


MAK 3003

Système de mesure TIGER / LYNX

Configuration

| | | | |
|---|----------|-------------------------|-------|
| BARTEC TIGER | | DECONN ECTER | |
|  | | | |
| MAK 3003 --- | | TOUR DEPART | |
| IP ---- | | MENU | |
| 08:40 | 07.03.19 | | 37-01 |

Software MAK 3003 2.35

SAK 120208

*Sous réserve de tous droits et modifications.
La reproduction, le traitement et la divulgation de ce document,
en totalité ou en partie, n'est permise qu'avec l'autorisation écrite
de BARTEC BENKE.*

Copyright © 2022 by
BARTEC
Schulstraße 30
D-94239 Gotteszell

Contenu

| | Contenu | Page |
|----------|--|-----------|
| 1 | Notes sur ce manuel | 6 |
| 2 | Consignes de sécurité | 7 |
| 3 | Principes fondamentaux | 8 |
| 3.1 | Contrôleur compact | 8 |
| 3.1.1 | Clavier | 8 |
| 3.1.2 | Ecran | 8 |
| 3.2 | Concept d'utilisation | 9 |
| 3.2.1 | Interface utilisateur du logiciel | 9 |
| 3.2.2 | Ligne d'information | 9 |
| 3.2.3 | Touches programmables | 9 |
| 3.2.4 | Touches programmables cachées | 10 |
| 3.2.5 | Affichage d'événement | 11 |
| 3.2.6 | Utilisation des menus | 12 |
| 3.2.6.1 | Appel de menu | 12 |
| 3.2.6.2 | Edition de paramètres | 17 |
| | Saisie numérique | 17 |
| | Saisie alphanumérique | 18 |
| | Commutation majuscules - minuscules | 18 |
| | Caractères spéciaux | 18 |
| | Listes de sélection | 19 |
| | Alternatives | 19 |
| 4 | Menu principal | 20 |
| 4.2 | Scruter la mémoire longue | 21 |
| | Données individuelles | 21 |
| | Données du tour | 22 |
| 4.3 | Protection par mot de passe | 23 |
| 4.3.1 | Niveau du mot de passe | 23 |
| | Pas de mot de passe | 23 |
| | Mot de passe du chauffeur | 23 |
| | Mot de passe de l'utilisateur | 24 |
| | Mot de passe du service | 24 |
| | Commutateur de calibrage | 24 |
| 4.3.2 | Saisie du mot de passe | 27 |
| 4.4 | Bases de données | 29 |
| 4.4.1 | Base de données de positions | 29 |
| | Optimisation du mode d'aspiration | 30 |
| | Suppression d'article de données | 31 |
| | Rechercher des enregistrements | 32 |
| 4.4.2 | Configuration de la base de données | 33 |
| | Format de la base de données | 34 |
| | Séparation des données laitiers | 34 |
| | Format de retour | 34 |
| 4.4.3 | Configuration de laiterie | 35 |
| 4.4.4 | Effacer les données | 36 |
| 4.5 | Configuration | 37 |
| 4.5.1 | Configuration principale | 38 |
| 4.5.2 | Commande séquentielle | 40 |
| 4.5.2.1 | Réglages pompes | 41 |
| | Variantes TIGER et E-TIGER | 41 |
| | Variante LYNX | 43 |
| | Variantes HLW, abo-MAGYAR, ROMEX, Optimate, V plus | 45 |
| | Variante V 3003 | 46 |
| | Variante Lynx Digital | 47 |
| 4.5.2.3 | Contrôle séparateur d'air | 48 |

| | | |
|----------|---|----|
| 4.5.2.4 | Réglages Nettoyage _____ | 49 |
| | Variantes TIGER et E-TIGER _____ | 49 |
| | Variante LYNX _____ | 50 |
| | Variantes HLW, abo-MAGYAR, ROMEX, Optimate et V plus _____ | 50 |
| | Variante V 3003 _____ | 51 |
| | Variante Lynx Digital _____ | 52 |
| 4.5.2.5 | Réglages Vider _____ | 54 |
| 4.5.2.6 | Limites température du lait _____ | 55 |
| 4.5.2.7 | Air comprimé du camion _____ | 56 |
| 4.5.2.8 | Test de vide 1 _____ | 57 |
| 4.5.2.9 | Test de vide 2 _____ | 57 |
| 4.5.2.10 | Vakuum sensor calibration _____ | 58 |
| 4.5.2.11 | Transvasement Non mesuré _____ | 60 |
| 4.5.2.12 | Cuve capacité _____ | 61 |
| | Variantes LYNX, Lynx Digital, HLW, abo MAGYAR, ROMEX, Optimate, V plus _____ | 61 |
| | Variantes TIGER, E-TIGER et V 3000 _____ | 62 |
| 4.5.2.13 | Cuve ordre _____ | 63 |
| 4.5.2.14 | Cuve qualité _____ | 64 |
| 4.5.3 | Capteurs/Acteurs _____ | 65 |
| | Diagnostic _____ | 66 |
| 4.5.4 | Entrées/Sorties _____ | 67 |
| | Sorties dans le système MAK TIGER _____ | 67 |
| | Entrées dans le système MAK TIGER _____ | 68 |
| 4.5.4.1 | Contrôleur compact _____ | 69 |
| | Diagnostic _____ | 69 |
| 4.5.4.2 | Contrôleur Ultrasampler _____ | 70 |
| | Diagnostic _____ | 70 |
| 4.5.4.3 | I/O-Box 6753 _____ | 71 |
| | Diagnostic _____ | 71 |
| 4.5.4.4 | I/O V3003 _____ | 72 |
| | Diagnostic _____ | 72 |
| 4.5.5 | Configuration de l'échantillonnage _____ | 73 |
| 4.5.5.1 | Matériel installé _____ | 73 |
| 4.5.5.2 | Réglages de base _____ | 75 |
| 4.5.5.3 | Echantillonneur 1 _____ | 77 |
| 4.5.5.4 | Echantillonneur 2 _____ | 77 |
| 4.5.5.5 | Bottledrive _____ | 78 |
| | Bottledrive 6774-10 _____ | 78 |
| | Bottledrive ABO 20 _____ | 79 |
| | Bottledrive Monotrans _____ | 79 |
| | Bottledrive Bartec Mini Type 6774-12 _____ | 80 |
| | Dispositif de lavage semi-automatique Type 6871-3-30 _____ | 80 |
| | CP 200 _____ | 81 |
| | ABO MAGYAR _____ | 81 |
| 4.5.5.6 | Débitmètre _____ | 82 |
| 4.5.5.7 | Lecteur de code barre _____ | 82 |
| 4.5.5.8 | Surveillance du compartiment d'échantillon _____ | 83 |
| 4.5.5.9 | Cooling unit _____ | 83 |
| 4.5.5.10 | Diagnostic _____ | 84 |
| 4.5.5.11 | Firmware Update _____ | 85 |
| 4.5.6 | Alimentation en courant électrique _____ | 85 |
| | Diagnostic _____ | 86 |
| 4.5.7 | Périphériques _____ | 87 |
| 4.5.7.1 | MID _____ | 87 |
| 4.5.7.2 | Récepteur GPS _____ | 88 |
| 4.5.7.3 | Imprimante _____ | 89 |
| | Epson TMU295 _____ | 89 |
| | Epson TM88 _____ | 90 |
| 4.5.7.4 | Ecran _____ | 91 |

| | | |
|----------|-------------------------------------|------------|
| | Réglage du contraste | 91 |
| | Calibrage x/y | 92 |
| | Régler l'éclairage | 93 |
| | Clignotement Marche/Arrêt | 94 |
| | Commutation sur écran 1/2 | 94 |
| 4.5.7.5 | V3003 HW Module | 95 |
| | Diagnostic | 96 |
| 4.5.7.6 | Tour pulse sample | 97 |
| 4.5.7.7 | Echantillon belge | 98 |
| 4.5.7.8 | SMV 4 Sample | 99 |
| 4.5.7.9 | WAVEbox 1000S | 100 |
| 4.5.7.10 | NL-Tag Automatic | 101 |
| 4.5.7.11 | NL-Tag Manuel | 101 |
| 4.5.7.12 | Tagleser-DMK | 102 |
| | Diagnostic du lecteurs d'étiquettes | 102 |
| 4.5.7.13 | MKS-System | 102 |
| 4.5.7.14 | Network IP | 103 |
| 4.5.7.15 | Récepteur Bluetooth | 104 |
| 4.5.7.16 | CAN / J1939 | 104 |
| 4.5.8 | Réglages de base du système | 107 |
| 4.5.8.1 | Heure du système | 108 |
| 4.5.8.2 | Langue | 109 |
| 4.5.8.3 | Type d'installation de mesure | 109 |
| 4.5.8.4 | Mode programme | 110 |
| | Signatures | 110 |
| 4.5.9 | Internet | 111 |
| 4.5.9.1 | Réglages GPRS | 111 |
| | Diagnostic | 113 |
| 4.5.9.2 | Transmission des données | 113 |
| | Accès à distance | 115 |
| | Séparation des données laitiers | 115 |
| 4.5.9.3 | Mise à jour du logiciel | 116 |
| | Menu pour la mise à jour à distance | 116 |
| | Changement de version du logiciel | 118 |
| | Suppression de versions du logiciel | 120 |
| 4.5.10 | Imprimante | 121 |
| 4.5.10.1 | Réglages des documents | 121 |
| 4.5.10.2 | Réglages de l'imprimante | 123 |
| 4.5.10.3 | Impression des Paramètres | 123 |
| 4.6 | Menu service | 124 |
| 4.6.1 | Navigateur fichier log | 125 |
| 4.6.2 | Supprimer configuration | 126 |
| 4.6.3 | Charger configuration du CF | 126 |
| 4.6.4 | Sauvegarder config. dans CF | 127 |
| 4.6.5 | Points de restauration | 127 |
| 4.6.6 | Sauvegarde des positions dans le CF | 128 |
| 4.6.7 | Chargement des positions du CF | 129 |
| 4.6.8 | Supprimer mémoire RAM | 130 |
| 4.6.9 | Supprimer base de données | 130 |
| 4.6.10 | P-Net-Monitor | 131 |
| 4.6.11 | Online Service | 132 |
| 4.6.12 | Bluetooth ON | 132 |
| 4.7 | Langue | 133 |
| 4.8 | Nettoyage CIP | 133 |
| 4.9 | Fonctions spéciales HLW | 134 |
| 4.9.1 | Transvasement | 134 |
| 4.9.2 | Nettoyage CIP | 135 |
| 4.9.3 | Vider le système | 135 |
| 5 | Annexe | 136 |

| | | |
|-------|--|-----|
| 5.1 | Aperçu du menu de configuration | 136 |
| 5.2 | Affectations logiques des sorties et des entrées | 147 |
| | Sorties | 147 |
| | Entrées | 149 |
| 5.3 | Interfaces série | 150 |
| 5.3.1 | Carte mère sans CAN-Bus | 150 |
| 5.3.2 | Carte mère avec CAN-Bus | 150 |

Garantie

Les « conditions générales de vente et de livraison » s'appliquent à la garantie.

Celles-ci sont mises à la disposition de l'exploitant au plus tard à la conclusion du contrat.

Les droits de garantie et les recours en responsabilité en cas de dommages corporels et matériels sont exclus s'ils sont dus à une ou plusieurs des causes suivantes:

- ▶ Utilisation du produit non conforme.
- ▶ Montage, mise en service, utilisation et entretien non conformes du produit.
- ▶ Non-respect des consignes du manuel concernant le transport, le stockage, le montage, la mise en service, l'utilisation et l'entretien.
- ▶ Modifications arbitraires de la structure du produit.
- ▶ Surveillance insuffisante des pièces soumises à l'usure.
- ▶ Réparations effectuées de manière non conforme.
- ▶ Catastrophes dues à l'action de corps étrangers et cas de force majeure.
- ▶ Les dommages indirects sont généralement exclus de la responsabilité.

Déclaration de conformité UE

Par la présente, nous, BARTEC BENKE GmbH, Schulstraße 30, D-94239 Gotteszell, déclarons que ce produit est conforme aux exigences fondamentales des directives UE pertinentes.

Vous pouvez obtenir la présente déclaration de conformité UE au sujet de ce produit chez BARTEC BENKE GmbH, Schulstraße 30, D-94239 Gotteszell, info@bartec.com.

1 Notes sur ce manuel

Le manuel fait partie du produit. Il doit être conservé à proximité immédiate de l'appareil. Le personnel d'installation, d'exploitation et de maintenance doit y avoir accès à tout moment.

Le mode d'emploi contient des remarques importantes, des consignes de sécurité et des certificats de test nécessaires au bon fonctionnement de l'appareil en cours de fonctionnement. Les instructions d'utilisation sont destinées à toutes les personnes impliquées dans l'assemblage, l'installation, la mise en service et la maintenance du produit.

Les illustrations de ce manuel sont destinées à illustrer les informations et descriptions. Ils ne peuvent pas toujours être transférés sans modification et peuvent différer légèrement de la conception réelle de l'appareil.

BARTEC GmbH se réserve le droit d'apporter des modifications techniques à tout moment.

BARTEC GmbH n'est en aucun cas responsable des dommages indirects ou consécutifs résultant de l'utilisation, du fonctionnement ou de l'application de ce manuel d'utilisation.

Veillez lire attentivement les instructions d'utilisation avant d'utiliser le produit.

Veillez noter que les instructions doivent être conservées par l'utilisateur pendant toute la durée de vie du produit.

Signes et symboles

Dans ce manuel, les caractères et symboles suivants sont utilisés pour souligner les passages qui nécessitent une attention particulière.



Remarques

Cette flèche indique les particularités à observer pendant le fonctionnement.



Avertissement

Ce symbole attire votre attention sur des passages qui, s'ils ne sont pas suivis ou suivis inexactement, peuvent endommager ou détruire des parties du système ou entraîner une perte de données.



Prudence !

Ce panneau se trouve devant des passages qui, s'ils ne sont pas suivis, mettent en danger la santé ou la vie des êtres humains.

Les notes spéciales qui apparaissent dans le texte sont marquées par un cadre.

2 Consignes de sécurité

L'exploitant de l'installation est responsable du respect de toutes les prescriptions légales en vigueur relatives au stockage, au transport et au transvasement du lait.

Toutes les prescriptions et dispositions conservent toute leur validité dans le cadre de l'exploitation de l'installation avec les appareils MAK.

Les appareils MAK sont construits dans le respect des prescriptions en vigueur et ont quitté l'usine en parfait état. La mise en place et la maintenance des appareils doivent être effectuées par un personnel qualifié.

- Assurez-vous que les informations et les conditions de service indiquées par le constructeur sont respectées.
- Observez les instructions relatives à l'emploi et à la maintenance des appareils.
- Si vous constatez des dommages sur des éléments de l'installation ou si l'exploitation sans risque ne peut être garantie pour d'autres raisons, n'utilisez pas l'installation et mettez-la aussitôt hors service. Informez immédiatement le service après-vente.
- Si vous constatez des défauts ou vices de forme durant l'exploitation ou si vous avez des doutes quant au bon fonctionnement des appareils, contactez nos techniciens du service après-vente.

«

Pour les applications qui sont soumises à un contrôle métrologique légal dans l'Etat membre de l'UE respectif, l'installation de mesure ne doit être utilisée que si les conditions de service nominales indiquées dans le certificat d'examen de type européen sont satisfaites.

3 Principes fondamentaux

Avec le système MAK 3003, toutes les opérations et activités requises pour le chargement et le déchargement de véhicules de collecte et transport de lait peuvent être contrôlées, enregistrées et pilotées.

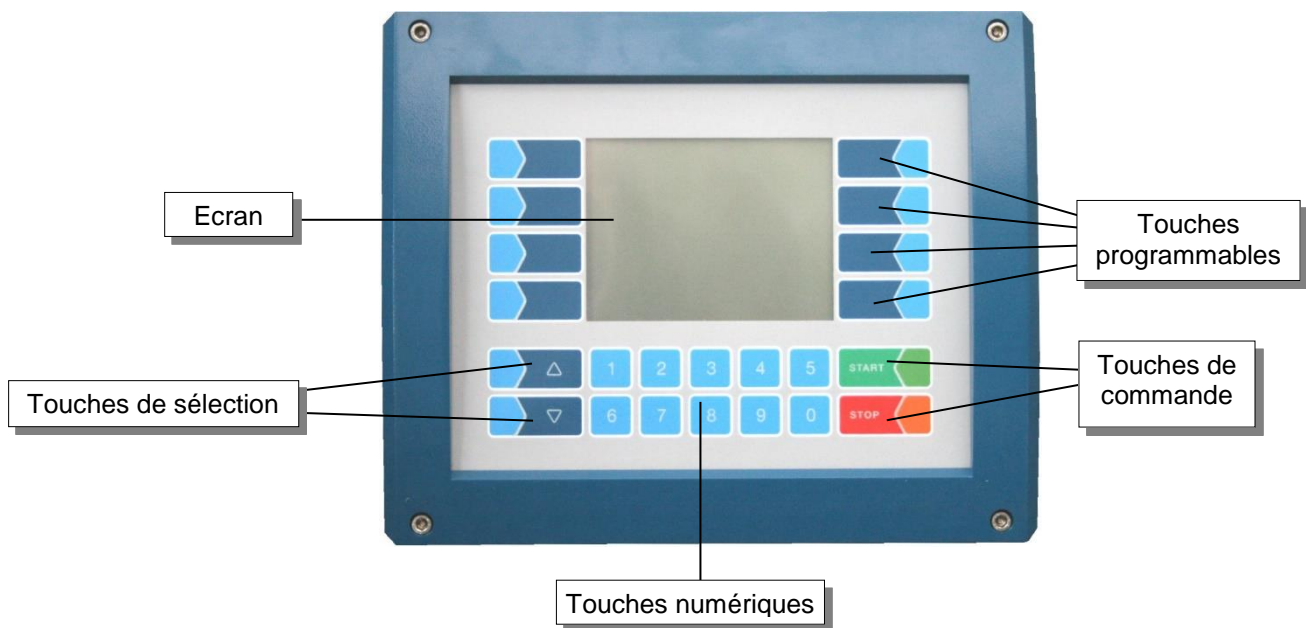
La version TIGER 3003 sert à la gestion de l'admission du lait, ainsi qu'à la saisie des données ce faisant enregistrées.

La commande est assurée par le contrôleur compact.

La mise en service de l'installation et la commande de l'équipement du véhicule dépendent du type de véhicule respectif et des instructions d'exploitation qui y sont liées.

3.1 Contrôleur compact

Le contrôleur compact constitue l'unité centrale de commande et d'information de l'ensemble du système. La communication entre le contrôleur et les autres composants se fait via USB ou, vers des appareils P-NET, via un bus terrain série P-NET.



3.1.1 Clavier

La commande s'effectue via les touches tactiles (Touchscreen) de l'unité de commande (touches numériques, touches de sélection, touches programmables et touches de commande), ainsi que via les touches de fonction apparaissant à l'écran en fonction de la situation. Les fonctions des touches programmables sont gérées par le logiciel en fonction de l'état d'exploitation momentané.

3.1.2 Ecran

L'affichage a lieu par le biais d'un écran graphique tactile (Touchscreen). Grâce à la technique cristaux liquides transreflective à rétroéclairage, l'affichage est bien visible dans l'obscurité et en cas de forts rayons du soleil.

3.2 Concept d'utilisation

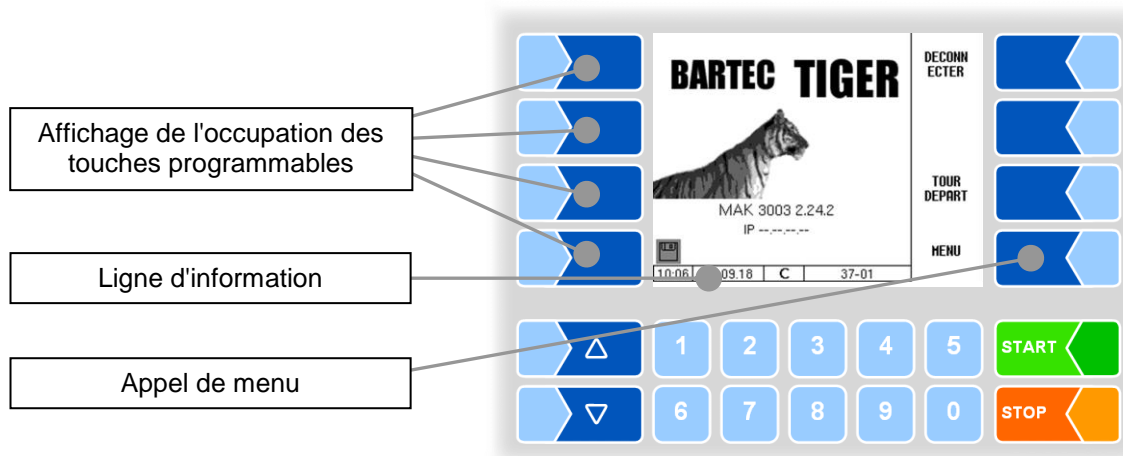
3.2.1 Interface utilisateur du logiciel

Le logiciel du contrôleur évolue constamment. Conditionné par une version logicielle différente ou par une autre configuration du système les écrans affichés sur votre système peuvent différer légèrement des illustrations affichées dans ce document.

