



Toujours 10 ans à l'avance
dans la recherche!

Con la ricerca siamo sempre
10 anni più avanti!

Mit der Forschung sind wir
immer 10 Jahre weiter!

Les premiers fabricants au monde de machines électriques d'assistance à la récolte

I primi costruttori al mondo di macchine
elettriche per la raccolta

Die führenden Hersteller weltweit von
Erntehilfsmaschinen mit Elektroantrieb

2 TYPES: K7 & K8 2017



Bagioni Alfiero s.n.c.
Viale Bologna, 100 - 47122 Forlì (I)
Tel. +39 0543 703993
Mobile: +39 348 8733409

Web: www.asparagus.it
Mail: bagioni.aurenzo@libero.it

STANDARD SUR TOUS LES MODÈLES

STANDARD SU TUTTI I MODELLI • STANDARD AN ALLEN MODELLEN

- Châssis élastique réalisé avec 2 tubes carrés profilés à froid (afin d'augmenter la robustesse et la souplesse)
 - Refroidissement par air forcé du moteur et de la centrale de contrôle (afin d'augmenter la puissance et l'autonomie) (Fig. 1-ST)
 - Centrale de contrôle électrique amovible avec boîte en métal de protection contre les ondes électromagnétiques (Directive 2014/30/UE) (Fig. 2-ST)
 - Batteries plus puissantes (120 Amp.), plus d'espace pour les caisses, tôles galvanisées, fixation du coffre des batteries (Directive 2006/42/CE art. 3.5.1) (Fig. 3-ST)
 - Commande de marche pour le transfert arrière + Commande manuelle centrale à cordon (Fig. 4-ST)
 - Goulotte cémentée contre l'usure du sable pour le guidage du paillage (Fig. 6-ST)
 - Débrayage du système d'entraînement (seulement mod. K7C et K8C) (Fig. 5-ST).
-
- Telaio elastico con 2 tubi quadri piegati a freddo (aumenta la resistenza e la flessibilità)
 - Raffreddamento ad aria forzato del motore e della centrale (aumenta la potenza e l'autonomia) (Fig. 1-ST)
 - Centrale elettrica amovibile con cassa in metallo per proteggere dalle Onde Elettromagnetiche (Direttiva 2014/30/UE) (Fig. 2-ST)
 - Batterie più potenti (120 Amp.), maggiore spazio per le casse, lamierati zincati, fissaggio del contenitore delle batterie (Direttiva 2006/42/CE art. 3.5.1) (Fig. 3-ST)
 - Comando di avviamento posteriore per il trasferimento + Comando manuale centrale a corda (Fig. 4-ST)
 - Corsie di guida del film plastico cementate contro l'usura da sabbia (Fig. 6-ST)
 - Disinnesto della trazione (solo sui mod. K7C e K8C) (Fig. 5-ST)



