

KONTROLER WYSIEWU CS 5000-18



INSTRUKCJA OBSŁUGI I MONTAŻU

w języku polskim



INSTRUKCJA OBSŁUGI

Niniejszą instrukcję obsługi należy uważnie przeczytać przed montażem i użytkowaniem. Instrukcję należy zachować. Jeśli potrzebują Państwo więcej informacji lub chcą Państwo złożyć reklamację, mogą Państwo zadzwonić do serwisu sprzedawcy maszyn MONOSEM.

Identyfikacja i rok produkcji siewnika znajdują się na tabliczce seryjnej umieszczonej na centralnej przekładni dystansowej.

Ze względu na proces ciągłego polepszania jakości naszych produktów, zastrzegamy sobie prawo do modyfikowania bez uprzedzenia naszych produktów, przez co mogą się one różnić w szczegółach od tych, które są opisane w niniejszej instrukcji obsługi.

SPIS TREŚCI:

- I. WSTĘP.
- II. OPIS SYSTEMU.
- III. INSTALACJA.
- IV. UŻYTKOWANIE KONSOLI.
- V. KONSERWACJA I ODSZUKIWANIE AWARII.
- VI. GWARANCJA.
- VII. SZYBKA OBSŁUGA.
- VIII. KATALOG CZĘŚCI ZAMIENNYCH.



I. WPROWADZENIE

Kontroler wysiewu **MONOSEM CS 5000-18** jest urządzeniem, którego celem jest **wyeliminowanie niedokładności i niepewności podczas wysiewu**. Kontroler może być zamontowany na siewnikach NG Plus, MECA 3, MECA V4, NC, MS (oprócz wersji C) i NX oraz NX2.

Kontroler wysiewu składa się z konsoli, która jest zamontowana w kabinie ciągnika. Komórki foto-elektryczne zostają umieszczone na każdej sekcji wysiewającej siewnika i są połączone z konsolą za pomocą przewodu. Kontroler jest zasilany akumulatorem ciągnika o napięciu **12 Volt**.

Układ kontrolera wykorzystuje mikro-procesor w celu bezustannego kontrolowania wysiewanego przez siewnik punktowy ziarna. Nadzoruje czy przepływ ziaren nie jest zbyt duży (nadmiar ziarna) lub czy niewystarczający (braki ziarna). Co więcej, w razie niezachowania równomierności wysiewu na jednym lub wielu rzędach, rozlegnie się alarm dźwiękowy a na wyświetlaczu pojawi się informacja ostrzegawcza wskazująca numer jednego lub paru rzędów, na którym wystąpiła nierównomierność.

Konsola MONOSEM CS 5000-12 lub CS 5000-18 posiada następujące funkcje:

- 1. Kontrola średniej ilości (obsady) wysiewanego ziarna**
- 2. Wizualizacja średnich odstępów w linii między wysiewanymi ziarnami**
- 3. Odczyt prędkości jazdy**
- 4. Liczenie hektarów (powierzchnia częściowa i całkowita).**

Opcjonalnie, kontroler wysiewu CS 5000-18 może być wyposażony w odłączanie napędu sekcji wysiewających, sterowane elektrycznie przez konsolę (oprócz siewników do warzyw MS). Rozłączające napęd sekcji głowice są wtedy montowane na odpowiadającym danym rzędom sekcjom wysiewającym.



II. OPIS SYSTEMU.

W skład systemu wchodzi następujące elementy:

- **konsola**, którą umieszcza się i montuje w kabinie ciągnika (**Fig. 1**) z przewodem zasilania elektrycznego **A**, z wiązką łączącą konsolę z fotokomórkami **B** i z przewodem czujnika prędkości **C**.
- **fotokomórki (Fig. 5)**, które należy zamontować na każdej sekcji wysiewającej siewnika i połączyć z odpowiednim przewodem,
- **czujnik prędkości (Fig. 4)**, który zostaje zamontowany nad wałkiem sześciokątnym napędzającym sekcje wysiewające, połączony z konsolą za pomocą wiązki pośredniej **lub** w wyposażeniu opcjonalnym z radarem.
- **wiązka systemu odłączającego napęd sekcji wysiewających D** (wyposażenie opcjonalne) ze swoim modułem **E** i przewodem zasilającym **F**, do zamocowania na siewniku (**Fig. 2**),
- **głowice rozłączające napęd sekcji wysiewających** (wyposażenie opcjonalne) (**Fig. 1**).

a) Montaż na siewniku MECA V4.

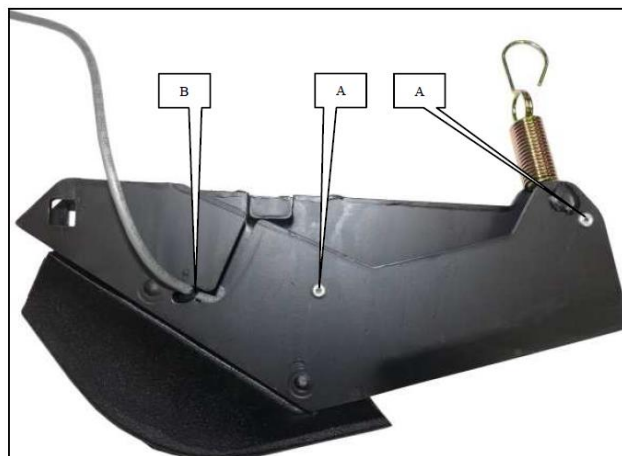
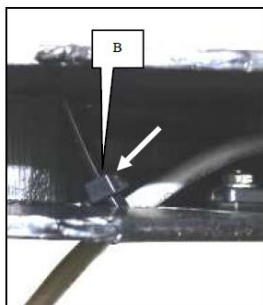
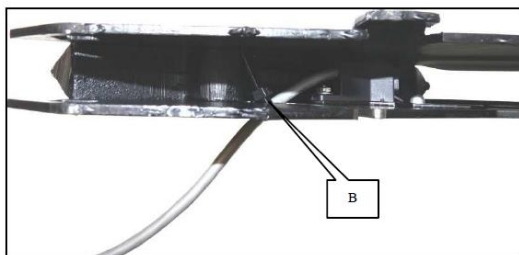


Fig. A



III. MONTAŻ I PODŁĄCZENIE.

a) Montaż na siewniku MECA V4.

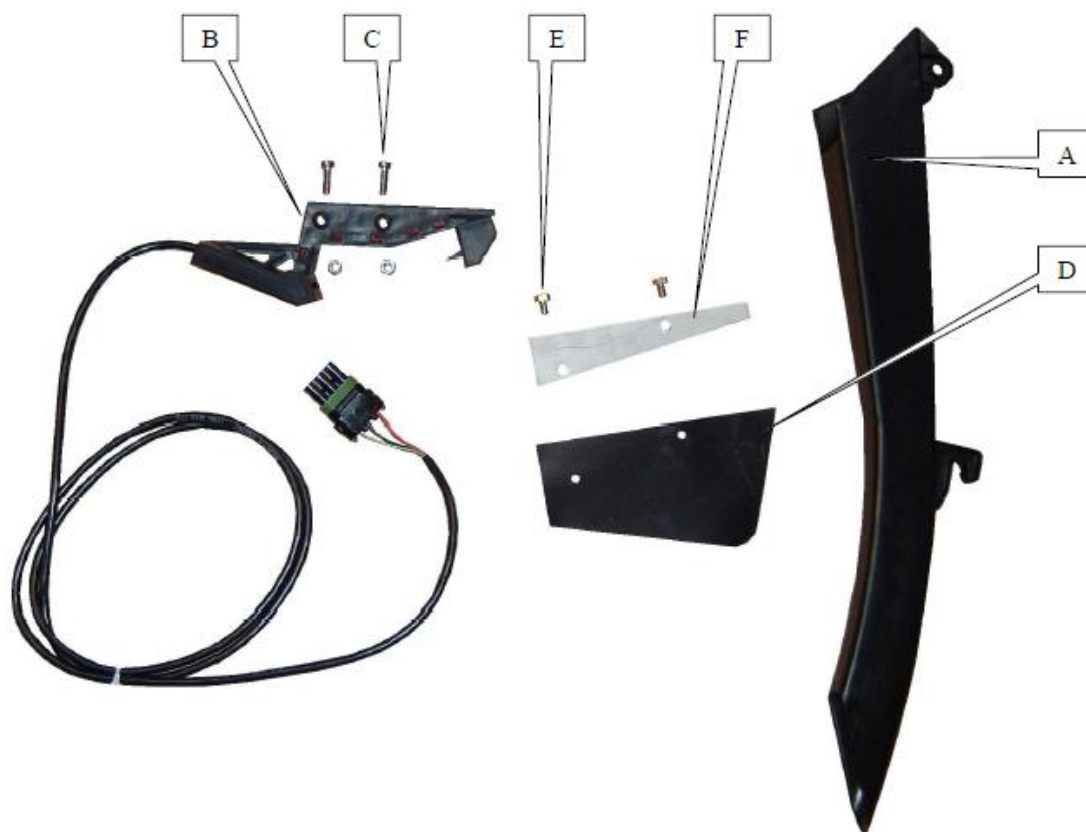
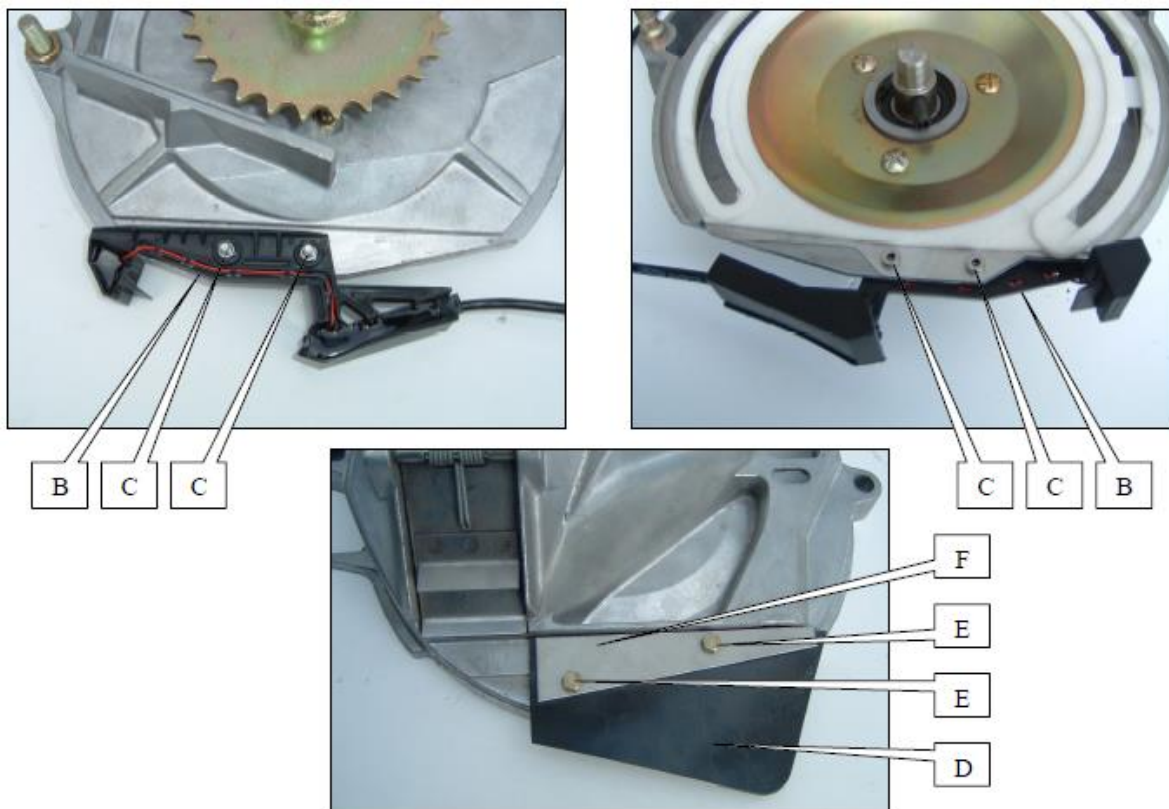
Fotokomórka musi zostać zamocowana na redlicy za pomocą 2 nitów 4 x 10, osadzonych w 2 otworach **A**, jak wskazano na ilustracji, na poprzedniej stronie. Opaska B umożliwia utrzymanie przewodu na redlicy.

UWAGA! : przewód umieścić w taki sposób, aby nie został nigdzie zmiażdżony lub uszkodzony podczas montażu na redlicy i aparacie wysiewającym.

Następnie zamontować redliczkę na sekcji wysiewającej siewnika MECA V4.

Mocowanie przewodu łączącego z fotokomórką na sekcji wysiewającej musi odbywać się, gdy redlica jest do końca otwarta, by przewód nie napotkał na żadną przeszkodę (fig. A).

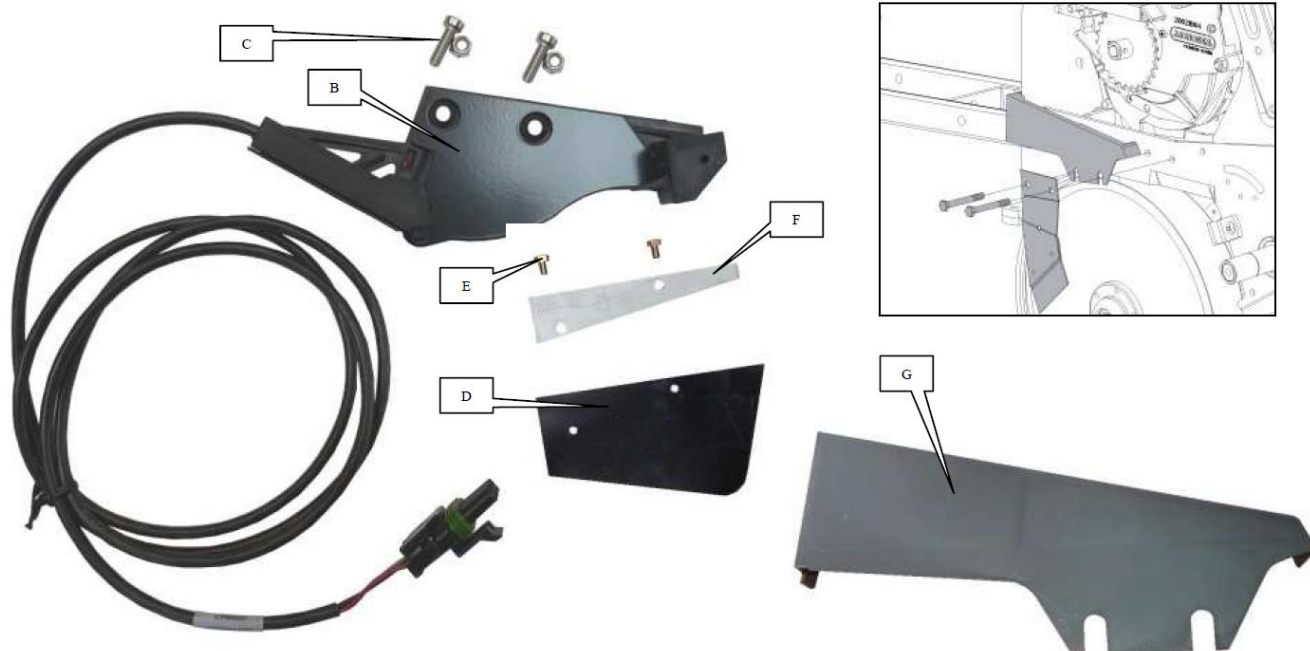
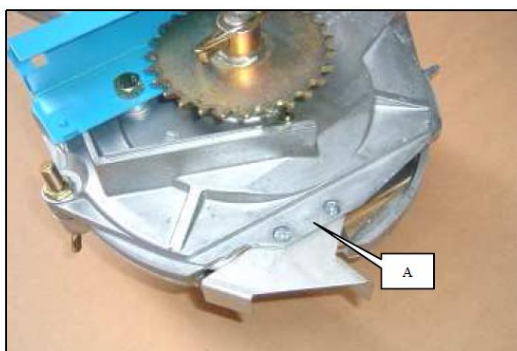
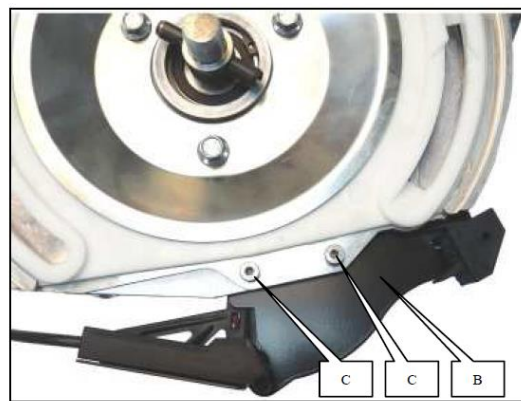
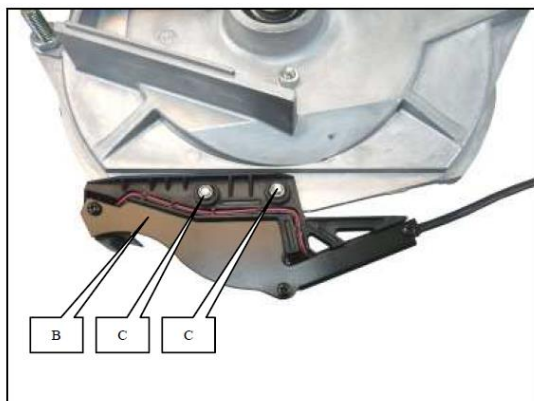
b) Montaż na siewniku NG Plus 3 (produkowanym przed 2006).



b) Montaż na siewniku NG Plus 3 (wersja sprzed 2006 roku)

- Ściągnąć pokrywę aparatu wysiewającego i wyjąć tarczę wysiewającą.
- Zdemontować koło boczne i talerz.
- Zdemontować tubę prowadzącą ziarno wykonaną z czarnego tworzywa sztucznego (najpierw sworzeń, potem zawleczkę).
- Zamontować nową tubę prowadzącą ziarno A, nr kat. 7079.a (haczyk na dole, sworzeń plus zawleczka na górze).
- Zamontować fotokomórkę B za pomocą dwóch śrub C jak pokazano na zdjęciu.
- Zamontować wkładkę ochronną D (nr kat. 6240) na obudowie aparatu wysiewającego za pomocą śrub E (HM 5 x 8). Pamiętać o blaszce F (nr kat. 6241), którą pokazano na ilustracji.
- Zamontować z powrotem talerz, boczne koło, tarczę wysiewającą i pokrywę aparatu wysiewającego.
- Upewnić się, czy tarcza i pokrywa aparatu nie dotykają tuby prowadzącej ziarno.

b) Montaż na siewnikach NG Plus 3 / NG Plus 4 (produkowanych począwszy od 2006).



b) Montaż na siewniku NG Plus 3 / NG Plus 4 (wersja począwszy od 2006 roku)

- Ściągnąć pokrywę aparatu wysiewającego i wyjąć tarczę wysiewającą.
- Zdemontować blaszkę zabezpieczającą A.
- Zamontować fotokomórkę B za pomocą dwóch śrub C.
- Zamontować wkładkę ochronną D (nr kat. 6240) na obudowie aparatu wysiewającego za pomocą śrub E (HM 5 x 8). Pamiętać o blaszce F (nr kat. 6241).
- Zamontować osłonę fotokomórki G (nr kat. 7263) między skrobakiem lewego talerza sekcji wysiewającej a korpusem.
- Zamontować z powrotem tarczę wysiewającą i pokrywę aparatu wysiewającego.

c) Montaż na siewniku NC (Fig. 1) i montaż na siewniku MS (Fig. 2).