Après mise en service de l'installation, le menu de base s'affiche sur l'écran principal de l'afficheur.

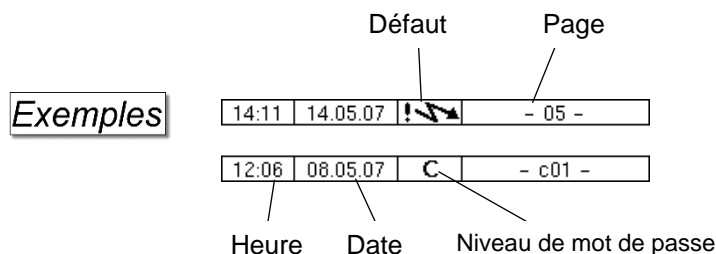
Les touches programmables à gauche et à droite de l'écran permettent d'appeler divers affichages ou modes d'exploitation.

L'écran d'ouverture et le menu principal diffèrent en fonction du type d'installation de mesure utilisé (TIGER, LYNX, HLW, ABO Magyar, V3003, Optimate, ROMEX, V plus, E-TIGER, LYNX Digital) (voir section 3.2.6.1).



3.2.2 Ligne d'information

La ligne d'information affiche l'heure et la date, des remarques à propos de l'état d'exploitation et le numéro de la page du logiciel.



3.2.3 Touches programmables

Les touches programmables peuvent être associées à différentes fonctions dont la signification momentanée est affichée sous forme de texte ou de symbole à côté de la touche respective.

Toutes les touches sont tactiles, c'est-à-dire qu'il suffit de les effleurer sans appuyer dessus.

3.2.4 Touches programmables cachées

Dans certaines conditions de fonctionnement, l'occupation momentanée des touches programmables n'est pas affichée à l'écran. Les touches à gauche et à droite de l'écran ne comportent alors aucune désignation. Dans ce cas, il convient d'effleurer une touche programmable au choix de cette rangée de touches. L'occupation momentanée des touches programmables est affichée pendant trois secondes. Pendant ce laps de temps, vous pouvez effleurer une des touches programmables pour activer la fonction respective.

Exemples

The diagram illustrates the hidden programmable keys feature through two examples of screen transitions. In the first example, a hand presses a key on the left side of the screen, which then displays 'Appel de l'affichage d'événements' and 'Affichage des données du tour'. In the second example, a hand presses a key on the right side of the screen, which then displays 'BAD FLOW CNT', 'SUPPRIMER', 'NOUVELLE RECHERCHE', and 'QUITTER'.

Example 1: Event Call and Tour Data Display

Initial screen: **BARTEC TIGER** (with tiger image), MAK 3003 2.24.2, IP -----, 37-01. Buttons: DECONN ECTER, TOUR DEPART, MENU, START, STOP.

After key press: **TEC TIGER** (with tiger image), Tour Precedent, MAK 3003 2.24.2, IP -----, 19.18 | 37-01. Buttons: 1-5, 6-0, START, STOP.

Callouts: Appel de l'affichage d'événements, Affichage des données du tour.

Example 2: Position Data Base and Search Options

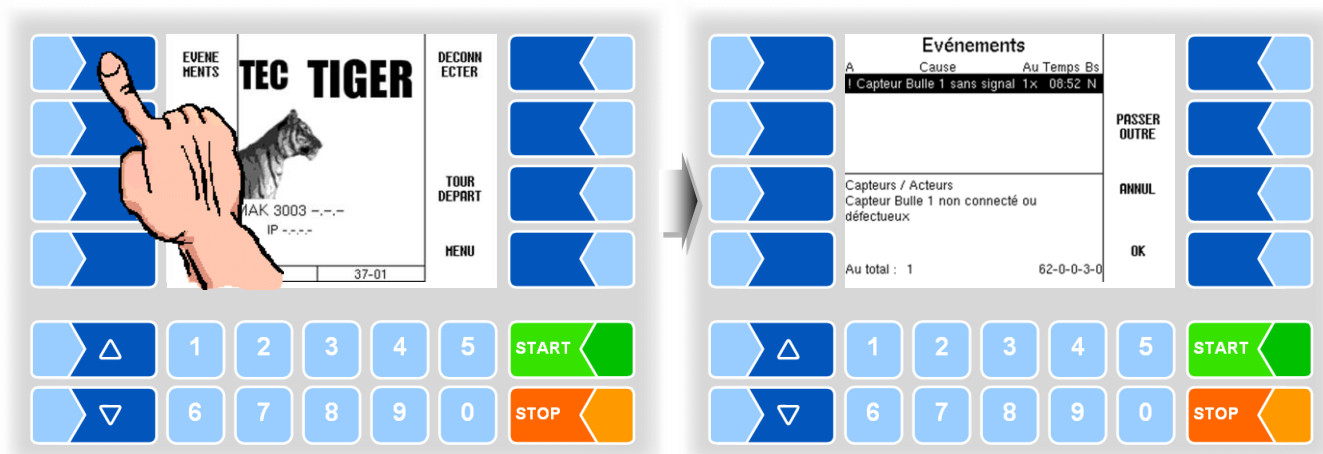
Initial screen: **Base de données position**, 0 Transvasement non 1414 L, 12.974931 48.959633, 111111 Réception 1065 L, 12.974970 48.959679, 178305 Réception 768 L, 12.974903 48.959671, 222222 Réception 1249 L, 12.974778 48.959648, 99999 Transvasement non 0 L, 12.974913 48.959671, 999999 Transvasement 0 L, 12.974886 48.959675, 07:28 | 31.01.19 | 15-05. Buttons: START, STOP.

After key press: **Base de données posit**, 0 Transvasement non, BAD FLOW CNT, 12.974931 48.959633, 111111 Réception, SUPPRIMER, 12.974970 48.959679, 178305 Réception, NOUVELLE RECHERCHE, 12.974903 48.959671, 222222 Réception, 12.974778 48.959648, 99999 Transvasement non, 12.974913 48.959671, 999999 Transvasement, 12.974886 48.959675, 07:28 | 31.01.19 | 15-05, QUITTER. Buttons: 1-5, 6-0, START, STOP.

3.2.5 Affichage d'événement

Les messages de défaut ou d'erreur importants sont directement affichés à l'écran.

L'affichage d'événement est appelé avec la touche programmable cachée **EVENEMENTS**. Les états d'exploitation et les défauts y sont affichés. Pour quitter l'affichage d'événement, effleurez une nouvelle fois la même touche programmable.

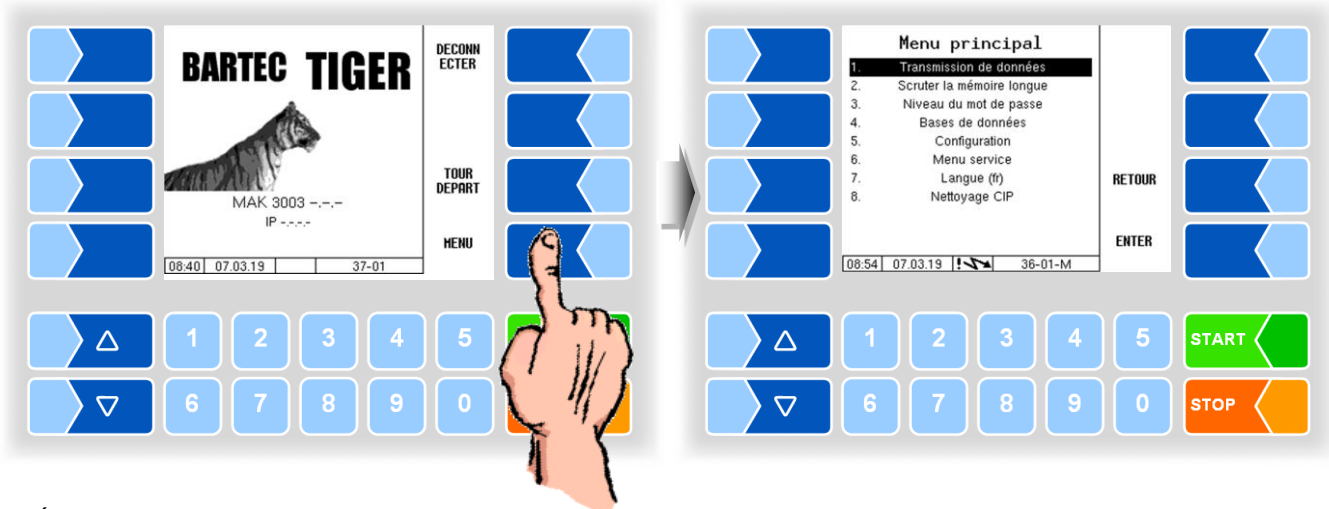


3.2.6 Utilisation des menus

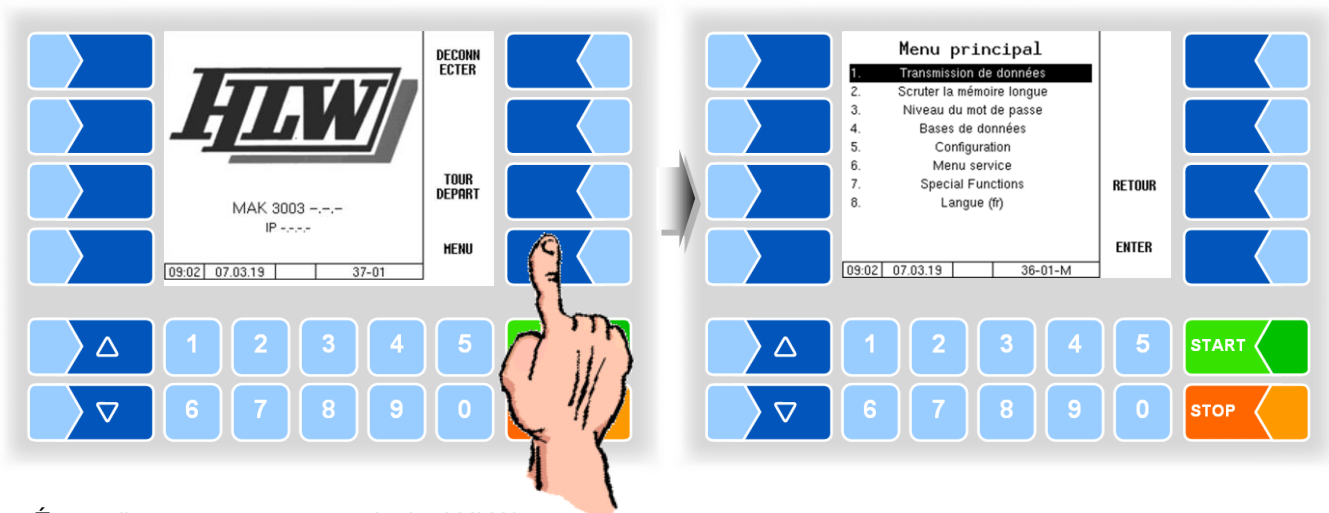
L'écran d'ouverture et le menu principal diffèrent en fonction du type d'installation de mesure utilisé (TIGER ou HLW).
 Quand une nouvelle configuration a lieu, réglez d'abord la langue d'utilisation (cf. 4.5.8.2) et le type d'installation de mesure (cf. 4.5.8.3).

3.2.6.1 Appel de menu

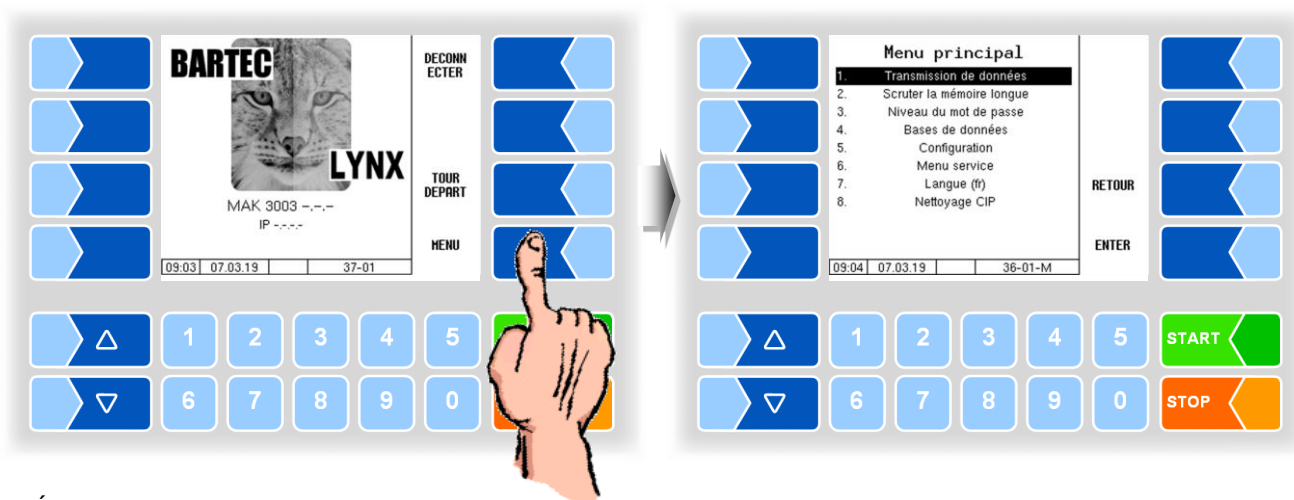
- Effleurez la touche programmable **MENU**, pour appeler le menu principal.



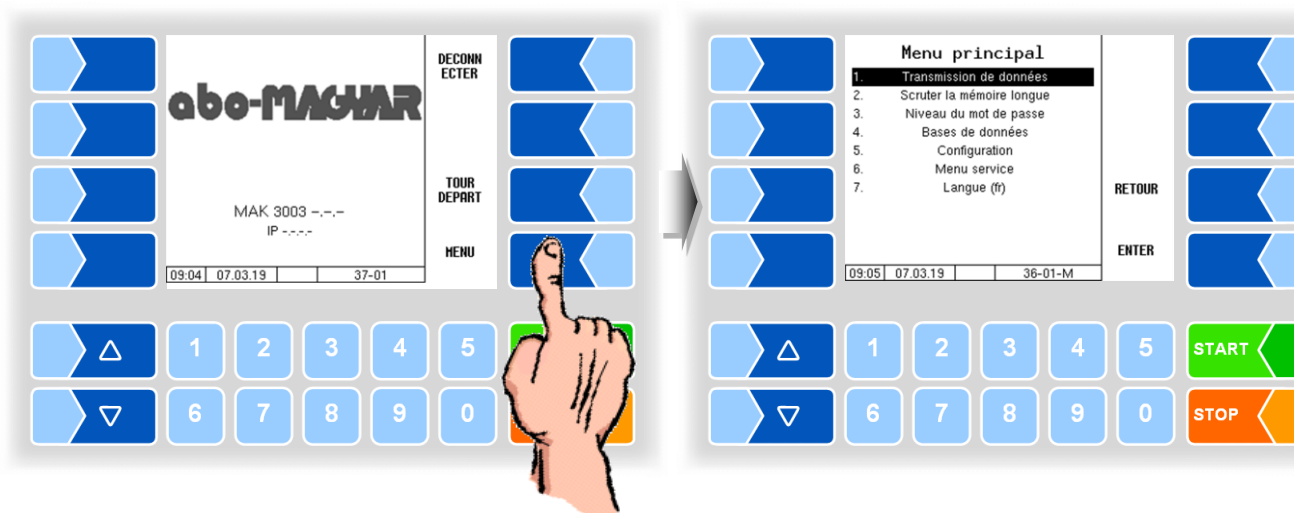
Écran d'ouverture et menu principal TIGER



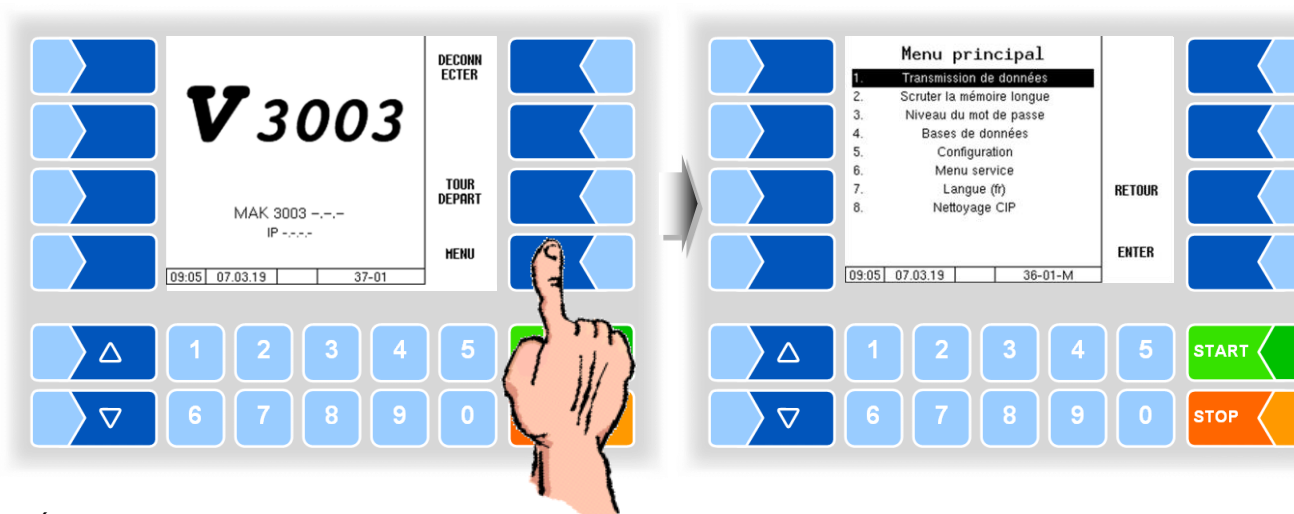
Écran d'ouverture et menu principal HLW



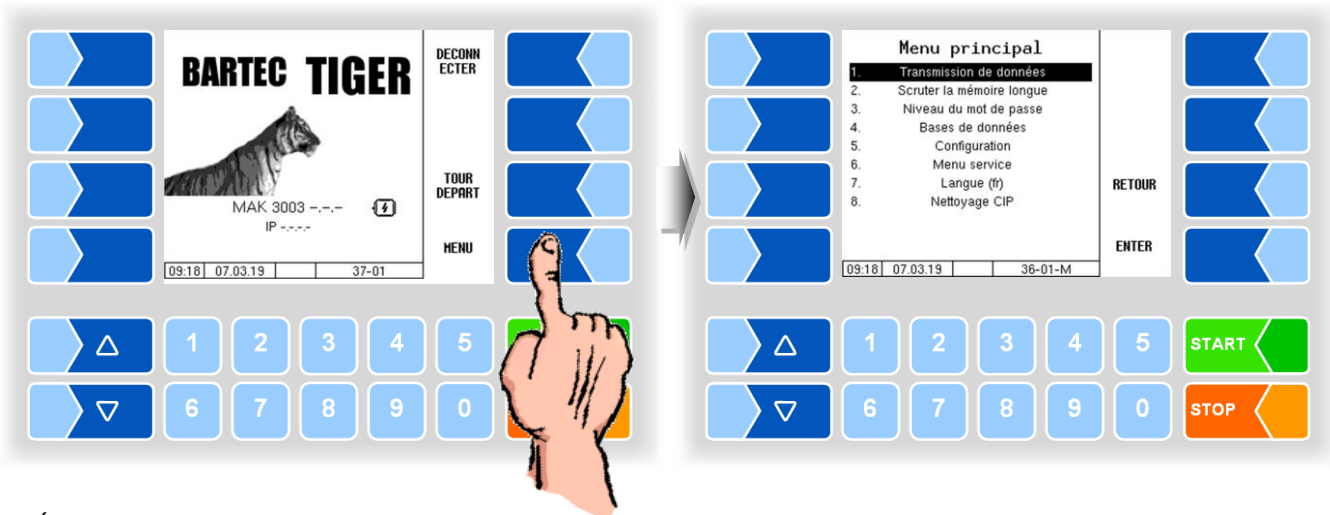
Écran d'ouverture et menu principal LYNX



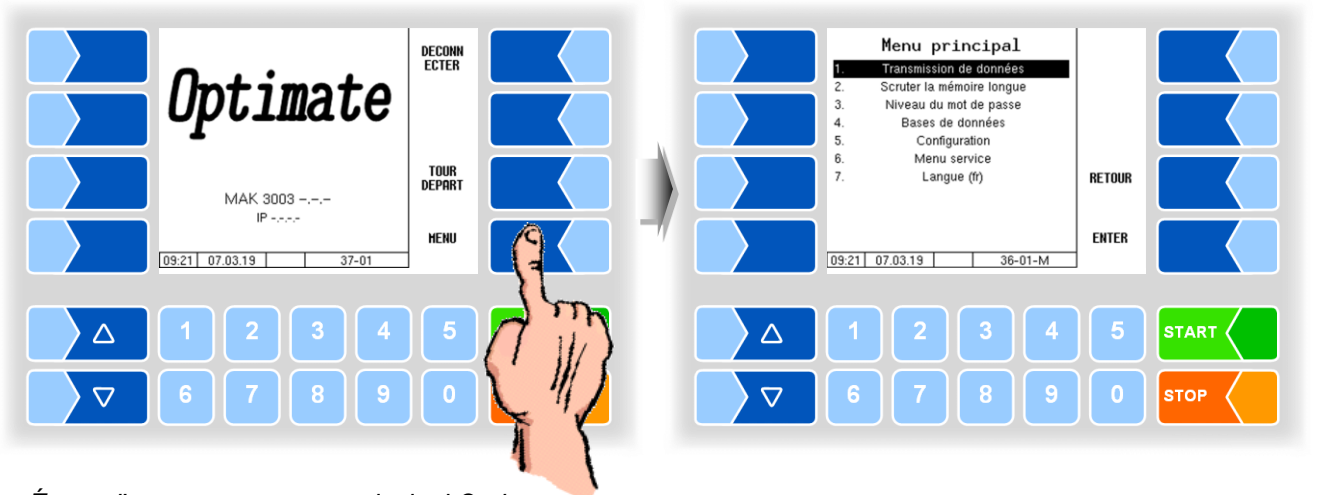
Écran d'ouverture et menu principal abo-MAGYAR