Fig. / Abb. 2-ST



Fig. / Abb. 4-ST



Fig. / Abb. 5-ST

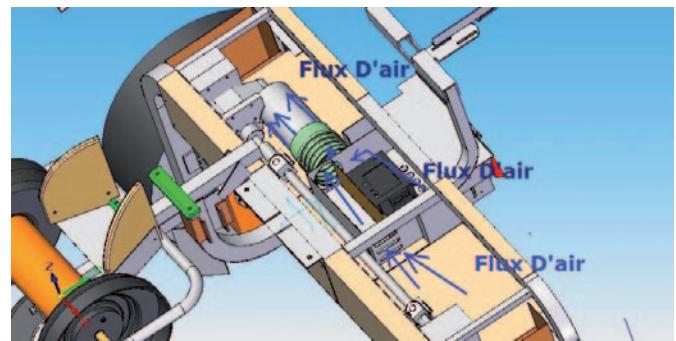


Fig. / Abb. 1-ST



Fig. / Abb. 3-ST

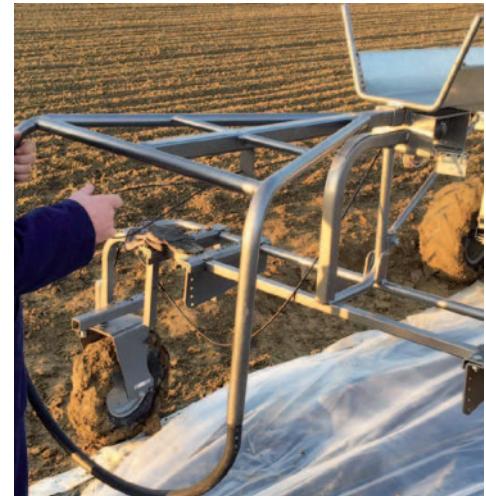


Fig. / Abb. 6-ST

STANDARD SAUF MODÉLE K7/A sans automatisme

STANDARD ESCLUSO IL MODELLO K7/A non dotato di automatismi

STANDARD AUSGENOMMEN MODELL K7/A nicht mit Automatisierung ausgerüstet

Ordinateur de bord (CAB4) (Fig. 8-ST)

Fonctions:

- Contrôle des batteries avec calcul de la tension moyenne par minute (double la durée de vie des batteries)
- Contrôle de la température du moteur avec disjoncteur-protecteur
- Outil de diagnostic de pannes électriques avec voyants d'alarme et avertisseur sonore
- Évite tout démarrage intempestif de la machine lors de la mise sous tension grâce à une séquence de démarrage (Directive 2006/42/CE art. 1.2.6 et art. 1.2.4.3)



Fig. / Abb. 8- ST

Computer di bordo (CAB4) (Fig. 8-ST)

Funzioni:

- Controllo delle batterie con calcolo della media/minuto del voltaggio, Raddoppia la durata delle batterie
- Controllo della temperatura del motore e salvamotore
- Diagnostica dei difetti elettrici mediante lampeggio e suono
- Evita la partenza inattesa della macchina all'accensione mediante una sequenza di avviamento (Direttiva 2006/42/CE art. 1.2.6 e art. 1.2.4.3)

Stop&Go avec détection de la présence de l'opérateur

Fonctions:

- Arrête la machine temporairement lorsque l'opérateur arrive au bout de la zone de travail en évitant tout contact avec le chariot arrière (grâce à 2 capteurs optiques **A**). Quand l'opérateur se déplace en avant, la machine se remet en marche à vitesse réduite afin d'éviter tout risque d'accident (le temps d'accélération peut être programmé depuis la centrale de contrôle).
- Un capteur de reconnaissance (fig. 7-ST - **B**) + (Fig. 9-ST) détecte la présence de l'opérateur à l'intérieur de la zone de travail et arrête la machine si l'opérateur se trouve hors de la zone prévue ou dans une zone dangereuse.
- Pendant la phase de déplacement, avec l'opérateur derrière la machine, il est possible de désactiver le capteur de reconnaissance (**B**) par l'interrupteur (**C**), tout en laissant en fonction les 2 capteurs optiques (**A**).
- Il est également possible de désactiver les 3 capteurs (**A+B**) du système "STOP & GO" pour actionner la machine manuellement (en tirant le cordon, la machine bouge).
- Le système que nous avons breveté pour les machines équipées de capteurs optiques "STOP&GO" peut être installé sur d'autres machines ou modèles.

Bordcomputer (CAB4) (Abb. 8-ST)

Funktionen:

- Kontrolle der Batterien mit Berechnung der durchschnittlichen Voltzahl/ Minute, verdoppelt die Lebensdauer der Batterien
- Temperaturkontrolle von Motor und Motorschutzschalter
- Diagnostik der elektrischen Störungen durch Blinken und Tonsignal
- Verhindert unerwarteten Start der Maschine durch eine Startsequenz (Richtlinie 2006/42/EG Art.1.2.6 und Art. 1.2.4.3)

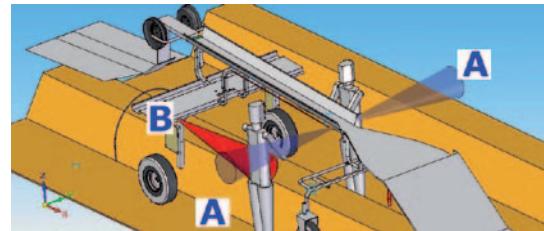


Fig. / Abb. 7- ST



Fig. / Abb. 9- ST

Stop&Go con rilevazione della presenza dell'operatore

Funzioni:

