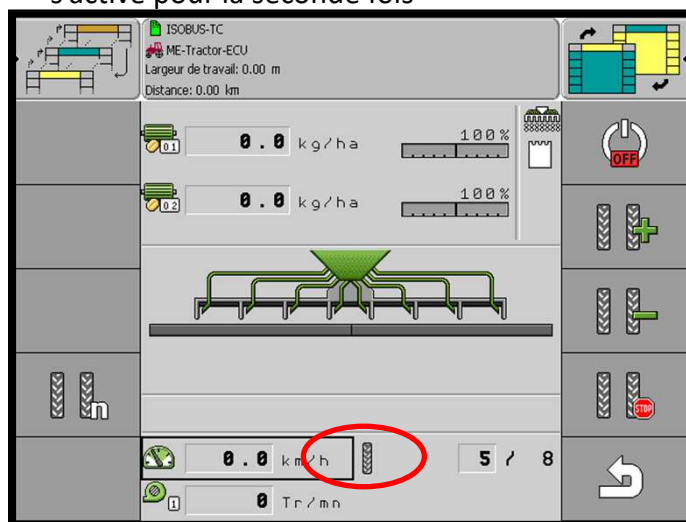


7 bis – La valve de gauche s'activera au 4^{ème} passage et 5^{ème} passage. Appuyer sur la touche suivante



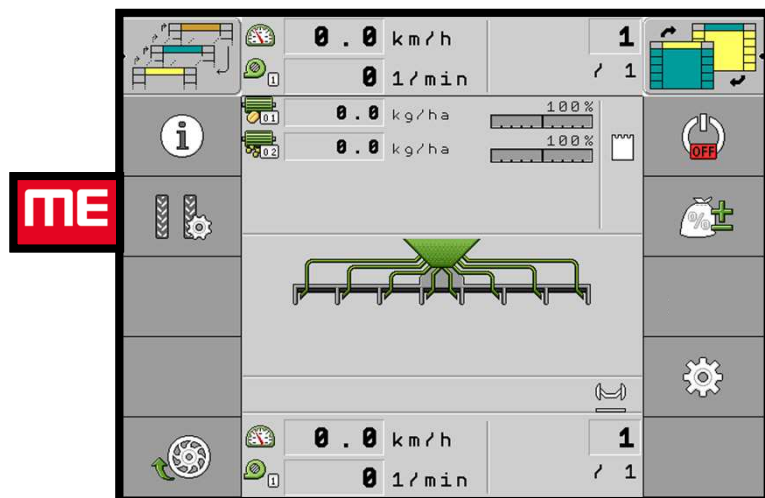
10 – Jalonnage / Passage de pulvérisateur à cheval sur 2 passages de semoir

13 bis – Ecran principale

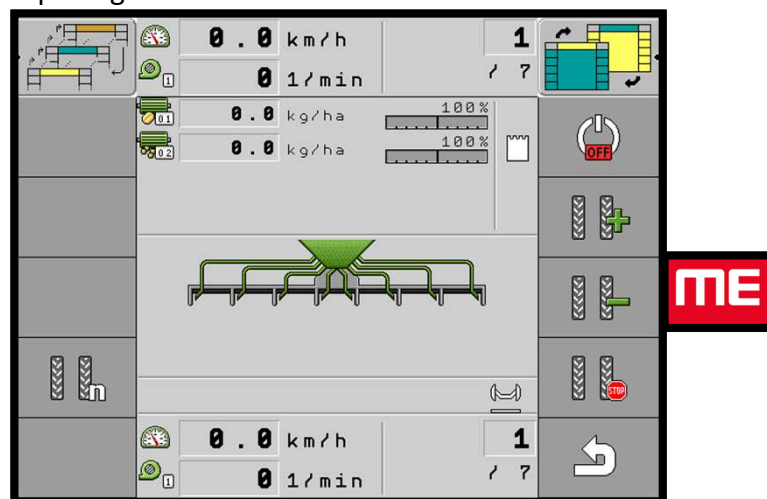
14 bis – Au 4^{ème} passage, la valve gauche s'active pour la première fois15 bis – Au 5^{ème} passage, la valve gauche s'active pour la seconde fois

11 – Jalonnage / Utilisation

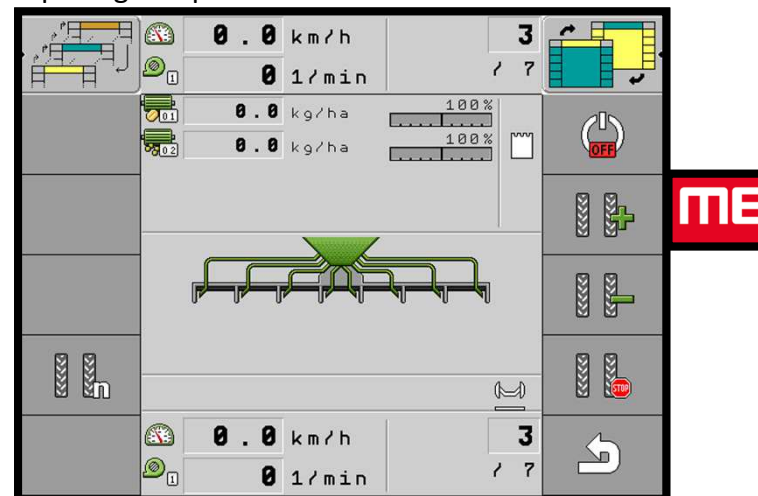
La touche suivante de l'écran permet d'aller sur les paramètres du jalonnage



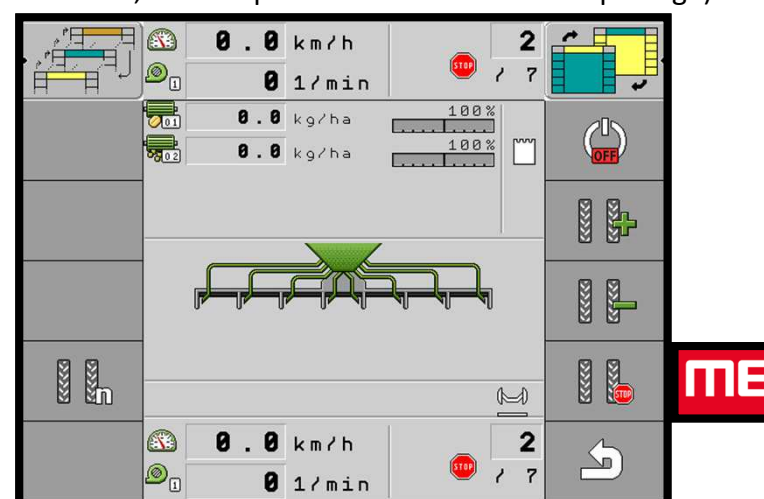
La touche suivante permet de passer à un passage de moins manuellement



La touche suivante permet de passer à un passage de plus manuellement



La touche suivante permet de bloquer sur le passage où l'on est (en cas de levée, baissée plusieurs fois sur le même passage)

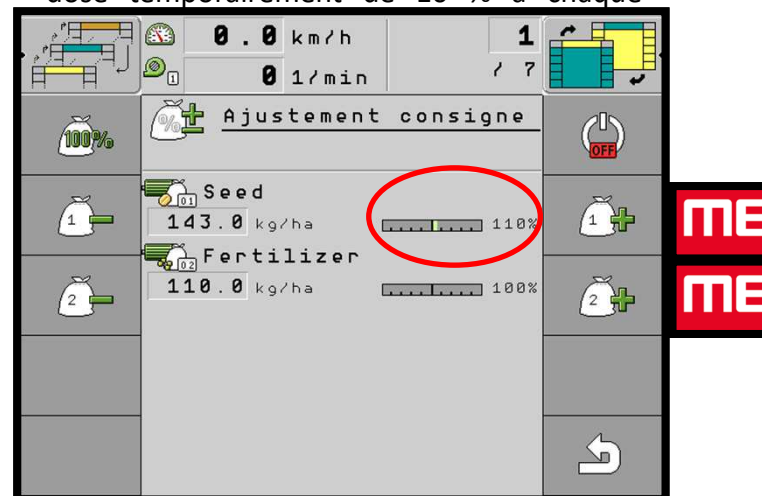


12 – Modulation de dose manuel

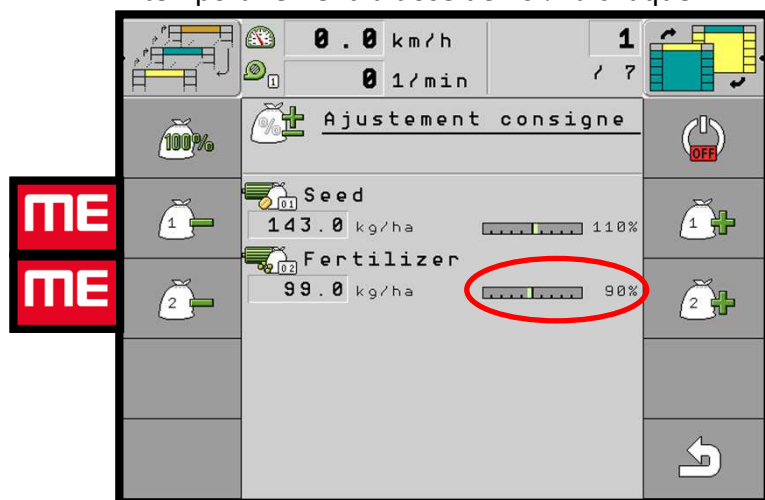
La touche 7 de l'écran permet d'aller sur les paramètres de modulation de doses temporaire