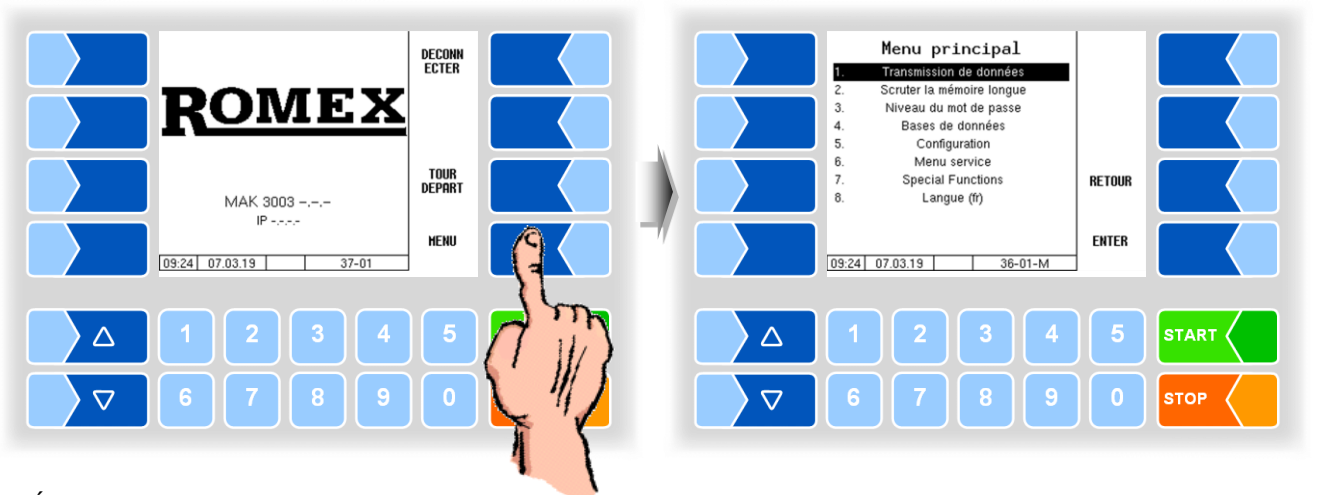
Écran d'ouverture et menu principal V 3003



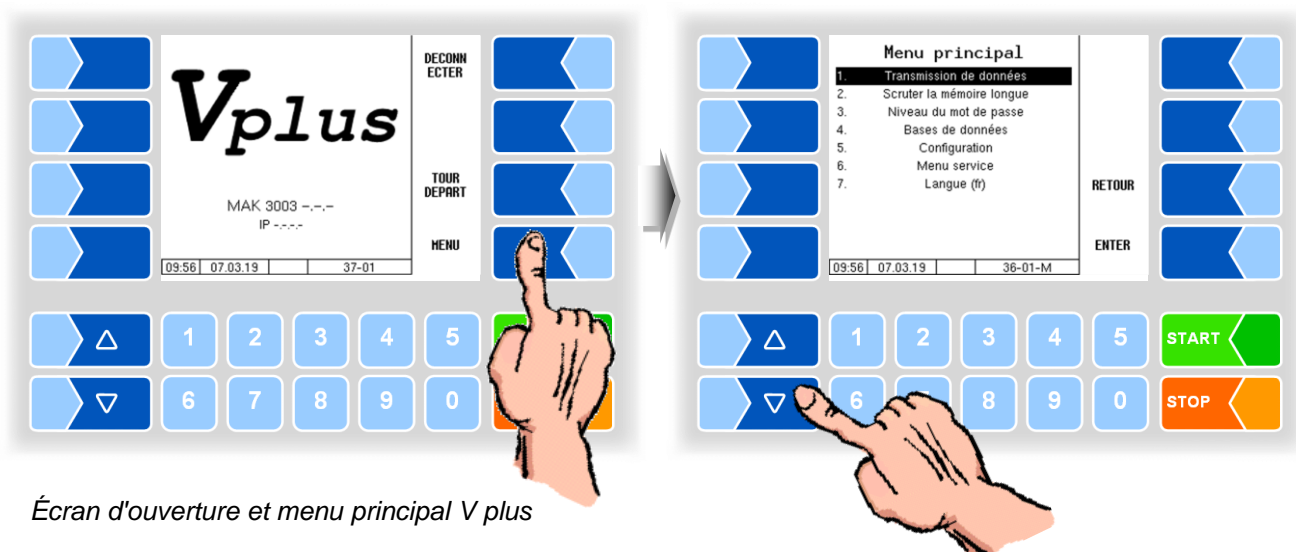
Écran d'ouverture et menu principal E-TIGER



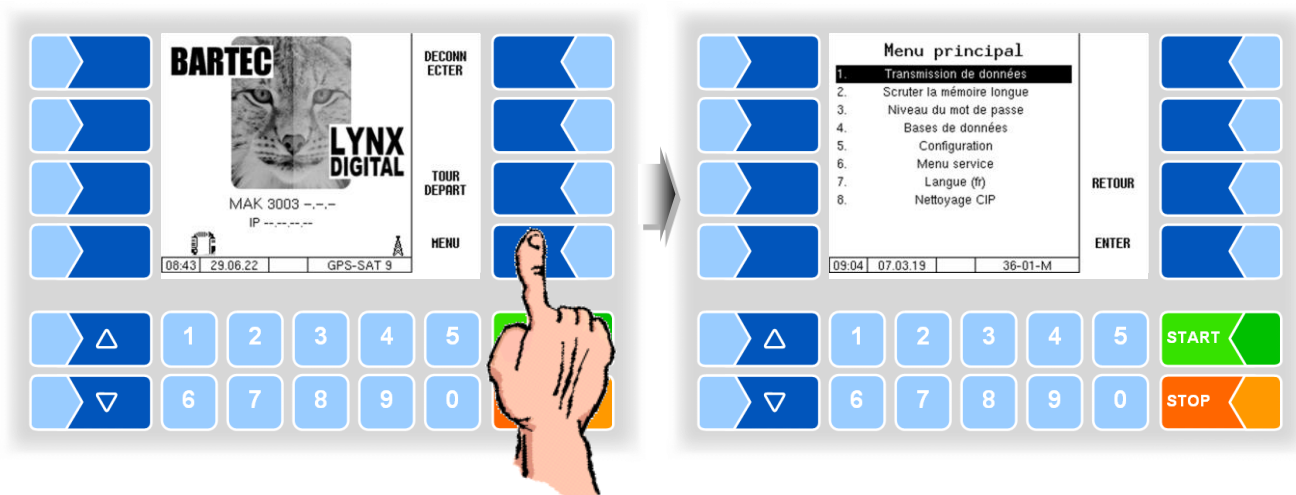
Écran d'ouverture et menu principal Optimate



Écran d'ouverture et menu principal ROMEX

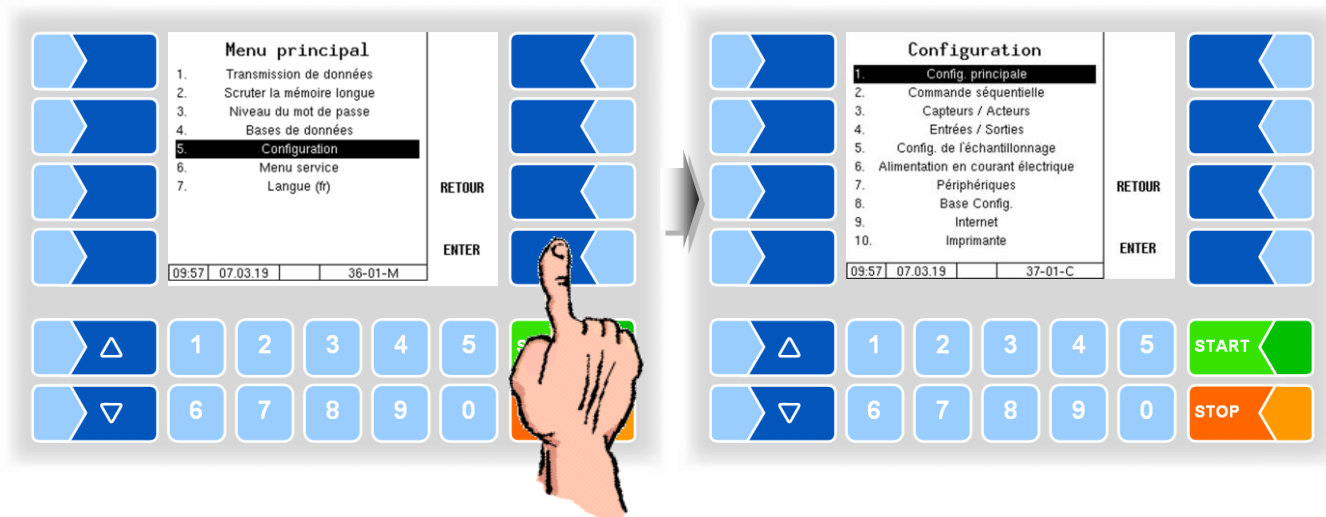


Écran d'ouverture et menu principal V plus



Écran d'ouverture et menu principal LYNX Digital

- Avec les touches de sélection ∇ et \triangle , sélectionnez le sous-menu que vous souhaitez ouvrir. Le sous-menu sélectionné est marqué par une barre noire.
- Effleurez la touche programmable $\boxed{\text{ENTER}}$. Le menu sélectionné s'ouvre.



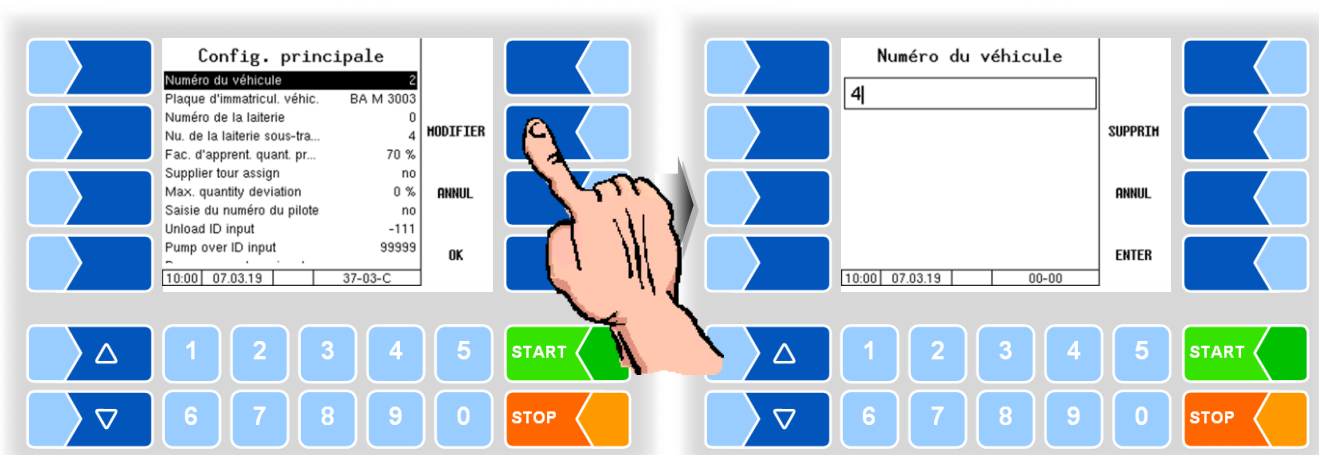
Vous pouvez aussi ouvrir directement le menu souhaité en effleurant la touche numérique correspondant au numéro de menu respectif.

Si le menu contient lui aussi des sous-menus, vous ouvrez ceux-ci de la même manière.

3.2.6.2 Edition de paramètres

1. Avec les touches de sélection ∇ et \triangle , sélectionnez le paramètre que vous souhaitez éditer. Le paramètre sélectionné est marqué par une barre noire.
2. Effleurez la touche programmable **MODIFIER**. La fenêtre d'édition (boîte de dialogue de saisie ou de sélection) s'ouvre.

La touche programmable **MODIFIER** n'est disponible que si l'édition du paramètre sélectionné est autorisée dans le niveau de configuration protégé par mot de passe respectif (cf. 4.3.1).



Vous pouvez changer de ligne ou de page avec les deux touches de sélection.

une page vers le haut \triangle une ligne vers le haut
 une page vers le bas ∇ une ligne vers le bas

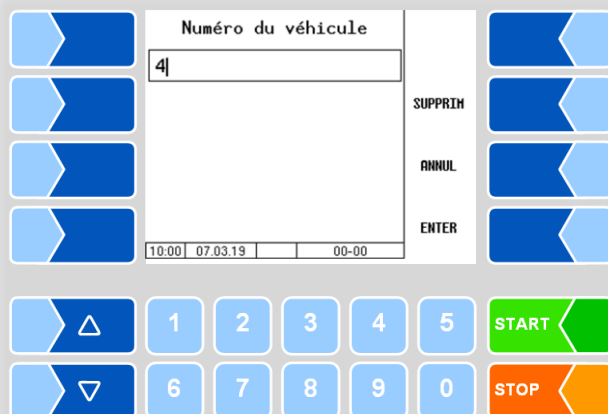
Saisie numérique

Les valeurs numériques sont saisies avec les touches placées au-dessous de l'écran.

Pour les corrections, vous disposez de la touche programmable **SUPPRIM**. Quand vous effleurez cette touche programmable, le caractère à gauche du curseur est effacé.

Avec les paramètres pour lesquels la saisie de valeurs positives ou négatives est requise, vous disposez des deux touches programmables **+** et **-**.


Confirmez la saisie avec la touche programmable **ENTER**.

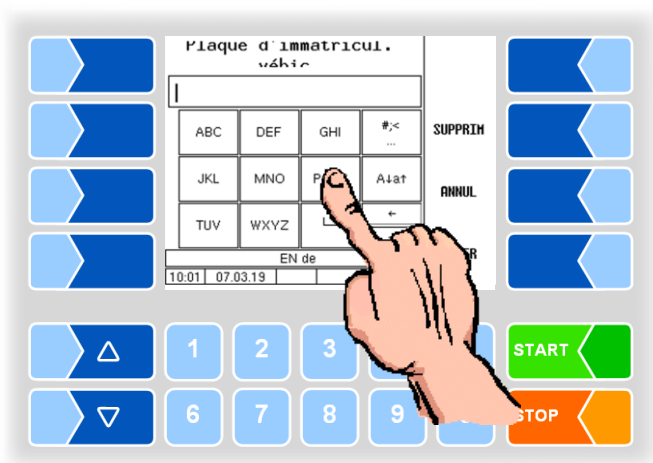


Saisie alphanumérique


La saisie de lettres se fait avec les touches affichées à l'écran. Pour saisir une lettre, effleurez la touche correspondante. Les touches peuvent comporter jusqu'à quatre caractères.

Vous décidez du caractère qui doit apparaître dans la ligne de saisie en appuyant plus ou moins de fois successivement sur la touche.



Vous pouvez saisir un espace avec la touche .



Commutation majuscules - minuscules

Avec la touche , vous pouvez passer des majuscules au minuscules, et inversement.

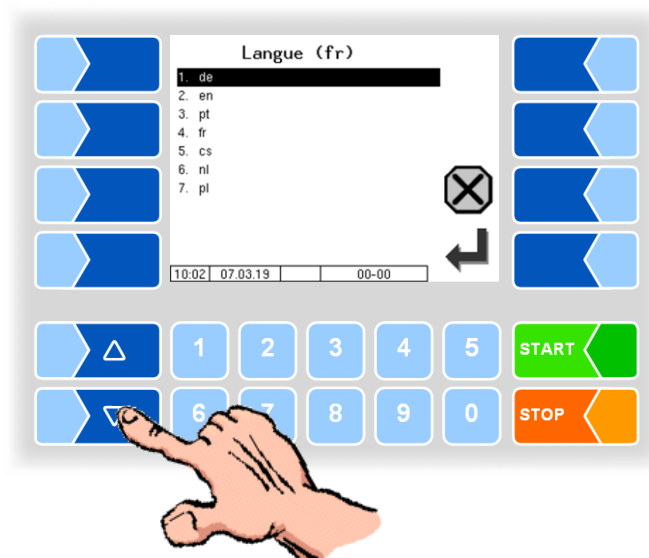
Caractères spéciaux

Si des caractères spéciaux doivent être saisis, vous pouvez les activer avec la touche . La même touche, qui porte à présent la désignation  vous permet de revenir aux lettres normales.

Une fois que votre saisie est terminée, effleurez la touche programmable **ENTER**.

Listes de sélection

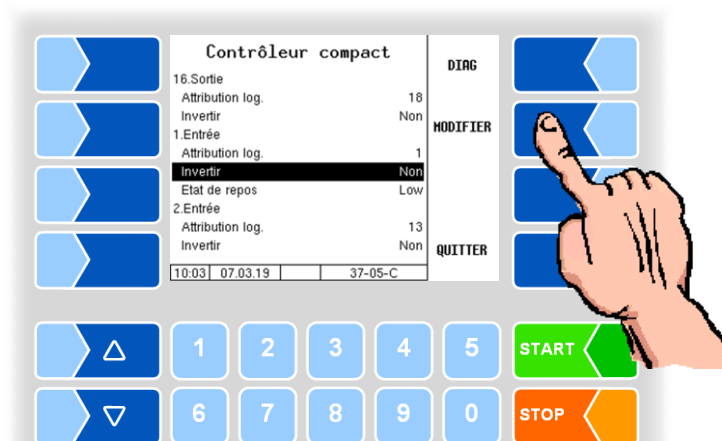
Pour certains réglages, des listes de sélection sont disponibles. Sélectionnez le réglage requis avec les touches de sélection ∇ et \triangle . Le réglage sélectionné est marqué par une barre noire. Confirmez la saisie avec la touche programmable \leftarrow .



Avec la touche numérique correspondant au numéro de l'entrée de menu, vous pouvez effectuer directement la sélection.

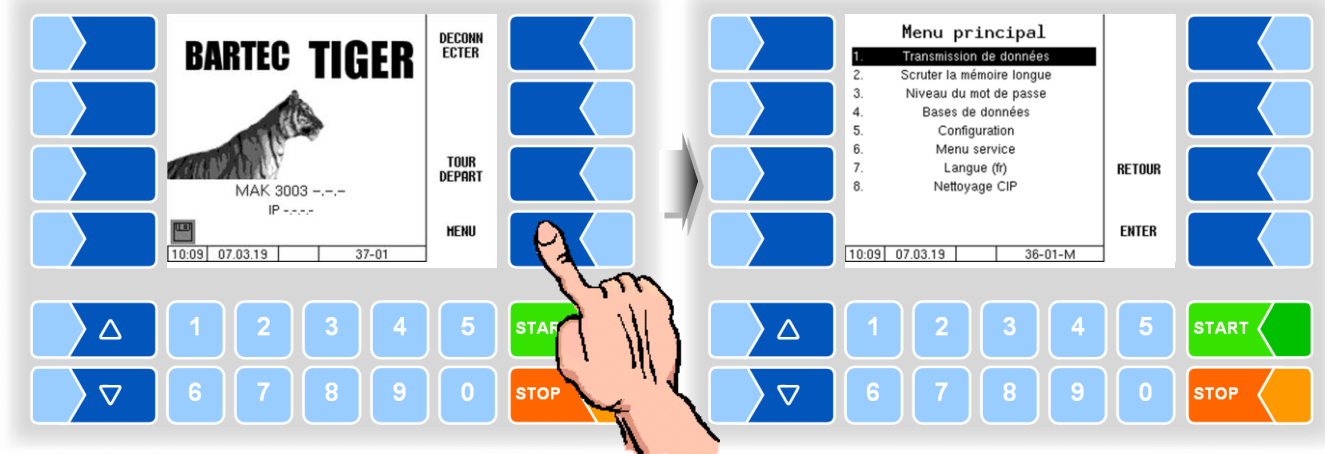
Alternatives

Avec les paramètres pour lesquels il n'existe que deux possibilités de réglage, par ex. Oui/Non ou Marche/Arrêt, la modification a lieu en effleurant la touche programmable $\overline{\text{ANDERN}}$ ou une touche numérique.