- Arresta la macchina momentaneamente quando l'operatore raggiunge la parte finale della zona di lavoro evitando allo stesso l'urto con il carrello posteriore (mediante 2 sensori ottici **A**). Allo spostamento in avanti dell'operatore la macchina riprende l'avanzamento con una lenta accelerazione per non causare rischi (il tempo dell'accelerazione è programmabile mediante la centrale elettrica).
- Uno speciale sensore di ricognizione (fig. 7-ST - **B**) + (Fig. 9-ST) rileva la presenza dell'operatore nella giusta posizione di lavoro e arresta la macchina quando l'operatore è fuori posizione o a rischio.
- Nelle fasi di trasferimento dove l'operatore è posizionato dietro la macchina si esclude il sensore di ricognizione (**B**) mediante l'apposito interruttore (**C**) mantenendo attivi i 2 sensori ottici (**A**).
- E' possibile escludere i 3 sensori (**A+B**) del sistema "STOP & GO" per azionare la macchina manualmente (alla pressione continua sulla corda corrisponde l'avanzamento della macchina).
- Il sistema da noi brevettato per macchine dotate di sensori ottici "STOP&GO" è applicabile anche a altre macchine o modelli.

Stop & Go mit Feststellung der Bedienerpräsenz

Funktionen:

- Hält die Maschine vorübergehend an, wenn der Bediener den Endbereich der Arbeitszone erreicht, so dass ein Zusammenstoß mit dem hinteren Wagen vermieden wird (mit 2 optischen Sensoren **A**). Wenn sich der Bediener nach vorn bewegt, nimmt die Maschine die Fahrt mit einer langsamen Beschleunigung wieder auf, um keine Gefahr zu erzeugen (die Beschleunigungszeit kann über das automatische Kontrollsysten programmiert werden).
- Ein spezieller Bewegungsmelder (Abb. 7-ST - **B**) + (Abb. 9-ST) erfasst die Bedienerpräsenz in der richtigen Arbeitsposition und bringt die Maschine zum Stillstand, wenn der Bediener nicht am Posten oder in einer Gefahrenposition ist.
- Beim Verfahren, wenn der Bediener sich hinter der Maschine befindet, wird der Bewegungsmelder (**B**) durch einen eigenen Schalter (**C**) ausgeschlossen. Die 2 optischen Sensoren (**A**) bleiben aktiviert.
- Man kann alle 3 Sensoren (**A + B**) des Systems "STOP & GO" ausschließen, um die Maschine von Hand zu bedienen (das durchgehende Drücken des Seilzugs entspricht dem Vorfahren der Maschine).
- Das System "STOP & GO", das von uns für Maschinen mit optischen Sensoren patentiert wurde, kann auch auf andere Maschinen oder Modelle angewandt werden.

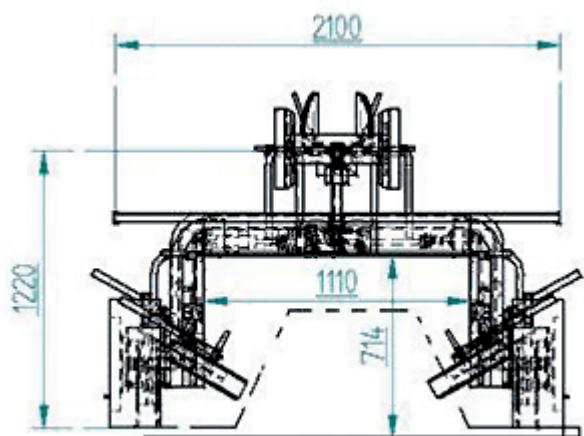
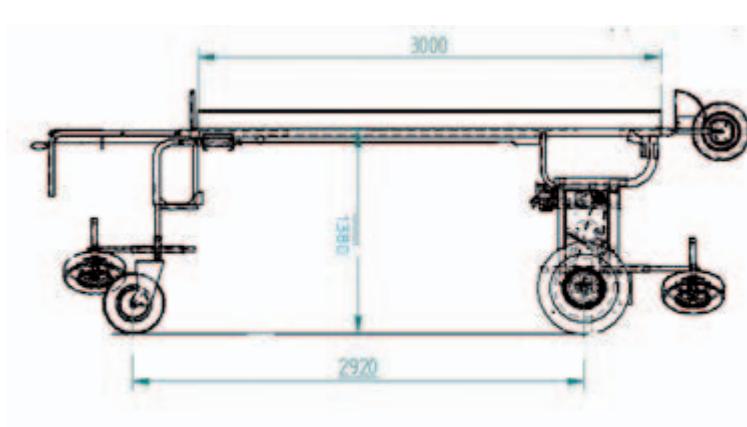
K7 (K7A) (K7B) (K7C)
3 MODÈLES DIFFÉRENTS POUR LA RÉCOLTE
SANS UTILISATION D'ARCEAUX