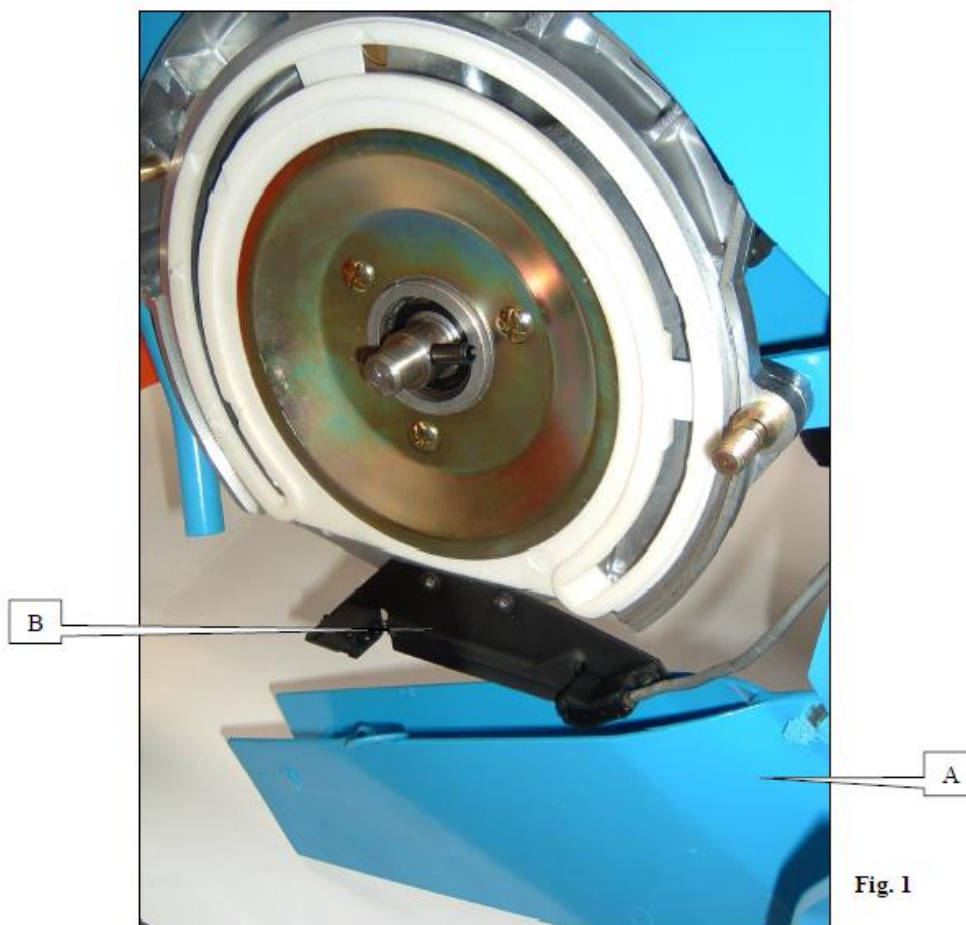


Fig. 1

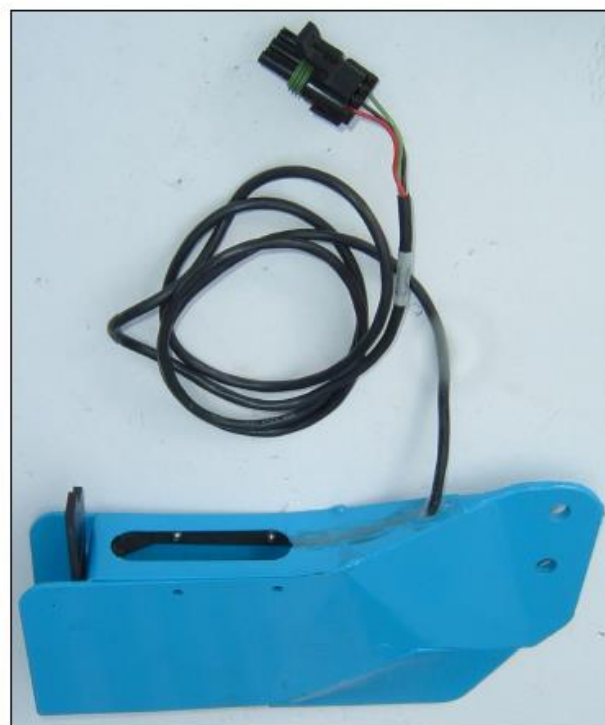


Fig. 2

c) Montaż na siewniku NC (Fig. 1).

- Opuścić redlicę **A**.
- Ściągnąć pokrywę aparatu wysiewającego.
- Zamontować fotokomórkę **B** przy pomocy dwóch dostarczonych śrub jak wskazano na ilustracji.
- Zamontować ponownie tarczę wysiewającą, pokrywę aparatu wysiewającego i redlicę.

d) Montaż na siewniku MS (Fig. 2).

Fotokomórka jest fabrycznie zamontowana w redlicy.

Należy wymienić standardową redlicę na redlicę z zamontowaną fotokomórką.

UWAGA!

Jakikolwiek będzie model siewnika, przewód należy przeprowadzić w taki sposób, aby nie został zakleszczony podczas montażu lub późniejszej pracy. Plastikowe opaski zaciskowe umożliwią zamocowanie przewodu w odpowiednich miejscach.



Fig. 1

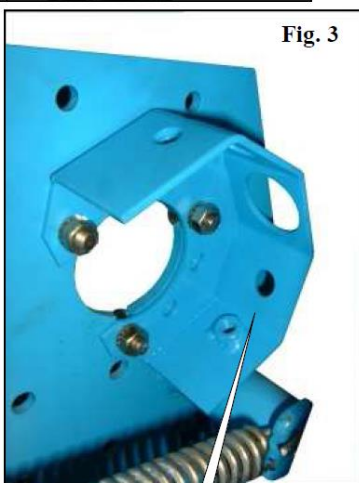


Fig. 3



Fig. 2

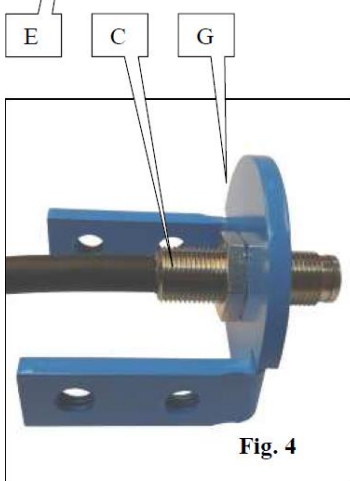


Fig. 4



Fig. 5

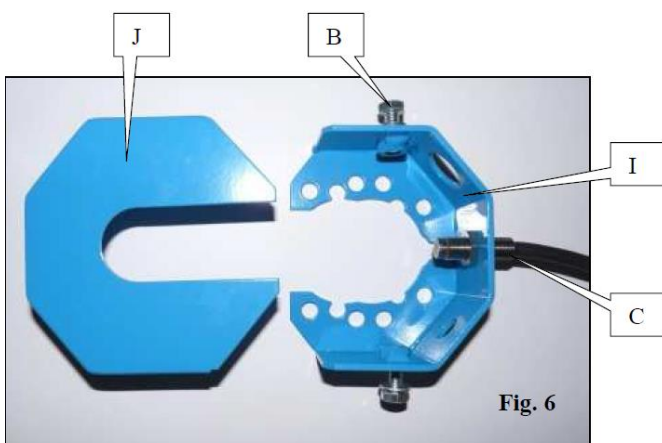


Fig. 6

2. Montaż czujnika impulsów (czujnika prędkości).

Czujnik prędkości musi być zamontowany na **dolnym** wałku sześciokątnym na siewnikach: **MECA 3, MECAV4, MS, NC i NG PLUS** a na siewnikach **NX** – na wałku górnym, aby uniknąć oddziaływania przekładni przenoszącej napęd. Przy każdym przejściu wierzchołka wałka sześciokątnego pod czujnikiem, czujnik wytwarza jeden impuls.

Liczba impulsów jest proporcjonalna do ilości obrotów koła siewnika.

Czujnik należy zamontować w specjalnej obudowie. Obudowa służy jednocześnie jako wspornik czujnika i mocuje się ją na ramie siewników **MECA 3, MECAV4, MS, NC i NG PLUS** a na siewnikach typu **NX** na bloku koła.

Podczas wybierania miejsca zamocowania obudowy na ramie w przypadku wyposażenia maszyny w moduł odłączania napędu sekcji (w wyposażeniu opcjonalnym) należy przewidzieć miejsce najbliższe środku.

- Ściągnąć wałek sześciokątny w taki sposób, aby uzyskać odpowiednią ilość miejsca na przeprowadzenie montażu obudowy czujnika.

- Na siewnikach **MECA V4, MS, NC i NG PLUS**, obudowę czujnika **E** (Fig. 2) należy zamontować na belce ramy siewnika za pomocą dostarczonych obejm i nakrętek. Natomiast na siewniku **NX** należy umieścić obudowę czujnika **F** (Fig. 3) w górnej części bloku koła.

- Umieścić wałek sześciokątny w normalnej pozycji.
- Na siewnikach **MECA V4, MS, NC i NG PLUS**, umieścić czujnik **C** na metalowej płytce **G** (Fig. 4). Zamontować płytkę **G** w obudowie czujnika za pomocą dwóch śrub **H** (Fig. 5).

Natomiast na siewniku **NX** czujnik **C** należy umieścić w jego wsporniku **I** (Fig. 6) i zamocować pokrywę obudowy **J** za pomocą 2 śrub **B**.

- Dopasować pozycję czujnika za pomocą dwóch nakrętek blokujących **A** (Fig. 1) w taki sposób, aby **końcówka czujnika znalazła się w odległości od 1,5 do 2,5 mm od wierzchołka wałka sześciokątnego.**

Przewód należy przeprowadzić w taki sposób, aby nie został zakleszczony podczas montażu lub późniejszej pracy. Plastikowe opaski zaciskowe umożliwią zamocowanie przewodu w odpowiednich miejscach.

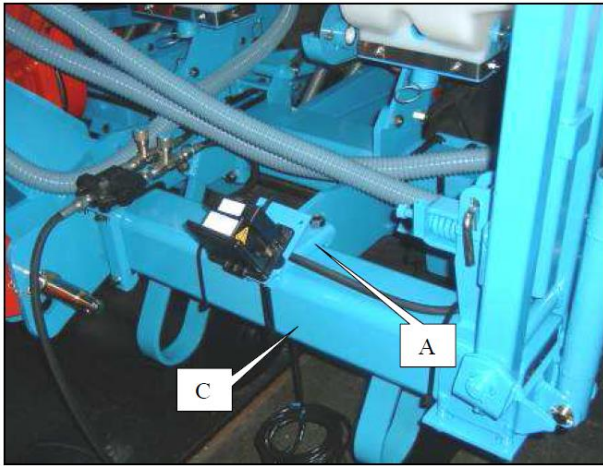


Fig. 1

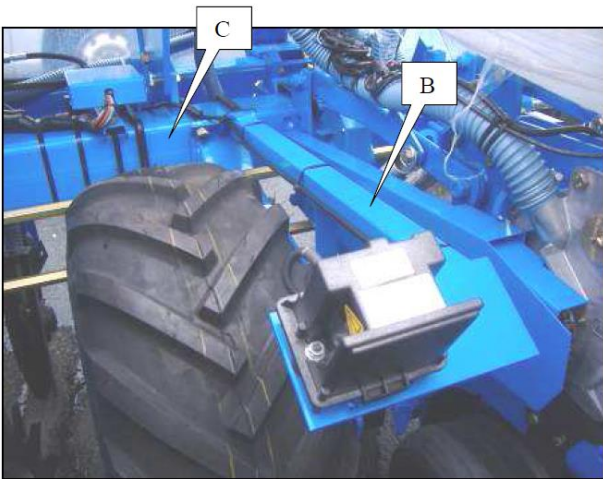


Fig. 2

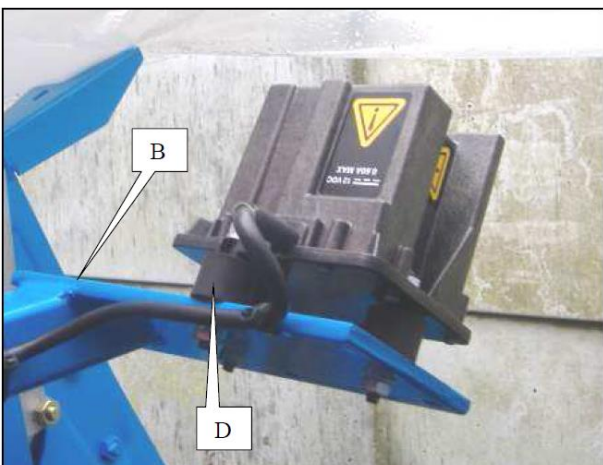


Fig. 3

3. Montaż radaru (wyposażenie opcjonalne).

Siewnik, na którym jest montowany radar musi znajdować się w pozycji poziomej. Radar musi być umieszczony na wysokości w przedziale od 0,40 m do 1,80 m od podłoża lub od roślin.

Pole emisji radaru musi być **wolne od jakiegokolwiek elementu znajdującego się w ruchu** lub nie oraz wolne od ewentualnych odprysków (kawałki ziemi, błoto, oprysk...). **Część przednia i pokrywa tylna radaru nie mogą dotykać siewnika.** Rośliny lub jakakolwiek część znajdująca się w ruchu nie mogą dotykać przedniej części radaru.

Umieszczenie wspornika radaru musi być określone w taki sposób, aby maksymalnie unikać wstrząsów, które mogłyby wpłynąć na błędny odczyt prędkości roboczej. Radar może być przesunięty do przodu lub do tyłu.

Umieszczenie na siewniku.

Zestaw montażowy składa się ze wspornika (A) (Fig. 1) lub wspornika mocowanego na bloku koła (B) (Fig. 2).

- Umieścić wspornik na ramie siewnika C (Patrz: Fig. 1 lub 2 i 3)
- Zamocować radar na jego wsporniku za pomocą 3 mocowań kauczukowych D (Fig. 3).

Przy każdym użytkowaniu radaru zaleca się przeprowadzenie kontroli. Należy podłączyć przewód radaru, umieścić go w taki sposób, aby nie został uszkodzony podczas funkcjonowania maszyny.

UWAGA!

Przed przeprowadzeniem wszelkich prac spawalniczych na ciągniku lub siewniku, należy zawsze odłączyć konsolę i czujnik prędkości (radar albo czujnik), aby uniknąć uszkodzenia systemu!