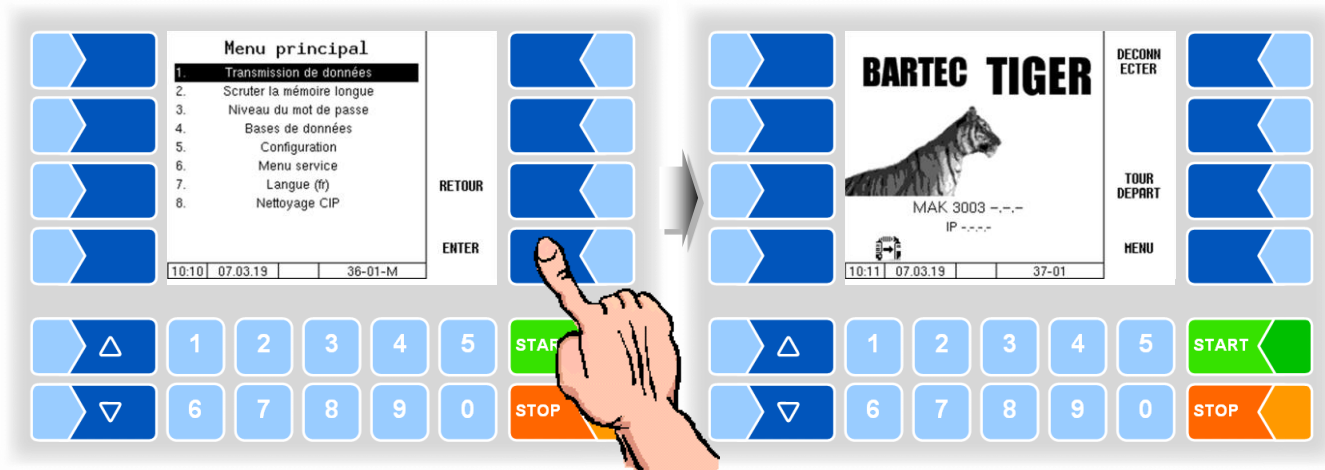
4 Menu principal

Le menu principal est appelé avec la touche programmable **MENU**. Ce menu contient des sous-menus servant à la configuration de l'installation et à l'appel de diverses fonctions.



4.1 Transmission des données

La transmission des données à la laiterie est lancée dans ce menu.

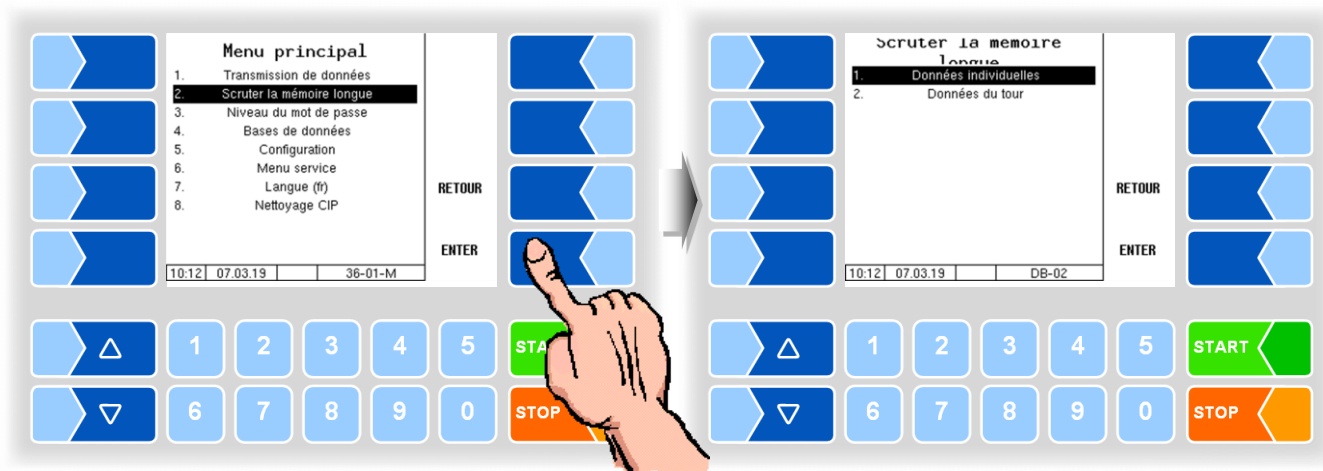


Toutes les données de tour non encore transmises le sont sur le serveur spécifié. Les données sont préparées dans le format sélectionné pour la laiterie et mises à disposition de celle-ci pour l'enlèvement

Une fois les données transmises avec succès, le symbole de disquette clignotant en bas à gauche de l'écran disparaît.

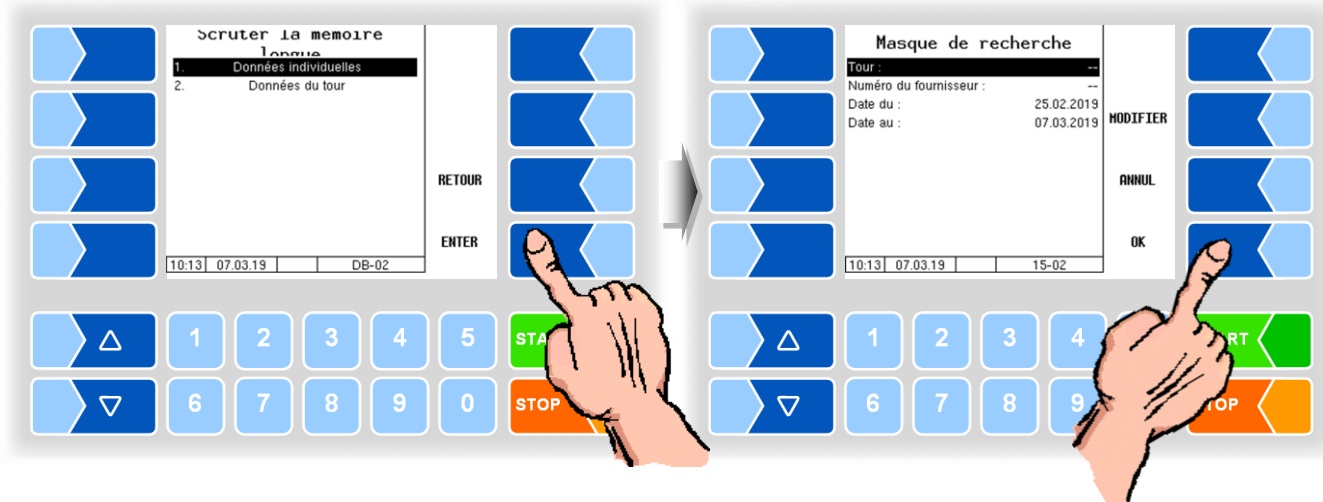
4.2 Scruter la mémoire longue

La mémoire longue durée contient les données des tours et des admissions effectués au cours des 3 derniers mois. Vous pouvez consulter à la fois les données de tour et les données individuelles.

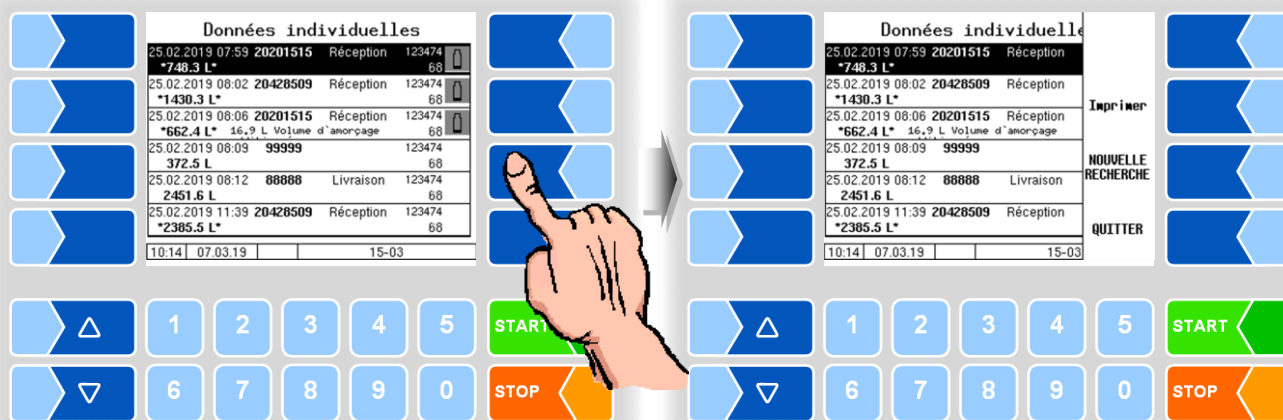


Données individuelles

Saisissez les critères de recherche souhaités dans le masque de recherche. Lancez la recherche avec **OK**.

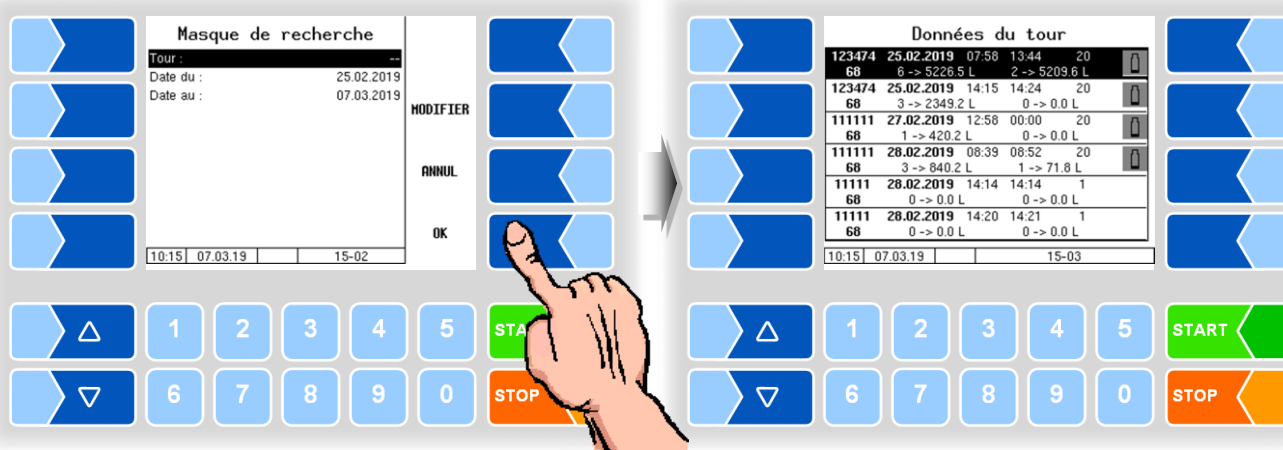
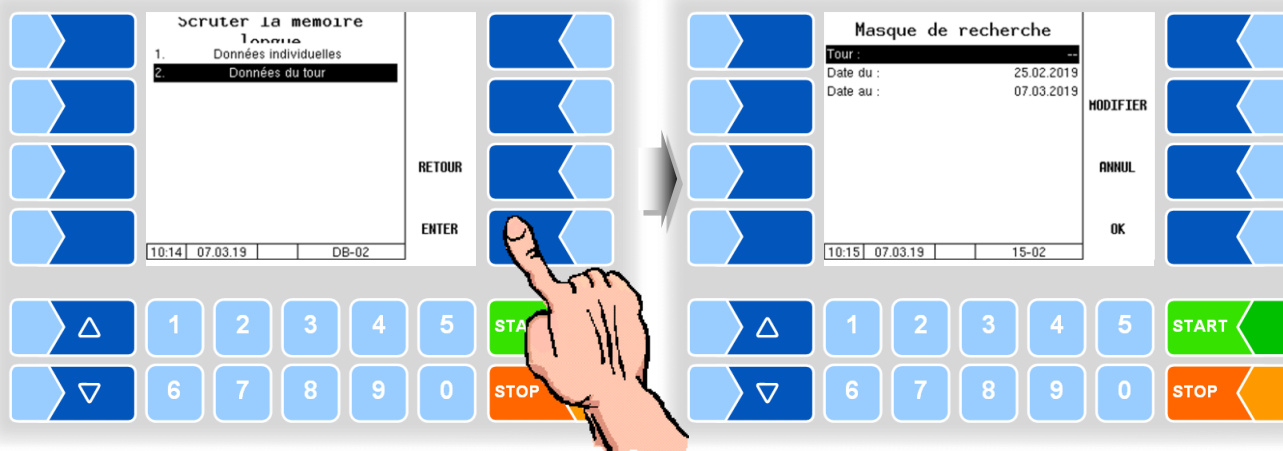


Quand vous effleurez une touche programmable à côté de l'écran, d'autres fonctions sont affichées. Vous pouvez imprimer les données trouvées, lancer une nouvelle recherche ou quitter l'affichage.

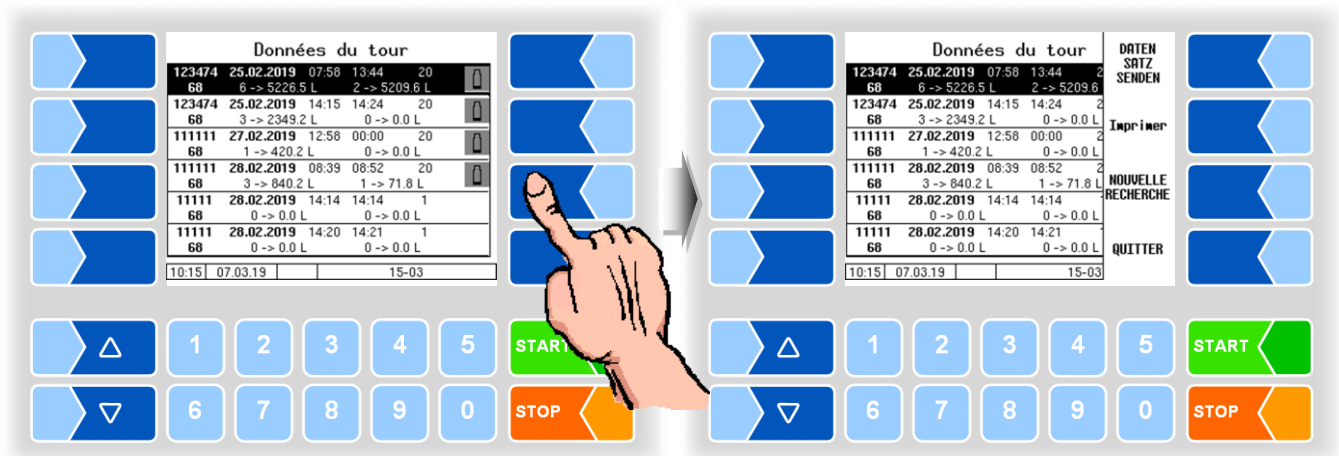


Données du tour

Pour afficher les données de tour, vous devez procéder comme pour l'affichage des données individuelles. Seul le numéro de fournisseur manque dans le masque de recherche.



Quand vous effleurez une touche programmable à côté de l'écran, d'autres fonctions sont affichées. Vous pouvez envoyer ou imprimer l'article de données trouvé, lancer une nouvelle recherche ou quitter l'affichage.



4.3 Protection par mot de passe

La configuration du logiciel est protégée par des mots de passe qui autorisent l'accès à diverses possibilités de configuration.

Le niveau de mot de passe actuellement accessible est indiqué dans la ligne d'information avec une lettre clignotante. Chaque niveau de mot de passe exclue tous les niveaux inférieurs.

| Mot de passe | Identifiant | Accès |
|---------------------------------|-------------|---|
| Pas de mot de passe | | lecture uniquement |
| Mot de passe du chauffeur | D | heure, langue |
| Mot de passe de l'utilisateur | U | paramètres d'exploitation, date |
| Mot de passe du service | S | paramètres de logiciel non assujettis à l'obligation de calibrage |
| Commutateur de calibrage ouvert | C | tous les paramètres |

4.3.1 Niveau du mot de passe

Pas de mot de passe

Sans mot de passe, vous pouvez appeler les menus de configuration, mais pas les modifier.

Mot de passe du chauffeur

Le mot de passe du chauffeur se compose du jour, du mois et de l'heure (comme affichés à l'écran).

Mot de passe du chauffeur = jour + mois + heure

Exemple

Date: **21. 03. 2019**, **07:28 heures**

Mot de passe du chauffeur = 21 + 3 + 7 = **31**

Mot de passe de l'utilisateur

Le mot de passe de l'utilisateur est celui du chef du parc automobile. Vous pouvez définir vous-même votre mot de passe d'utilisateur (voir page 28). Après saisie du mot de passe d'utilisateur, vous pouvez modifier les données de configuration non soumises à l'obligation de calibrage, telles que l'activation ou la désactivation de diverses options et modules matériels.

A la livraison, le mot de passe de l'utilisateur est « BARTEC ».

Mot de passe du service

Le mot de passe du service autorise l'accès à des paramètres du logiciel non soumis à l'obligation de calibrage.

Le mot de passe du service est formé suivant une procédure particulière et changé régulièrement. Le mot de passe du service n'est fourni qu'au personnel de maintenance autorisé.

Commutateur de calibrage

L'ouverture du commutateur de calibrage autorise l'accès à tous les paramètres, même à ceux qui sont assujettis à l'obligation de calibrage.

Le commutateur de calibrage se trouve sur la carte dans le contrôleur compact.



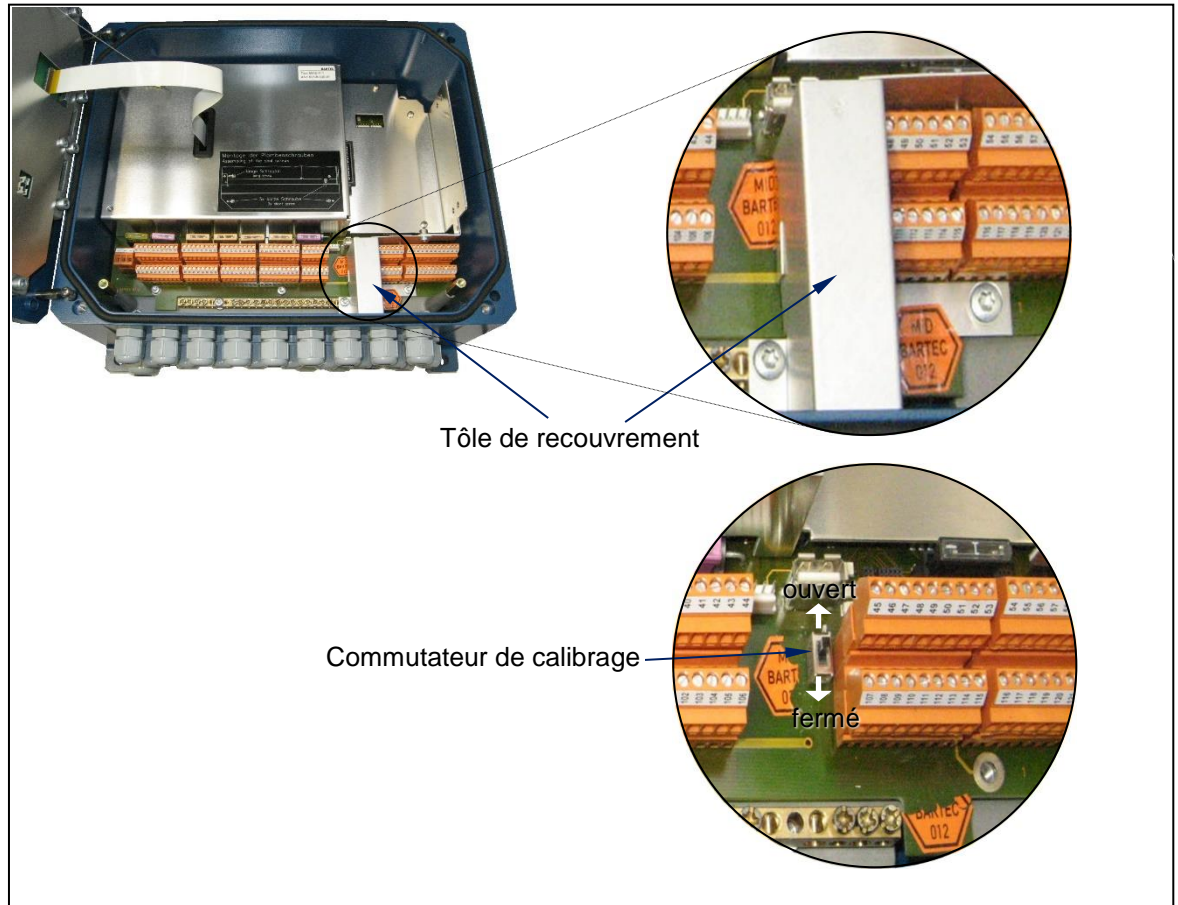
Quand des données assujetties à l'obligation de calibrage doivent être modifiées, le commutateur de calibrage doit être ouvert avant de démarrer le système !

Après ouverture du commutateur, un nouveau calibrage à titre onéreux est requis !