3 DIVERSI ALLESTIMENTI PER LA RACCOLTA SENZA USO DI ARCHI

3 VERSCHIEDENE AUSSTATTUNGEN FÜR DIE ERNTE OHNE VERWENDUNG VON BÖGEN



Dimensions • Dimensioni • Abmessungen



K8 (K8B) (K8C)
2 MODÈLES DIFFÉRENTS POUR LA RÉCOLTE
AVEC UTILISATION D'ARCEAUX

2 DIVERSI ALLESTIMENTI PER LA RACCOLTA CON USO DI ARCHI

2 VERSCHIEDENE AUSSTATTUNGEN FÜR DIE ERNTE MIT VERWENDUNG VON BÖGEN



AVEC OPTIONNEL "BALENA"
(seulement K8)

Accessoire pour remplir de terre
les poches du plastique (breveté)

CON OPTIONAL "BALENA" (solo K8)

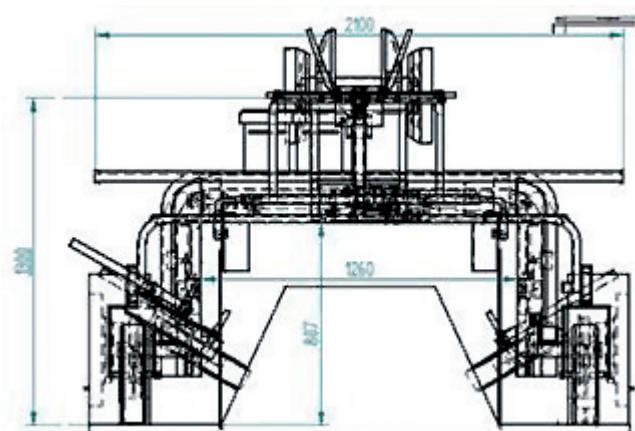
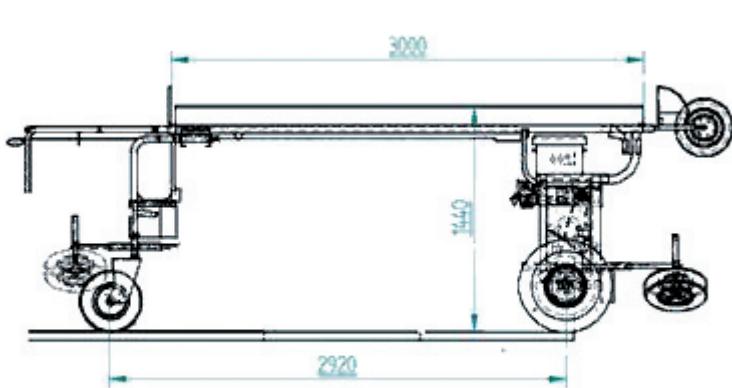
Accessorio per riempire le tasche
del film plastico con terra (brevettato)

MIT OPTIONAL "BALENA" (nur K8)

Zubehör, um die Taschen der Plastikfolie
mit Erde zu füllen (patentiert)

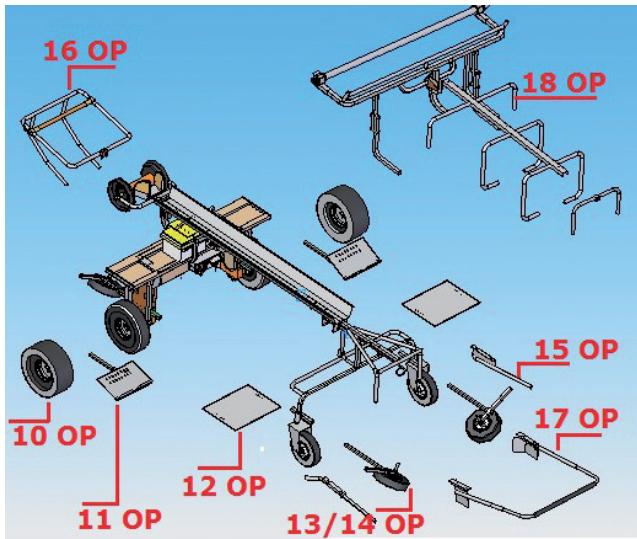


Dimensions • Dimensioni • Abmessungen



EN OPTION

OPTIONAL • AUF ANFRAGE



(10 OP) Pneus - Ruote - Bereifung 23.10/50-12



(15 OP) Système de guidage arrière pour arceaux / Slitta di direzione posteriore per archi / Führungsschlitten hinten für Bögen