Fig. 1



Fig. 2

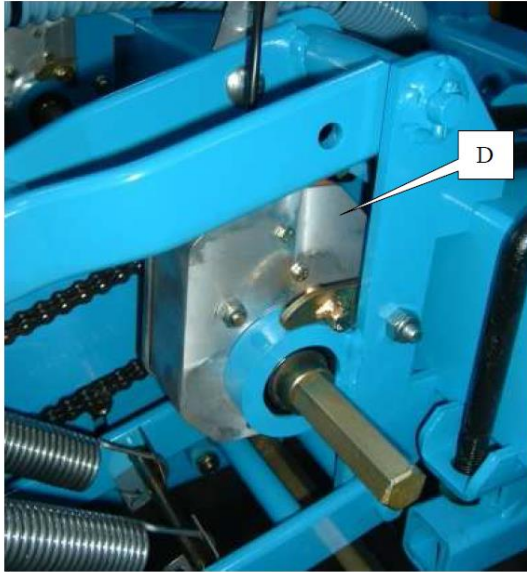


Fig. 3

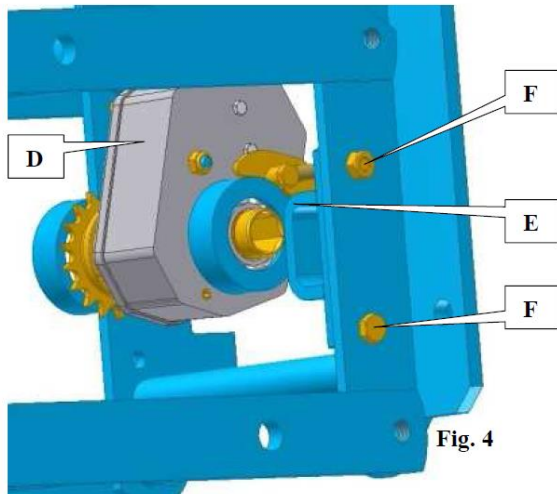


Fig. 4

5. Montaż głowic odłączających napęd sekcji wysiewających (wyposażenie opcjonalne, niekompatybilne z siewnikami MS).

Głowica lub głowice rozłączające napęd sekcji wysiewających muszą być zamontowane na tych sekcjach, które będą odłączane w czasie wysiewu. Każda głowica posiada elektro-magnes, który odłącza napęd sekcji, gdy jest zasilany prądem (o napięciu +9 Volt)

Uwaga: W przypadku siewników MECA 2000, NG Plus i NG Plus 2 konieczna jest wymiana górnych ramion równoległoboku stanowiącego standardowe wyposażenie sekcji wysiewającej, na ramiona o specjalnej budowie, nr kat. 6269.1 (**A, Fig. 1**) w przypadku siewników MECA 2000 i nr kat. 7097.1 (**B, Fig. 2**) w przypadku siewników NG Plus i NG Plus 2, aby móc zamontować głowice odłączające napęd.

Siewniki MECA 3, MECA V4, NC, NX i NG Plus 3 oraz NG Plus 4 ramiona zamontowane fabrycznie nie muszą być wymieniane.

Głowice odłączające napęd sekcji montuje się w miejsce głowic standardowych.

- Zdemontować górny wałek 6-kątny.
- Zdjąć łańcuch z bloku koła zębatego.
- Zdemontować standardowy blok koła zębatego.

- W przypadku siewników **NX** należy również zdemontować łożysko sekcji wysiewającej i zamontować łożysko **E** za pomocą śrub **F** (**Fig. 4**).

- Zamontować głowicę odłączającą napęd **D** w miejscu standardowego bloku koła zębatego (Fig. 3 – siewniki MECA, NC i NG Plus lub Fig. 4 – siewniki NX)

- Ustawić łańcuch i wałek sześciokątny.

- Dokręcić widełki za pomocą śrub **C** w taki sposób, aby głowica znalazła się w pozycji pionowej (Fig. 3 i 4).

Po montażu i przed każdym użyciem konieczne jest sprawdzenie poprawnego działania układu elektrycznego i mechanicznego.

W przypadku złego działania, nie wolno otwierać obudowy. W takim przypadku skontaktować się z Serwisem siewników Monosem.

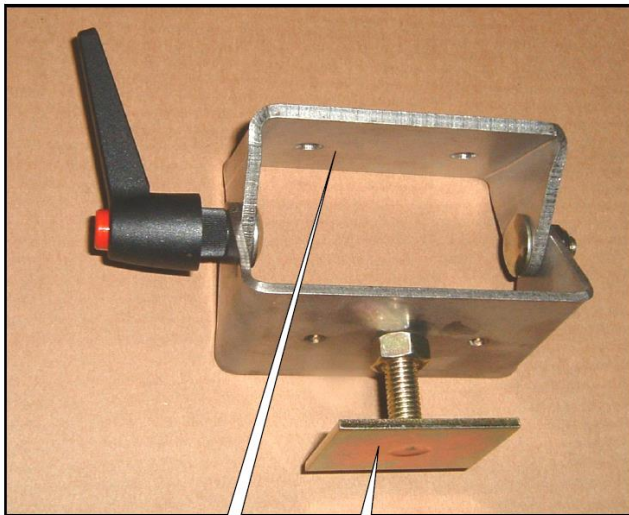


Fig. 1



Fig. 2

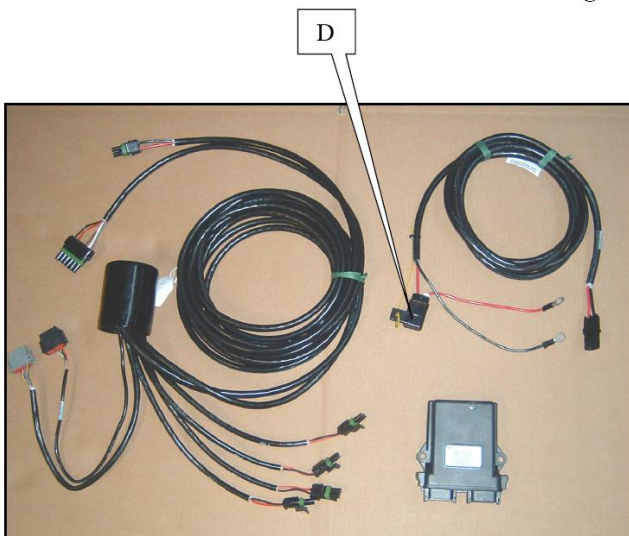


Fig. 3

5. Zamontowanie i podłączenie konsoli.

a) Umieszczenie konsoli.

Konsola musi być umieszczona w kabinie ciągnika, w łatwo dostępnym i widocznym dla operatora miejscu. W tym celu należy wykorzystać wspornik **A (Fig. 1)** dostarczony wraz z konsolą.

Płytką **B (Fig. 1)** powinna być zamocowana z tyłu konsoli.

b) Przewody zasilające.

Kontroler wysiewu MONOSEM CS 5000-12 lub CS 5000-18 pracują tylko z zasilaniem o napięciu **12 Volt**. Kabel zasilania konsoli składa się z dwóch przewodów.

Przewód czerwony, wyposażony w bezpiecznik C (Fig. 2) jest przewodem, który należy połączyć z biegunem dodatnim (+) akumulatora, natomiast przewód czarny należy połączyć z biegunem ujemnym (-) tego samego akumulatora.

Bezpiecznik umieszczony w osłonie **C (Fig. 2)** zabezpiecza układ elektryczny.

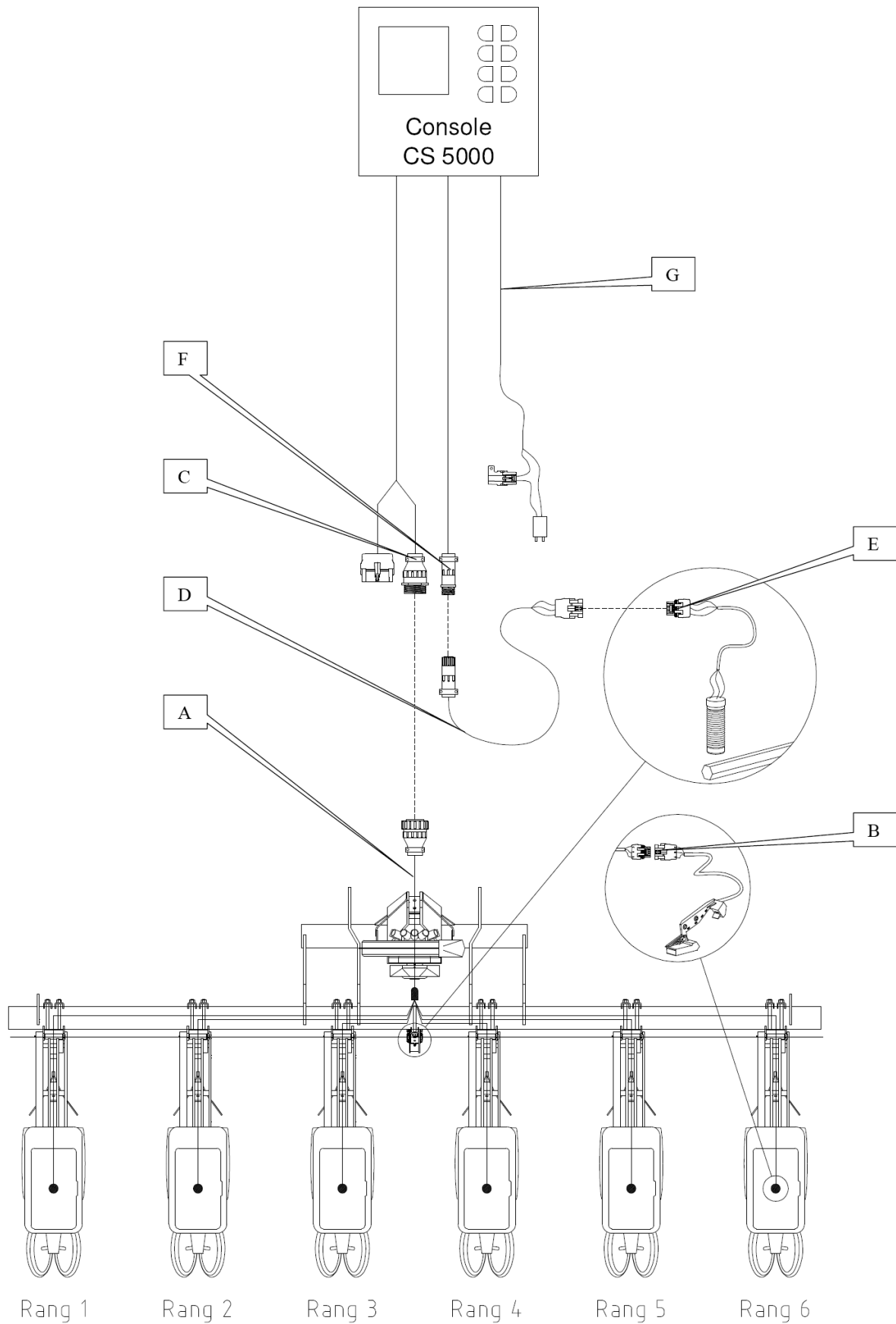
c) Przewód zasilający moduł odłączania napęd sekcji (wyposażenie opcjonalne).

Moduł odłączający napęd sekcji kontrolera CS 5000-12 wymaga napięcia zasilania 12 Volt. Kabel zasilania konsoli składa się z dwóch przewodów.

Przewód czerwony, wyposażony w bezpiecznik D (Fig. 3) jest przewodem, który należy połączyć z biegunem dodatnim (+) akumulatora, natomiast przewód czarny należy połączyć z biegunem ujemnym (-) tego samego akumulatora.

Jeśli ciągnik jest wyposażony w 2 akumulatory 12 Volt połączone szeregowo, to należy się upewnić, czy przewód czarny został podłączony do bieguna połączonego z ramą ciągnika (biegun ujemny (minus)), i czy przewód czerwony został połączony z biegunem dodatnim (+) tego samego akumulatora.

Bezpiecznik umieszczony w osłonie **D (Fig. 3)** zabezpiecza układ elektryczny.



Console CS 5000 = Konsola CS 5000
 Rang = Rząd

6. Montaż i podłączenie wiązek.

a) Wiązka fotokomórek A.

Każda fotokomórka musi zostać podłączona do wiązki za pomocą wtyczki 3-stykowej **B**. Wtyczka wielostykowa **C** konsoli musi być podłączona do wtyczki wielopinowej wiązki.

Przewody wiązki muszą być następnie przymocowane za pomocą opasek ściskowych w taki sposób, aby nie uległy uszkodzeniu podczas pracy.

b) Wiązka czujnika prędkości D.

Czujnik prędkości podłącza się do wiązki za pomocą płaskiej wtyczki **E**.

Wtyczka okrągła **F** konsoli jest podłączana do okrągłej wtyczki wiązki.

Przewód wiązki musi być następnie przymocowany za pomocą opasek ściskowych w taki sposób, aby nie uległ uszkodzeniu podczas pracy.

W dodatkowym wyposażeniu, możliwa jest zamiana czujnika prędkości na radar. W tym przypadku, podłączenie wtyczki radaru odbywa się bezpośrednio do wtyczki **F** wiązki.

c) Przewód zasilania G.

Patrz strona wcześniej.

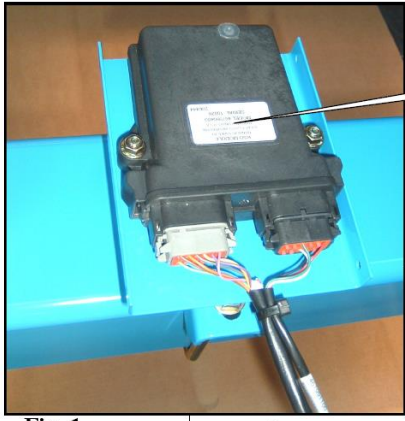
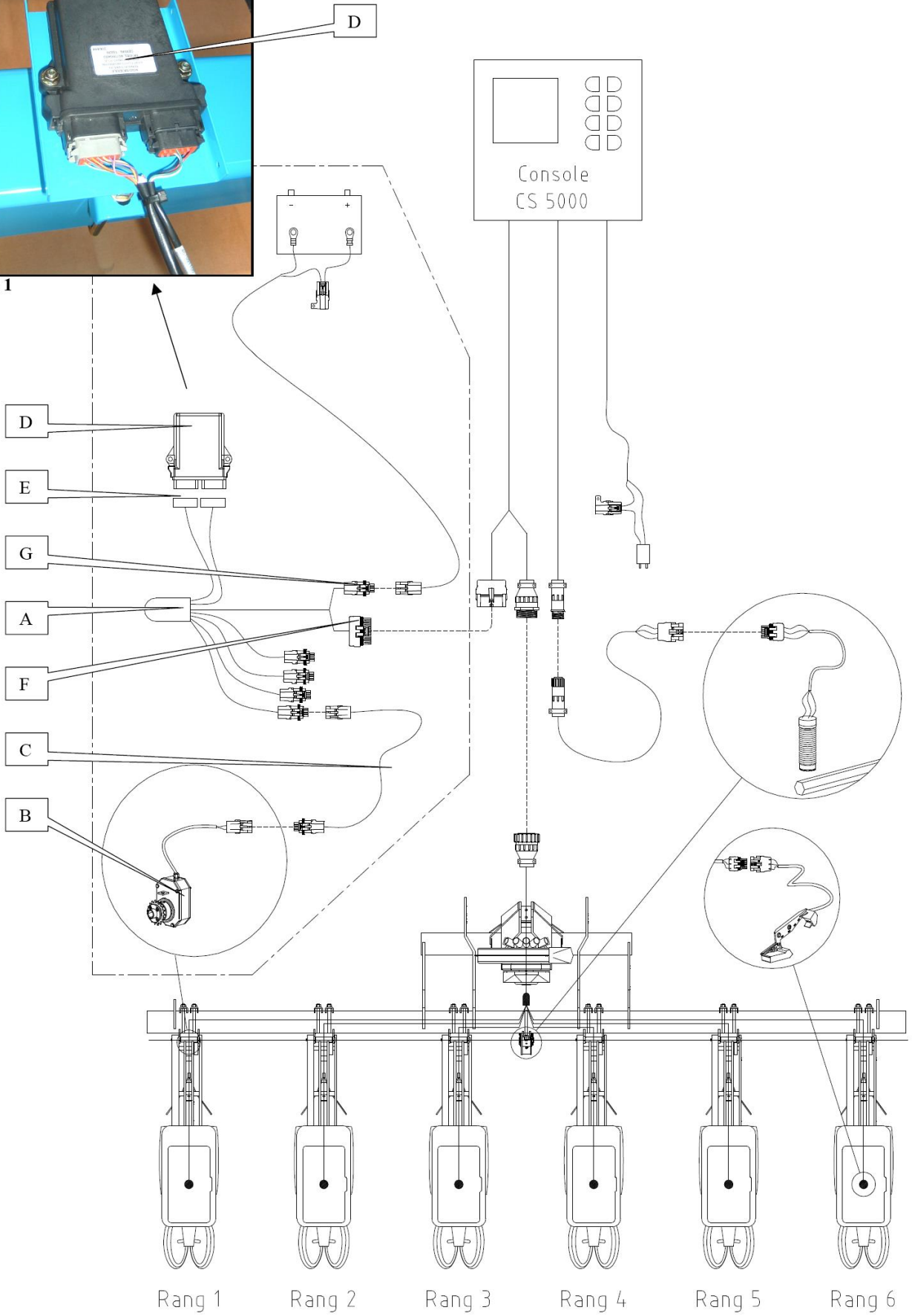


Fig. 1



Console CS 5000 = Konsola CS 5000
 Rang = Rząd

7. Montaż i podłączenie wiązki modułu odłączania napędu sekcji wysiewających (wyposażenie opcjonalne).

a) Montaż modułu odłączania napędu sekcji wysiewających (Fig. 1).

Zamontować wspornik modułu odłączającego napęd sekcji wysiewającej na belce ramy siewnika za pomocą obejm i dostarczonych śrub.

Wybrać umiejscowienie najbliższe środka siewnika.

Zamontować następnie moduł odłączania napędu sekcji **D** na jego wsporniku za pomocą dwóch śrub.

Na końcu zamocować pokrywę wspornika za pomocą 4 nitów.

b) Montaż wiązki A.

Każdy zespół odłączający napęd sekcji wysiewającej musi być podłączony do wiązki za pomocą przewodu **C**.

Okablowanie zostało ponumerowane:

Nr 1 – rząd najbliższy lewej strony (patrząc w kierunku jazdy).

Nr 2 – rząd kolejny.... Itd.

Obie płaskie wtyczki **E** należy podłączyć do modułu odłączającego napęd sekcji **D**.