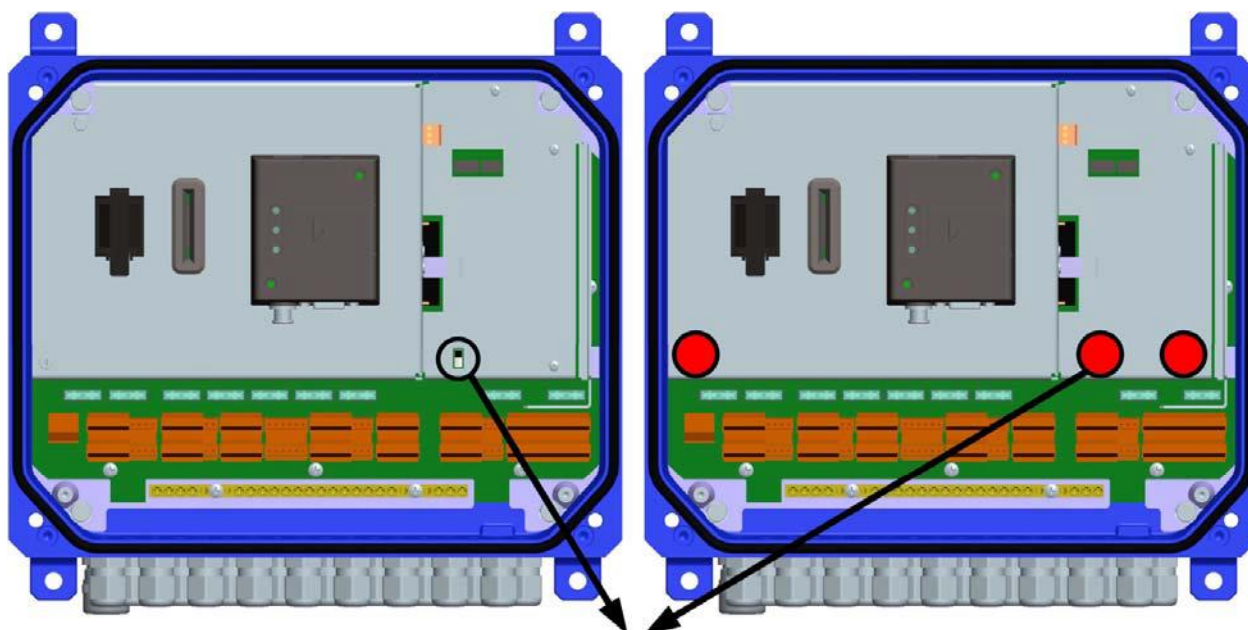
Contrôleur compact type 6942-10 jusqu'à série B

Le commutateur d'étalonnage est situé sur la carte dans le contrôleur compact.




- Desserrez les quatre vis de la partie supérieure d'unité de commande et ouvrez-la.
- Enlevez les plombs, desserrez la vis de la tôle de recouvrement et enlevez celle-ci.



Contrôleur compact type 6942-10 de Serie C

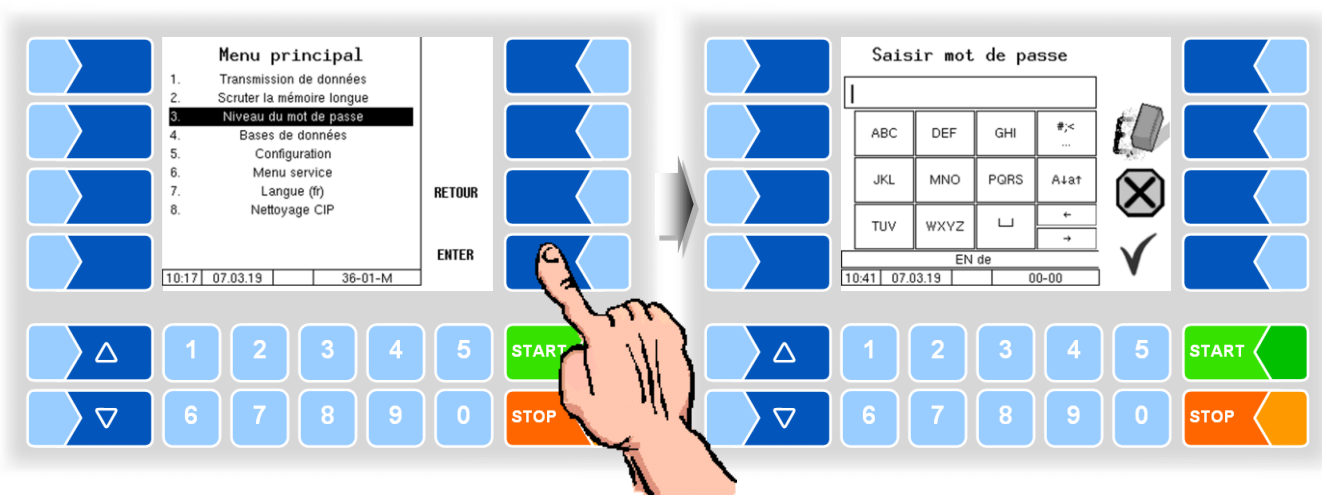


Commutateur d'étalonnage

| Points de sauvegarde dans le contrôleur compact | | |
|---|---|---|
| Commutateur d'étalonnage | | |
| ouvert Accès aux paramètres métrologiquement pertinents |  | fermé Pas d'accès aux para- mètres métrologiquement pertinents |
| |  | scellé timbres adhésifs - Commutateur d'étalonnage - couvercle |
| | |  |

4.3.2 Saisie du mot de passe

- Dans le menu « Niveau du mot de passe », effleurez la touche programmable « Saisie mot de passe ».
- Vous pouvez saisir le mot de passe dans la fenêtre ci-dessous.



- Une fois que le mot de passe est complètement saisi, effleurez la touche programmable « ✓ ».

Les niveaux de mot de passe dont l'accès est possible sont ensuite affichés. Les niveaux de mot de passe supérieurs excluent l'accès aux niveaux respectivement inférieurs.

Le plus haut niveau de mot de passe, respectivement, est affiché dans la ligne d'information:

D : Niveau chauffeur

U : Niveau utilisateur

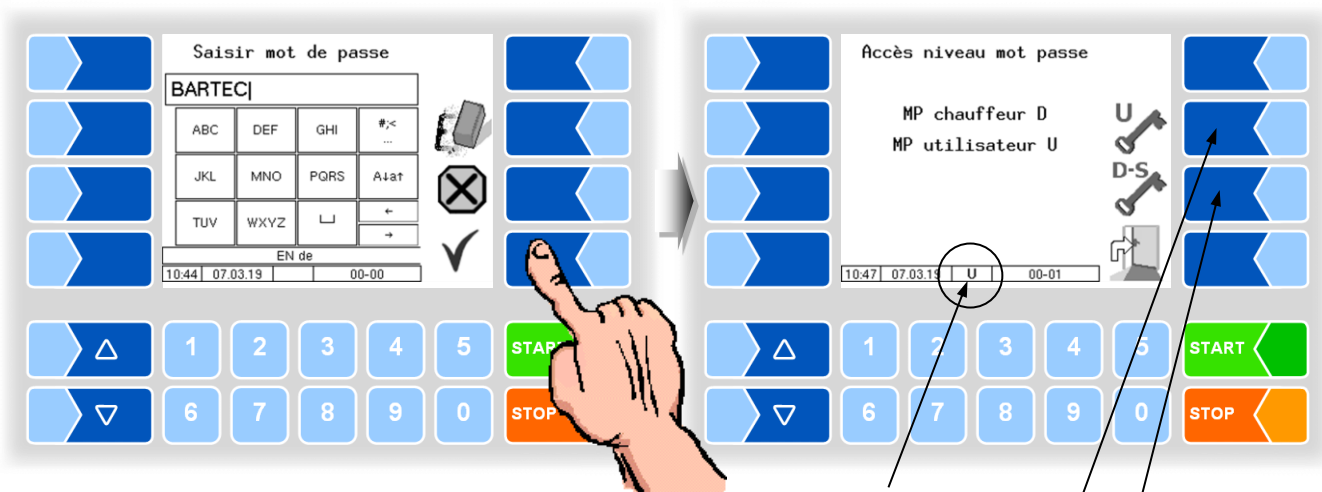
S : Niveau service

C : Niveau étalonnage

(D)

(U, D)

(S, U, D)



Niveau de mot de passe le plus haut


Modification du mot de passe de l'utilisateur

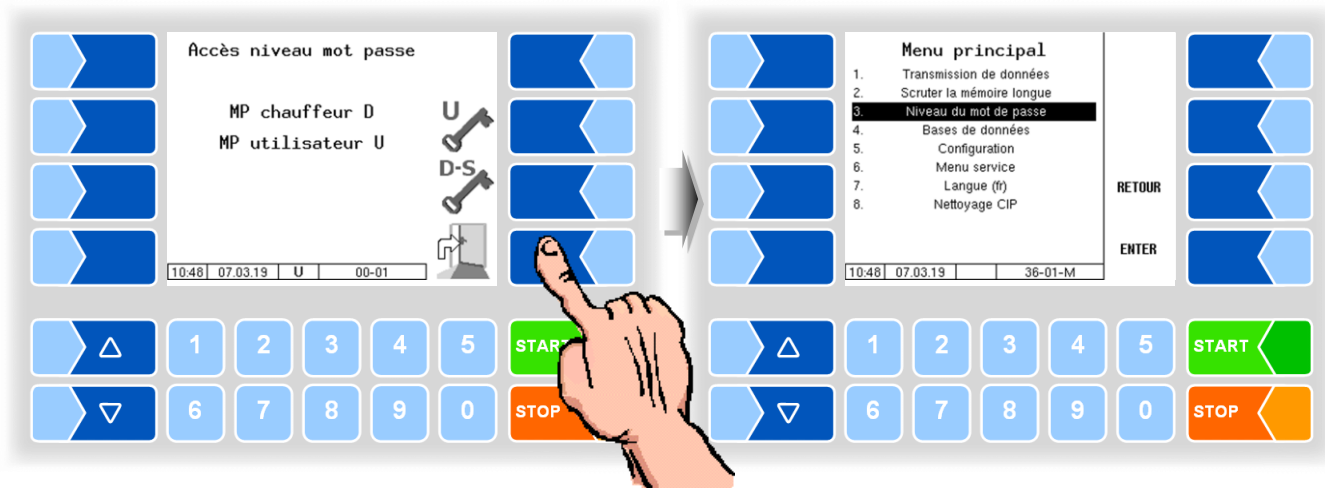
Saisie mot de passe
(chauffeur, utilisateur, service)

Si vous avez entré le mot de passe de l'utilisateur ou le mot de passe pour un niveau de mot de passe supérieur, la touche programmable pour changer le mot de passe de l'utilisateur devient disponible.

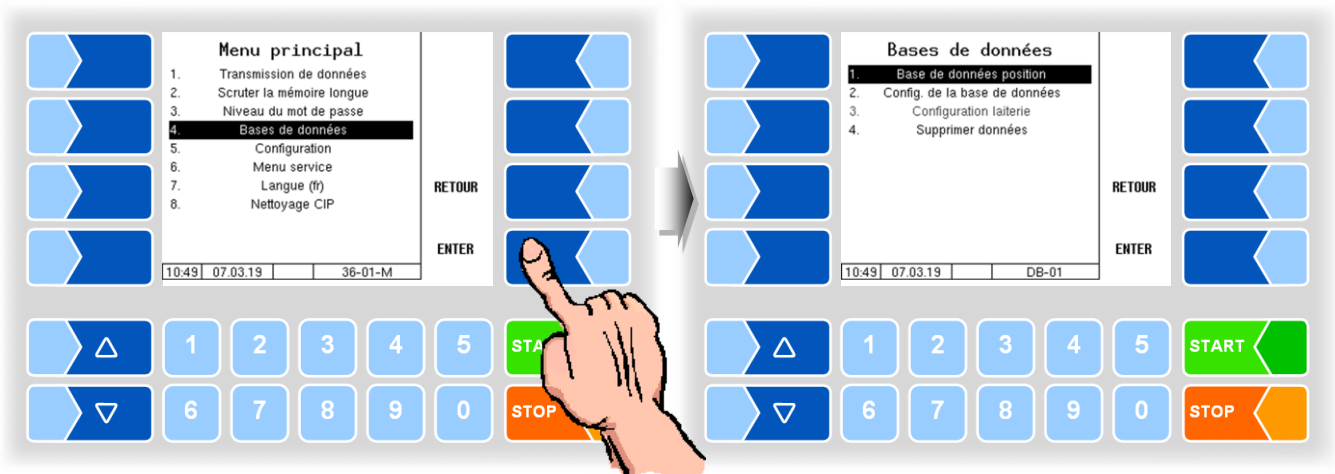
Après avoir appuyé sur cette touche programmable, vous pouvez entrer un nouveau mot de passe utilisateur.

Le mot de passe de l'utilisateur peut être composé de lettres ou de chiffres.

- Appuyez sur la touche programmable , pour revenir à la sélection du menu.

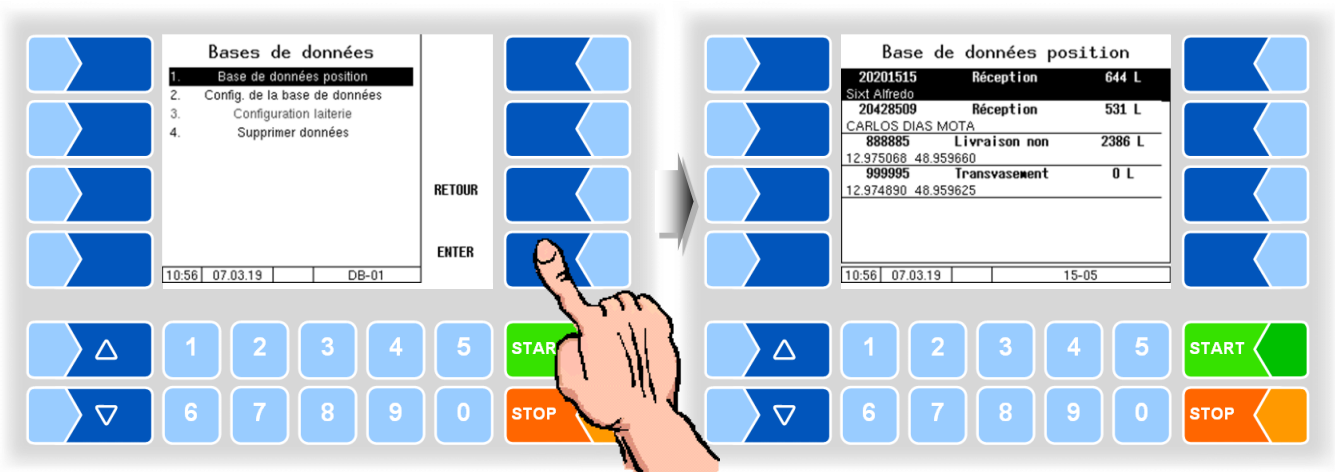


4.4 Bases de données



4.4.1 Base de données de positions

La base de données de positions contient les positions GPS des différents fournisseurs. Ici sont affichés l'ID du fournisseur, le type (admission, transfert), la quantité moyenne, la longitude de la latitude GPS et la qualité.



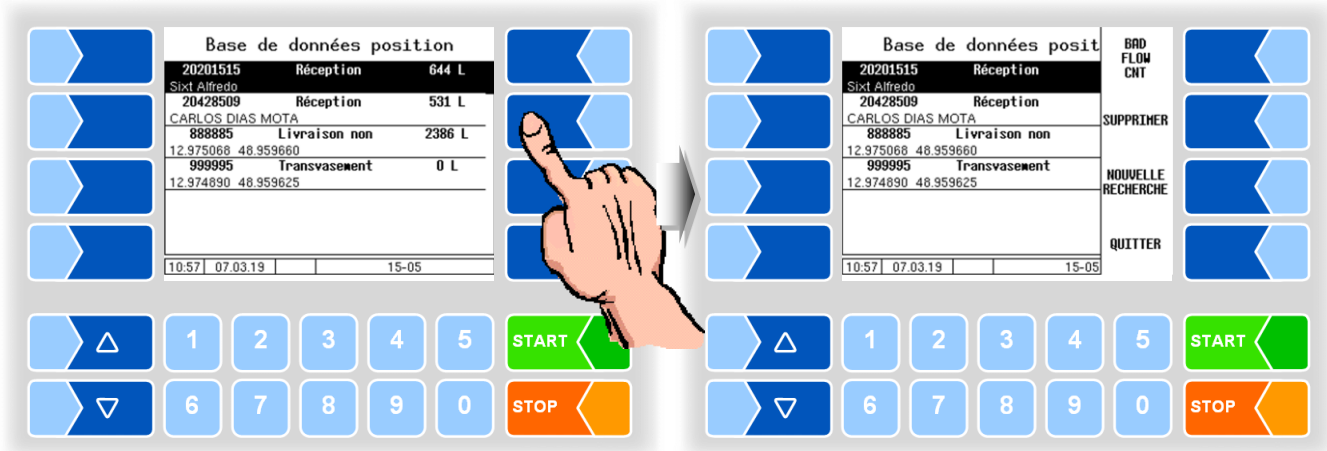
Optimisation du mode d'aspiration

(Possible uniquement avec le système de mesure TIGER / E-TIGER, à partir du niveau de mot de passe utilisateur.)

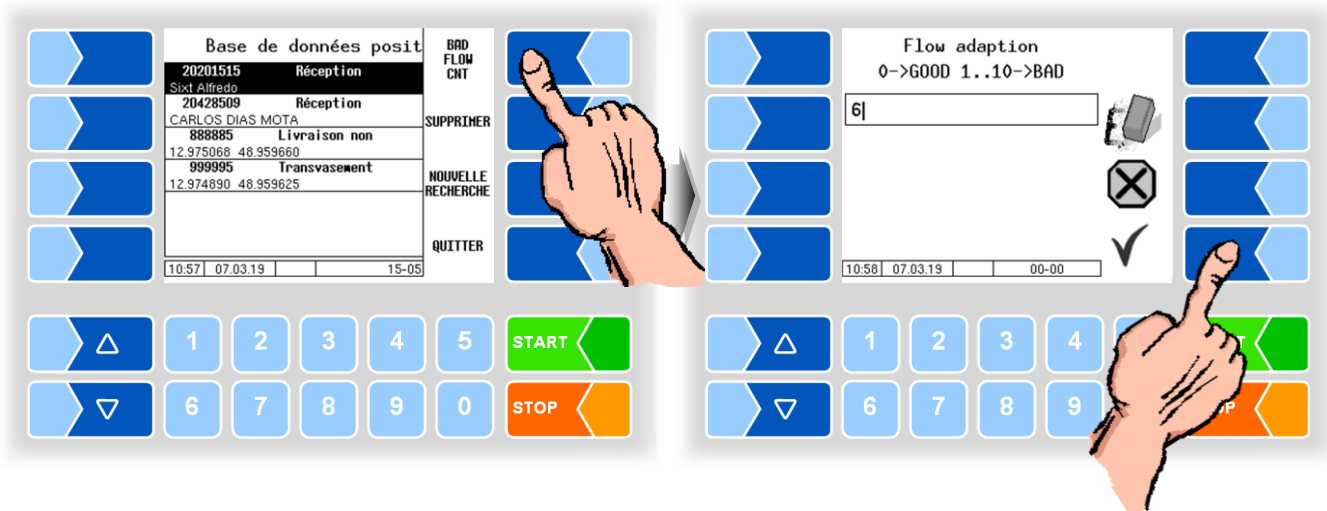
Le mode d'aspiration peut être adapté aux conditions d'admission les plus difficiles susceptibles par ex. se produire avec les installations d'aspiration à longues conduites fixes ou à rallonges flexibles de DN40 ou moins.

Une valeur entre 1 et 10 peut être réglée, 10 indiquant les conditions d'admission les plus difficiles. La valeur réglée est enregistrée dans l'article de données correspondant.

- Sélectionnez l'article de données pour lequel le mode d'aspiration doit être optimisé et affichez ensuite les touches programmables masquées.



- Effleurez la touche programmable **BAD FLOW CNT** et saisissez la valeur souhaitée.



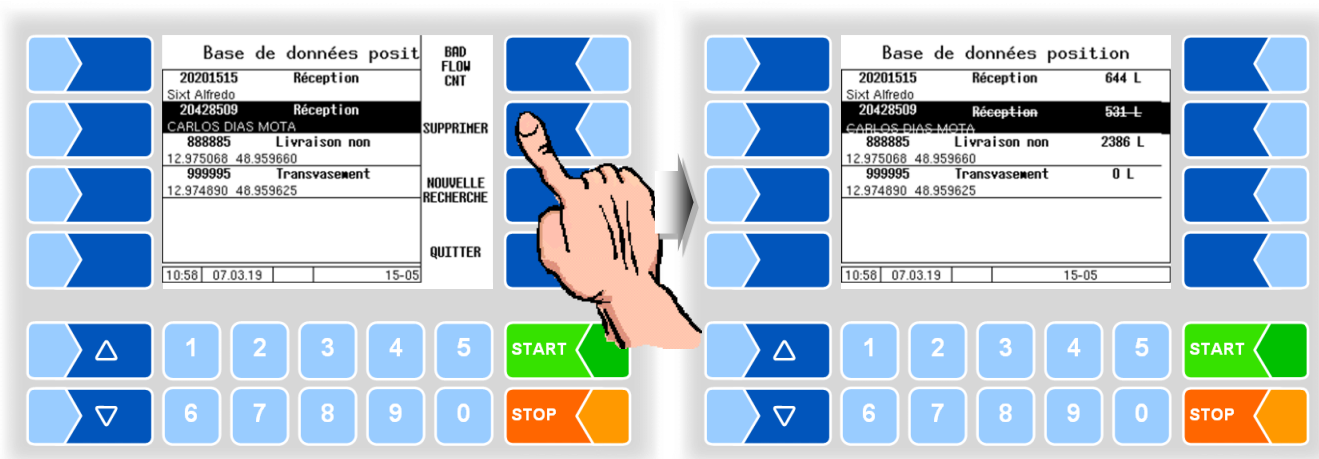
La valeur réglée pour l'optimisation du mode d'aspiration est également affichée pendant l'admission.