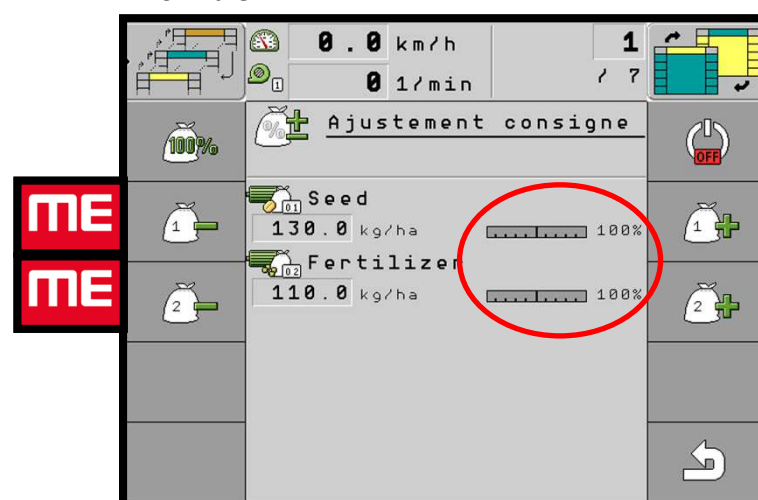
La touche 7 et/ou 8 permet d'augmenter la dose temporairement de 10 % à chaque



La touche 2 et/ou 3 permet de diminuer temporairement la dose de 10 % à chaque



La touche 1 permet de revenir à la dose normale

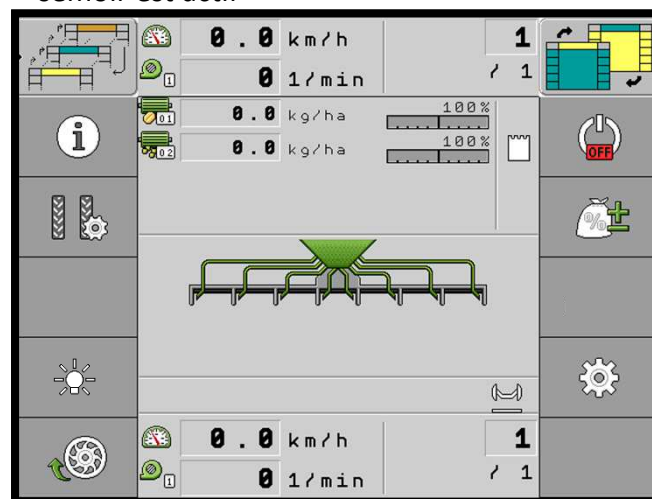


13 – Information surface

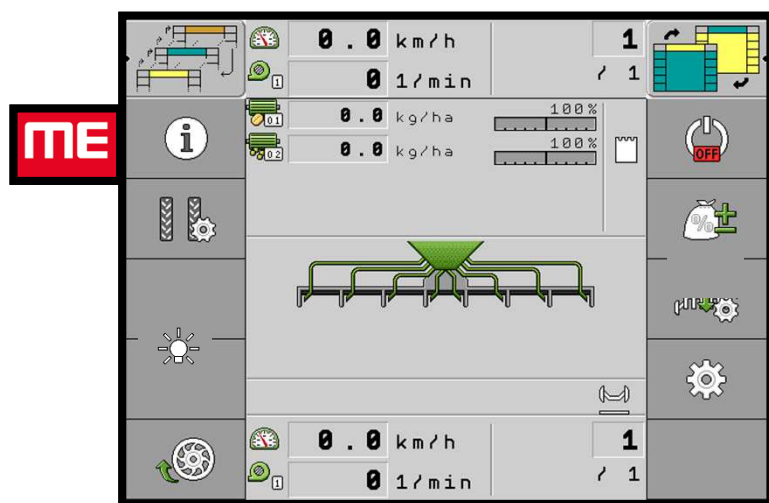
1- A chaque démarrage du boîtier, il y a cet écran pour activer le semis, il faut appuyer sur la touche suivante



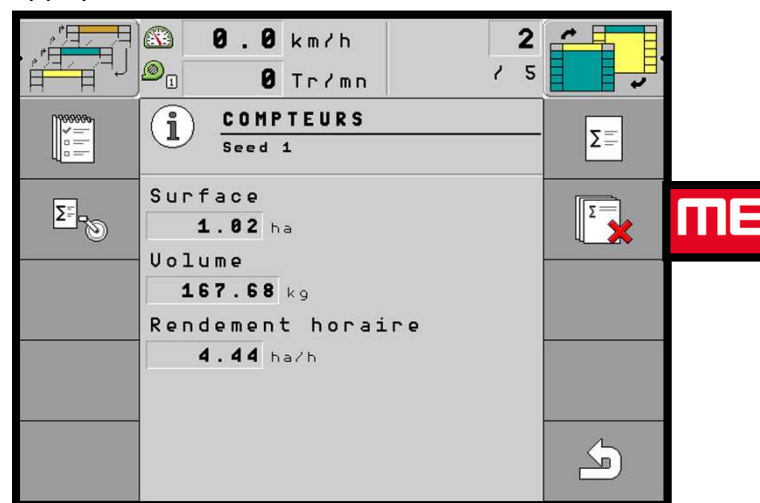
2 – Seulement après cette première étape, le semoir est actif



3- La touche suivante permet de visualiser les informations de surfaces.



Sur cet écran, on peut voir la surface semée depuis la dernière remise à 0. En appuyant sur la touche suivante on remet à 0 cet écran



14 – Information surface / Missions

La surface à été remise à 0. Pour voir la surface totale appuyer sur la touche suivante



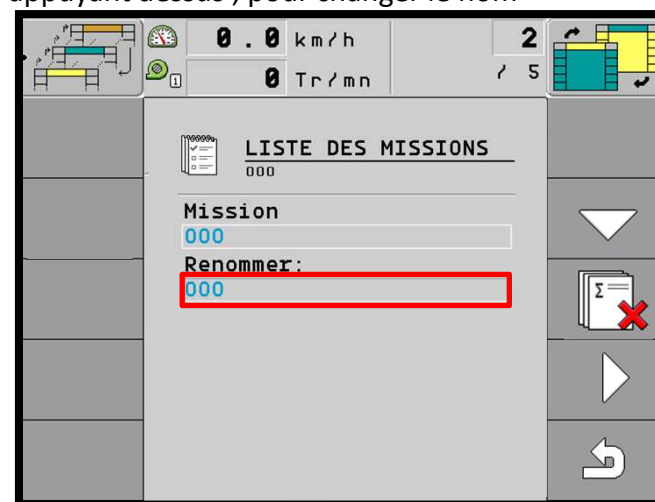
1 - Il est possible d'avoir plusieurs comptage de surface, pour cela appuyer sur la touche suivante



Sur cet écran s'affiche les totaux de différents critères, sans remise à zéro possible



2 - Avec la Molette venir sélectionner « renommer » en appuyant dessus , pour changer le nom



14 – Information surface / Missions

3 - Appuyer sur la touche suivant pour lancé la mission



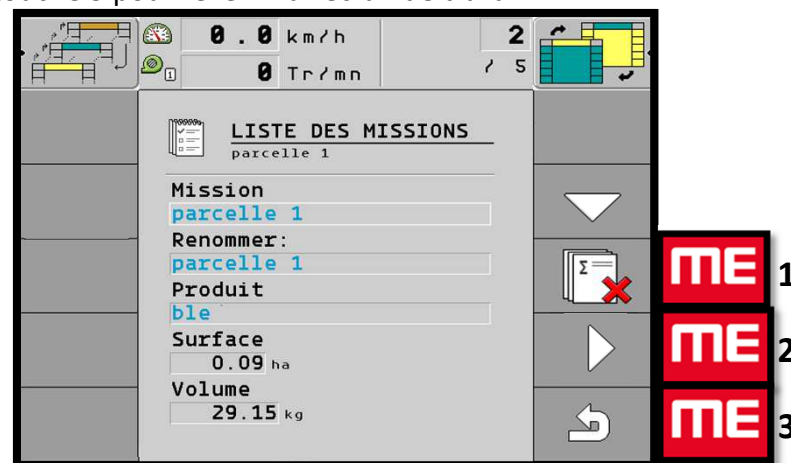
4 – La mission est lancée, appuyer plusieurs fois sur la touche suivante pour revenir à l'écran de travail.