Płaska wtyczka **F** musi być podłączona do wiązki konsoli.

Wtyczka **G** musi być podłączona do przewodu zasilającego.

Następnie przewody muszą być zamocowane za pomocą opasek zaciskowych w taki sposób, aby nie uległy uszkodzeniu podczas pracy.



IV. OPIS I UŻYTKOWANIE KONSOLI KONTROLERA WYSIEWU CS 5000-18.

1. Opis konsoli.

A – Wyświetlacz.

B – Przycisk służący do włączenia / wyłączenia napięcia.

C – Przycisk wyłączający czasowo alarm.

D – Przyciski obsługowe.

E – Przyciski obsługujące odłączanie napędu sekcji wysiewających (wyposażenie opcjonalne).

Tryb programowania.

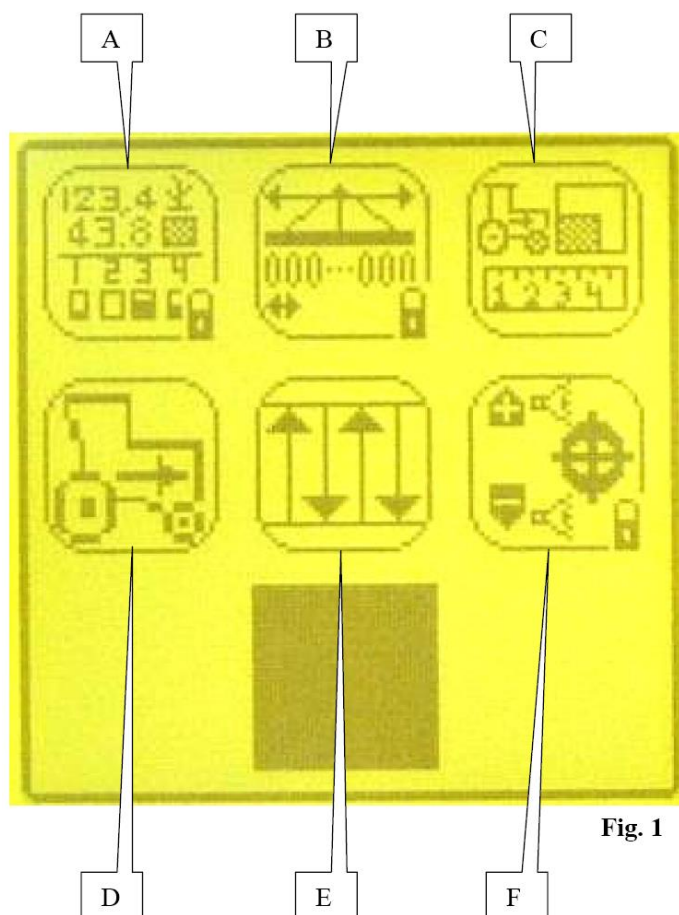


Fig. 1

2. Tryb programowania.

Precyzja informacji podawanych przez konsolę zależy w dużej części od jej zaprogramowania. Ważne jest więc przeprowadzenie poprawnego programowania i regularnych kontroli oraz wprowadzenia poprawek ustawień, jeśli okażą się konieczne.

Po włączeniu konsoli, nacisnąć na przycisk



„ENTER”: w celu przejścia do menu „Programowanie”.

Na wyświetlaczu (Fig. 1) pojawi się 6 małych ekranów.

Każdym ekran odpowiada jednemu programowi podrzędnemu.

- A: parametry konsoli.
- B: dane siewnika.
- C: prędkość, odległość, powierzchnia.
- D: kalibrowanie czujnika prędkości.
- E: automatyczne wyznaczanie ścieżek przejazdowych.
- F: poziomy alarm.

Tryb programowania.

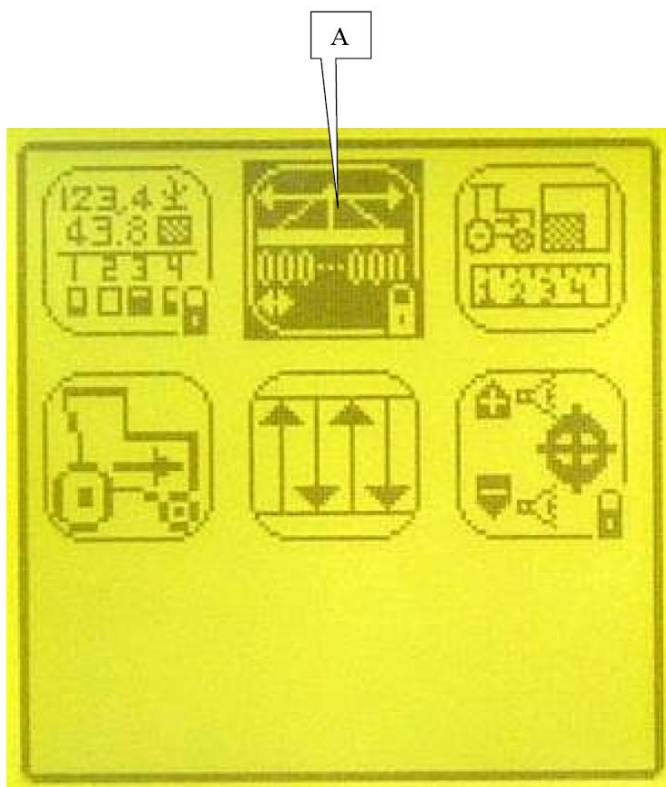


Fig. 1

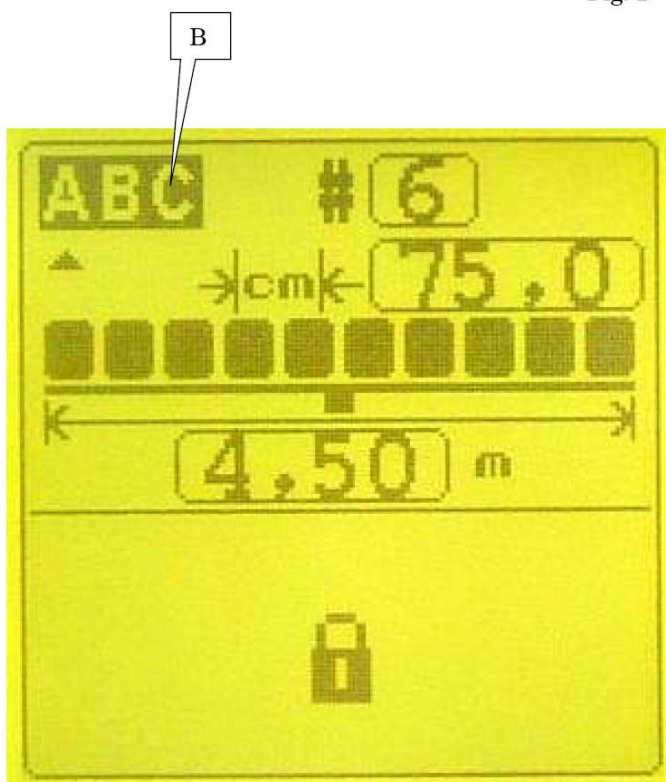



Fig. 2

Za pomocą przycisków:




i , należy podświetlić **A (Fig. 1)** pożądany ekran a następnie nacisnąć na przycisk „ENTER”  w celu wejścia do programu podrzędnego.

W programach podrzędnych (**Fig. 2**), przyciski:

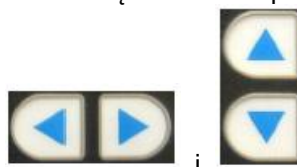


umożliwiają przemieszczanie się po parametrach do zaprogramowania.

Kiedy dany parametr jest podświetlony **B (Fig. 2)**, to należy nacisnąć na przycisk

„ENTER”  w celu umożliwienia zmiany wartości.

Zmienić tę wartość za pomocą przycisków:



i , a następnie nacisnąć na przycisk „ENTER”  w celu zatwierdzenia wprowadzonej wartości.

Tryb programowania.

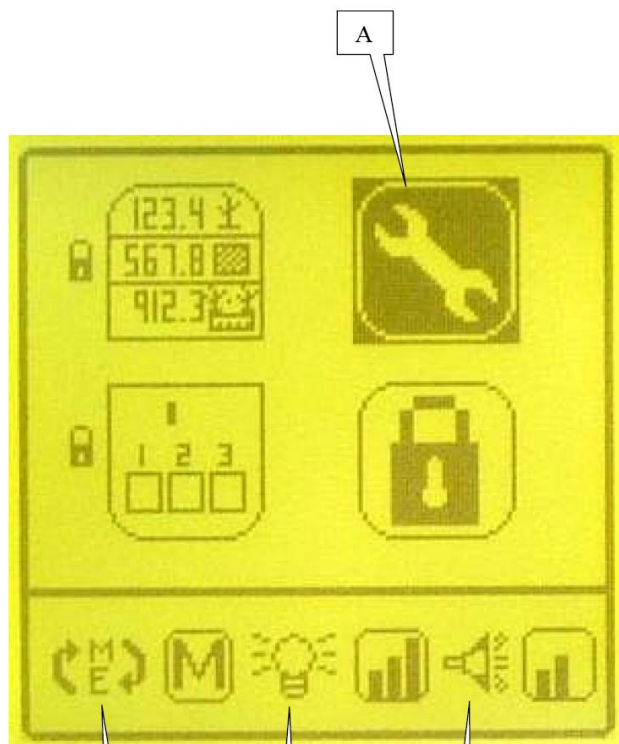


Fig. 1

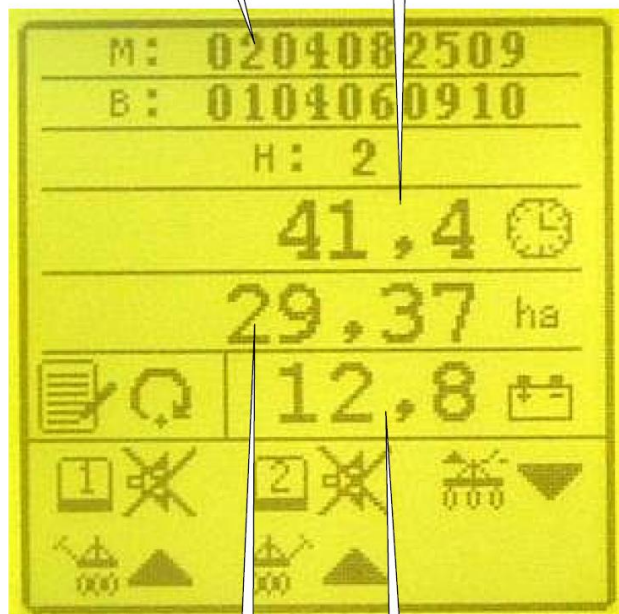



Fig. 2

a) program podrzędny parametrów konsoli (Fig. 1).

W tym trybie programowania, podświetlony musi zostać



ekran: , który należy następnie zatwierdzić. Na wyświetlaczu pojawi się ekran (Fig. 1).

A: podświetlić symbol **A**. Na wyświetlaczu (Fig. 2) pojawią się:

E: numer seryjny, **F:** Licznik godzin pracy całkowity, **G:** Licznik powierzchni całkowitej, **H:** Voltometr (wskaźnik napięcia zasilania).

B: Jednostka miary {metryczna / calowa (anglo-saksońska)}.

W celu zmiany jednostki, należy podświetlić wyświetlenie i zatwierdzić.

Wybrać pożądaną jednostkę i zatwierdzić.

C: Ustawienie jasności wyświetlacza.


W celu zmiany jasności wyświetlacza, należy podświetlić wyświetlenie i zatwierdzić.

Wybrać pożądaną stopień jasności i zatwierdzić.

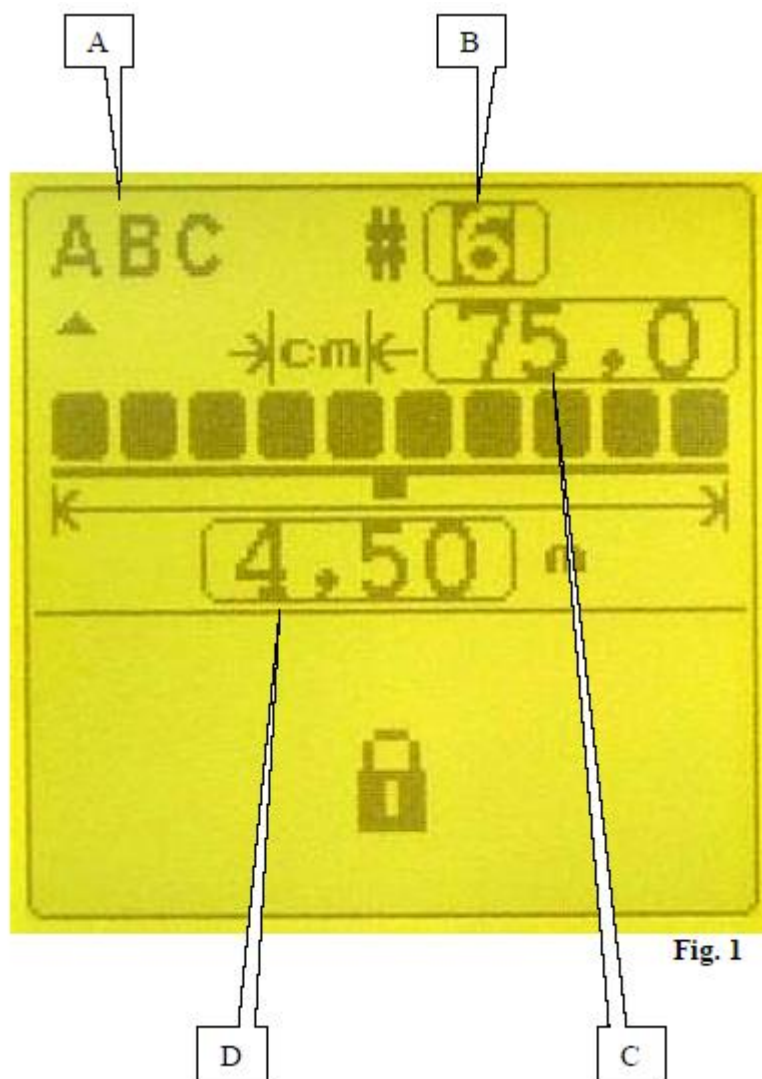
D: Poziom głośności dźwięku alarmu.

W celu zmiany poziomu głośności dźwięku alarmu, należy podświetlić wyświetlenie i zatwierdzić.

Wybrać pożądaną stopień głośności i zatwierdzić.

Funkcje, którym towarzyszy znak kłódki:  - nie są dostępne dla użytkownika.

Tryb programowania.



b) program podrzędny parametrów siewnika.

W tym trybie programowania, podświetlony



musi zostać ekran:

Na wyświetlaczu pojawi się ekran (Fig. 1).

A: 3 parametry dotyczące siewnika mogą zostać zapamiętane. Podświetlić wyświetlenie i zatwierdzić.

B: Ilość rzędów siewnika.
W celu wprowadzenia wartości, należy podświetlić wyświetlenie i zatwierdzić. Wprowadzić ilość rzędów i zatwierdzić.

C: Rozstaw między rzędami.
Szerokość robocza jest wyliczana w zależności od liczby rzędów i rozstawu między rzędami, może być jednak zmieniona ręcznie. W tym celu należy podświetlić wyświetlenie i zatwierdzić.

D: Szerokość pracy siewnika
Szerokość pracy siewnika jest obliczana w zależności od ilości wprowadzonych rzędów siewnika i rozstawu między rzędami. Może być zmieniona ręcznie. W celu należy najpierw podświetlić wartość do zmiany i zatwierdzić.

Tryb programowania.

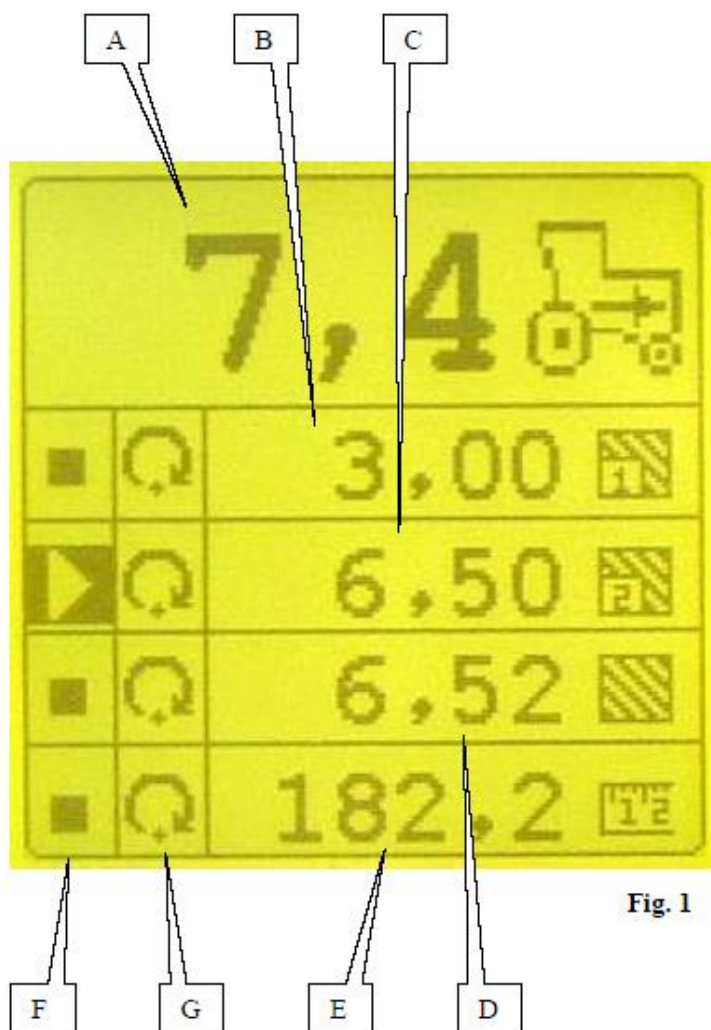


Fig. 1

c) program podrzędny parametrów: prędkość, odległość, powierzchnia.