Suppression d'article de données

(possible à partir du niveau de mot de passe 2)

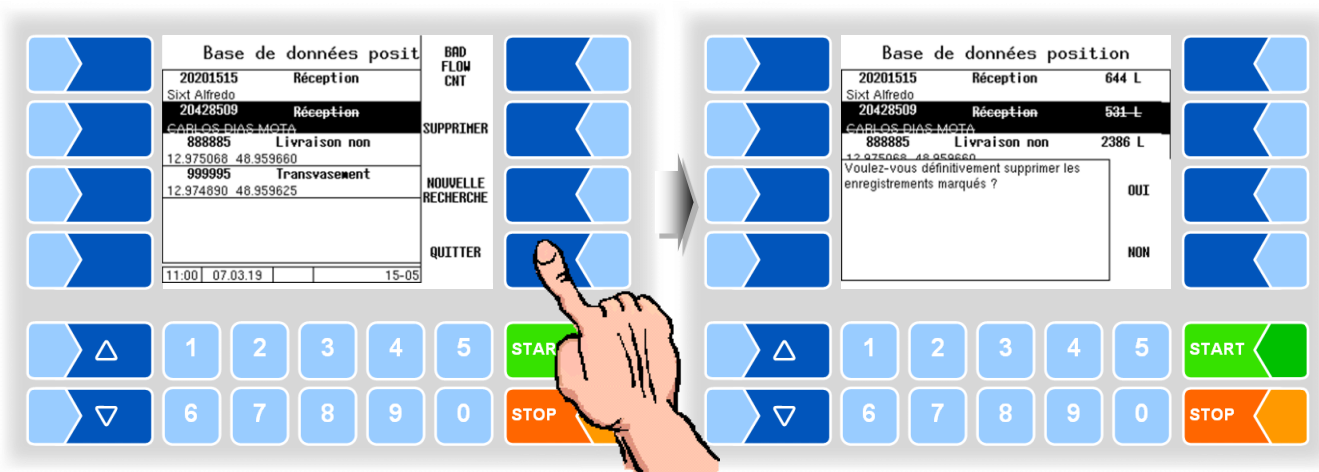
Après affichage des touches programmables masquées, il est possible de supprimer les articles de données enregistrés.

- Sélectionnez l'article de données et effleurez la touche programmable **SUPPRIMER**. L'article de données marqué est retenu pour la suppression.

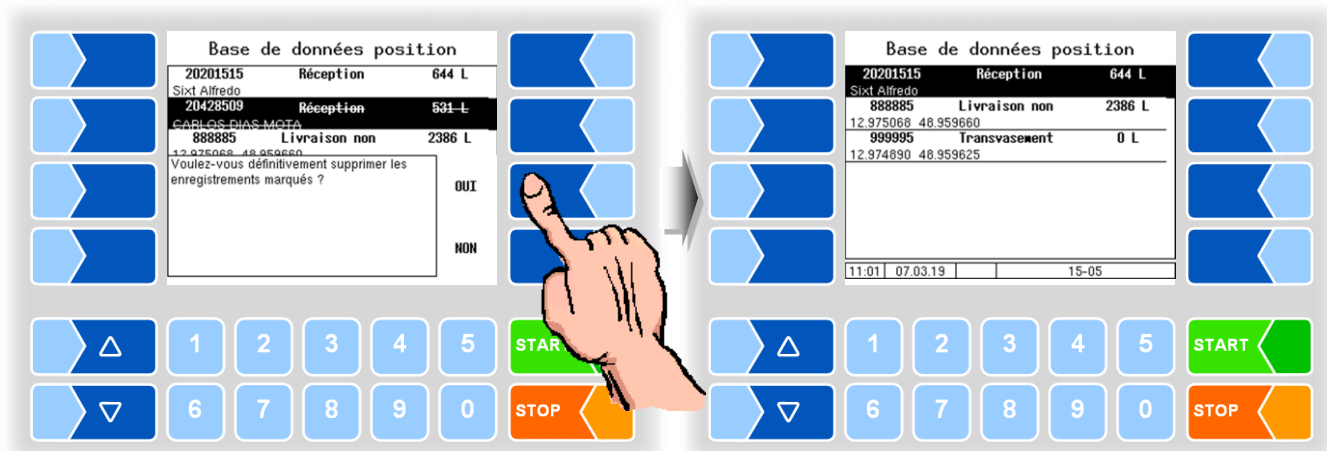


Répétez l'opération au besoin pour d'autres articles de données.

Quand vous fermez la fenêtre, le système vous demande si vous souhaitez supprimer définitivement les articles de données marqués.



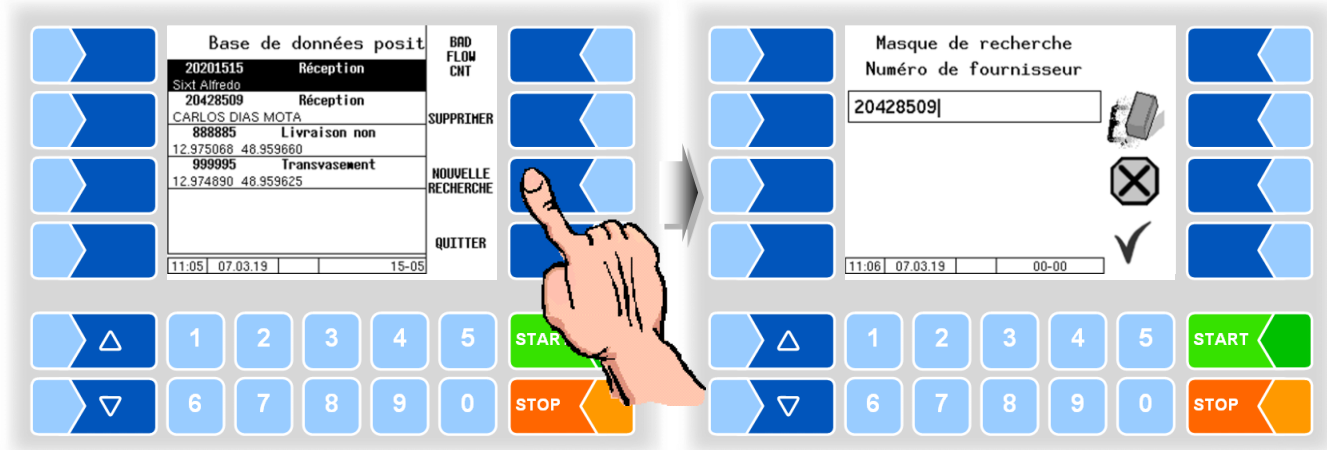
Les articles de données marqués ne sont alors supprimés que si vous en confirmez l'effacement avec **OUI**.

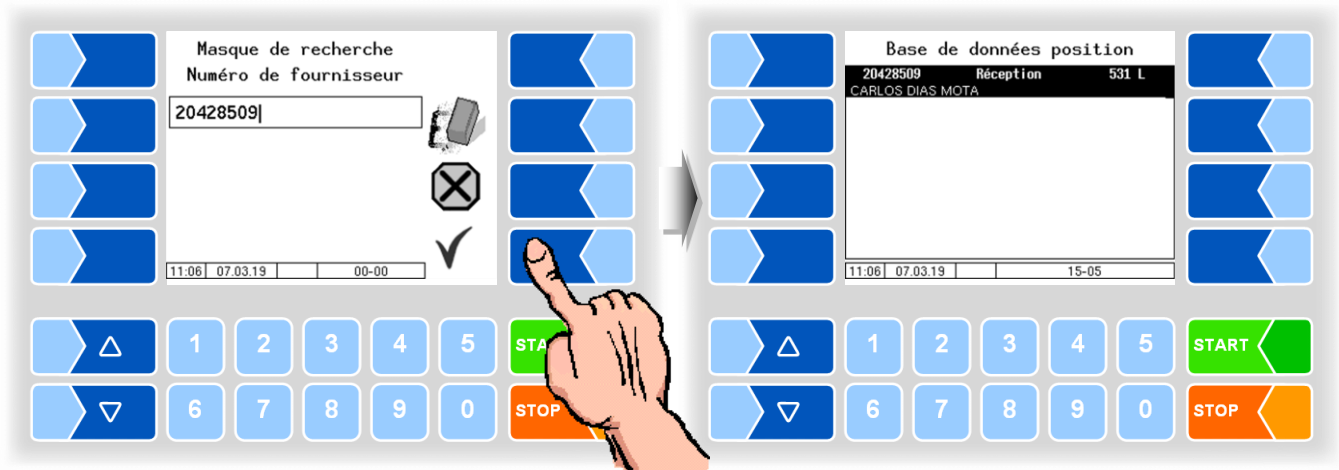


Rechercher des enregistrements

Les enregistrements de données d'article peuvent être recherchés pour des numéros de fournisseur spécifiques.

- Appuyez sur la touche programmable masquée **NOUVELLE RECHERCHE** et entrez le numéro de fournisseur requis.

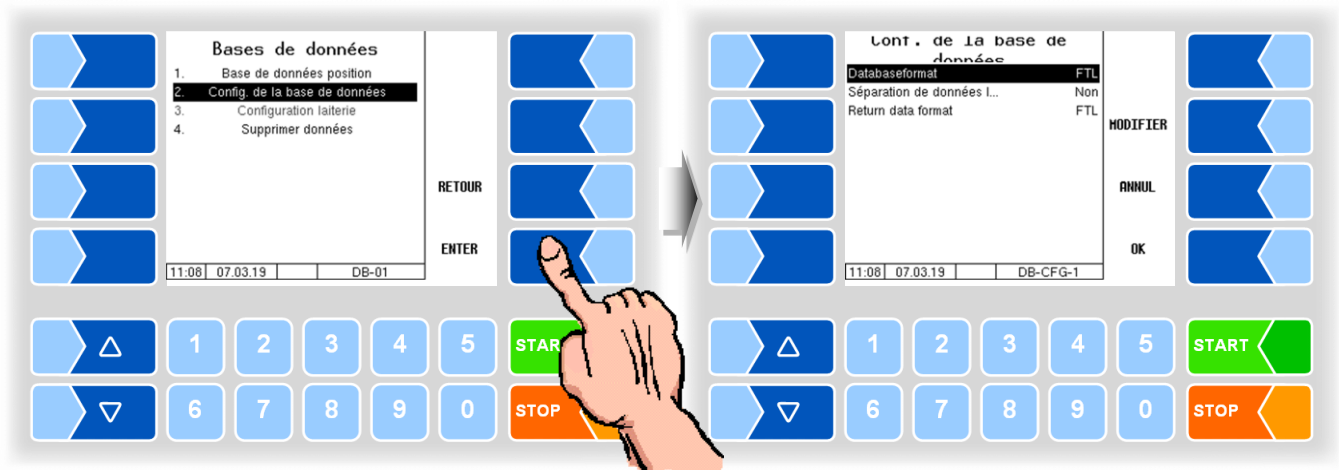




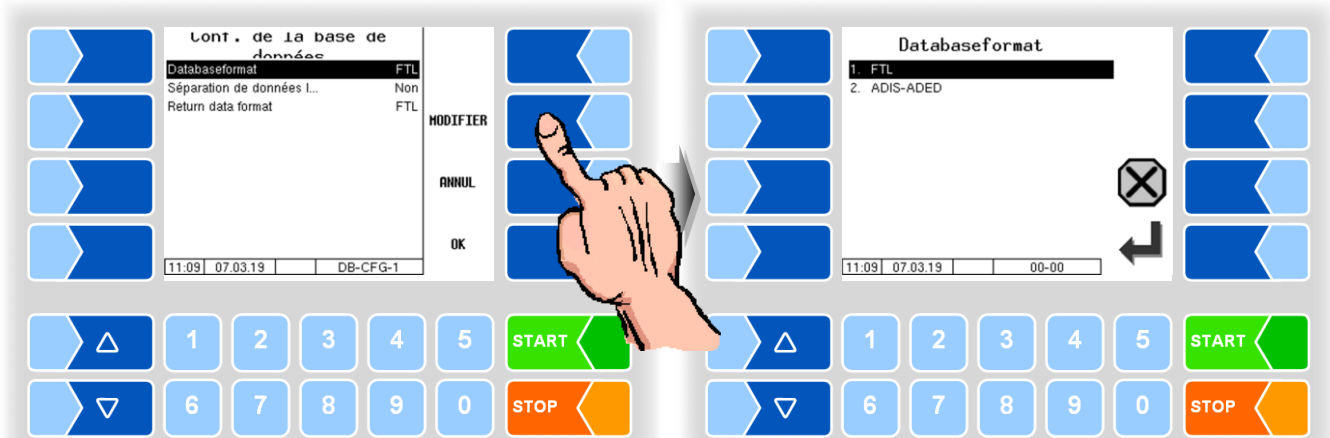
- Confirmer l'entrée du numéro de fournisseur. Seuls les enregistrements des fournisseurs souhaités sont ensuite affichés dans la liste.

4.4.2 Configuration de la base de données

Dans la configuration de la base de données, vous pouvez décider de séparer ou non les données de laiterie. Dans les entreprises de transport qui collectent du lait pour plusieurs laiteries, les données sont affectées aux diverses laiteries.



Format de la base de données



Selon le réglage effectué par le bureau, les formats de base de données **FTL** ou **ADIS-ADED** peuvent être réglés.

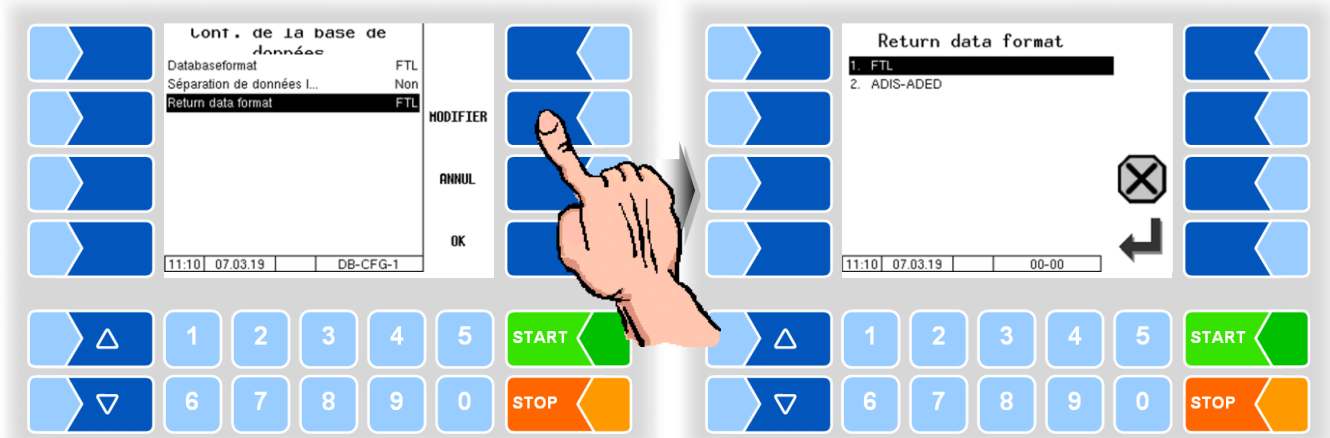
Quand le format ADIS-ADED est réglé, le numéro d'entreprise secondaire à quatre chiffres de la laiterie peut être saisi dans la boîte de dialogue de début du tour.

Le bureau doit ce faisant utiliser le format ADIS-ADED. Tous les autres formats ne peuvent traiter que deux chiffres.

Séparation des données laitiers

Quand la séparation des données de laiterie a été activée, au moins une laiterie doit être pour finir configurée (cf. 4.4.3).

Format de retour



Les données de retour sont converties dans le véhicule au format sélectionné.

4.4.3 Configuration de laiterie

Dans la configuration de laiterie, vous pouvez configurer diverses laiteries. Pour ce faire, le numéro et le nom de laiterie doivent être entrés. Pour la laiterie nouvellement créée, l'accès FTP doit être ensuite configuré (cf. 4.5.9 / Transmission des données).

Au départ du tour, il est maintenant possible de choisir parmi les différentes laiteries. Les données de retour de ce tour sont ensuite mises à disposition sur le serveur pour la prochaine transmission de données pour la laiterie sélectionnée.

Vous pouvez modifier dans ce menu les données des laiteries déjà configurées (numéro et nom de laiterie).



La configuration des données de laiterie ne peut avoir lieu qu'une fois toutes les données de retour envoyées.

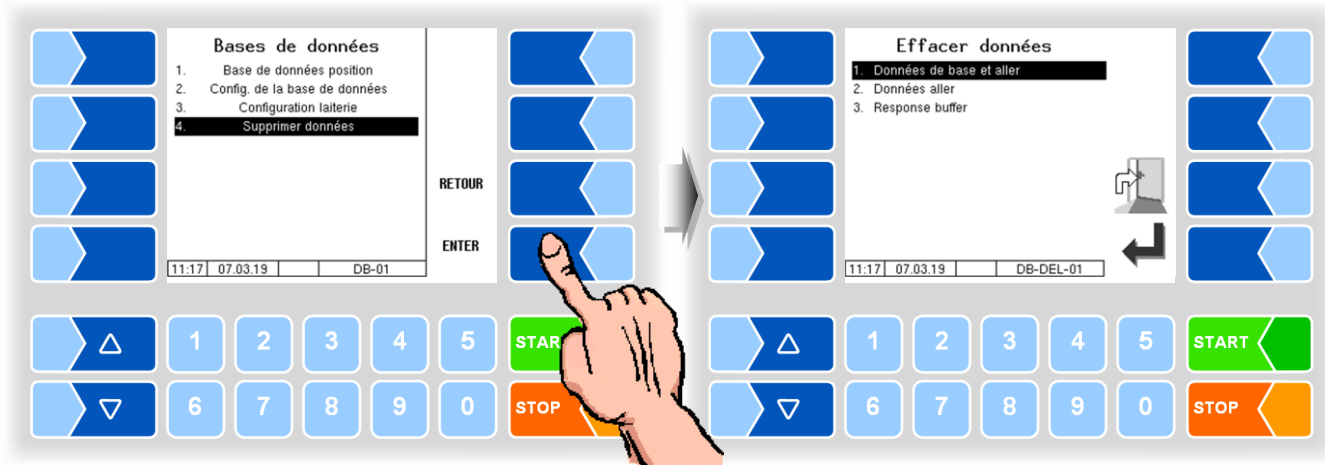
The image illustrates the navigation process through the configuration menu. It shows four sequential screens:

- Bases de données**: A menu with four options: 1. Base de données position, 2. Config. de la base de données, 3. Configuration laiterie (highlighted), and 4. Supprimer données. A hand is shown pressing the ENTER key.
- Menu laiterie**: A screen showing a list with one entry: 1. 1277 MOLK. A hand is shown pressing the ENTER key.
- Menu laiterie**: A screen showing the same list, but with 'Nouvelle Laiterie' selected. A hand is shown pressing the ENTER key.
- Configuration laiterie**: A screen with the following fields: Numéro de la laiterie (1745), Nom de la laiterie (BAUER), Return data format (FTL), and Numéro du véhicule (217). A hand is shown pressing the MODIFIER key.

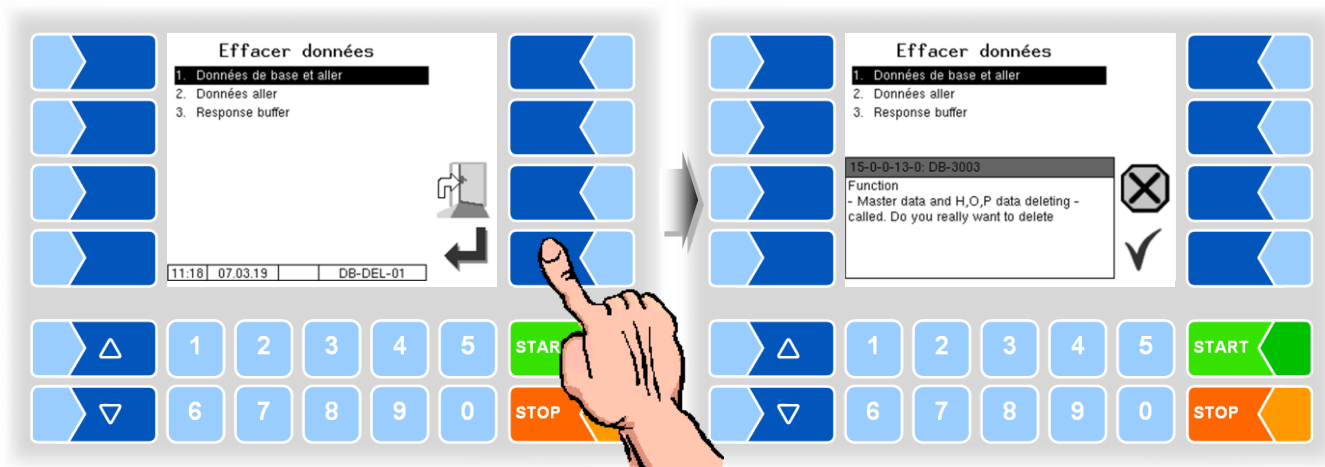
Each screen includes a navigation bar with arrows and a keyboard at the bottom with numeric keys and START/STOP buttons.

4.4.4 Effacer les données

Les informations contenues dans la base de données peuvent être supprimées si nécessaire.