(11 OP) 2 supports de caisses avant / 2 portacasse anteriori / 2 Kistenträger vorn

(12 OP) 2 supports de caisses arrière / 2 portacasse posteriori / 2 Kistenträger hinten

(14 OP) roues de guidage arrière Trelleborg 4.00/8 / ruote di direzione posteriori Trelleborg 4.00/8 / Führungsräder hinten Trelleborg 4.00/8



(13 OP) roues de guidage arrière Garden 3.50/4 / ruote di direzione posteriore Garden 3.50/4 / Führungsräder hinten Garden 3.50/4



(16 OP)
Protection contre le vent avant / Antivento anteriore / Windschutzsystem vorn



(17 OP) Protection contre le vent arrière / Antivento posteriore / Windschutzsystem hinten



(18 OP) "Balena" Breveté / Brevettato / Patentiert

PRÉVENTION DES ACCIDENTS DU TRAVAIL

**DIRECTIVE 2006/42/CE DIRECTIVE 2006/42/CE DU PARLEMENT
EUROPÉEN ET DU CONSEIL du 17 mai 2006 relative aux
machines et modifiant la directive 95/16/CE (refonte)**
(<http://eur-lex.europa.eu/legal-content/FR/TXT/?qid=1484562115402&uri=CELEX:32006L0042>)

1.2.3. Mise en marche

La mise en marche d'une machine ne doit pouvoir s'effectuer que par une action volontaire sur un organe de service prévu à cet effet.

Il en est de même:

- pour la remise en marche après un arrêt, quelle qu'en soit la cause,
- pour la commande d'une modification importante des conditions de fonctionnement.

Toutefois, la remise en marche ou la modification des conditions de fonctionnement peut être effectuée par une action volontaire sur un organe autre que l'organe de service prévu à cet effet, à condition que cela n'entraîne pas de situation dangereuse.

Dans le cas d'une machine fonctionnant en mode automatique, la mise en marche, la remise en marche après un arrêt ou la modification des conditions de fonctionnement peuvent se produire sans intervention, à condition que cela n'entraîne pas de situation dangereuse.

Si une machine comprend plusieurs organes de service de mise en marche et que, de ce fait, les opérateurs peuvent se mettre mutuellement en danger, des dispositifs complémentaires doivent être prévus pour exclure ce risque. Si la sécurité exige que la mise en marche et/ou l'arrêt se fasse selon une séquence déterminée, des dispositifs doivent être prévus pour assurer que ces opérations se fassent dans l'ordre exact.

3.3.4. Déplacement de machines à conducteur à pied

Tout déplacement d'une machine automotrice à conducteur à pied ne doit être possible que si le conducteur actionne en continu l'organe de service correspondant. En particulier, un déplacement ne doit pas pouvoir se produire lors de la mise en marche du moteur.

Les systèmes de commande des machines à conducteur à pied doivent être conçus de manière à réduire au minimum les risques dus au déplacement inopiné de la machine vers le conducteur, notamment les risques:

- d'érastement,
- de blessure provoquée par des outils rotatifs.

La vitesse de déplacement de la machine doit être compatible avec la vitesse d'un conducteur à pied.

Dans le cas de machines sur lesquelles peut être monté un outil rotatif, cet outil ne doit pas pouvoir être actionné lorsque la marche arrière est enclenchée, sauf dans le cas où le déplacement de la machine résulte du mouvement de l'outil. Dans ce dernier cas, la vitesse en marche arrière doit être telle qu'elle ne présente pas de danger pour le conducteur.

3.5.1. Accumulateurs

Le logement des accumulateurs doit être conçu et construit de manière à empêcher la projection d'électrolyte sur l'opérateur, même en cas de retournement ou de basculement, et d'éviter l'accumulation de vapeurs aux emplacements occupés par les opérateurs.