5 – une fois la mission fini, vous pouvez l'arrêter en appuyant sur la touche suivante:

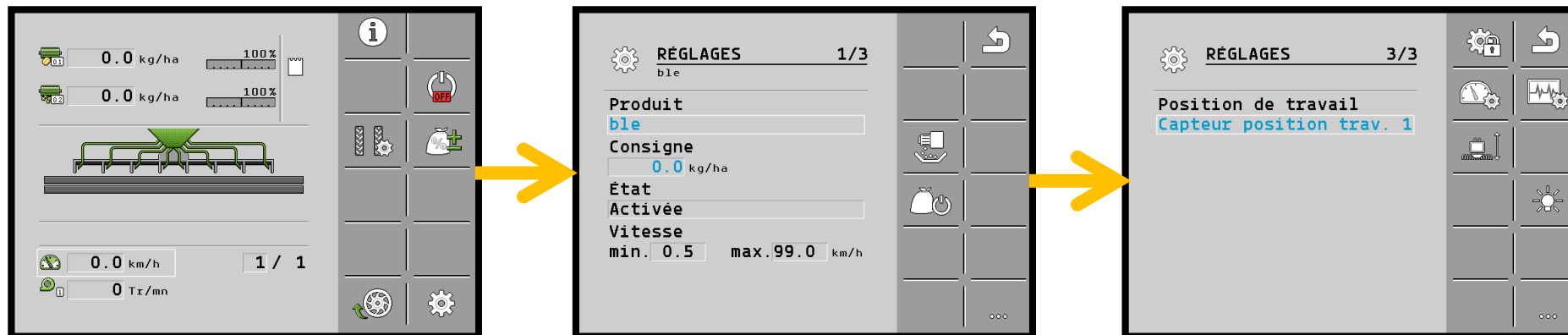


6 – vous pouvez relancer par la suite la mission par la touche 2, la supprimé par la touche 1. Appuyer plusieurs fois sur la touche 3 pour revenir à l'écran de travail



15 – Mode Multiconfig

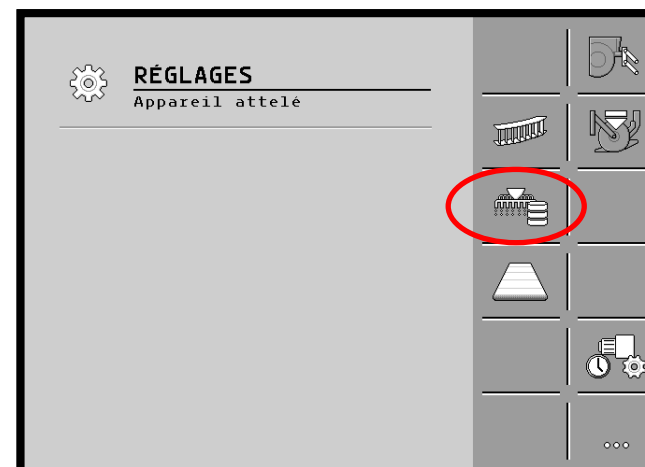
1- Sur le menu principal, aller sur le menu Réglage à la page 3/3



2 – Appuyer sur la touche Cadenas pour accéder au menu config :

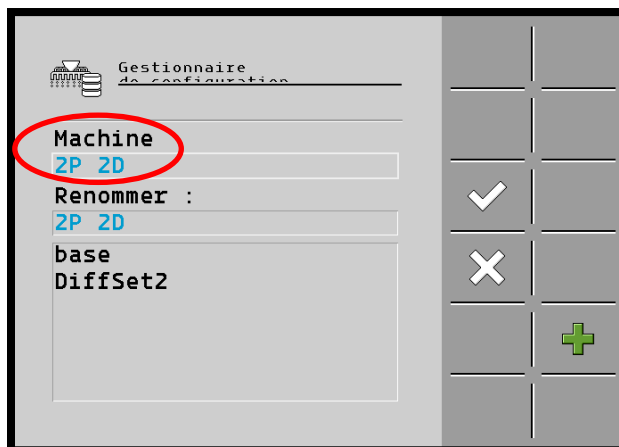


3 – Appuyer sur la touche semoir pour accéder au menu config :

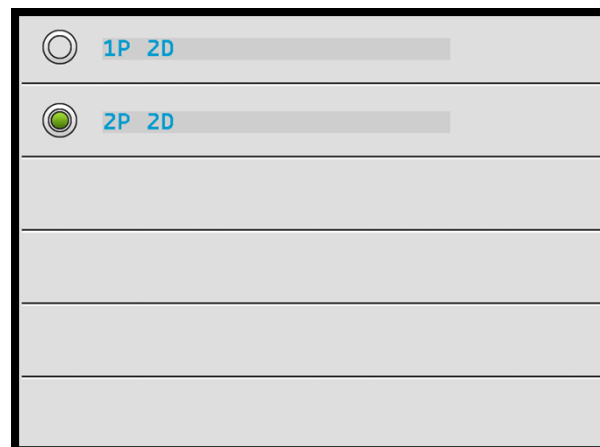


15 – Mode Multiconfig

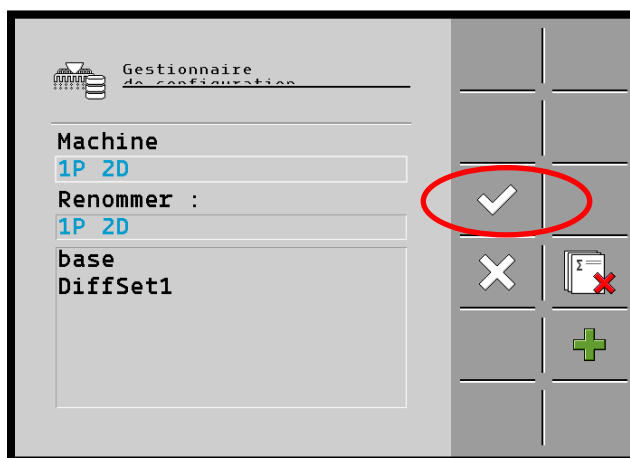
4 – Appuyer sur la touche Machine pour accéder au menu config :



5 – sélectionner la configuration requise

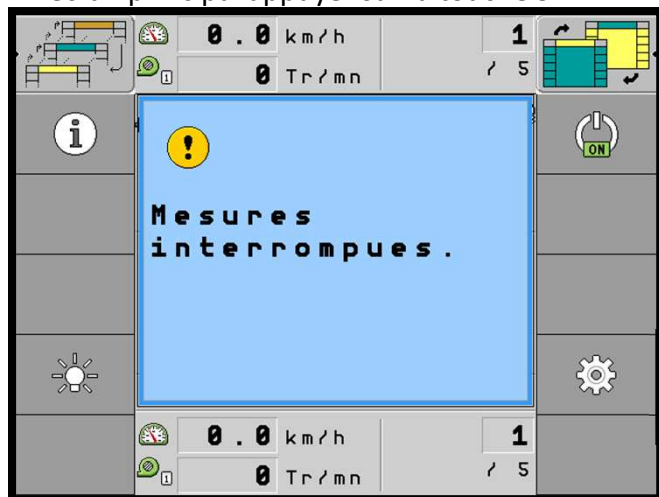


6 – Valider la configuration et redémarrer le boitier



16 – Mode diagnostic

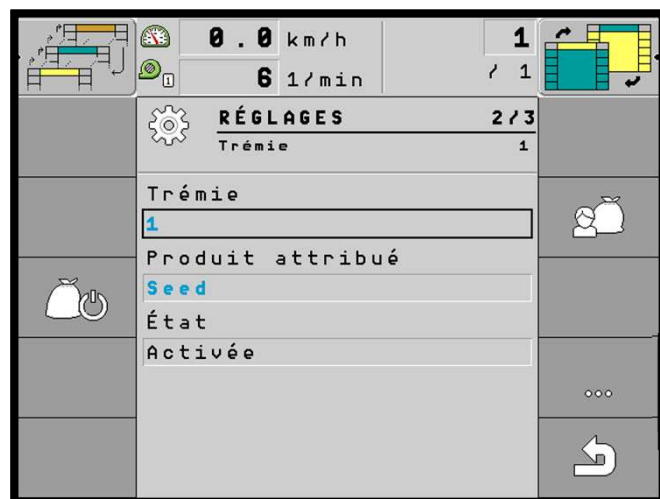
1- Pour aller dans le mode diagnostic, sur l'écran principal appuyer sur la touche 9