- Sélectionnez l'enregistrement que vous souhaitez supprimer et confirmez l'invite de confirmation:



Données de base et aller

Les données de base transmises par la laiterie / le bureau (par exemple, les fournisseurs, les chauffeurs, les laiteries, etc.) et les dates limites (voir point suivant).

Données aller

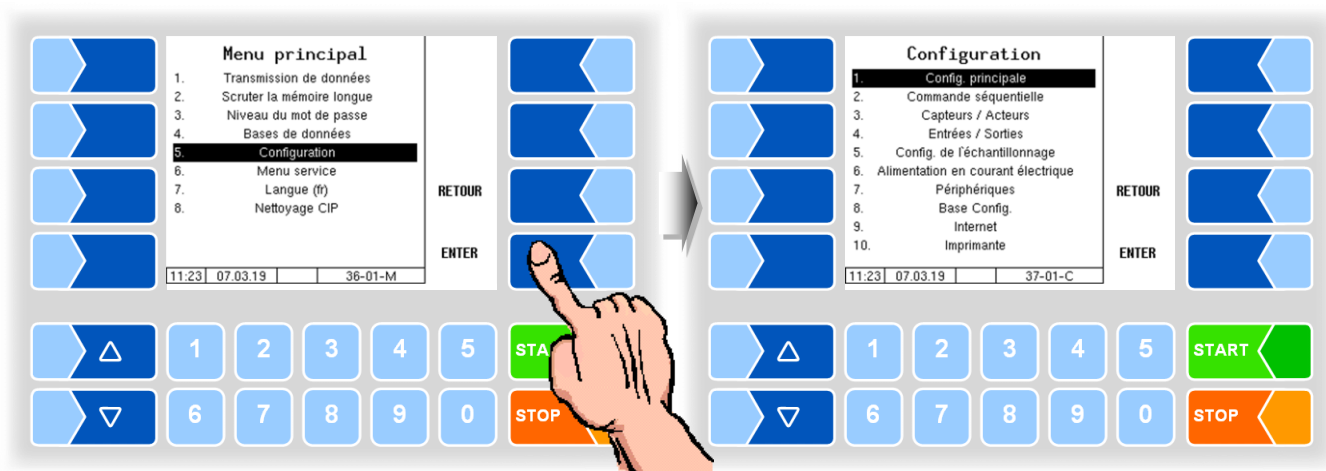
Données transférées de la laiterie / du bureau (par exemple, Tour Preset, Order Preset, etc.).

Response buffer

Les données de retour génèrent par le véhicule (par exemple, les quantités de lait, dates de tournée, etc.).

Toutes les données de retour générées sont supprimées, qu'elles aient déjà été envoyées ou non.

4.5 Configuration



Dans les menus de la configuration, le logiciel de l'installation est adapté aux conditions d'exploitation respectives et au matériel installé par saisie de divers paramètres.

Les paramètres assujettis à l'obligation de calibrage doivent être précédés d'un *.

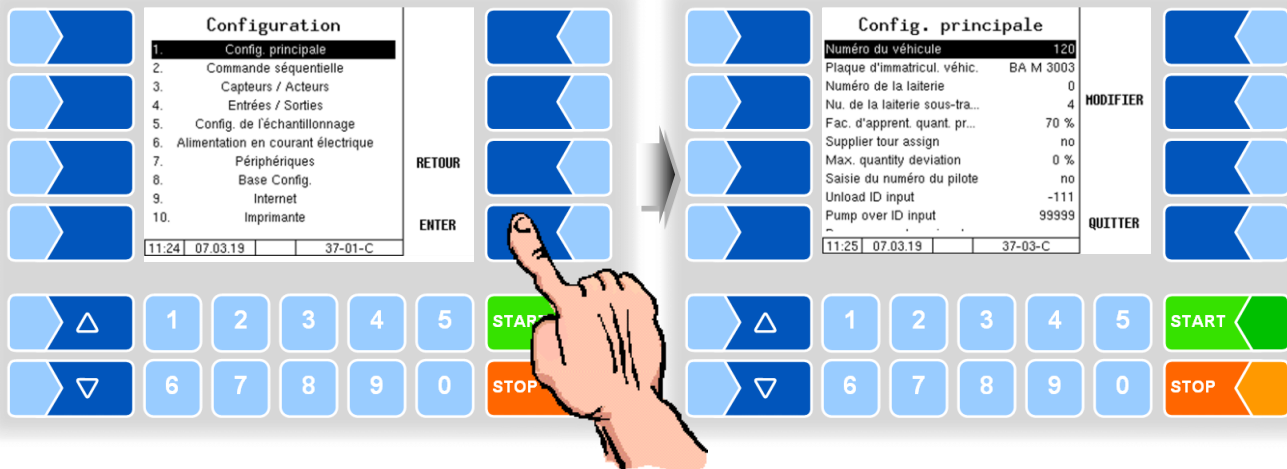
Les tableaux de paramètres suivants contiennent les valeurs par défaut entre parenthèses.

Vous trouverez un aperçu de la structure du menu de configuration en Annexe.

L'autorisation d'accès au niveau de mot de passe respectivement concerné y est également notée.

Quand une nouvelle configuration a lieu, réglez d'abord la langue d'utilisation (cf. 4.5.8.2) et le type d'installation de mesure (cf. 4.5.8.3).

4.5.1 Configuration principale



Config. principale

| | | | |
|---|-----------------------------|--|--|
| U | Numéro du véhicule | Numéro du véhicule (6 chiffres max.) | |
| | Plaque d'immatricul. véhic. | Numéro d'immatriculation du véhicule de collecte | |
| | Numéro de la laiterie | 9 positions max. | Le numéro enregistré est suggéré au début de la tournée. Il peut être changé par le conducteur. Si un — est placé avant le numéro, il ne peut pas être modifié. Si vous entrez 0, aucun transfert à la boîte de dialogue de début de la tournée. Il est alors proposé le dernier numéro entré. |
| | Nu. De laiterie sous-tr. | 2 positions max., ches ADIS-ADED: 4 positions | |
| | Fac. d'apprent. quant. pr. | Le facteur d'apprentissage détermine le montant en pourcentage que doit représenter la quantité de lait actuellement collectée dans la quantité par défaut à recalculer. | |
| | Supplier tour assign | Yes: Les fournisseurs peuvent être assignés à un tour spécifique. | |
| | Max. quantity deviation | Écart admissible de la quantité par défaut lors de l'acceptation en%. Si une quantité par défaut est saisie pour la collecte de lait et dépasse cette valeur, un message d'erreur s'affiche.. | |
| | Saisie du numéro du pilote | Aucun : il n'est pas absolument nécessaire de saisir un nouveau numéro de conducteur au début du tour. Le numéro précédent est à nouveau proposé. Impératif : le numéro de conducteur est effacé à la fin du tour. Au début du tour, un numéro de conducteur doit être saisi. (<i>Configuration du lecteur d'étiquettes voir page 101, 102</i>) | |
| | Unload ID input | -1 : pas de demande de saisie, déchargement sans ID, enregistré dans l'article de données comme ID 0. 0 : demande de saisie, un ID de déchargement doit être saisi. supérieur à 0 : cet ID configuré est toujours enregistré dans l'article de données (pas de demande de saisie) | |
| | Pump over ID input | -1 : pas de demande de saisie, transvasement sans ID, enregistré dans l'article de données comme ID 0. 0 : demande de saisie, un ID de transvasement doit être saisi. supérieur à 0 : demande de saisie, un ID de transvasement doit être saisi (différents sites) Cet ID configuré est toujours enregistré dans l'article de données. Inférieur à -1 (par ex. -99) : demande de saisie, un ID de transvasement doit être saisi. L'ID configuré précède alors l'ID saisi, par ex. configuré : -99 saisi : 1749, résultat : 991749 | |

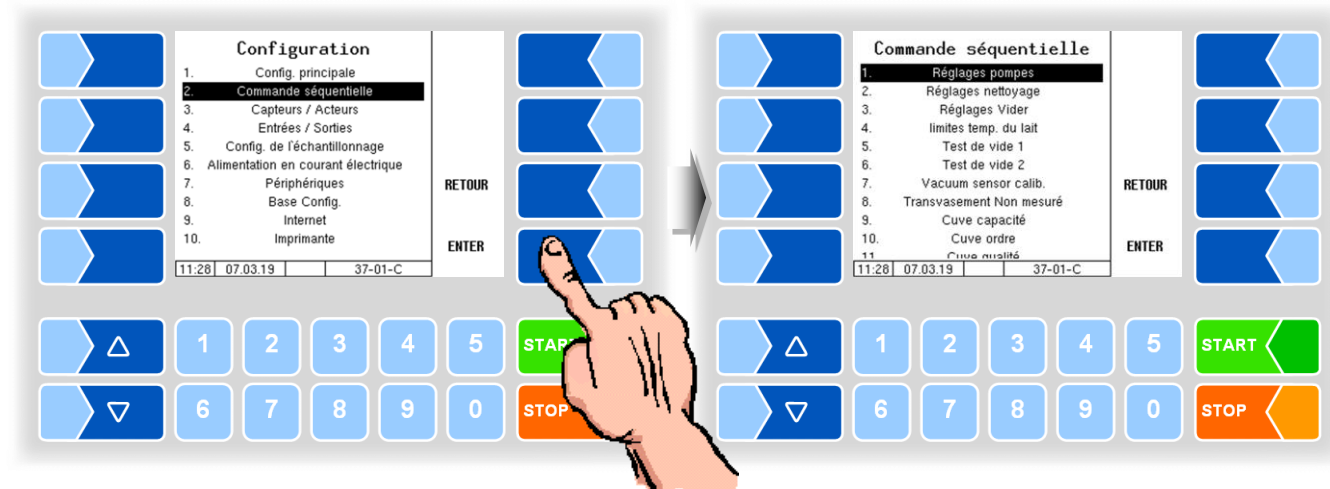
| | | |
|---------------|---|---|
| U | Pump over volume input | Aucun : saisie de quantité non demandée Impératif : au transvasement, une quantité doit être saisie. |
| | Tour fin test | Marche : quand, pendant le tour, au moins une admission a été effectuée, le tour ne peut être terminé que lorsque les conditions ci-dessous sont remplies : - l'installation de mesure a été vidée (« vidé sous pression ») - le véhicule de collecte a été déchargé - le nettoyage a été effectué |
| | Transfert automatique des. | No : les données ne sont transférées qu'après sélection du transfert de données. Tour fin : les données sont automatiquement transférées à la fin du tour. |
| | Op.-Data recording | Activer ou désactiver l'acquisition des données d'exploitation (Données d'exploitation: temps de conduite, temps de collecte, temps d'arrêt, temps de pause, maturités de la pompe, réponse du capteur) |
| | Sped. number | Numéro de la compagnie d'expédition |
| | Écoulement forcé | Expiration pour Friesland-Campina. Le véhicule doit être vide à la fin du tour. |
| | Recherche poste à temps | Durée qui doit être parcourue à une vitesse supérieure à celle qui est indiquée sous « Recherche poste à vitesse » pour déclencher la recherche de fournisseurs dans la base de données. |
| | Recherche poste à vitesse | Vitesse qui doit être dépassée pendant une durée indiquée sous « Recherche poste à temps » pour déclencher la recherche de fournisseurs dans la base de données. |
| | Intervalle LOG GPS | Les entrées de base de données sont générées dans l'intervalle de temps spécifié. |
| Unload sensor | Off Unload: Capteur de température pendant le déchargement CIP: pas de CIP lorsque la boîte de dialogue « Capteur mouillé » apparaît Unload/CIP: les deux, déchargement et CIP | |

4.5.2 Commande séquentielle

Différents types de systèmes de mesure sont utilisés dans différentes variantes de véhicules. (Sélection du type de système de mesure voir section 4.5.8.3).

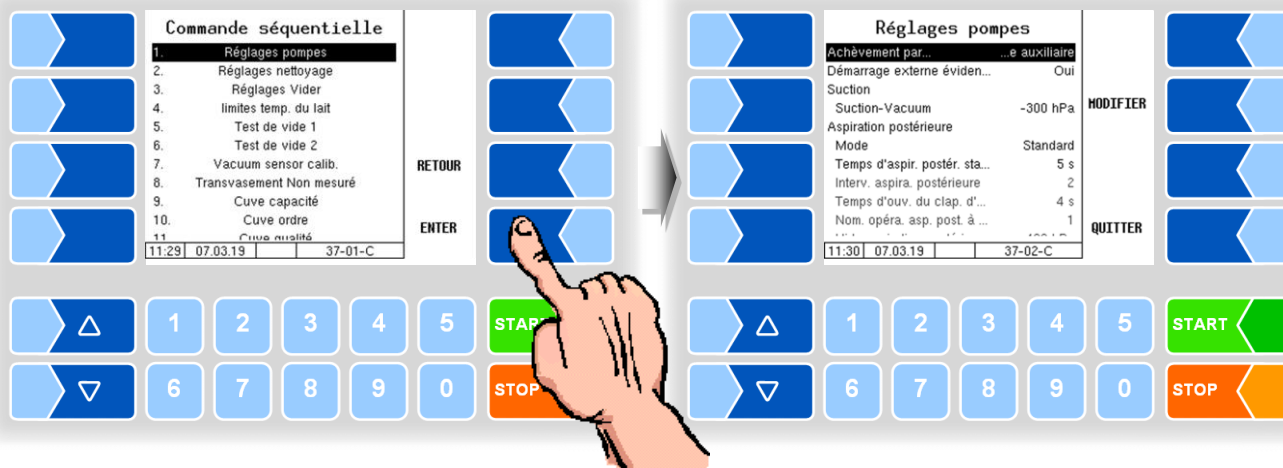
Dans la commande séquentielle, outre les réglages généraux qui s'appliquent à toutes les variantes de véhicules, différents réglages sont effectués pour les variantes individuelles.

| | générale | TIGER | LYNX | HLW | abo MAGYAR | V 3003 | E-TIGER | Optimate | ROMEX | V plus | LYNX Digital |
|-----------------------------|----------|-------|------|-----|---------------|--------|---------|----------|-------|--------|-----------------|
| Réglages pompes | | X | X | X | X | X | X | X | X | X | X |
| Air eliminator | | | | | | X | | | | | |
| Réglages nettoyage | | X | X | X | X | X | X | X | X | X | X |
| Réglages Vider | | X | | | | | X | | | | |
| Limites temp. du lait | X | | | | | | | | | | |
| Truck air settings | | | | | | | X | | | | |
| Test de vide 1 | | X | | | | X | X | | | | |
| Test de vide 2 | | X | | | | | X | | | | |
| Vakuu sensor calib. | | X | | | | | X | | | | |
| Transvasement Non mesuré | | X | | | | X | X | | | | |
| Cuve capacité | | X | X | X | X | X | X | X | X | X | X |
| Cuve ordre | X | | | | | | | | | | |
| Cuve qualité | X | | | | | | | | | | |



4.5.2.1 Réglages pompes

Variantes TIGER et E-TIGER

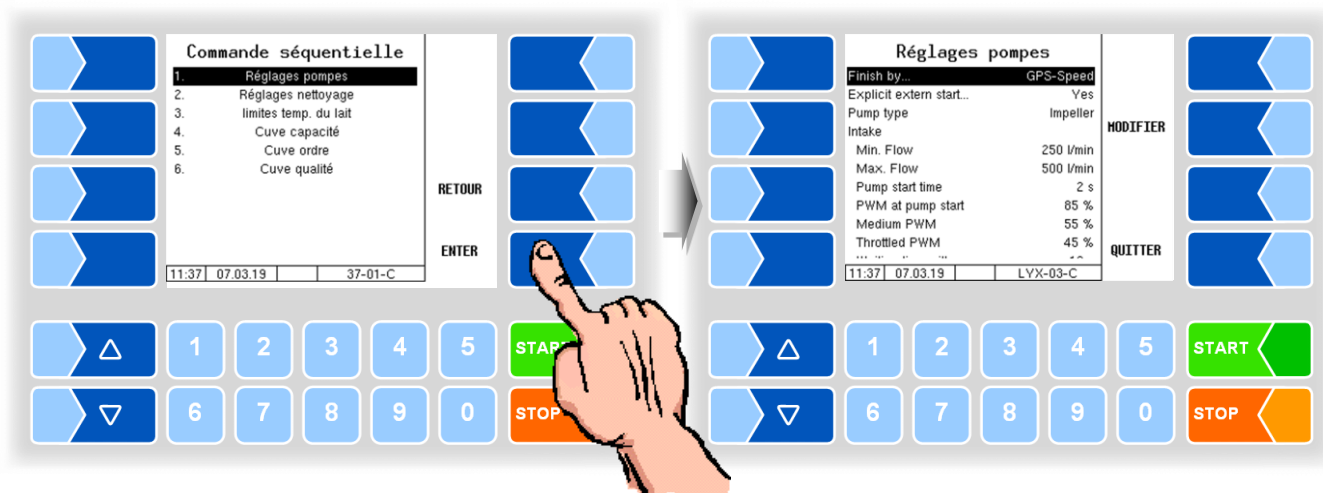


Réglages pompes (TIGER, E-TIGER)

| | | |
|------------------------------------|---|--|
| Achèvement par... | Manuel: | L'admission est terminée manuellement par le conducteur (appui sur le bouton Terminer). |
| | Vitesse GPS: | L'admission est automatiquement terminée en fonction de la vitesse déterminée. (Achèvement toutefois possible également via le bouton Terminer.) |
| | auxiliaire: | L'admission est terminée en arrêtant la prise de force. (Attention : possible uniquement quand le signal est connecté.) |
| Démarrage externe éviden... | Oui: | La fonction sert à une identification explicite quand plusieurs fournisseurs peuvent être sélectionnés. L'admission ne peut être démarrée que sur le contrôleur. Le démarrage externe, par ex, via une télécommande, est verrouillé. |
| Suction | | |
| Suction-Vacuum | Vide au début de la collecte de lait pour remplir le système [hPa] | |
| Aspiration postérieure | | |
| Mode | Standard | Mode standard |
| | cuve plate | Mode pour l'aspiration dans des cuves plates (attention : retarde le temps de fin.) |
| Temps d'aspir. Postér sta. | Quand le capteur de lait MS1 signale « vide », l'aspiration se poursuit pendant cette durée [s] | |
| Interv. aspira. postérieure | Est automatiquement défini avec 1 | |
| Temps d'ouv. du clap. d... | Temps pendant lequel le clapet d'aspiration est ouvert [s] | |
| Nom. opéra. asp. post. à. | Nombre d'intervalles de réaspiration | |
| Vide aspiration postérieure | Vide maximum à la réaspiration [hPa] | |
| Réservoir de stockage sou. | | |
| Vide de consigne | Vide maximum dans le réservoir [hPa] | |
| Pompage limites de régulat. | | |
| Débit minimal | Débit normal minimum par ex. en cas d'entrée d'air augmentée pendant l'admission [l/min] | |
| Débit maximal | Débit régulé maximum (limité par le flux d'admission) [l/min] | |
| Vide maximal | Vide maximum lors d'une admission [hPa] | |

| | | |
|----------------------------|--|--|
| U | Limites de régulation Trans. | |
| | Débit minimal | Débit normal minimum par ex. en cas d'entrée d'air augmentée pendant la livraison [l/min} |
| | Débit maximal | Débit régulé maximum (limité par le flux de livraison) [l/min] |
| | PS-Regulator on | Oui: Au transvasement, la pompe centrifuge est en plus régulée au niveau du réservoir niveau. Si possible : « oui » (ne désactiver que si la puissance de la pompe chute brusquement pendant le transvasement). |
| | Limites de régulation écoule. | |
| | Débit minimal | Valeur de débit pour « faible puissance de pompe » au déchargement mesuré. |
| | Débit maximal | Valeur de débit pour « performance de pompe élevée » au déchargement mesuré |
| | Renforcement prop. | Agressivité de régulation de la puissance de pompe |
| | Régulateur de débit | |
| | Limite des régulation supé. | Degré de réglage supérieur de la vanne de régulation de pompe PWM [%] Doit être configuré pendant la mise en service ! |
| Renforcement proportion... | Agressivité de régulation de la puissance de pompe | |
| S | Régulateur impact d'air | |
| | Impact d'air toléré | Entrée d'air autorisée avant réduction de la puissance de pompe [%] |
| | Renforcement proportion.. | Agressivité de régulation en cas d'entrée d'air |
| | Régulation jauge de niveau | |
| | µA pour 1l de fluide | Courant pour 1 litre de liquide dans le réservoir à capteur de niveau [µA] |
| | Capteur fin acceptation | Valeur de niveau recherchée à la fin de l'admission [µA] |
| | Capteur vide valeur | Tension à laquelle le réservoir niveau est vide [µA] Doit être configuré pendant la mise en service ! |
| | Capteur pleine valeur | Courant auquel le réservoir niveau est plein [µA] |
| | Activer régulateur.. | Lors de l'admission, la pompe centrifuge est en plus régulée au niveau du réservoir niveau Si possible : oui (ne désactiver que si la puissance de la pompe chute brusquement pendant l'admission). |
| | Renforcement proportion... | Agressivité de régulation à la baisse du capteur de niveau |
| | Air calcul. | |
| | Offset capteur Bulle | Différence de tension des deux capteurs de bulles 1 et 2 quand les deux sont remplis de liquide sans bulles d'air. (Calcul : VALEUR_B2-VALEUR_B1-2) [mV] Doit être configuré pendant la mise en service ! |
| | Offset vide | <i>Non utilisé actuellement</i> [hPa] |
| | Litres d'air max. admissible | Quantité d'air maximum autorisée (total) pendant l'admission. Quand cette valeur est atteinte, la puissance de la pompe est réduite. |
| Bulle Sensor... | Taille du capteur de bulles côté aspiration 3 pouces 4 pouces Doit être configuré pendant la mise en service ! | |