La machine doit être conçue et construite de manière à ce que les accumulateurs puissent être déconnectés à l'aide d'un dispositif facilement accessible prévu à cet effet.

4.2.1. Commande des mouvements

Dès organes de service commandant les mouvements de la machine ou de ses équipements doivent nécessiter une action maintenue. Cependant, pour les mouvements partiels ou complets pour lesquels il n'y a pas de risque de collision avec la charge ou la machine, on peut remplacer lesdits organes par des organes de service autorisant des arrêts automatiques à des positions présélectionnées sans que l'opérateur actionne la commande en continu.

PREVENZIONE DEGLI INFORTUNI SUL LAVORO

**DIRETTIVA 2006/42/CE DEL PARLAMENTO EUROPEO E DEL
CONSIGLIO del 17 maggio 2006 relativa alle macchine e che
modifica la direttiva 95/16/CE (rifusione)**
(<http://eur-lex.europa.eu/legal-content/IT/TXT/HTML/?uri=CELEX:32006L0042>)

1.2.3 Avviamento

L'avviamento di una macchina deve essere possibile soltanto tramite un'azione volontaria su un dispositivo di comando previsto a tal fine.

Lo stesso dicasi:

- per la rimessa in marcia dopo un arresto, indipendentemente dall'origine,
- per l'effettuazione di una modifica rilevante delle condizioni di funzionamento.

Tuttavia, purché ciò non generi situazioni pericolose, la rimessa in marcia o la modifica delle condizioni di funzionamento può essere effettuata tramite un'azione volontaria su un dispositivo diverso dal dispositivo di comando previsto a tal fine.

Per le macchine a funzionamento automatico, l'avviamento della macchina, la rimessa in marcia dopo un arresto o la modifica delle condizioni di funzionamento possono essere effettuati senza intervento esterno, se ciò non produce situazioni pericolose.

Quando la macchina è munita di vari dispositivi di comando dell'avviamento e gli operatori possono pertanto mettersi mutuamente in pericolo, devono essere installati dispositivi supplementari per eliminare tali rischi. Se per ragioni di sicurezza l'avviamento e/o l'arresto devono essere effettuati in una sequenza specifica, opportuni dispositivi devono garantire che queste operazioni siano eseguite nell'ordine corretto.

3.3.4. Spostamento delle macchine con conducente a piedi

Ogni spostamento di una macchina semovente con conducente a piedi deve essere possibile solo se quest'ultimo esercita un'azione continua sul dispositivo di comando corrispondente. In particolare, nessuno spostamento deve essere possibile all'atto d'avviamento del motore.

Il sistema di comando delle macchine con conducente a piedi deve essere progettato in modo da ridurre al minimo i rischi connessi allo spostamento inopinato della macchina verso il conducente, in particolare i rischi:

- di schiacciamento,
- di lesioni provocate da utensili rotanti.

La velocità di spostamento della macchina deve essere compatibile con l'andatura del conducente.

Sulle macchine che possono essere munite di un utensile rotante, quest'ultimo non deve potere essere azionato quando il comando di retromarcia è inserito, salvo che lo spostamento della macchina risulti dal movimento dell'utensile. In quest'ultimo caso la velocità in retromarcia deve essere sufficientemente ridotta, in modo da non presentare rischi per il conducente

3.5.1. Batteria d'accumulatori

L'alloggiamento della batteria deve essere progettato e costruito in modo da impedire la proiezione dell'elettrolita sull'operatore in caso di ribaltamento o rovesciamento laterale e da evitare l'accumulo di vapori vicino ai posti occupati dagli operatori.

La macchina deve essere progettata e costruita in modo che la batteria possa essere disinserita con un dispositivo facilmente accessibile previsto a tal fine.

4.2.1. Comando dei movimenti

Devono essere utilizzati dispositivi di comando ad azione mantenuta per il comando della macchina o delle sue attrezature. Per i movimenti, parziali o totali, per i quali non si corre il rischio di urto da parte del carico o della macchina, si possono sostituire detti comandi con dispositivi di comando che consentono movimenti con arresti automatici a posizioni preselezionate senza dover mantenere l'azionamento da parte dell'operatore.