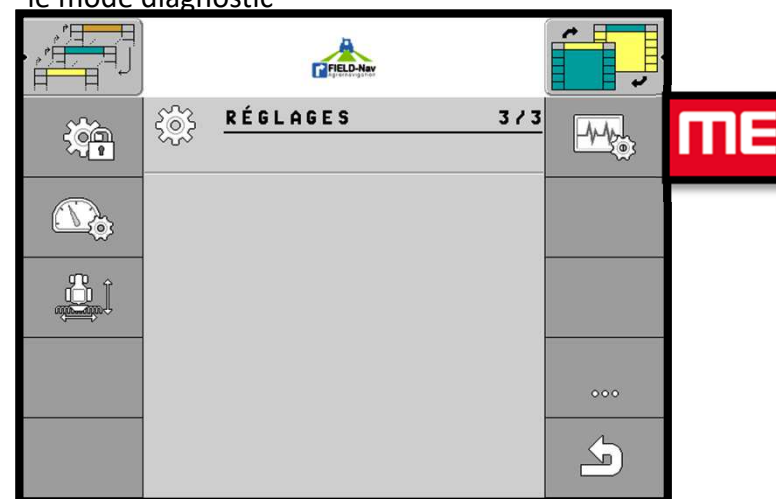
2 – Appuyer sur la touche 9 (2^{ème} fois)



3 – Appuyer sur la touche 9 (3^{ème} fois)

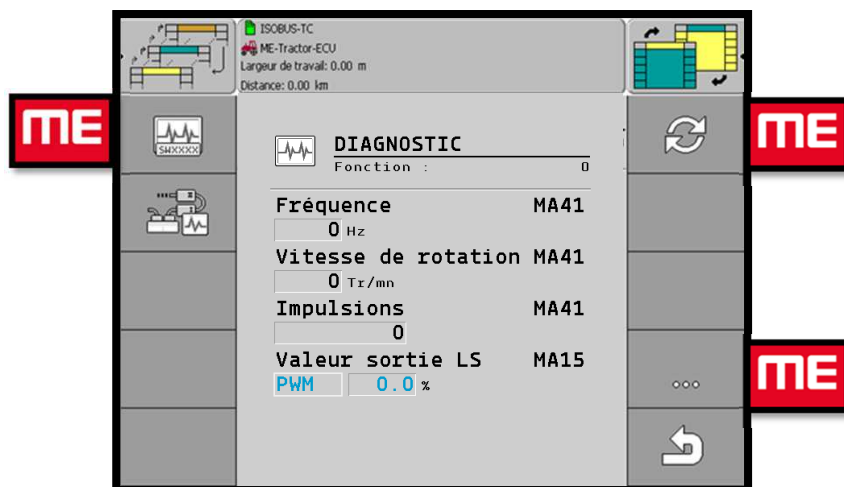


4 – Appuyer sur la touche 6 pour rentrer dans le mode diagnostic



16 – Mode diagnostic

5- Appuyer sur la touche suivante pour aller dans les autres pages **Fonction 0**



Touche 1 : Numéro de version

Touche 2 : remise à zéro

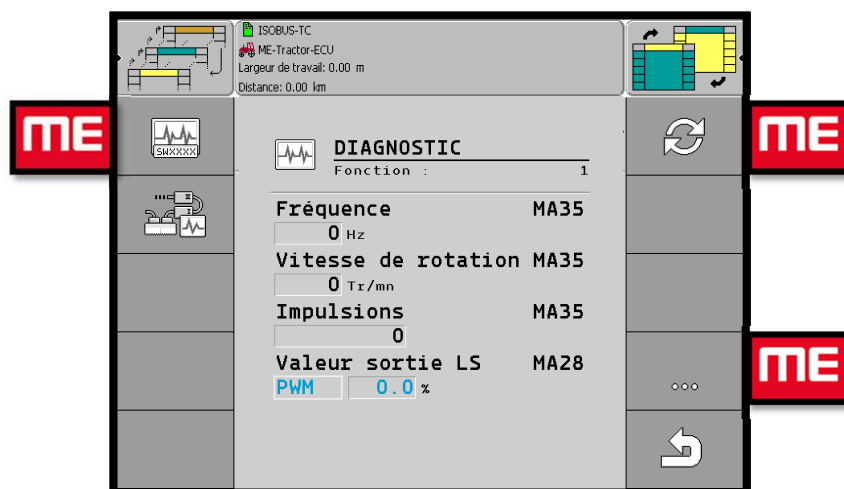
Touche 3 : page suivante

MA 15 : Moteur 1

MA 41 : Moteur 1

Ps: Pour tester le moteur, mettre à 50% la valeur de sortie LS. Le moteur doit tourner à 50% de sa capacité, soit environ 1125 Tr/min.

• Fonction 1



Touche 1 : Numéro de version

Touche 2 : remise à zéro

Touche 3 : page suivante

MA 28 : Moteur 2

MA 35 : Moteur 2

Ps: Pour tester le moteur, mettre à 50% la valeur de sortie LS. Le moteur doit tourner à 50% de sa capacité, soit environ 1125 Tr/min.

16 – Mode diagnostic

• Fonction 12



Touche 1 : Numéro de version

Touche 2 : remise à zéro

Touche 3 : page suivante

MA 38 : turbine

• Fonction 14



Touche 1 : Numéro de version

Touche 2 : remise à zéro

Touche 3 : page suivante

MA 40 : capteur de distribution 1

16 – Mode diagnostic

• Fonction 15



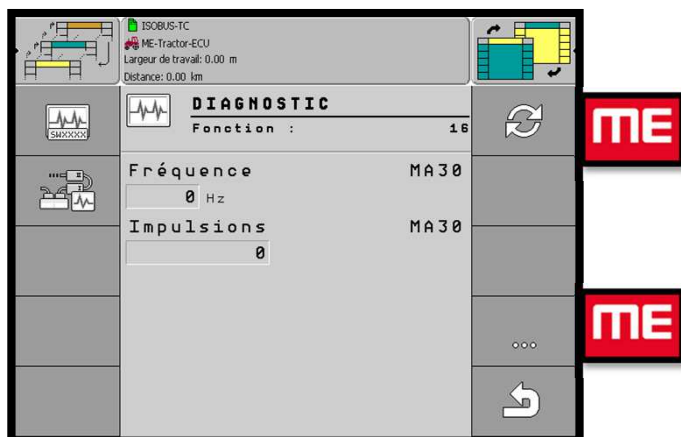
Touche 1 : Numéro de version

Touche 2 : remise à zéro

Touche 3 : page suivante

MA 31 : capteur de distribution 2

• Fonction 16



Touche 1 : Numéro de version

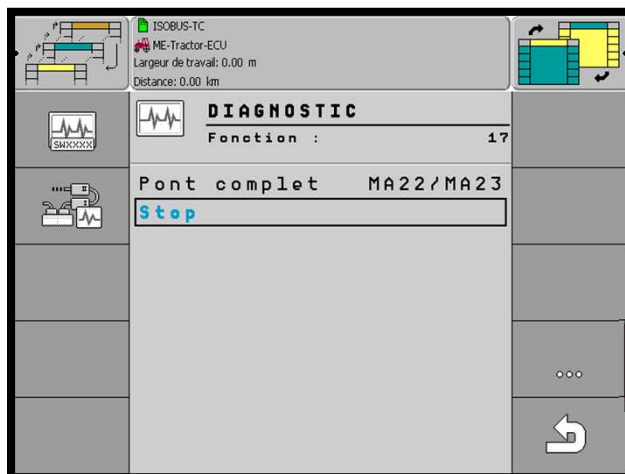
Touche 2 : remise à zéro

Touche 3 : page suivante

MA 30 : Radar (prise de vitesse)