W tym trybie programowania, podświetlony musi



zostać ekran: , a następnie zatwierdzony. Pojawi się ekran (Fig. 1):

- A: Licznik prędkości.
- B: Licznik powierzchni częściowej nr 1.
- C: Licznik powierzchni częściowej nr 2.
- D: Licznik powierzchni całkowitej.
- E: Licznik odległości.

Każdy z powyższych liczników może zostać w każdej chwili zatrzymany i / lub wyzerowany.

Zatrzymanie licznika:

W kolumnie **F**, kwadracik oznacza, że liczenie jest aktywne, trójkącik natomiast oznacza, że liczenie zostało zatrzymane. W celu zmiany stanu należy podświetlić komórkę w kolumnie **F** z danym licznikiem i zatwierdzić. Zmienić stan licznika i zatwierdzić.

Wyzerowanie licznika:

W celu wyzerowania licznika, należy podświetlić komórkę w kolumnie **G** z danym licznikiem i zatwierdzić. Licznik zostanie wyzerowany.

Tryb programowania.

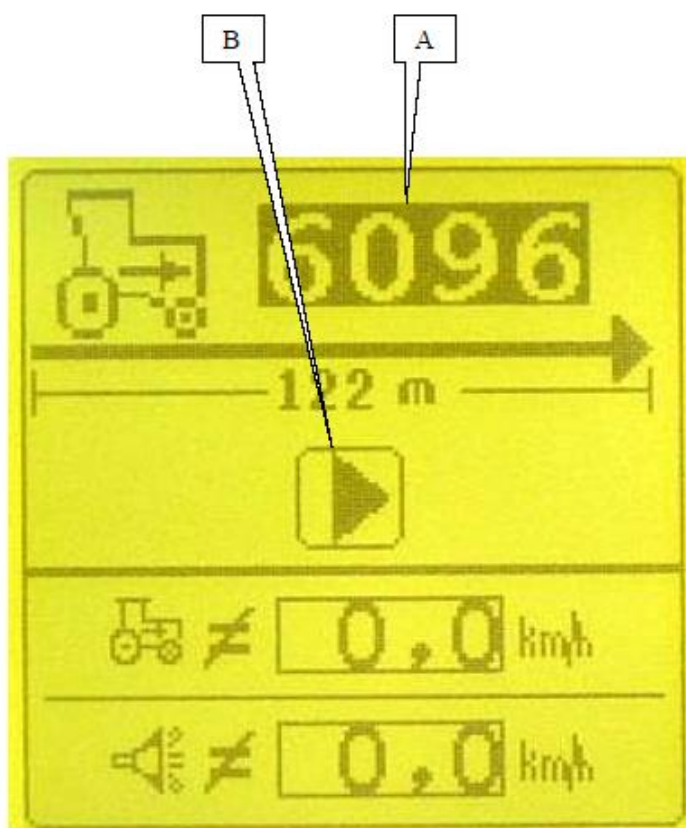


Fig. 1

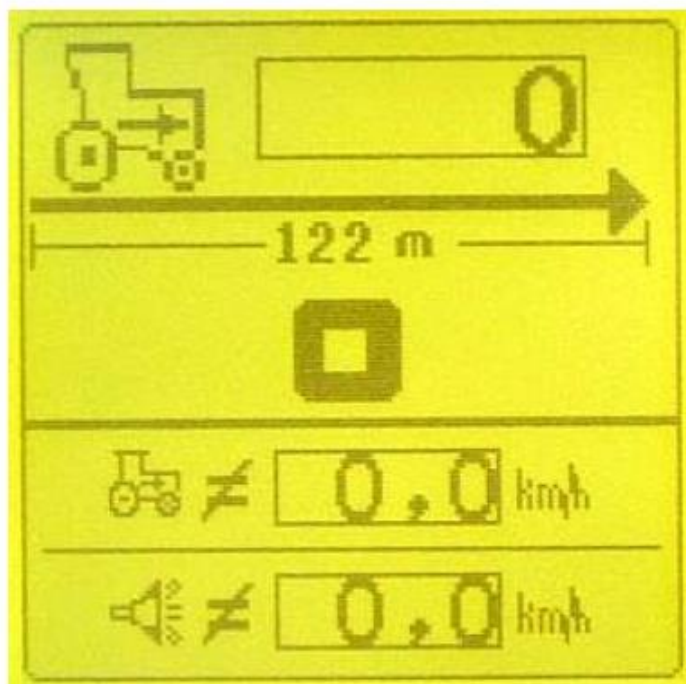


Fig. 2

d) program podrzędny kalibracji czujnika prędkości.

W tym trybie programowania, podświetlony musi



zostać ekran: , a następnie zatwierdzony. Pojawi się ekran (Fig. 1):

A: Współczynnik prędkości. Współczynnik musi zostać określony dla każdego typu ciągnika lub siewnika. Współczynnik zależy od typu stosowanego czujnika (czujnik prędkości lub radar).

Kalibracja czujnika prędkości.

- 1 – odmierzyć prosty odcinek, którego długość ma wynieść **122 metry**, w miejscu odpowiadającym normalnym warunkom polowym pracy. Zaznaczyć odcinek na początku i na końcu chorągiewkami lub dobrze widocznymi przez operatora oznaczeniami.
- 2 – podświetlić symbol **B**,
- 3 – rozpocząć przejazd na polu, kilkanaście metrów przez pierwszą chorągiewką, z prędkością roboczą, na której będzie odbywać się wysiew,
- 4 – przy przejechaniu obok pierwszej chorągiewki, na prędkości roboczej, zatwierdzić



(nacisnąć na przycisk „**ENTER**” :). Ekran (Fig. 2) pojawi się. Nie zatrzymywać się. Utrzymywać dalej prędkość roboczą.

- 5 – Utrzymywać prędkość roboczą i przejechać obok drugiej chorągiewki. Kontroler zlicza w tym czasie impulsy z czujnika prędkości.
- 6 – Przy przejeżdżaniu obok drugiej chorągiewki należy nacisnąć ponownie na przycisk „**ENTER**”



Wartość zliczonych impulsów zostanie wyświetlona w części **A** ekranu i pozostanie automatycznie zapamiętana.

Tryb programowania.



Domyślny współczynnik prędkości.

W zależności od wyposażenia:

Radar – podświetlić cyfrę **A** i zatwierdzić. Wprowadzić wartość **6096** i zatwierdzić.

Czujnik prędkości – podświetlić cyfrę **A** i zatwierdzić. Wprowadzić wartość **180** i zatwierdzić.

C: Ta wartość normalnie musi wskazywać zero. Jeśli czujnik prędkości nie działa, to aby móc dalej wykorzystywać konsolę do pracy, możliwym jest wprowadzenie wartości prędkości roboczej, która powinna być możliwie najbliższa rzeczywistej prędkości pracy.

UWAGA!

W tej konfiguracji, wszystkie pozostałe informacje zostaną obliczone przy uwzględnieniu zaprogramowanej prędkości.

D: Alarm przekroczenia prędkości.

Sygnal alarmu dźwiękowy rozlega się, gdy zaprogramowana prędkość **D** zostaje osiągnięta. W celu zmiany wartości **D**, należy podświetlić wartość, a następnie ją zatwierdzić. Zmodyfikować wartość i zatwierdzić ją. W celu wyłączenia alarmu należy wprowadzić wartość **0.0**.

Tryb programowania.

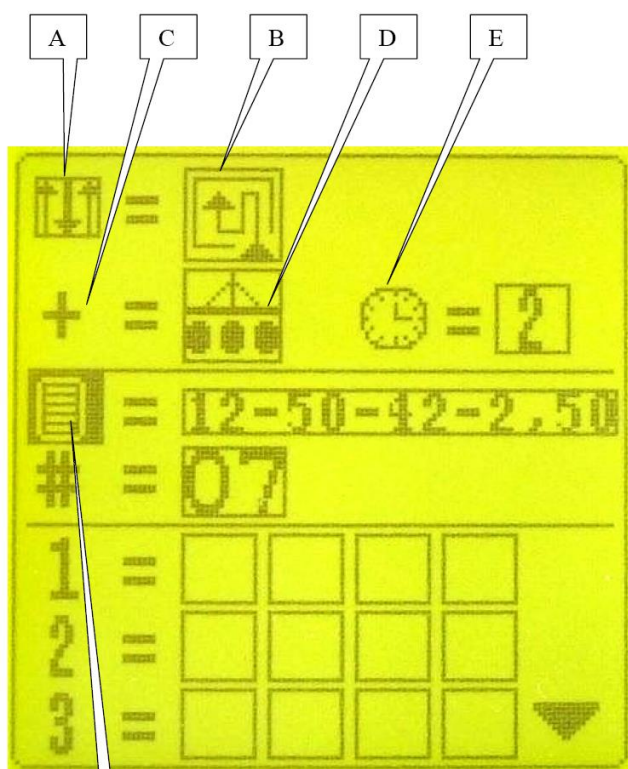


Fig. 1

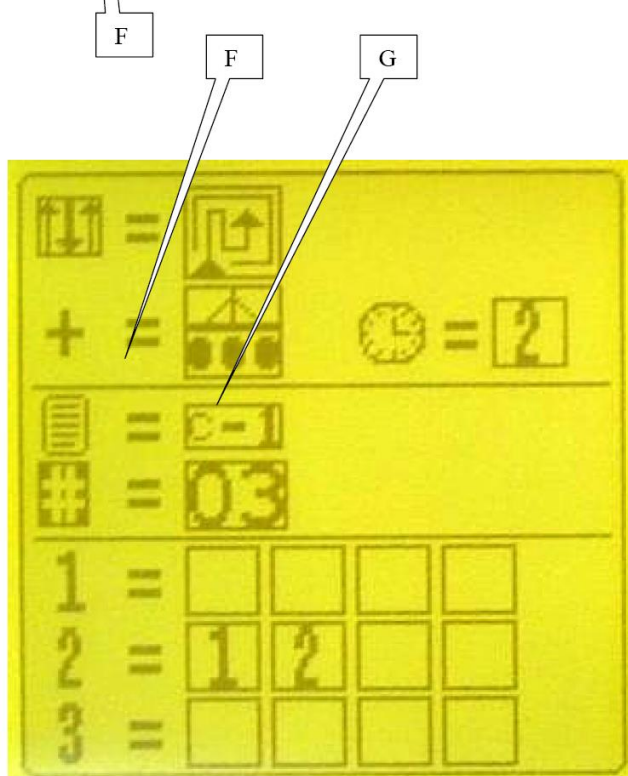
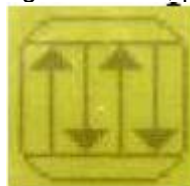


Fig. 2

e) program podrzędny automatycznego wyznaczenia przejazdów.

W trybie programowania, podświetlić symbol ze



strzałkami i zatwierdzić. Ekran (Fig. 1) pojawi się.

A: kierunek wykonywania przejazdów. Fabrycznie konsola jest skonfigurowana do wykonywania przejazdów ze strony lewej w prawą poła. W celu zmiany wykonywania przejazdów ze strony prawej w lewą należy podświetlić symbol **A** i zatwierdzić. Wtedy zostanie wyświetlony symbol **B**. Zmodyfikować i zatwierdzić.

C: tryb liczenia przejazdów. Istnieje wiele możliwości liczenia przejazdów: zatrzymanie wysiewu ziarna, wykonanie manewru znacznikami przejazdów, uniesienie w celu złożenia siewnika.

Jedynie tryb 'zatrzymanie wysiewu ziarna' może być używany, co odpowiada symbolowi D.

W tym trybie możliwe jest zaprogramowanie czasu zatrzymania wysiewu ziarna, od którego kontroler będzie zliczał przejazd. Podświetlić symbol **E** i zatwierdzić. Wprowadzić pożądaną czas (od 2 do 10 sekund) i zatwierdzić. Zalecana wartość wynosi 5 sekund.

F: programy wyznaczenia przejazdów. Podświetlić symbol **F** i zatwierdzić. Wybrać pożądaną program i zatwierdzić. Istnieją dwa typy programów: programy użytkownika (liczba: **5**) **G** (Fig. 2) i programy fabryczne (liczba: **18**).

Programy użytkownika są wprowadzane przez niego, a programy fabryczne są programami typowymi.

Tryb programowania.

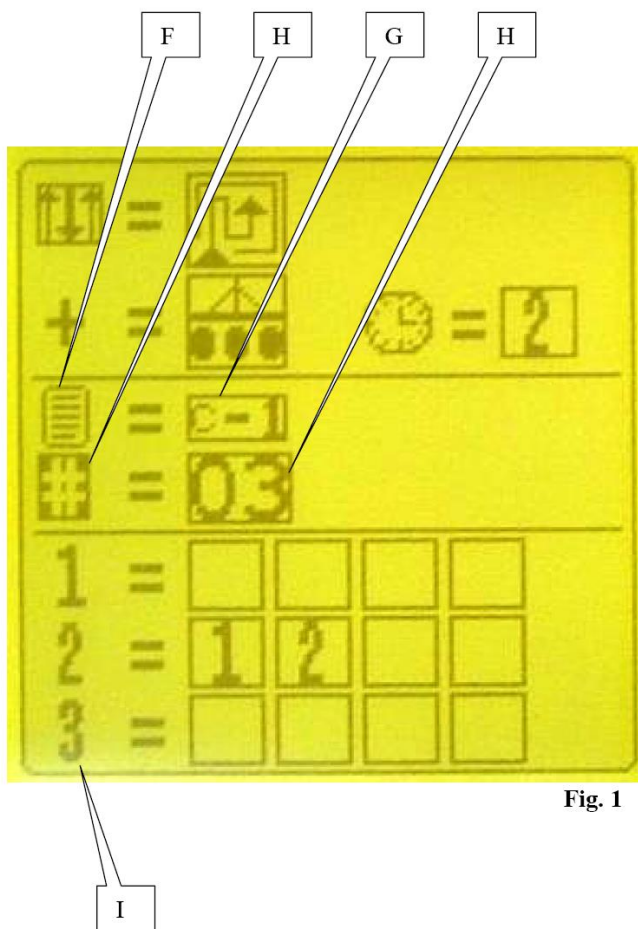


Fig. 1

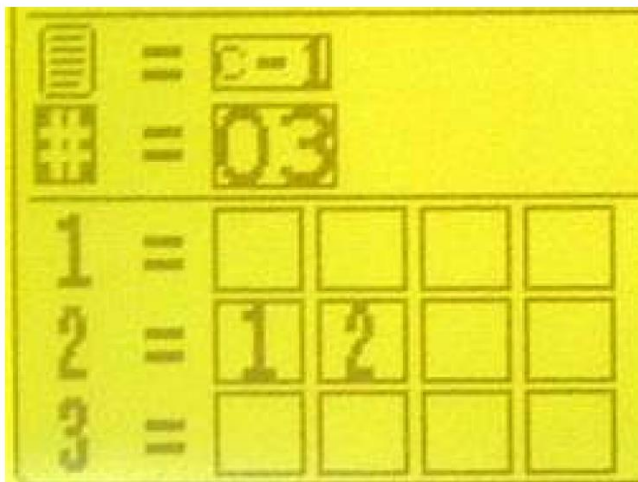


Fig. 2

Przeprowadzanie programu użytkownika

Podświetlić symbol **F** i zatwierdzić.

Wybrać jeden z pięciu programów użytkownika (**C1 do C5**) **G** zatwierdzić.

Podświetlić symbol **H** i zatwierdzić.

Wprowadzić liczbę przejazdów na cykl (maksymalnie 24) i zatwierdzić.

Cyfry kolumny **I** odpowiadają numerom przejazdu.

W celu odłączenia jednego lub wielu rzędów w ciągu przejazdu nr **1**, należy podświetlić cyfrę **1** kolumny **I** i ją zatwierdzić.

Każdy kwadracik odpowiada jednemu odłączeniu napędu sekcji wysiewającej (maksymalnie **4**).

Wprowadzić jeden numer lub wiele numerów do odłączenia napędu podczas przejazdu i zatwierdzić.

Dla każdego przejazdu cyklu, należy ponowić tę czynność.

Przykład (Fig. 2):

W tym przypadku rzędy nr **1** i nr **2** zostaną odłączone podczas **2-ego** przejazdu.

Tryb programowania.