SCHUTZ GEGEN ARBEITSUNFÄLLE

**RICHTLINIE 2006/42/EG DES EUROPÄISCHEN PARLAMENTS
UND DES RATES vom 17. Mai 2006 über Maschinen und zur
Änderung der Richtlinie 95/16/EG (Neufassung)**

(<http://eur-lex.europa.eu/legal-content/DE/TXT/?qid=1484561959239&uri=CELEX:32006L0042>)

1.2.3. Ingangsetzen

Das Ingangsetzen einer Maschine darf nur durch absichtliches Betätigen einer hierfür vorgesehenen Befehleinrichtung möglich sein.

Dies gilt auch

- für das Wiederingangsetzen nach einem Stillstand, ungeachtet der Ursache für diesen Stillstand;
- für eine wesentliche Änderung des Betriebszustands.

Gleichwohl kann das Wiederingangsetzen oder die Änderung des Betriebszustands durch absichtliches Betätigen einer anderen Einrichtung als der hierfür vorgesehenen Befehleinrichtung möglich sein, sofern dadurch keine Gefährdungssituation entsteht.

Bei Maschinen, die im Automatikbetrieb arbeiten, darf das Ingangsetzen oder Wiederingangsetzen nach einer Abschaltung und die Änderung ihres Betriebszustands ohne Bedienereingriff möglich sein, sofern dies nicht zu einer Gefährdungssituation führt. Verfügt eine Maschine über mehrere Befehleinrichtungen für das Ingangsetzen und führt dies dazu, dass sich das Bedienungspersonal gegenseitig gefährden kann, so sind zusätzliche Einrichtungen einzubauen, um derartige Risiken auszuschließen. Wenn es aus Sicherheitsgründen erforderlich ist, dass das Ingangsetzen und/oder das Stillsetzen in einer bestimmten Reihenfolge erfolgt, müssen Einrichtungen vorhanden sein, die die Einhaltung der richtigen Abfolge bei diesen Bedienungsvorgängen sicherstellen.

3.3.4. Verfahren mitgängergefährter Maschinen

Eine mitgängergefährte selbstfahrende Maschine darf eine Verfahrbewegung nur bei ununterbrochener Betätigung des entsprechenden Stellteils durch den Fahrer ausführen können. Insbesondere darf eine Verfahrbewegung nicht möglich sein, während der Motor in Gang gesetzt wird.

Die Stellteile von mitgängergefährten Maschinen müssen so ausgelegt sein, dass die Risiken durch eine unbeabsichtigte Bewegung der Maschine für den Fahrer so gering wie möglich sind; dies gilt insbesondere für die Gefahr,

- eingequetscht oder überfahren zu werden,
- durch umlaufende Werkzeuge verletzt zu werden.

Die Verfahrgeschwindigkeit der Maschine darf nicht größer sein als die Schrittgeschwindigkeit des Fahrers.

Bei Maschinen, an denen ein umlaufendes Werkzeug angebracht werden kann, muss sichergestellt sein, dass bei eingelegtem Rückwärtsgang das Werkzeug nicht angetrieben werden kann, es sei denn, die Fahrbewegung der Maschine wird durch die Bewegung des Werkzeugs bewirkt. Im letzteren Fall muss die Geschwindigkeit im Rückwärtsgang so gering sein, dass der Fahrer nicht gefährdet wird.

3.5.1. Batterien

Das Batteriefach muss so konstruiert und ausgeführt sein, dass ein Verspritzen von Elektrolyt auf das Bedienungspersonal - selbst bei Überrollen oder Umpkippen - verhindert und eine Ansammlung von Dämpfen an den Bedienungsplätzen vermieden wird.

Die Maschine muss so konstruiert und gebaut sein, dass die Batterie mit Hilfe einer dafür vorgesehenen und leicht zugänglichen Vorrichtung abgeklemmt werden kann.

4.2.1. Bewegungssteuerung

Zur Steuerung der Bewegungen der Maschine oder ihrer Ausrüstungen müssen Stellteile mit selbstdämmiger Rückstellung verwendet werden. Für Teilbewegungen oder vollständige Bewegungen, bei denen keine Gefahr eines An- oder Aufpralls der Last oder der Maschine besteht, können statt der Stellteile jedoch Steuereinrichtungen verwendet werden, die ein automatisches Stillsetzen an verschiedenen vorwählbaren Positionen zulassen, ohne dass das Bedienungspersonal das entsprechende Stellteil ununterbrochen betätigten muss.