16 – Mode diagnostic

• Fonction 17

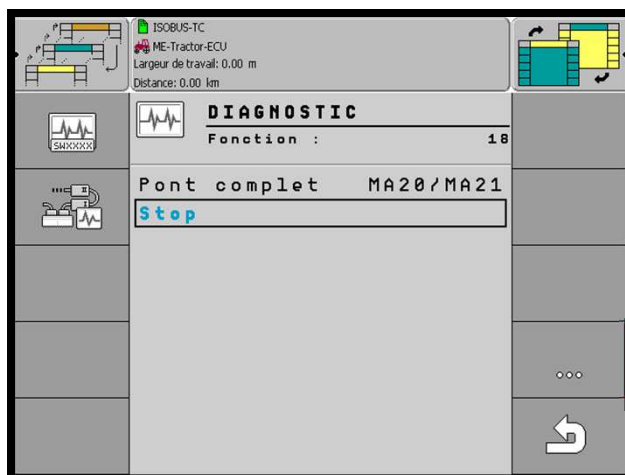


Touche 1 : remise à zéro

Touche 2 : page suivante

MA 22/23 : Valve de Jalonnage

• Fonction 18



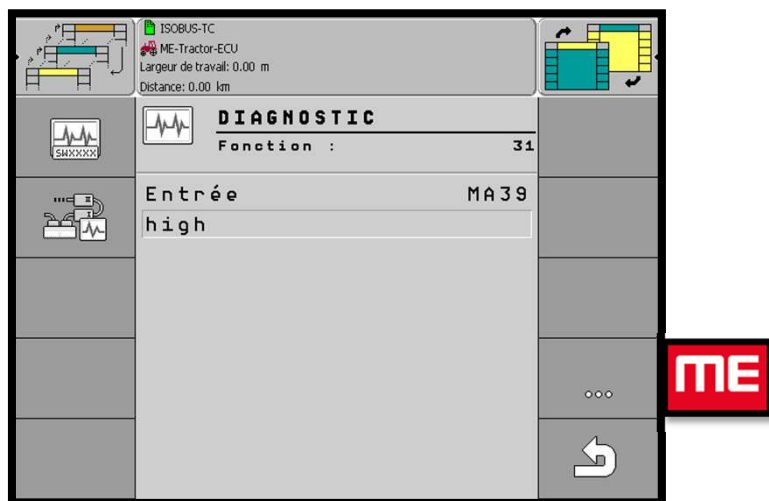
Touche 1 : remise à zéro

Touche 2 : page suivante

MA 20/MA21 : Valve de jalonnage

16 – Mode diagnostic

• Fonction 31

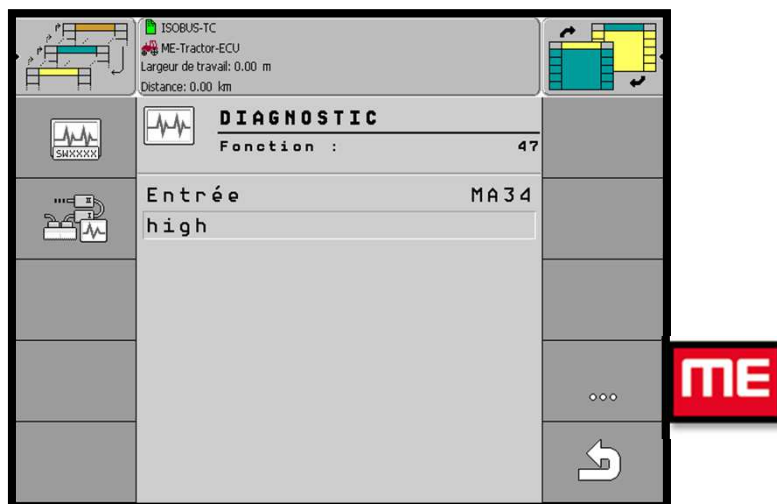


Touche 1 : remise à zéro

Touche 2 : page suivante

MA 39 : capteur de position de travail

• Fonction 47



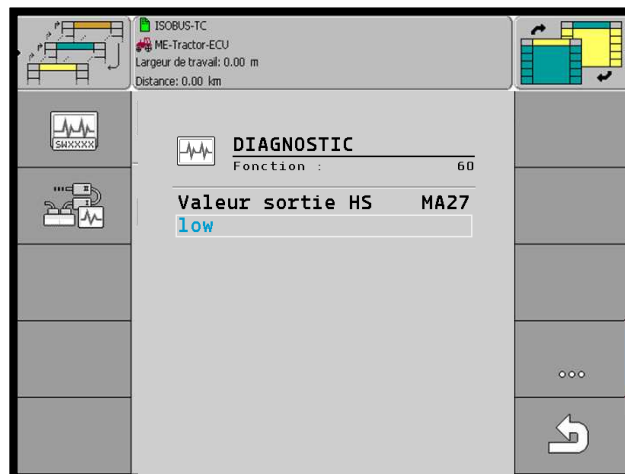
Touche 6 : remise à zéro

Touche 9 : page suivante

MA 34 : Bouton de calibration

16 – Mode diagnostic

• Fonction 60

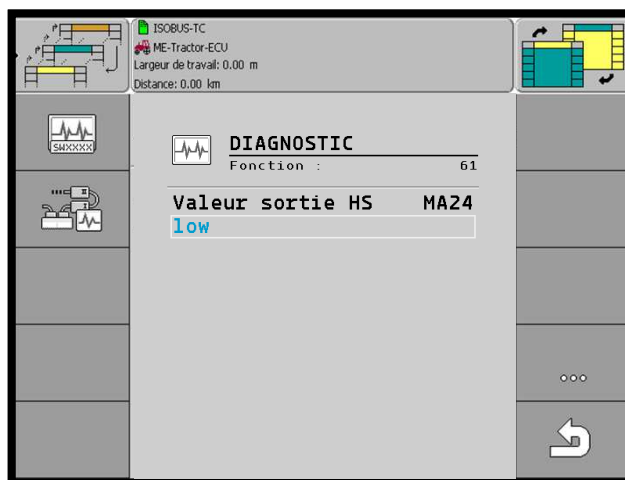


Touche 1 : remise à zéro

Touche 2 : page suivante

MA 27 : Lampe de travail

• Fonction 61



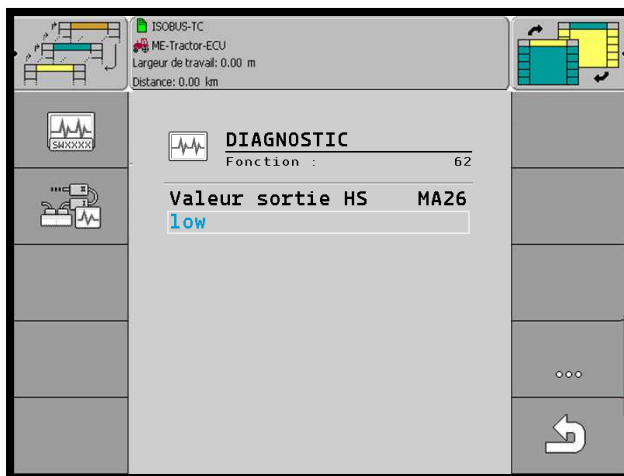
Touche 6 : remise à zéro

Touche 9 : page suivante

MA 24 : Lampe de trémie

16 – Mode diagnostic

• Fonction 62