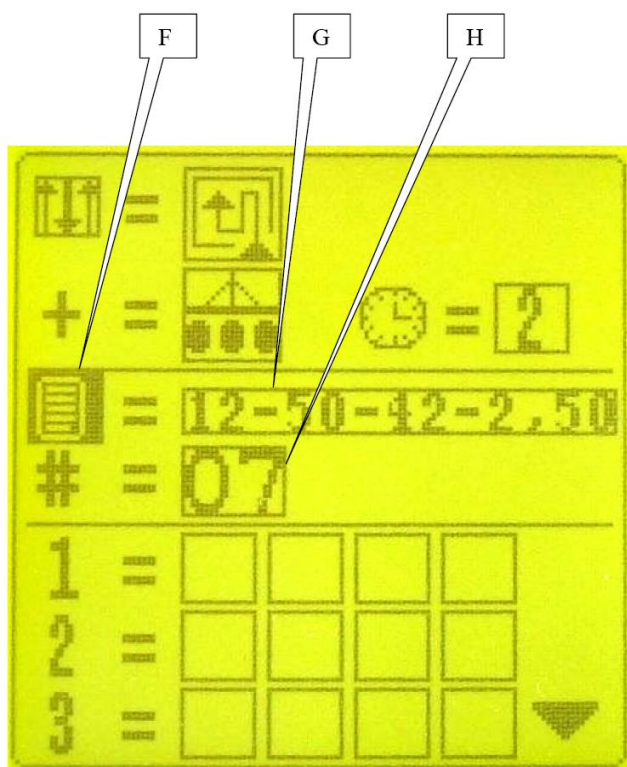


Fig. 1

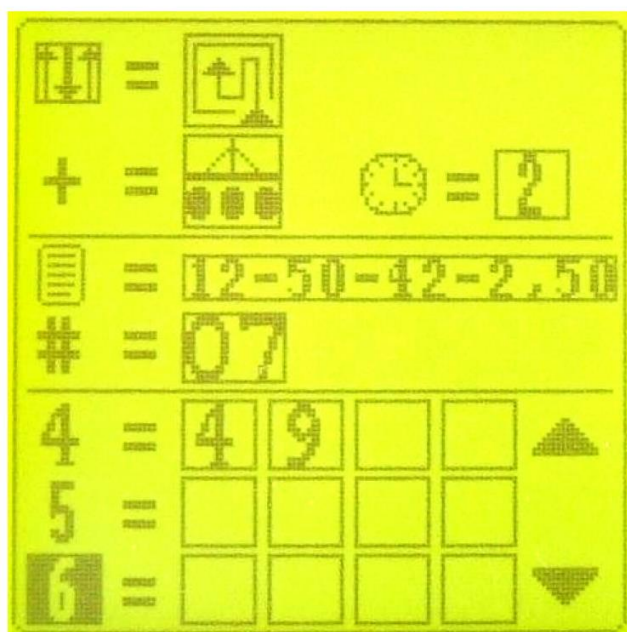


Fig. 2

Wykorzystanie programu fabrycznego

Podświetlić symbol **F** (Fig. 1) i zatwierdzić.

Strefa **H** zostanie podświetlona.

Programy fabryczne różnią się od programów użytkownika serią 4 cyfr:

1-sza cyfra: liczba rzędów siewnika.

2-ga cyfra: rozstaw między rzędami siewnika.

3-cia cyfra: szerokość belki opryskiwacza.

4-ta cyfra: rozstaw kół opryskiwacza.

Przykład (Fig. 1 i 2):

Liczba rzędów siewnika: 12.

Rozstaw między rzędami siewnika: 50 cm.

Szerokość belki opryskiwacza: 42 m.

Rozstaw kół opryskiwacza: 2,50 m.

H – liczba przejazdów w cyklu: 5.

Odłączenie napędu sekcji wysiewających **nr 4 i nr 9** podczas przejazdu **nr 4**.

Tryb programowania.

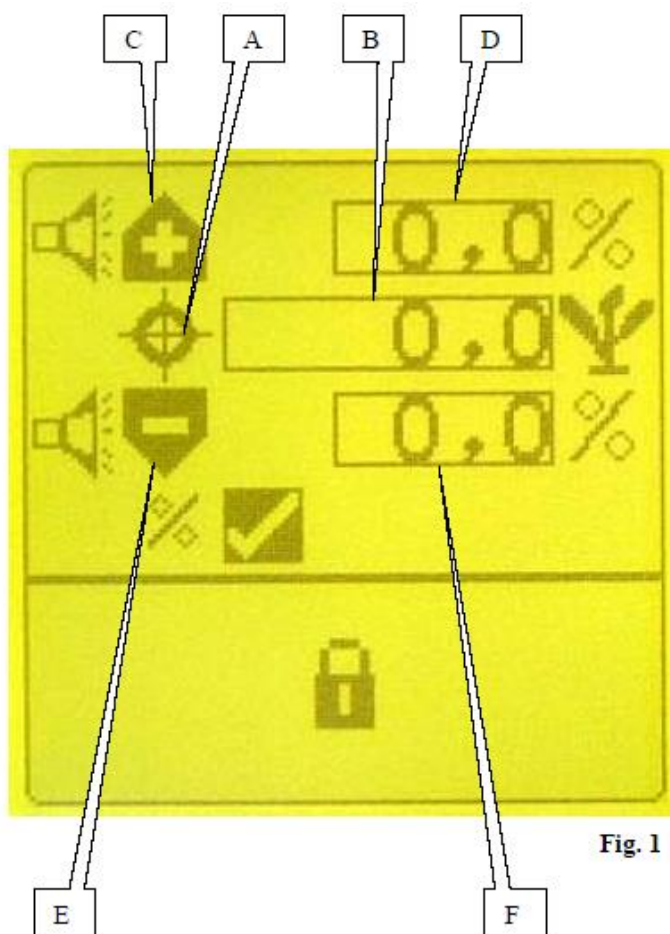


Fig. 1

f) program podrzędny ustawienia poziomów alarmu.

Poziomy alarmu umożliwiają użytkownikowi kontrolowanie wszystkich rzędów siewnika dzięki ostrzeżeniom o nadmiarach lub o niedoborach wysiewanego ziarna.

W tym trybie programowania, podświetlony musi



zostać ekran: , a następnie zatwierdzony. Pojawi się ekran (**Fig. 1**): Podświetlić symbol **A** i zatwierdzić.

W polu **B**, wprowadzić gęstość wysiewu, czyli obsadę (w tysiącach ziaren na hektar).

Podświetlić symbol **C** i zatwierdzić.

W polu **D**, wprowadzić poziom alarmu „górnego” (w procentach).

Podświetlić symbol **E** i zatwierdzić.

W polu **F**, wprowadzić poziom alarmu „dolnego” (w procentach).

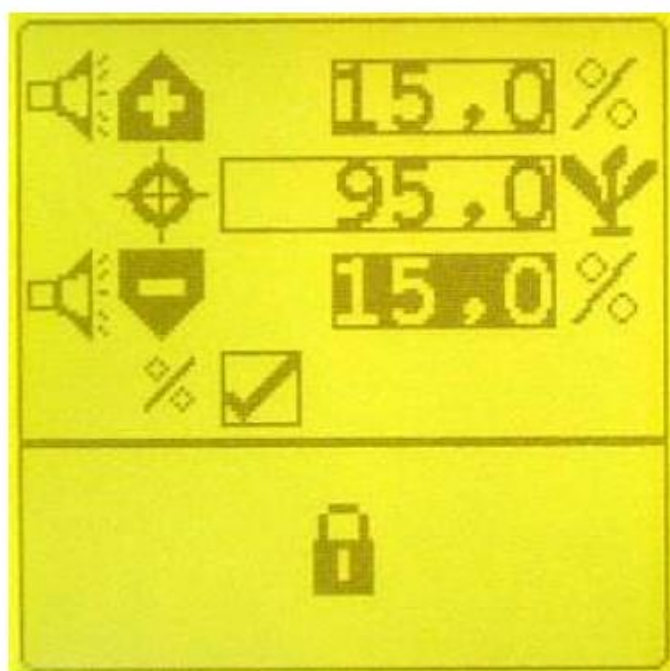


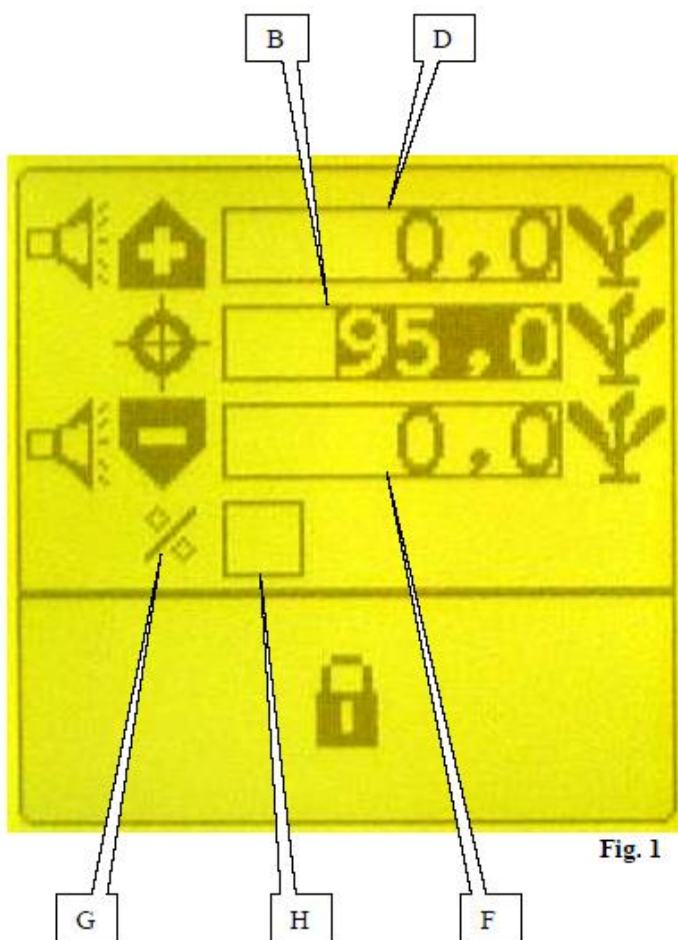
Fig. 2

Przykład, Fig. 2:

Gęstość wysiewu: 95 000 ziaren na hektar.
 Poziom alarmu „górnego”: +15% z 95 000 (czyli około 109 000 ziaren na hektar).
 Poziom alarmu „dolnego”: -15% z 95 000 (czyli około 81 000 ziaren na hektar).

Jeśli żadna wartość nie zostanie wprowadzona w polu **B**, to kontroler wysiewu przyjmuje jako wartość odniesienia średnią obsadę mierzoną na wszystkich rzędach siewnika.

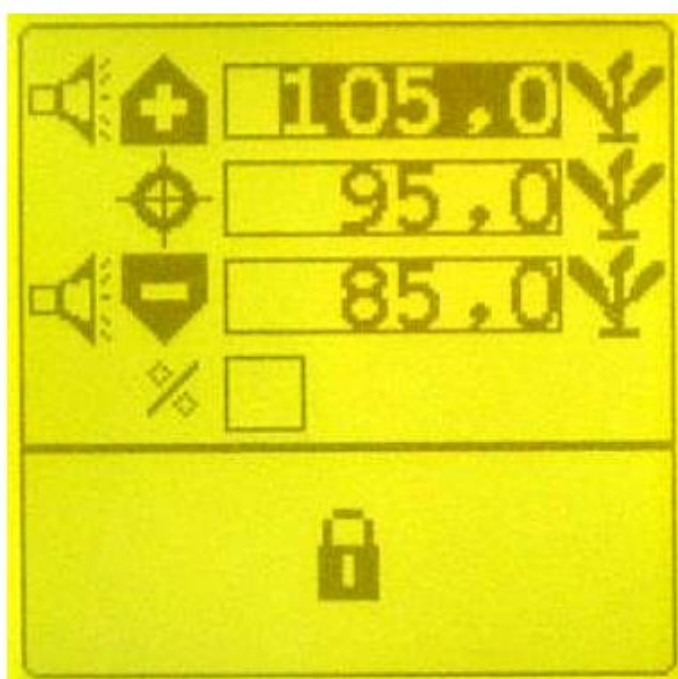
Tryb programowania.



Poziomy alarm mogą być również zaprogramowane ilościowo (zamiast procentowo). W tym celu należy podświetlić symbol **G** (Fig. 1) i zatwierdzić.

Usunąć krzyżyk z okna **H** i zatwierdzić. Wprowadzić następnie w polu **D** wartość poziomu alarmu „górnego” (w tysiącach ziaren na hektar).

Następnie wprowadzić w polu **F** wartość poziomu alarmu „dolnego” (w tysiącach ziaren na hektar).

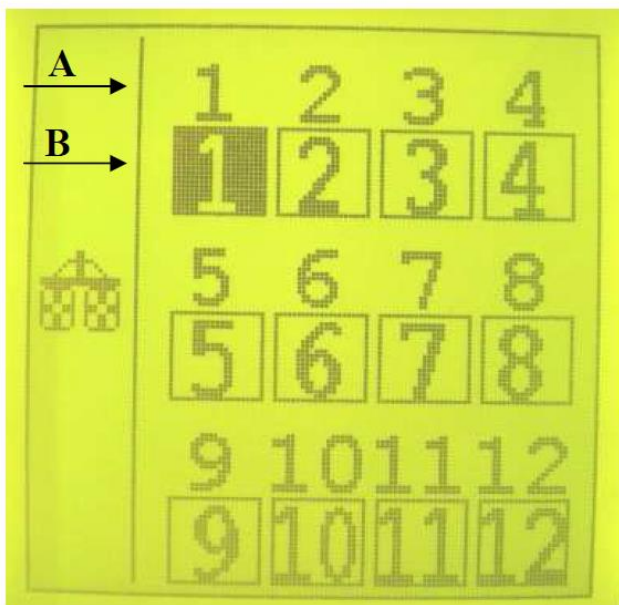
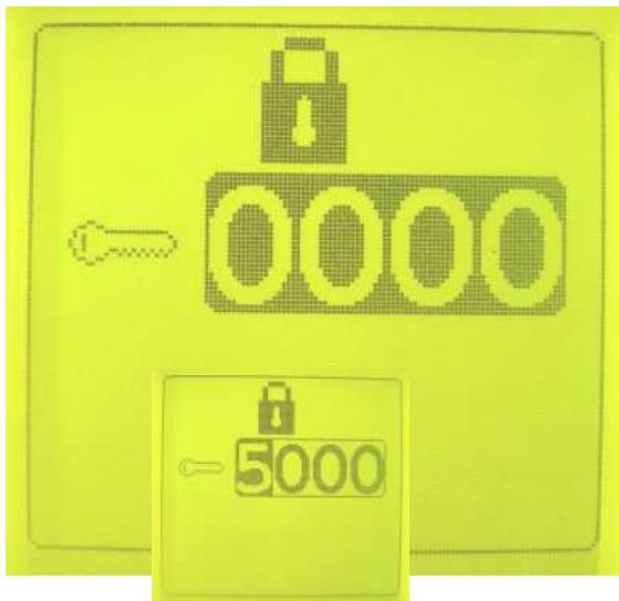


Przykład, Fig. 2:

Gęstość wysiewu: 95 000 ziaren na hektar.
Poziom alarmu „górnego”: 105 000 ziaren na hektar.
Poziom alarmu „dolnego”: 85 000 ziaren na hektar.

Jeśli żadna wartość nie zostanie wprowadzona w polu **B**, to kontroler wysiewu przyjmuje jako wartość odniesienia średnią obsadę mierzoną na wszystkich rzędach siewnika.

Tryb programowania.



f) program podrzędny dla obsługi odłączania napędu sekcji wysiewających

Ten program umożliwia ustawienie parametrów sekcji wysiewających do odłączania napędu podczas wysiewu.

W tym trybie programowania należy podświetlić



ekran i zatwierdzić przyciskiem

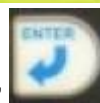
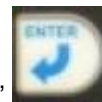


Fig. 1

„ENTER”

Pojawi się ekran (Fig 1).

Nacisnąć na przyciskiem „ENTER”



pomocą przycisków ze strzałkami



wprowadzić kod „5000” a następnie



zatwierdzić przyciskiem „ENTER”



Fig. 2

- Linia A odpowiada numerowi wiązki elektrycznej do odłączania napędu sekcji wysiewającej.
- Linia B odpowiada numerowi rzędu siewnika (licząc od lewej strony do prawej patrząc w kierunku jazdy maszyny).

Maksymalnie może być ustawionych 12 sekcji wysiewających z odłączaniem napędu.

Tryb programowania.

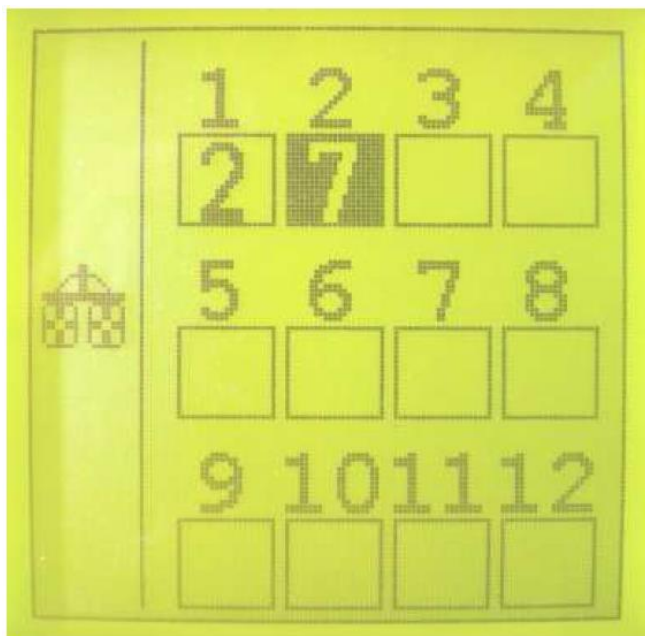


Fig. 3

USTAWIANIE PARAMETÓW

Przykład 1: siewnik 8-rzędowy z odłączeniem napędu sekcji na 2 i 7 rzędzie (Fig. 3).



Przyciski ze strzałkami umożliwiają zmianę numeru rzędu.



Przyciski ze strzałkami umożliwiają przeniesienie wyboru z jednej komórki do drugiej.

W celu wybrania rzędów należy ustawić we wszystkich komórkach „numery na biało”. Będziemy wykorzystywać tylko 2 przewody wiązki systemu odłączania napędu sekcji, to znaczy przewody 1 i 2.