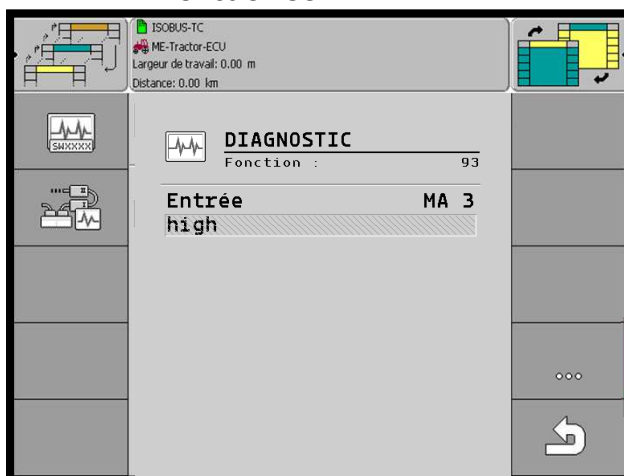


Touche 1 : remise à zéro

Touche 2 : page suivante

MA 26 : Gyrophare

• Fonction 93



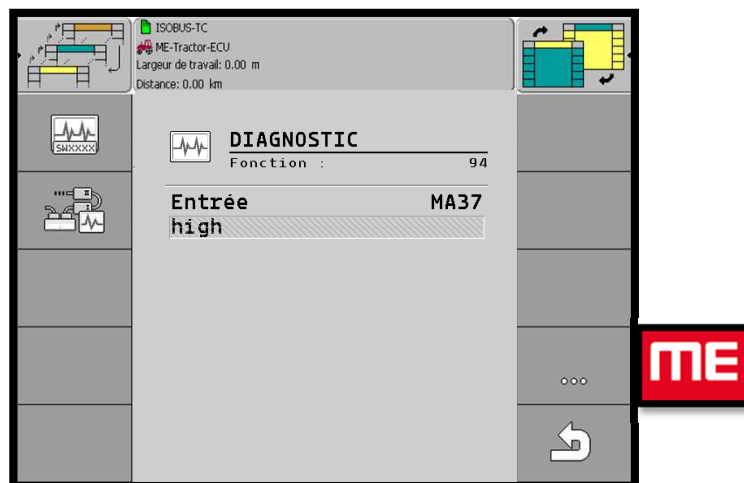
Touche 1 : remise à zéro

Touche 2 : page suivante

MA 3 : capteur de trémie Niveau
Bas 1

16 – Mode diagnostic

- Fonction 94



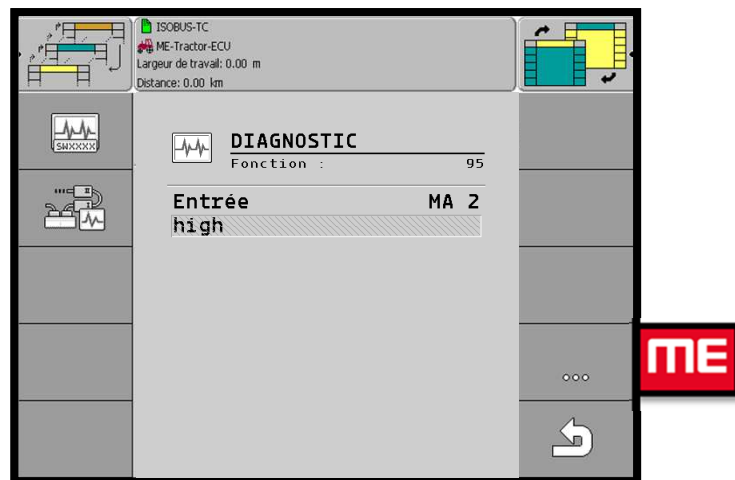
Touche 1 : remise à zéro

Touche 2 : page suivante

MA 37 : capteur de trémie niveau

Haut 1

- Fonction 95



Touche 6 : remise à zéro

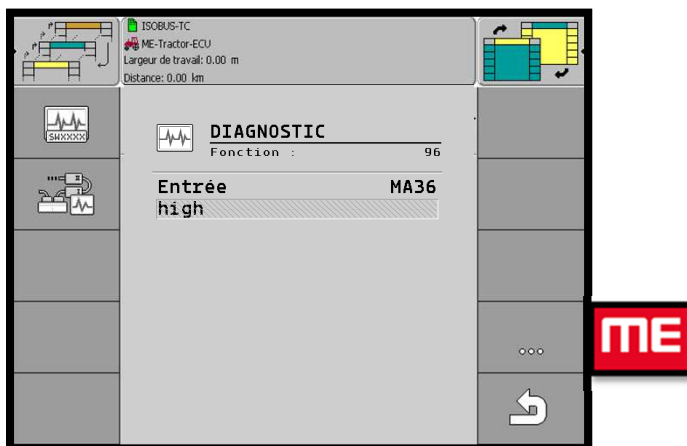
Touche 9 : page suivante

MA 2 : capteur de trémie Niveau

Bas 2

16 – Mode diagnostic

- **Fonction 96**



Touche 1 : remise à zéro

Touche 2 : page suivante

MA 36 : capteur de trémie niveau
Haut 2

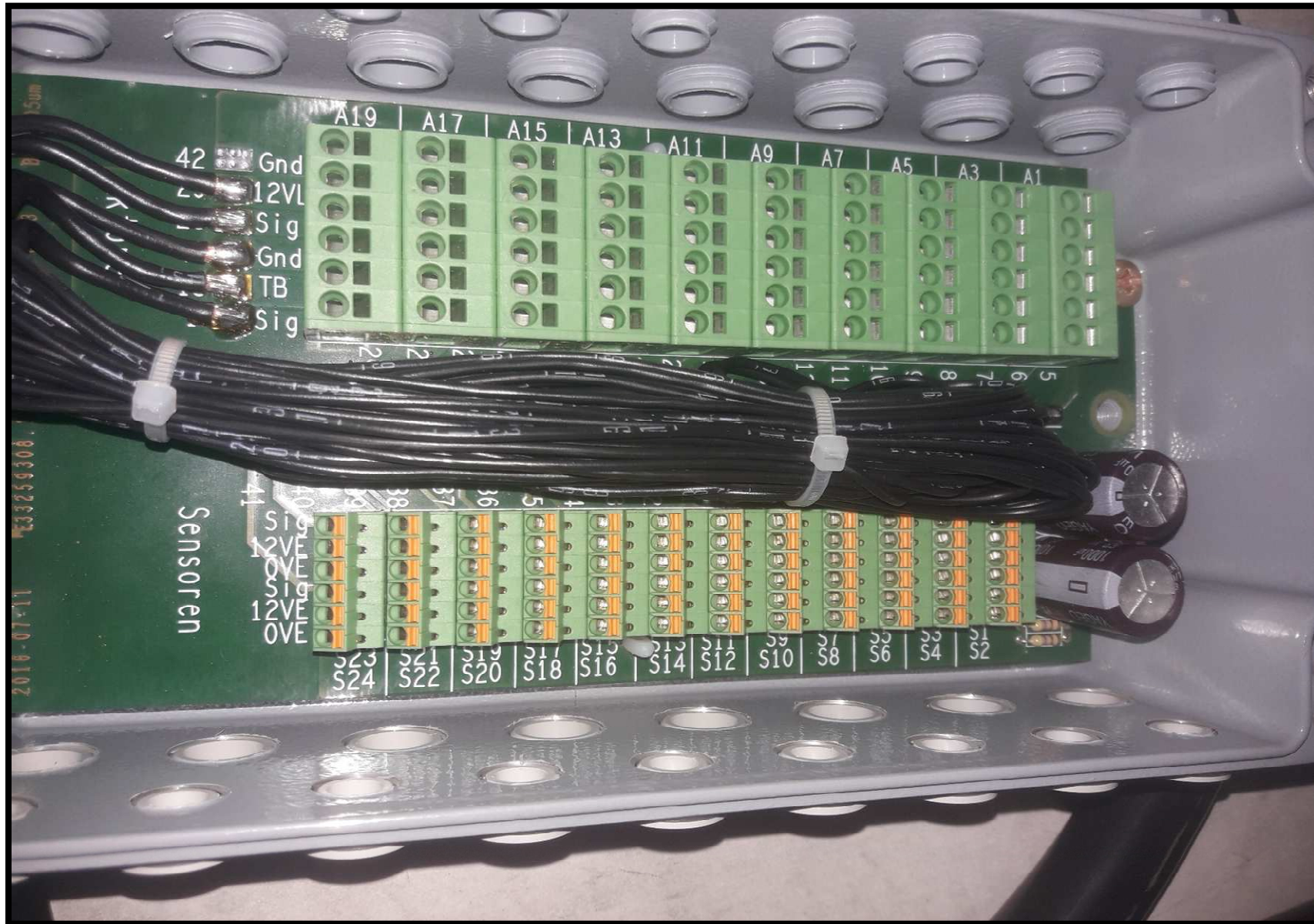
- Le mode diagnostic est là pour vérifier si les commandes envoyés par le moniteur sont bien réceptionnés par les différents organes de la machine et que les informations des capteurs sont bien transmises au moniteur