Przewód nr 1 dla rzędu nr 2.
Przewód nr 2 dla rzędu nr 7.

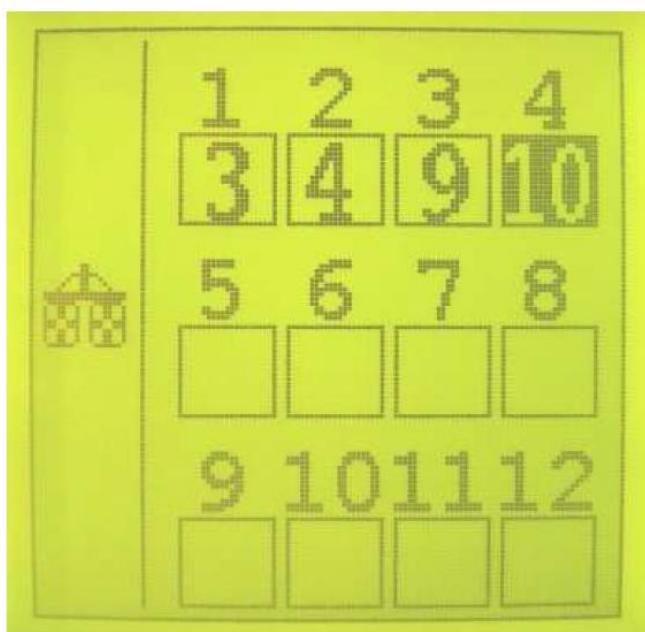


Fig. 4

Przykład 2: siewnik 12-rzędowy z odłączeniem napędu sekcji na 3, 4, 9 i 10 rzędzie (Fig. 4).



Przyciski ze strzałkami umożliwiają zmianę numeru rzędu.



Przyciski ze strzałkami umożliwiają przeniesienie wyboru z jednej komórki do drugiej.

W celu wybrania rzędów należy ustawić we wszystkich komórkach „numery na biało”. Będziemy wykorzystywać tylko 4 przewody wiązki systemu odłączania napędu sekcji, to znaczy przewody 1, 2, 3 i 4.

Przewód nr 1 dla rzędu nr 3.
Przewód nr 2 dla rzędu nr 4.
Przewód nr 3 dla rzędu nr 9.
Przewód nr 4 dla rzędu nr 10.

Zapisanie parametrów w pamięci jest automatyczne. Wyjście z programowania odbywa się za pomocą przycisku ESCAPE.

Tryb pracy.

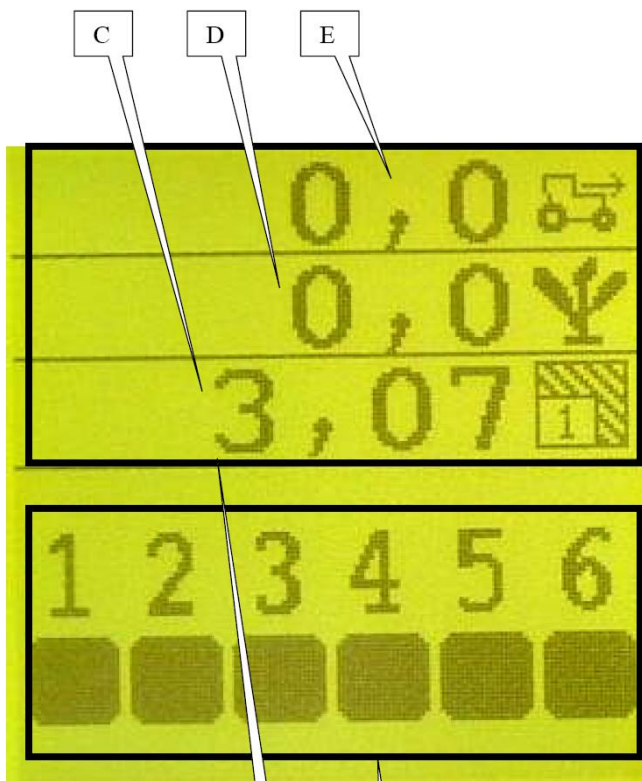


Fig. 1

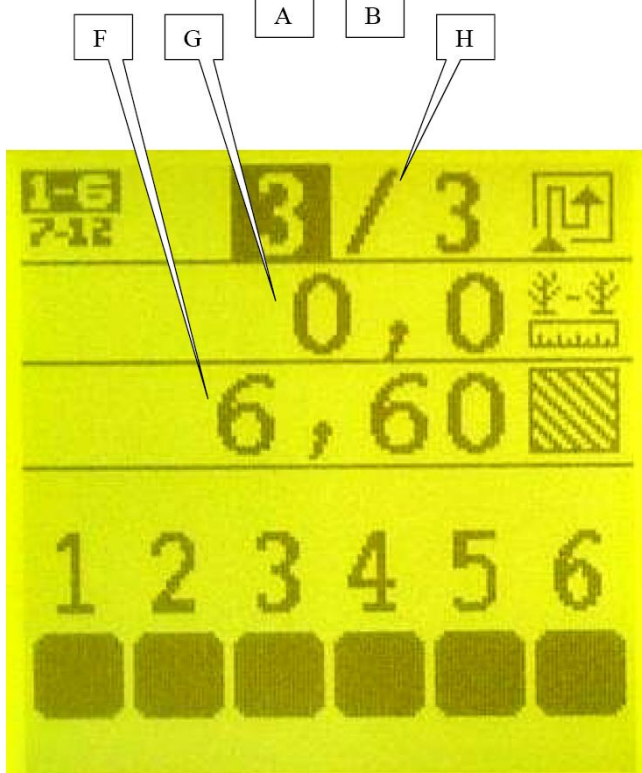


Fig. 2

3. Tryb pracy.

Po uruchomieniu konsoli, na jej wyświetlaczu pojawi się główny ekran (Fig. 1), który odpowiada trybowi pracy urządzenia.

Ekran jest podzielony na dwie części: część górną A i część dolną B.

W części górnej zostają wyświetlone informacje o pracy (średnia obsada, średnia odległość między wysiewanymi ziarnami, prędkość robocza, licznik powierzchni częściowej, licznik powierzchni całkowitej, wyznaczanie ścieżek technologicznych).

W części dolnej natomiast wyświetlany zostaje stan pracy rzędów w czasie rzeczywistym. W celu zmiany poziomu głośności dźwięku alarmu, należy przytrzymać wciśnięty przycisk :



. Kolejne poziomy dźwięku będą następować po sobie. Zwolnić nacisk, gdy zostanie dobrany pożądany poziom głośności alarmu.

a) Informacje o pracy.

Informacje o pracy są wyświetlane w trzech liniach górnych ekranu. Stąd też trzy kolejne linie informacyjne będą ukryte.



Należy nacisnąć na przycisk:



lub

w celu przesunięcia i w ten sposób uzyskania możliwości ujżenia pozostałych, ukrytych linii. (Fig. 2).

- C: licznik powierzchni częściowej (Fig. 1).
- D: średnia obsada (Fig. 1).
- E: prędkość robocza (Fig. 1).
- F: licznik powierzchni całkowitej (Fig. 2).
- G: średnia odległość między wysiewanymi ziarnami (Fig. 2).
- H: wyznaczanie ścieżek przejazdowych (Fig. 2)

Tryb pracy.

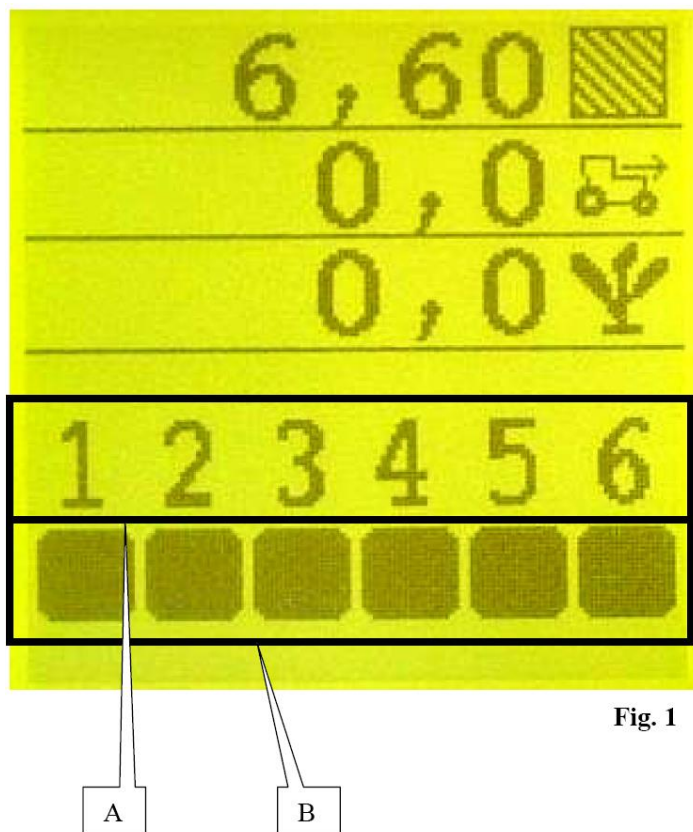


Fig. 1

b) stan rzędów.

Numery w dolnej części ekranu **A (Fig. 1)** odpowiadają kolejnym rzędom siewnika. Rzędy siewnika są numerowane od strony lewej do prawej patrząc w kierunku jazdy. Kwadraty **B (fig. 1)** pod numerami rzędów informują o stanie rzędów siewnika.



- nie ma wykrytego ziarna.



- ziarna wykrywane, gęstość wysiewu zachowana.



- rząd odłączony



- rząd z niedoborem ziarna.



- rząd z nadmiarem ziarna.


Tryb obsługi.




Fig. 1

d) Wykorzystanie automatycznego trybu wyznaczania przejazdów.




Nacisnąć na przycisk . Pojawi się ekran **Fig. 1**. Cyfra **(A)** zostanie podświetlona. Cyfra wskazuje numer przejazdu w cyklu. W celu zmiany numeru przejazdu, należy ponownie



nacisnąć na przycisk . Każde naciśnięcie na ten przycisk dodaje kolejny przejazd.



Nacisnąć na przycisk  w celu uruchomienia funkcji automatycznego wyznaczania przejazdów. Podświetlenie cyfry **(A)** zniknie. Cykl przejazdów rozpocznie się na numerze przejazdu wyświetlonego **(A)** w kierunku określonym symbolem **(Fig. B)**.

Kontroler wysiewu zlicza jeden przejazd przy każdym zatrzymaniu wysiewu ziarna na wszystkich rzędach siewnika powyżej 5 sekund (ten czas może być zmieniony podczas programowania). Użytkownik zostaje o tym fakcie ostrzeżony alarmem dźwiękowym i graficznym **(Fig. 2)**.


W celu wyłączenia automatycznego trybu wyznaczania przejazdów, nacisnąć na przycisk




W przypadku zatrzymania się w czasie przejazdu, kontroler zliczy jeden przejazd, jeśli czas zatrzymania przekroczy czas zaprogramowany.

W takim przypadku należy nacisnąć na przyciski



a następnie na  w celu anulowania zliczonego przejazdu. Nacisnąć na końcu



na przycisk  w celu wznowienia funkcji automatycznego wyznaczania przejazdów.

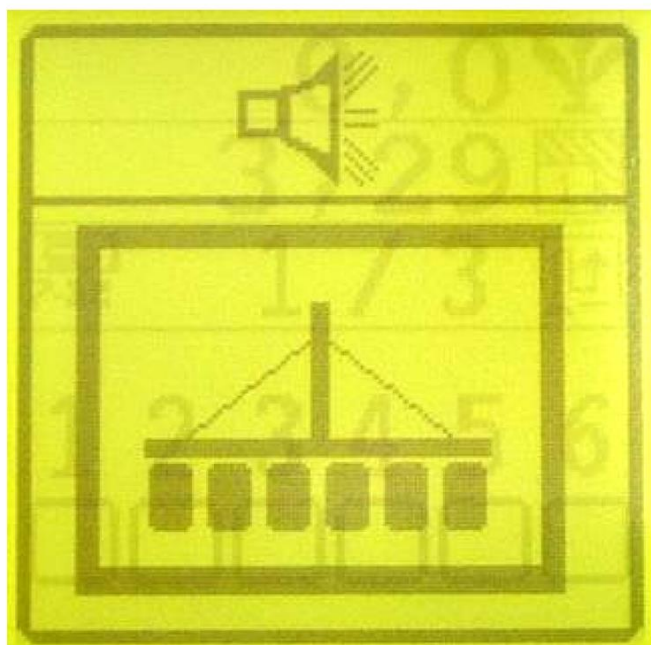
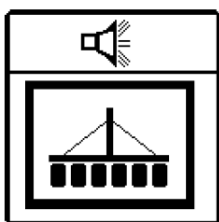


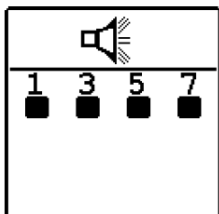
Fig. 2

Alarmy.

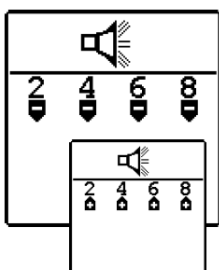
Alarmy:



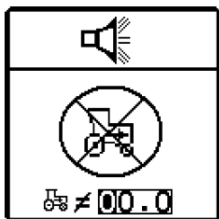
Alarm braku ziarna na wszystkich rzędach.



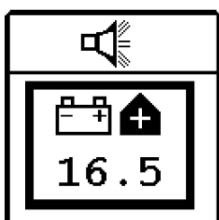
Alarm braku ziarna na wyświetlonych numerach rzędów.



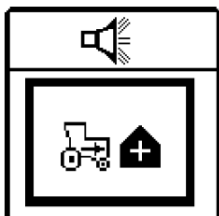
Alarm zbyt niskiej dawki wysiewu lub zbyt dużej dawki wysiewu na numerach wyświetlonych rzędów.



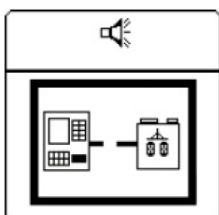
Alarm błędu czujnika prędkości.



Alarm błędu napięcia zasilania.



Alarm przekroczenia zaprogramowanej prędkości.



Alarm niepoprawnego podłączenia między konsolą a modulem odłączającym napęd sekcji wysiewających.

V. KONSERWACJA. USTERKI I SPOSOBY ICH USUWANIA.

Państwa konsola jest przede wszystkim urządzeniem elektronicznym, o które należy szczególnie zadbać. Po pracy kontroler wysiewu powinien zostać umieszczony w miejscu suchym.

Detekcja ziaren jest uzyskiwana dzięki komórkom foto-elektrycznym, które wymagają regularnej obsługi konserwacyjnej zwłaszcza podczas wysiewu ziaren zaprawionych lub otoczkowanych.

Ważne więc jest, aby przemywać fotokomórki wodą z dodatkiem środka czyszczącego (płyn do zmywania naczyń). Należy w tym celu użyć miękkiej szczoteczki. Po umyciu należy pamiętać o dokładnym wysuszeniu fotokomórek, można je przetrzeć delikatną, czystą szmatką.

UWAGA!

Zawsze odłączyć zasilanie konsoli przed wszelkimi pracami związanymi ze spawaniem, przeprowadzanymi na ciągniku lub na siewniki, aby uniknąć uszkodzenia systemu.

Jakakolwiek nastąpi awaria, zawsze należy odnaleźć jej źródło.

WADA	PRZYCZYNA	ROZWIĄZANIE
Konsola nie działa.	Bezpiecznik jest spalony. Złe podłączenie do akumulatora. Uszkodzony przewód łączący z akumulatorem. Zbyt niskie napięcie akumulatora. Zamiana biegunów. Konsola wciąż nie działa.	Sprawdzić bezpiecznik. Jeśli jest przepalony to wymienić go na nowy 7,5 Amperowy. Sprawdzić również wiązkę podłączeniową czy nie jest uszkodzona bądź przerwana. Jeśli bezpiecznik wciąż się przepala, zadzwonić do serwisu. Wyczyścić i dokręcić połączenia. Wymienić lub naprawić przewód w odpowiedni sposób. Sprawdzić czy napięcie akumulatora wynosi przynajmniej 10 Volt. Jeśli nie, to należy naładować akumulator lub wymienić go na nowy. Podłączyć poprawnie bieguny przewodów łączących z akumulatorem. Skontaktować się z serwisem.
Alarm uszkodzonych rzędów + alarm obsady „wysokiej” i „niskiej”.	Uszkodzona sekcja wysiewająca. Czujnik zabrudzony. Czujnik uszkodzony lub uszkodzona wiązka podłączeniowa.	Sprawdzić dokładnie sekcję wysiewającą siewnika. Wyczyścić czujnik szczoteczka. Odłączyć uszkodzony czujnik i podłączyć przewód z czujnikiem sąsiadującym, a następnie sprawdzić, czy problem się powtarza czy nie.
Alarm napięcia.	Napięcie zbyt niskie. Podłączono akumulator złej jakości. Uszkodzona wiązka podłączeniowa.	Sprawdzić czy napięcie akumulatora wynosi przynajmniej 10 Volt. Przeczyścić i dokręcić elementy podłączeniowe. Naprawić lub wymienić przewody. Przewody czerwone czujników (+8 Volt) nie mogą dotykać do masy lub do ramy siewnika.
Alarm konfiguracyjny rzędów.	Uszkodzony czujnik. Wskazanie niewłaściwej ilości rzędów. Konsola wciąż nie działa.	Konsola wykrywa liczbę czujników nie odpowiadającą ilości zaprogramowanej w konsoli. Sprawdzić, czy konsola wykrywa po włączeniu wszystkie czujniki. Wymienić czujniki uszkodzone na nowe. Konsola wykrywa liczbę czujników nie odpowiadającą ilości zaprogramowanej w konsoli. Przeprogramować konsolę. Skontaktować się z serwisem.
Alarm braku prędkości roboczej.	Uszkodzenie czujnika prędkości. Uszkodzona konsola.	Brak sygnału prędkości roboczej wymaganego przez konsolę, podczas gdy przynajmniej jeden czujnik wykrywa przechodzenie ziaren. Sprawdzić czujnik prędkości i jego przewód. Skontaktować się z serwisem.
Alarm auto-diagnostyczny.	Uszkodzona konsola.	Skontaktować się z serwisem.
Napęd sekcji nie chce się odłączyć (na rzędach wyposażonych w odłączanie napędu).	Uszkodzona głowica odłączająca napęd sekcji wysiewającej.	Skontaktować się z serwisem.
Napęd sekcji nie chce się odłączyć (na rzędach wyposażonych w odłączanie napędu).	Niesprawne podłączenie elektryczne (złe zasilanie). Uszkodzony elektro-magnes	Sprawdzić podłączenie elektryczne (patrz III-7). Skontaktować się z serwisem.