17 – Mode Montage = Tableau de la boîte de dérivation

Nouveau bornier												
ACTIONS	1 partie	GNDL = neutre										
		12 VL										
	2 partie	A 19	A 17	A 15	A 13	A 11	A 9	A 7	A 5	A 3	A 1	
		Alimentation Moteur 2 se Mettre en A19 et S17* (12v+sig)	gyrophare	Phare de trémie	Valve de jalonage gauche + (Brancher sur signale)	Valve de jalonage Droite + (Brancher sur signale)		Moteur demi largeur ouvert	Trappe d'éclonnage ouvert	Traceur gauche	Marqueur de prélevée gauche	
CAPTEURS	1 partie	GNDL = neutre										
		12 VL										
	2 partie	A 20	A 18	A 16	A 14	A 12	A 10	A 8	A 6	A 4	A 2	
		Alimentation moteur 1 se mettre en A 20 et S 24 * (12v + sig)	Feu de Travail GNDE et SIG	Vis élévatrice	Valve de jalonage gauche – (Brancher sur signale)	Valve de jalonage droite – (Brancher sur signale)		Moteur demi largeur fermé	Trappe d'éclonnage fermé	Traceur droit	Marqueur de prélevée droit	
CAPTEURS	1 partie	S 23	S 21	S 19	S 17	S 15	S 13	S 11	S 9	S 7	S 5	S 3
			Capteur de position de travail		Capteur impulsion moteur 2 *	Capteur de distribution 2			Capteur demi semoir position on		Capteur de trémie 1 niveau haut	Capteur de trémie 2 niveau haut
	2 partie	12 VE										
		GNDE = neutre										
CAPTEURS	1 partie	S 24	S 22	S 20	S 18	S 16	S 14	S 12	S 10	S 8		S 4
		Capteur impulsion moteur 1 *	Capteur de distribution 1	Capteur de vitesse turbine		Interrupteur de Calibration	radar		Capteur demi semoir position OFF		reserve	Capteur de trémie 1 niveau bas
	2 partie	12 VE										
		GNDE = neutre										
CAPTEURS	1 partie	S 2	S 4									
		Capteur de trémie 2 bas	Capteur de trémie 1 niveau bas									
	2 partie	12 VE										
		GNDE = neutre										

17 – Mode Montage = Tableau de la boîte de dérivation

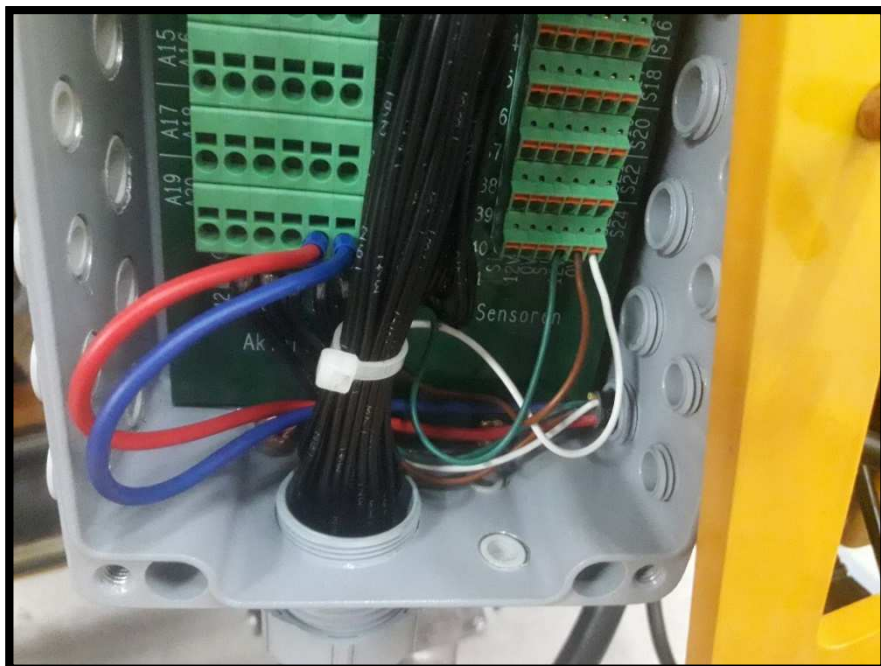
ECU	Function new	ECU	Junction Box	Junction Box
1	12VL	1	Clamp	12VL
2	Capteur niveau bas trémie 2	2	K2	S2
3	Capteur niveau bas trémie 1	3	K4	S4
4		4	K6	S7
5	Marqueur de prélevée gauche	5	K15	A1
6	Marqueur de prélevée droit	6	K16	A2 / S5
7	Traceur gauche	7	K17	A3
8	Traceur droit	8	K12	A4
9	Open calibration flap 1	9	K18	A5
10	Close calibration flap 1	10	K10	A6
11	Halfwidth motor open	11	K19	A7
12	Halfwidth motor close	12	K20	A8
13	Feu de travail	13	Clamp	A9 / S12
14	Position of calibration flap closed	14	K21	S8
15	Alimentation moteur 1	15	Clamp	A20
16	Capteur demi semoir on	16	K8	S9
17	Capteur demi semoir off	17	K13	S10
18	Charger fault	18	K22	S11
19	Loading auger	19	K23	A10
20	Hopper light	20	K24	S13
21	Dépliage semoir	21	K25	A12
22	gyrophare	22	K26	A13
23	Repliage du semoir	23	Clamp	A14 / S18
24	tramline right +/- (motorically)	24	K28	A15 / S19
25	tramline right -/+ (motorically) tramline right (hydraulically)	25	K29	A16
26	tramline left +/- (motorically)	26	K30	A17
27	tramline left -/+ (motorically) tramline left (hydraulically)	27	Clamp	A18 / S23
28	Metering drive 2 (-)	28	Clamp	A19
29	12VL	29	Clamp	12VL
30	Radar ou DGPS	30	K27	S14
31	Capteur de distribution 2	31	Clamp	S15
32	12VE	32	E+	12VE
33	0VE	33	E-	GNDE
34	Interrupteur de calibration	34	A	S16
35	Metering drive 2 encoder	35	X	S17
36	Capteur de trémie 2 niveau bas	36	Dr	S1
37	Capteur de trémie 1 niveau haut	37	Ta	S3
38	Capteur de vitesse turbine	38	S1	S20
39	Capteur de position de travail	39	Bs	S21
40	Capteur de distri 1	40	Ha	S22
41	Capteur impulsion moteur 1	41	K14	S24
42	0VL	42	Masse	GNDL

17 – Mode Montage = Tableau de la boite de dérivation

17 – Mode Montage = Tableau de la boîte de dérivation

Couleurs colliers		Désignation
JAUNE		Capteur de position de travail
BLEU	ROUGE	Capteur de distribution 1
BLEU	NOIR	Capteur de distribution 2
JAUNE	VERT	Capteur de trémie niveau haut – trémie 1
JAUNE	BLEU	Capteur de trémie niveau haut – trémie 2
JAUNE	ROUGE	Capteur de trémie niveau bas – trémie 1
JAUNE	NOIR	Capteur de trémie niveau bas - trémie 2
ROUGE		Capteur de vitesse de turbine
VERT		Interrupteur de calibration
BLEU		Radar ou GPS
ROUGE	VERT	Moteur 1
ROUGE	NOIR	Moteur 2
BLANC		Phares de travail

17 – Mode Montage = Tableau de la boite de dérivation



Faire attention aux fils moteurs, il faut toujours les brancher dans cet ordre.

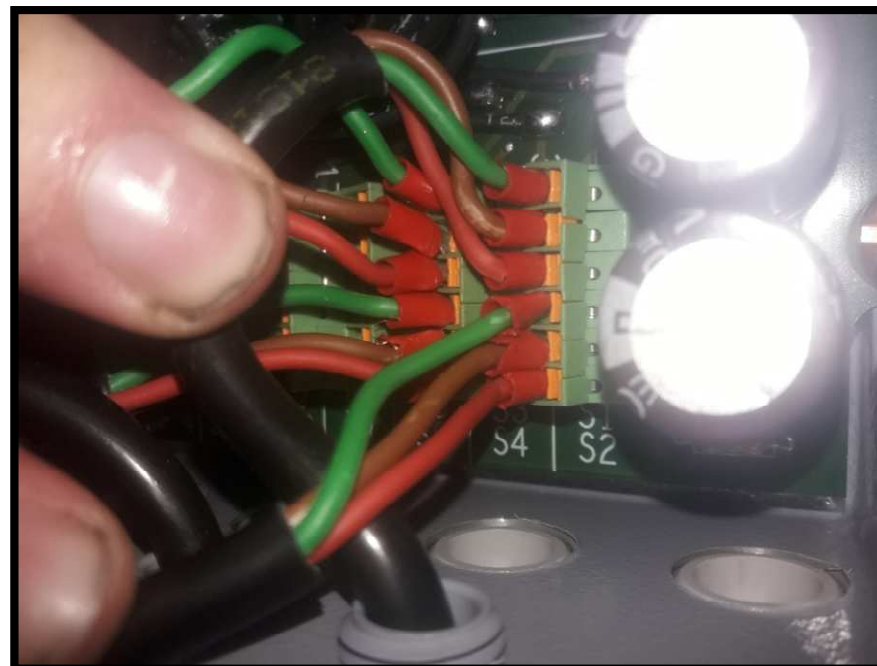
Vert = SIG

Rouge = 12V

Marron = 12V

Bleu = SIG

Blanc = OVE



Les capteurs de trémies sont branchés en S1 et S2

3 Noir = SIG

3 Vert = SIG

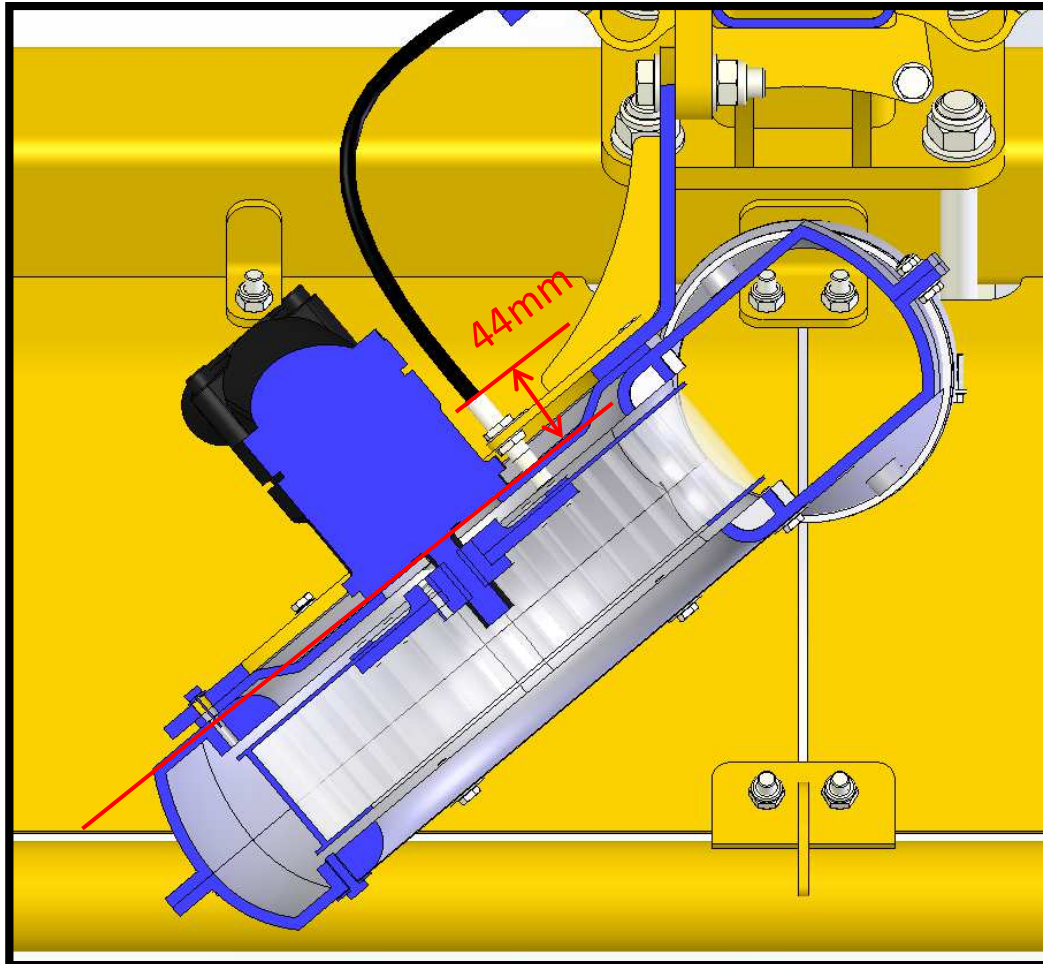
2 Marron = 12V

ou

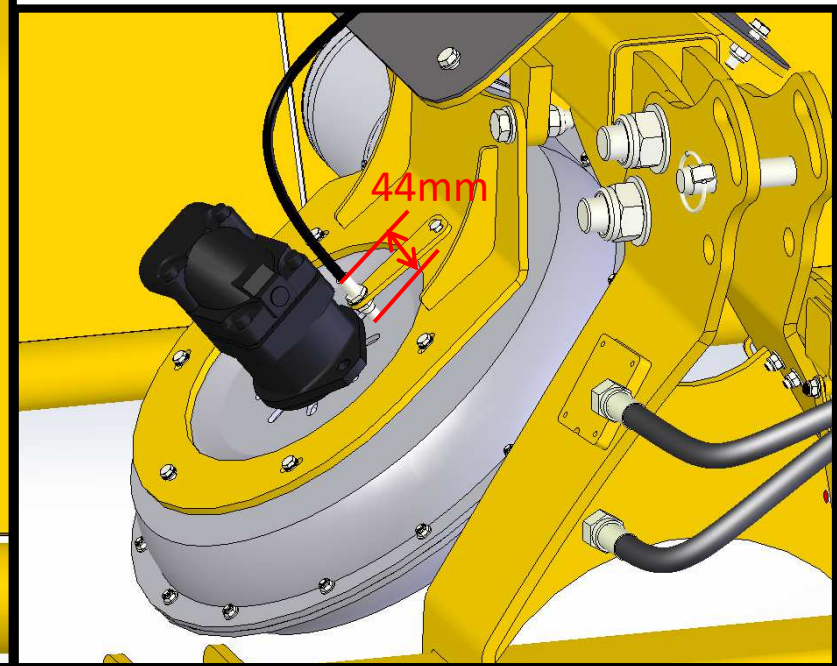
2 Marron = 12V

1 Bleu = OVE

1 Rouge = OVE

17 – Mode Montage = position du capteur de turbine

Côte à respecter = 44mm
De l'extrémité du capteur au support
moteur.



18 – Messages d'erreur

Message	Cause possible	Solution
Commande de dosage trop basse.	La vitesse de rotation actuelle de la commande de dosage est plus basse que la vitesse minimale.	Arrêtez-vous immédiatement !
		Supprimez la cause du problème.
Commande de dosage trop rapide.	Vous avancez trop vite. À votre vitesse d'avancement, la commande de dosage ne peut pas travailler de manière fiable.	Avancez plus lentement ou installez un plus grand rouleau doseur.
La commande de dosage ne peut pas respecter la consigne.	Vous avancez trop vite ou trop lentement. À la vitesse d'avancement actuelle, il n'est pas possible d'atteindre la consigne.	Avancez plus vite ou moins vite pour que le calculateur puisse réguler la dose apportée.
Commande de dosage hors plage de régulation.	La vitesse de rotation actuelle de la commande de dosage est plus haute ou plus basse que la vitesse prédéfinie.	Avancez plus lentement ou plus vite ou installez un plus grand rouleau doseur.
Arbre de dosage arrêté.	Le capteur de vitesse de rotation de l'arbre de dosage n'enregistre plus aucun mouvement de celui-ci.	Arrêtez-vous immédiatement !
		Supprimez la cause du problème.
Turbine trop lente.	La vitesse de rotation actuelle de la turbine est plus faible que la valeur du paramètre « Min trs/min ».	Augmentez la vitesse de rotation de la turbine ou modifiez son paramètre « Min trs/min ».
Turbine trop rapide.	La vitesse de rotation actuelle de la turbine est plus élevée que la valeur du paramètre « Max trs/min ».	Réduisez la vitesse de rotation de la turbine ou modifiez son paramètre « Max trs/min ».
La pression est trop élevée.	La pression d'un capteur linéaire est supérieure à la valeur du paramètre « Valeur maximale ».	Réduisez la pression ou modifiez le paramètre « Valeur maximale ».
La pression est trop basse.	La pression d'un capteur linéaire est inférieure à la valeur du paramètre « Valeur minimale ».	Augmentez la pression ou modifiez le paramètre « Valeur minimale ».

18 – Messages d'erreur

Message	Cause possible	Solution
Niveau de cuve de trémie trop bas.	Il y a trop peu de semences ou d'engrais dans la trémie.	Remplissez la trémie.
Trémie vide.	Il n'y a plus de semences ou d'engrais dans la trémie.	Remplissez la trémie.
Erreur contrôleur de semis.	Une erreur s'est produite dans le système de contrôle de semis.	Vérifiez le système de contrôle de semis.
Débit de semences détecté.	Il y a un débit de semence dans un jalonnage.	Vérifiez le système de jalonnement.
Aucun débit de semences détecté.	Le système de contrôle de semis n'a détecté aucun débit de semence.	Vérifiez le système de contrôle de semis.
Entrée trop élevée.	La valeur saisie est trop élevée.	Saisissez une valeur plus basse.
Entrée trop basse.	La valeur saisie est trop basse.	Saisissez une valeur plus élevée.
Anomalie chargeur.	L'alternateur du chargeur est défectueux.	Vérifiez l'alternateur du chargeur.
Le dosage a été arrêté car la position de travail n'a pas été atteinte. Relevez la machine.	La machine n'est pas en position de travail.	Relevez la machine.