VI. GWARANCJA.

Szczegółowe warunki gwarancji znajdują Państwo w Karcie Gwarancyjnej, dołączonej do nabywanego siewnika, w którego wyposażeniu może znajdować się kontroler wysiewu, opisany w niniejszej instrukcji obsługi, stanowiącej załącznik do instrukcji obsługi siewnika.

Ani Producent, ani Sprzedawca nie ponoszą odpowiedzialności za użycie kontrolera wysiewu niezgodne z przeznaczeniem ani też za błędne odczyty lub błędne funkcjonowanie urządzenia wynikające z nieprawidłowej obsługi lub zaprogramowania mogących mieć wpływ na jakość wysiewu i późniejsze zbiory, ani też za wypadki w pracy wynikłe z powyższych powodów.

W razie problemów, prosimy kontaktować się z Serwisem Sprzedawcy:

Korbanek sp. z o.o.

ul. Poznańska 159, 62-080 Tarnowo Podgórne

tel. 61/8-950-300

www.korbanek.pl

info@korbanek.pl

VII. SZYBKIE URUCHOMIENIE.





Włącznik konsoli:



Czasowy wyłącznik alarmu / regulacja poziomu głośności alarmu:



Za pomocą tych przycisków:  lub  można wybrać linie, wyświetlane na ekranie, przedstawiające informacje (licznik powierzchni częściowej, średnia obsada, prędkość robocza, licznik powierzchni całkowitej, średnia odległość między ziarnami, wyznaczanie ścieżek technologicznych).

Jeśli siewnik został wyposażony w odłączanie napędu sekcji wysiewających, to użyć przycisków



odpowiadającym danym rzędom, które mają mieć odłączony napęd. W celu odłączenia napędu na sekcjach od 7 do 12 należy nacisnąć na przycisk



a następnie na przyciski odpowiadające rzędom do odłączenia napędu.

W celu uruchomienia automatycznego wyznaczania przejazdów należy zapoznać się z rozdziałem „tryb obsługi”.



W celu zmiany **parametrów konsoli**, nacisnąć przycisk: .



Podświetlić ekran:  a następnie zatwierdzić.



W celu zmiany **parametrów siewnika**, nacisnąć przycisk: .



Podświetlić ekran:  a następnie zatwierdzić.



W celu **wyłączenia lub wyzerowania liczników powierzchni**, nacisnąć przycisk: .



Podświetlić ekran: , a następnie zatwierdzić.



W celu przeprowadzenia **kalibracji czujnika prędkości**, nacisnąć przycisk:

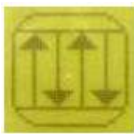


Podświetlić ekran: , a następnie zatwierdzić.

W celu zmiany automatycznego wyznaczania przejazdów, (jeśli siewnik posiada układ odłączania napędu sekcji



wysiewających), nacisnąć na przycisk:



Podświetlić ekran: , a następnie zatwierdzić.



W celu zmiany **poziomów alarmu**, nacisnąć przycisk:



Podświetlić ekran: a następnie zatwierdzić.

Réf. OLD	Réf. NEW	Désignation	Réf. OLD	Réf. NEW	Désignation
4502	30634020	Bride de serrage en U Ø16 carré de 127		65105207	Support radar sur bloc roue standard
4515	10161007	Palier tôle complet		65105398	Support TOP
4647	30631009	Bride support compteur hectare		65105399	Support TIP
4885.1	30634040	Bride de serrage en U Ø16 carré 7"			
6089	10219004	Joint torique Ø8		10176044	Rivet alu-acier Ø4x10
6090	10990086	Anneau d'arrêt Ø6mm		10500060	Vis H M5 x 10
6111	10230100	Presse étoupe M12		10590066	Vis CHC M5 x 30
6112	30075031	Entretoise pignon coupure de rang		10590067	Vis TCF M5 x 35
6113	40090313	Pignon 16 DT coupure de rang EL : NC		10591909	Vis sans tête M8 x 8
6114	40090312	Disque 18 DT coupure de rang EL : NG+ et NX		10591928	Vis TFHC M5 x 30
6115	40090311	Disque 30 DT coupure de rang EL : MECA		10591992	Vis TFHC M6 x 16
6116	30075030	Rondelle verrou circlips		10603008	Ecrou frein H M8
6117	10174130	Anneau élastique inverse Øext. 30		10603010	Ecrou frein H M10
6118	10219092	Joint d'étanchéité moyeu		10609046	Ecrou à embase H M6
6119.a	20049960	Carter coupure de rang		10629009	Rondelle AZ de 8
6120.a	66004995	Couvercle coupure de rang		30500091	Vis H M6 x 12
6121	40090352	Porte pignon coupure de rang		30501054	Vis H M8 x 20
6122	30075029	Bague de débrayage		30502017	Vis H M10 x 30
6123	10159050	Ressort coupure de rang		30500091	Vis H M6 x 12
6124	65009362	Moyeu coupure de rang		30510096	Vis H M6 x 25
6125	20049930	Bague autolubrifiante Ø35 x 44 x 10		30511003	Vis H M6 x 60
6126	10200174	Levier		30511007	Vis H M6 x 100
6127	10230175	Electro-aimant		30511058	Vis H M8 x 35
6129	65009363	Bride de fixation coupure de rang		30517024	Vis H M10 x 65
6162	10090210	Carter support capteur châssis TOP		30561053	Vis TRCC M8 x18
6163	10090209	Support capteur châssis TOP		30561055	Vis TRCC M8 x 22
6164	40090193	Support aimant sur 6 pans		30562016	Vis TRCC M10 x 25
6168	66004408	Support coupure de rang		30600005	Ecrou H M5
6185	10230008	Capteur complet		30600008	Ecrou H M8
6395	66003968	Support capteur d'impulsion		30600010	Ecrou H M10
6404	20039620	Tôle support capteur châssis TIP		30600016	Ecrou H M16
6405	66004169	Tôle de couvercle boîte à capteur châssis TIP		30620004	Rondelle Ø5.5 x 16 x 1
6406	20039670	Couvercle boîte à capteur TIP		30620022	Rondelle Ø6.5 x 15 x 1.5
6914	10160009	Bague autolubrifiante 30x38x30		30620042	Rondelle Ø6.5 x 18 x 2
6915	10174030	Anneau élastique Øext. 30		30620064	Rondelle Ø8.5 x 16 x 2
7898	66004746	Support TOP module de coupures de CS5000		30620088	Rondelle Ø10.5 x 20 x 1.5
7899	10090245	Tôle de protection du module de coupures de CS5000		30620095	Rondelle Ø10.5 x 27 x 2
7900	66004745	Support TIP module de coupures de CS5000			
11579	10161047	Roulement réf. 6006 ZZ			
	10040064	Couvercle aluminium pour coupure de rangs			
	10219106	Joint d'étanchéité			
	10230061	Aimant capteur de vitesse			
	10230260	Capteur de vitesse et rotation			
	20049950	Carter aluminium pour coupure de rangs			
	30074087	Axe de couvercle compteur hectare			
	30075056	Axe de réglage de levier			
	41045977	Support capteur sur bloc roue			
	41049280	Tôle support boîte de raccordement			
	41049290	Equerre de fixation TIP tôle support boîte de racc.			
	41049291	Equerre de fixation TOP tôle support boîte de racc.			
	41063173	Tôle de protection boîtier de raccordement			
	41064841	Support capteur de vitesse pour boîtier			
	41065981	Vis de bras de couple pour coupure NG+, NC, MECA			
	41065982	Vis de bras de couple pour coupure de rang NX			
	65009485	Bras de couple			
	65104535	Support aimant pour capteur			

COUPURE DE RANGS

Mise à jour le 21/10/2011

CONTROLEURS DE SEMIS 'DICKEY JOHN'



10230118 MS



10992001



10230260



10991099



10230125



10992007 MECA



10991027



10230129
10230128



10230119 10230122
10230121 10230123



65031062 - 65031069



10991025 NG



10992032
10991098

65031022
65031023
65031024
65031025
65031026



10230124 - 10230259



10991026 PNU



10230127
10230138
10232000



10230250



10991024



65045019



20043973 NG+/NX



10230215

65031060
65031061
65031063
65031065



65031038 NC



65029068
65030068

10230137
10991028
10991029
10991030
10991031
10992006



20049850 NX

10200169 NG+



65031068

65031049



Réf. OLD	Réf. NEW	Désignation	Réf. OLD	Réf. NEW	Désignation
7263	10200169	Carter plastique de protection cellule NG+			Plastic protection housing for NG+ sensor
	10230118	Cellule MS (653027)			MS sensor (653027)
	10230119	Faisceau 12 coupures de rang (510004)			Harness 12 row cut-off systems (510004)
	10230121	Faisceau 8 coupures de rang (510003)			Harness 8 row-cut-off systems (510003)
	10230122	Faisceau 6 coupures de rang (510002)			Harness 6 row cut-off systems (510002)
	10230123	Faisceau 4 coupures de rang (510001)			Harness 4 row cut-off systems (510001)
	10230124	Module de coupure de rangs (653108)			Row cut-off module (653108)
	10230125	Câble capteur de vitesse (510005)			Speed sensor cable (510005)
	10230127	Console électronique CS 3000-16 (653184)			CS 3000-16 electronic console (653184)
	10230128	Console électronique CS1000-16 (653110)			CS 1000-16 electronic console (653110)
	10230129	Console électronique CS1000-8 (653109)			CS 1000-8 electronic console (653109)
	10230137	Faisceau cellule 6 rangs betterave (653069)			Sensor harness 6 rows sugar beet (653069)
	10230138	Console électronique CS3000-32 (653185)			CS 3000-32 electronic console (653185)
	10230215	Console électronique CS1200-12 (653199)			CS 1200-12 electronic console (653199)
	10230250	Radar « 3 » pour contrôleur de semis			Radar « 3 » for seed monitor
	10230259	Câble d'alimentation gestion de coupure CS5000			Feed cable for CS5000 cut-off management
	10230260	Capteur de vitesse et rotation DJ			Speed and rotation sensor DJ
	10232000	Console électronique CS5000-18 (653198)			CS 5000-18 electronic console (653198)
	10991024	Cellule goulotte NG+ et NX (651008)			Chute sensor for NG+ and NX (651008)
	10991025	Cellule NG (651007)			NG sensor (651007)
	10991026	Cellule PNU (651042)			PNU sensor (651042)
	10991027	Console électronique PM3000 (650965)			PM3000 electronic console (650965)
	10991028	Faisceau cellule 4 rangs (650967)			4-row sensor harness (650967)
	10991029	Faisceau cellule 6 rangs (650968)			6-row sensor harness (650968)
	10991030	Faisceau cellule 8 rangs (650969)			8-row sensor harness (650969)
	10991031	Faisceau cellule 12 rangs maïs (650970)			12-row maize sensor harness (650970)
	10991098	Console électronique CS3000 (652935)			CS3000 electronic console (652935)
	10991099	Capteur de vitesse (653030)			Speed sensor (653030)
	10992001	Console électronique CS1000 (653020)			CS1000 electronic console (653020)
	10992006	Faisceau cellule 12 rangs betterave (653029)			Sensor harness 12 rows sugar beet (653029)
	10992007	Cellule MECA (651074)			MECA sensor (651074)
	10992032	Console électronique CS1200 (653119)			CS1200 electronic console (653119)
10992033	20043973	Cellule renforcée NG+ et NX sur boîtier (653028)			Reinforced sensor on NG+/NX metering box (653028)
	20049850	Carter plastique de protection cellule NX			Plastic protection housing for NX sensor
	65029068	Faisceau Y 24 rangs betterave châssis rigide (652968)			Y harness 24 rows sugar beet rigid frame (652968)
	65030068	Faisceau Y 32 rangs (653068)			Y harness 32 rows (653068)
	65031022	Rallonge coupure CS5000 lg 1m (653122)			CS 5000 row cut-off extension lg 1m (653122)
	65031023	Rallonge coupure CS5000 lg 2m (653123)			CS 5000 row cut-off extension lg 2m (653123)
	65031024	Rallonge coupure CS5000 lg 3m (653124)			CS 5000 row cut-off extension lg 3m (653124)
	65031025	Rallonge coupure CS5000 lg 4m (653125)			CS 5000 row cut-off extension lg 4m (653125)
	65031026	Rallonge coupure CS5000 lg 5m (653126)			CS 5000 row cut-off extension lg 5m (653126)
	65031038	Cellule NC (653138)			NC sensor (653138)
	65031049	Faisceau Y 16 rangs (653149)			Y harness 16 rows (653149)
	65031060	Rallonge de faisceau 18 rgs 5m (653160)			Harness extension 18 rows 5m (653160)
	65031061	Rallonge de faisceau 32 rgs 5m (653161)			Harness extension 32 rows 5m (653161)
	65031062	Rallonge de radar ou capteur 5m (653162)			Radar or sensor extension 5m (653162)
	65031063	Rallonge de faisceau 32 rgs 10m (653163)			Harness extension 32 rows 10m (653163)
	65031065	Rallonge de faisceau 18 rgs 10m (653165)			Harness extension 18 rows 10m (653165)
	65031068	Faisceau Y 18 rangs betterave châssis repli. (653168)			Y harness 18 rows sugar beet folding frame (653168)
	65031069	Rallonge de radar ou capteur 10m (653169)			Radar or sensor extension 10m (653169)
	65045019	Kit fixation console CS3000-16/32 CS5000 (654519)			Fixing kit for CS3000-16/32 CS5000 console (654519)

Contrôleurs de semis 'Dickey John'

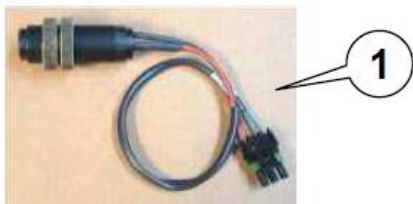
Mise à jour le 21/02/2012

MONOSEM

BIULETYN INFORMACYJNY O MODYFIKACJACH I UAKTUALNIENIACH nr U002051100
Dotyczy: Nowy czujnik prędkości dla kontrolerów CS 1200-12, CS 3000-16, CS 5000.
Data aktualizacji: 16.12.2010.

Czujnik (1) prędkości, podobnie jak jego przewód, zostały zmienione: istnieje nowy numer katalogowy (dla przewodu i czujnika razem). W przypadku wymiany starego czujnika na czujnik nowego modelu, należy **bezwzględnie** wymienić czujnik wspornika (patrz: ilustracje poniżej). Uwaga na typ wspornika!

Stary czujnik



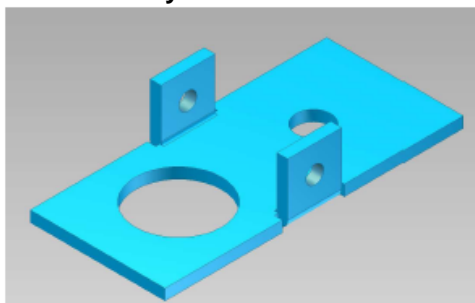
10991099

Nowy czujnik



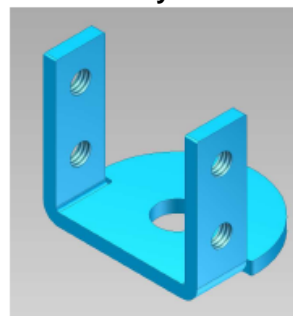
RAMY STANDARDOWE SIEWNIKÓW ZAWIESZANYCH (TIP)

Stary



20039620

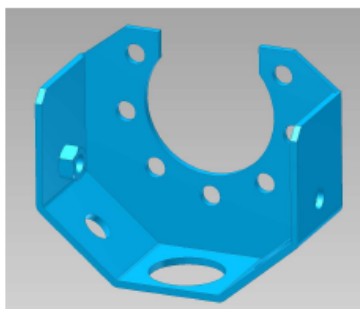
Nowy



20064841

RAMY SIEWNIKÓW PRZYCZEPIANYCH (TOP)

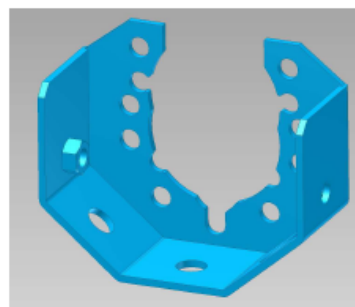
Stary



10090209 indices C

Indicec C = Wskaźniki C

Nowy



10090209 indice D

Indice D = Wskaźnik D

Nr katalogowy zestawu: 10230260

Opis: CZUJNIK PRĘDKOŚCI I OBROTÓW DJ