Variante LYNX

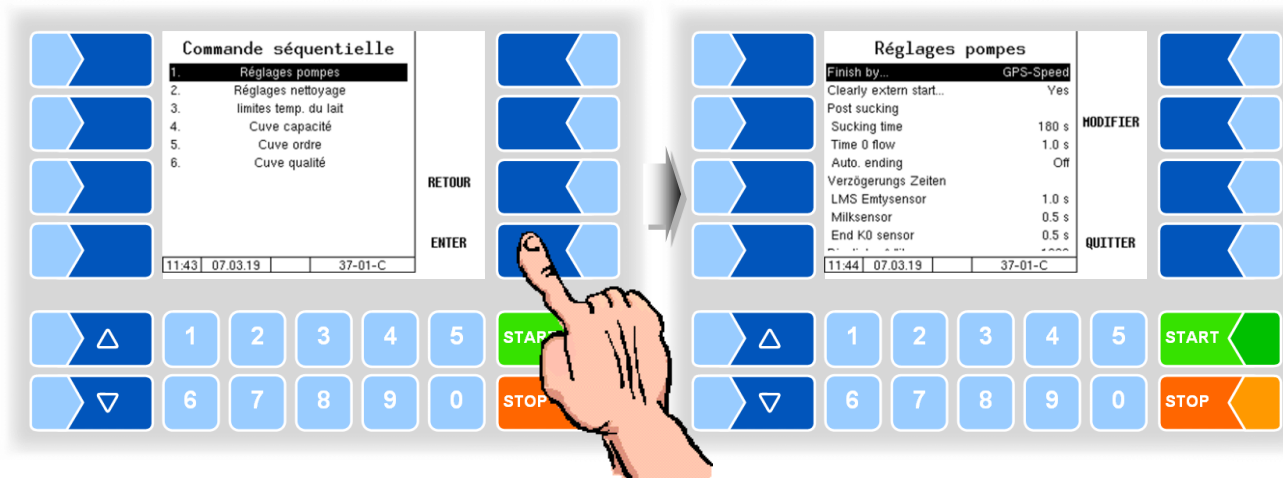


Réglages pompes (LYNX)

| | | |
|--------------------------|---|--|
| U | Finish by... | Manual: L'admission est terminée manuellement par le conducteur (appui sur le bouton <i>Terminer</i>) GPS-Speed: L'admission est automatiquement terminée en fonction de la vitesse déterminée. (Achèvement toutefois possible également via le bouton <i>Terminer</i>). PTO signal: L'admission est terminée en arrêtant la prise de force. (Attention : possible uniquement quand le signal est connecté.) |
| | Explicit extern start | Yes: La fonction sert à une identification explicite quand plusieurs fournisseurs peuvent être sélectionnés. L'admission ne peut être démarrée que sur le contrôleur. Le démarrage externe, par ex, via une télécommande, est verrouillé. |
| S | Pump type | Impeller pump: Le système utilise une pompe à turbine. (Par défaut) Liquid ring pump: Le système utilise une pompe à anneau d'eau. La commande de pompe s'adapte à ce type de pompe. Doit être configuré pendant la mise en service ! |
| U | Intake | |
| | Min. Flow | Débit normal minimum par ex. en cas d'entrée d'air augmentée pendant l'admission [l/min] |
| | Max. Flow | Débit régulé maximum (limité par le flux d'admission) [l/min] |
| | Pump start time | Le temps par la pompe à mettre en mouvement. La pompe est contrôlée avec « démarrage de pompe PWM » pendant si longtemps. [s] |
| | PWM at pump start | PWM (Modulation d'impulsions) pour démarrer la pompe [%] |
| | Medium PWM | Commande PWM pour mettre le système en service au début de la collecte (Remplissage du tuyau d'admission et du séparateur d'air). [%] |
| | Throttled PWM | Contrôle PWM autorisé le plus bas. Cette valeur doit être suffisamment élevée pour assurer la rotation d'une pompe à turbine à tout moment de l'acceptation. [%] |
| Waiting time milk sensor | Si aucun média n'est enregistré au début de la collecte pendant cette période, le système ferme automatiquement la pompe. [s] | |

| Post Sucking | | |
|---------------------|---------------------------|--|
| | Post sucking time | Durée de l'opération d'aspiration à la fin de l'admission pour évacuer les restes de lait du tuyau d'admission vers le système. [s] |
| | Min. sucking time | Durée de réaspiration réduite si l'admission a été terminée prématurément avec le bouton « Terminer »[s]. |
| | PWM post sucking | Contrôle PWM pendant le temps de post-aspiration. [%] |
| | Dipstick target value | Angepeiltes Füllniveau des Luftabscheiders bei Annahmeende. [µA] |
| | PWM to target value | Contrôle PWM pendant le contrôle de niveau à la valeur cible. Pour les pompes à turbine, cette valeur est considérée comme une constante, pour les pompes à roue à aubes à anneau d'eau en tant que valeur minimale. [%] |
| | Lower gradually to target | Ne concerne que les pompes à turbine! Yes: Le niveau dans le séparateur d'air est abaissé progressivement jusqu'à la valeur cible. Peut prolonger le processus d'acceptation, mais augmente la précision de mesure. No: Rapide jusqu'au niveau cible configuré (peut réduire la précision). |
| | Max. flow to target val. | Débit jusqu'à atteindre le niveau cible dans le séparateur d'air. [l/min] |
| | Max. lowering duration | Ne concerne que les pompes à turbine! Temps maximum entre les phases d'apaisement pour baisser le fluide. [s] |
| | Pause between lowering | Ne concerne que les pompes à turbine! Phase d'apaisement avec contrôle de la valeur cible pour enregistrer la valeur actuelle de la jauge La durée augmente automatiquement si la valeur de la jauge varie trop. [s] |
| | Max. dipstick alteration | Le changement de jauge représente le mouvement du fluide dans le séparateur d'air. Le volume d'acceptation finale n'est pas calculé jusqu'à ce que le changement de jauge est dans les limites configurées ici. [µA] |
| | Max. post suck. Time | La durée maximale de l'aspiration après. Le système arrête automatiquement le processus d'aspiration une fois ce délai écoulé. Si aucun état final valide n'a été atteint pour un calcul correct du volume, un avertissement est émis. [s] |
| Flow regulation | | |
| | Upper limit | Valeur PWM maximale pour le contrôle de la pompe. [%] |
| | Prop. gain | Agressivité de régulation de la puissance de pompe |
| | Purge pause | Suspendre le contrôle de la pompe pendant la ventilation pour éviter les valeurs de crête lors de la réduction du débit.[s]. |
| | Capteur d'air | Capteur d'air utilisé * Sans * FLM * Minicapteur d'air |
| | Valeur seuil poche d'air | La valeur de l'air peut présenter cet écart par rapport à la valeur de référence avant la réduction. [mV] |
| Dipstick regulation | | |
| S | µA for 1l medium | Courant équivalente à 1 litre dans le séparateur d'air [µA] Doit être configuré pendant la mise en service ! |
| | Sensor empty value | Courant auquel le séparateur d'air est vide [µA] Doit être configuré pendant la mise en service ! |
| U | Upper dipstick threshold | Jauge d'huile Valeur à laquelle la soupape de ventilation est fermée. [µA] |
| | Lower dipstick threshold | Valeur de la jauge à laquelle le séparateur d'air doit être ventilé. [µA] |
| S | Invert dipstick input | Yes: Inverser les lectures du capteur obtenues à partir de la jauge. Doit être configuré pendant la mise en service ! |
| Clear system | | |
| U | Duration | Le temps de vider le système. La pompe est alors automatiquement arrêtée. La pompe est alors automatiquement arrêtée. Si le système n'est pas reconnu comme vide dans ce délai, le temps doublera [s] |

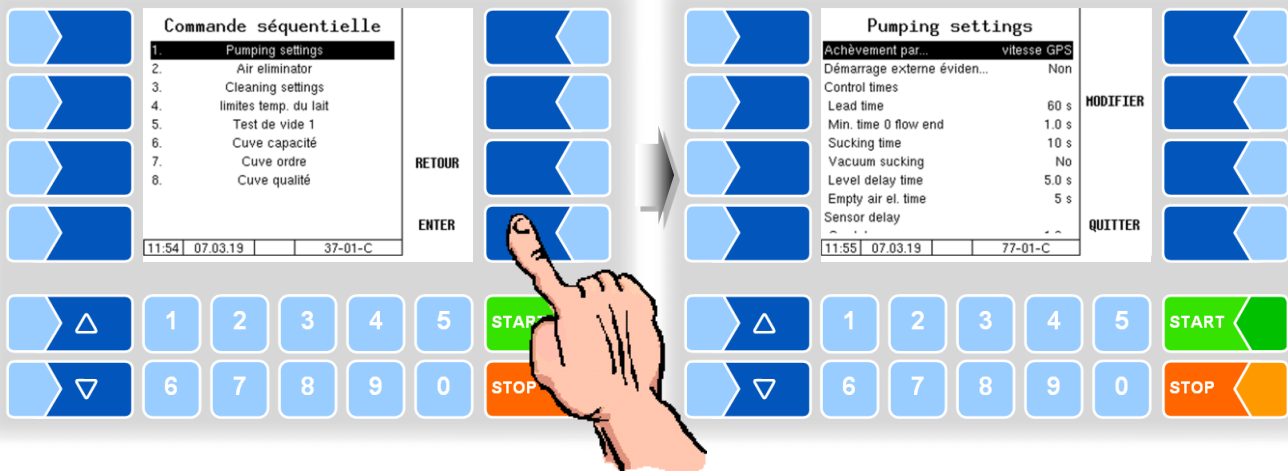
Variantes HLW, abo-MAGYAR, ROMEX, Optimate, V plus



Réglages pompes (HLW, abo-MAGYAR, ROMEX, Optimate, V plus)

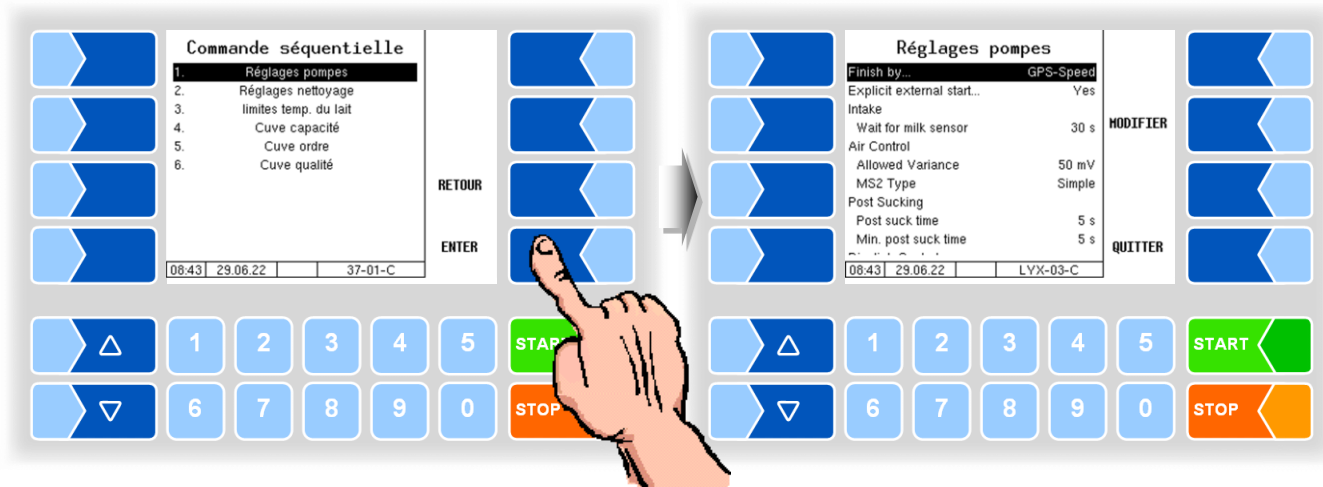
| | | | |
|---|--|---|--|
| U | Finish by... | Manual: | L'admission est terminée manuellement par le conducteur (appui sur le bouton <i>Terminer</i>) |
| | | GPS-Speed: | L'admission est automatiquement terminée en fonction de la vitesse déterminée. (Achèvement toutefois possible également via le bouton <i>Terminer</i>). |
| | | PTO signal: | L'admission est terminée en arrêtant la prise de force. (Attention : possible uniquement quand le signal est connecté.) |
| | Clearly extern start | Yes: | La fonction sert à une identification explicite quand plusieurs fournisseurs peuvent être sélectionnés. L'admission ne peut être démarrée que sur le contrôleur. Le démarrage externe, par ex, via une télécommande, est verrouillé. |
| | Post sucking | | |
| | Sucking time | Après que le capteur de lait M1 ait déclaré « vide », il continue à aspirer pendant ce temps [s] | |
| | Time 0 Flow | Pour que la collecte du lait soit terminée, le débit doit être égal à zéro pour la durée configurée. | |
| | Auto. ending Seulement « Optimate » et « V plus ». | La réception du lait s'arrête automatiquement. Le touche programmable [TERMINE] resp. la touche « Terminer » de la télécommande n'a pas besoin d'être enfoncée, même lorsqu'il est fermé manuellement | |
| | Verzögerungszeiten | | |
| | LMS Emptysensor | Temps pour debounce de l'entrée respective. | |
| | Milksensor | | |
| | End K0 sensor | | |
| S | Dipstick $\mu\text{A}/\text{liter}$ | Seulement « V plus ». | Courant pour 1 litre de liquide dans le réservoir à capteur de niveau [μA] |
| | Dipstick empty | | Tension à laquelle le réservoir niveau est vide [μA] Doit être configuré pendant la mise en service ! |

Variante V 3003



| Réglages pompes (V 3003) | | |
|--------------------------|---|---|
| U | Achèvement par... | Manuel : L'admission est terminée manuellement par le conducteur (appui sur le bouton <i>Terminer</i>) Vitesse GPS: L'admission est automatiquement terminée en fonction de la vitesse déterminée. (Achèvement toutefois possible également via le bouton <i>Terminer</i>). commande auxiliaire : L'admission est terminée en arrêtant la prise de force. (Attention : possible uniquement quand le signal est connecté.) |
| | Démarrage externe éviden.. | <u>Oui</u> La fonction sert à une identification explicite quand plusieurs fournisseurs peuvent être sélectionnés. L'admission ne peut être démarrée que sur le contrôleur. Le démarrage externe, par ex, via une télécommande, est verrouillé. |
| | Control times | |
| | Lead time | Temps pendant lequel le lait doit être détecté après le démarrage de la pompe. Si ce délai est dépassé, la pompe s'arrête. Si vous entrez 0, il n'y a pas de limite de temps (20 s) |
| | Min. time 0 flow end | Pour que la collecte du lait soit terminée, le débit doit être égal à zéro pour la durée configurée. (1,0 s) |
| | Sucking time | Temps d'aspiration après le signal du capteur « pas de lait » (10 s) |
| | Vakuuum sucking | Yes: Le clapet d'aspiration est fermé toutes les 4 secondes pendant 2,5 secondes pour créer davantage de vide. |
| | Level delay time | Temps de stabilisation du niveau dans le séparateur d'air à la fin du temps de post-aspiration (5,0 s) |
| | Empty air el. time | Une fois que le capteur a signalé « Système de mesure vide », l'heure programmée est encore pressée. (5,0 s) |
| | Sensor delay | |
| On delay | Signal retardé du capteur de lait ou de l'interrupteur à vide après la détection du lait (« Rebounce » le capteur). (1,0 s) | |
| Off delay | Signal retardé du capteur de lait ou de l'interrupteur à vide après l'absence de lait. (1,0 s) | |
| Pump over | | |
| Max. power | activation maximale de la pompe (High Flow) (80%) | |
| Min. power | activation minimale de la pompe (slow Flow) (35%) (Pendant le pompage, il est possible de passer d'un débit élevé à un débit lent.) | |
| Stop liters | Pendant le pompage mesuré, la pompe est arrêtée x litres avant d'atteindre la quantité prédéfinie. | |
| Sample Box | | |
| FLM-Position | above: Le débitmètre est au-dessus de l'entrée du séparateur d'air below: Le débitmètre est en dessous de l'entrée du séparateur d'air | |

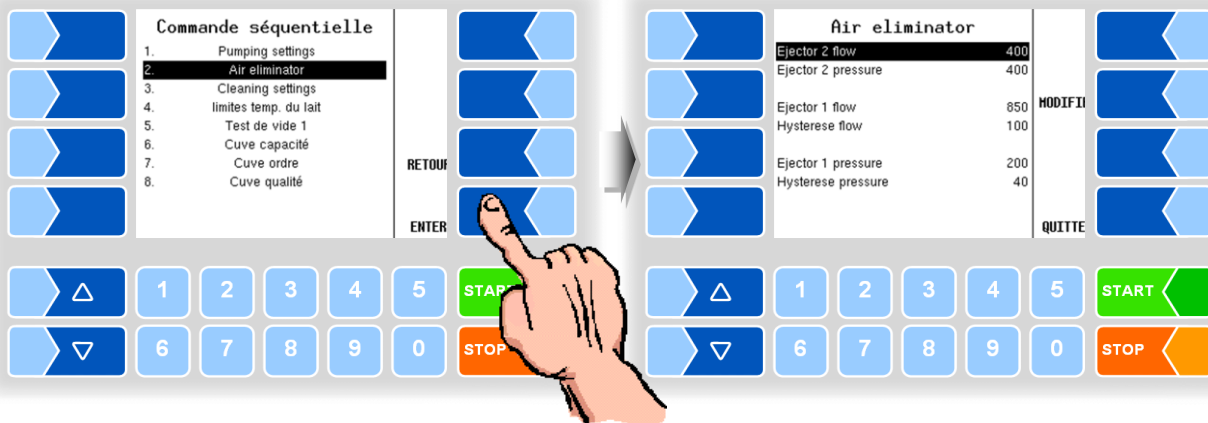
Variante Lynx Digital



| Réglages des pompes (Lynx Digital) | | |
|------------------------------------|---------------------------------|--|
| U | Modalités d'achèvement... | <p>Manuellement : L'admission est terminée manuellement par le conducteur (appui sur le bouton Terminer).</p> <p><u>GPS-Speed</u> L'admission est automatiquement terminée en fonction de la vitesse déterminée. (Achèvement toutefois possible également via le bouton Terminer.)</p> <p>Prise de force L'admission est terminée en arrêtant la prise de force. (Attention : possible uniquement quand le signal est connecté.)</p> |
| | Démarrage uniquement externe | <p>Oui : L'admission ne peut être démarrée que sur le contrôleur. Le démarrage externe, par ex. via une télécommande, est verrouillé. La fonction sert à une identification explicite quand plusieurs fournisseurs peuvent être sélectionnés.</p> |
| Admission | | |
| U | Temps d'attente capteur de lait | Le système arrête la pompe au début de l'admission si du lait n'a pas encore été admis après cette durée. [s] |
| S | Mode d'étranglement | <p><i>Disponible uniquement en mode de programme « Untermaisstein ».</i></p> <p>Mode d'étranglement spécial pour réduire le débit sur l'ensemble de l'admission.</p> <p>Arrêt : Mode d'étranglement non activé V5 et V4 : Etranglement sur V5 et V4 uniquement V5 : Etranglement uniquement sur V5 uniquement V4 : Etranglement uniquement sur V4</p> |
| Régulation de l'air | | |
| U | Ecart autorisé | Le système réduit le débit lorsqu'une poche d'air est détectée et si cette différence de tension est dépassée au niveau du capteur d'air. [mV] |
| | Type MS2 | <p>Numérique : différentiation entre les états vide et plein</p> <p>Air : encore non disponible</p> |
| Réaspiration | | |
| U | Durée de réaspiration | Durée de l'opération d'aspiration à la fin de l'admission pour évacuer les restes de lait du tuyau d'admission vers le système. [s] |
| | Durée de réaspiration min. | Durée de réaspiration réduite si l'admission a été terminée prématurément avec le bouton « Terminer ». [s] |
| Réglage de la jauge | | |
| S | µA pour 1 litre de liquide | Valeur de courant de la jauge pour 1 litre de liquide dans le séparateur d'air. [µA] |

| | | |
|---------------------------|--------------------------|--|
| S | Valeur de jauge vide | Valeur de la jauge lorsque le séparateur est considéré comme étant vide. (Configurer quelques μA au-dessus de la valeur vide réelle pour compenser les variations minimales). [μA] |
| U | Seuil de purge supérieur | Valeur de la jauge qui entraîne la fermeture de la vanne de purge sur le séparateur d'air. Système purgé. [μA] |
| U | Seuil de purge inférieur | Valeur de la jauge qui entraîne l'ouverture de la vanne de purge sur le séparateur d'air. Poche d'air dans le système. [μA] |
| U | Valeur cible de la jauge | Niveau de remplissage cible du séparateur d'air à la fin de l'admission. [μA] |
| Vidange de l'installation | | |
| U | Durée | [s] |

4.5.2.3 Contrôle séparateur d'air (Seulement avec variante V 3003)

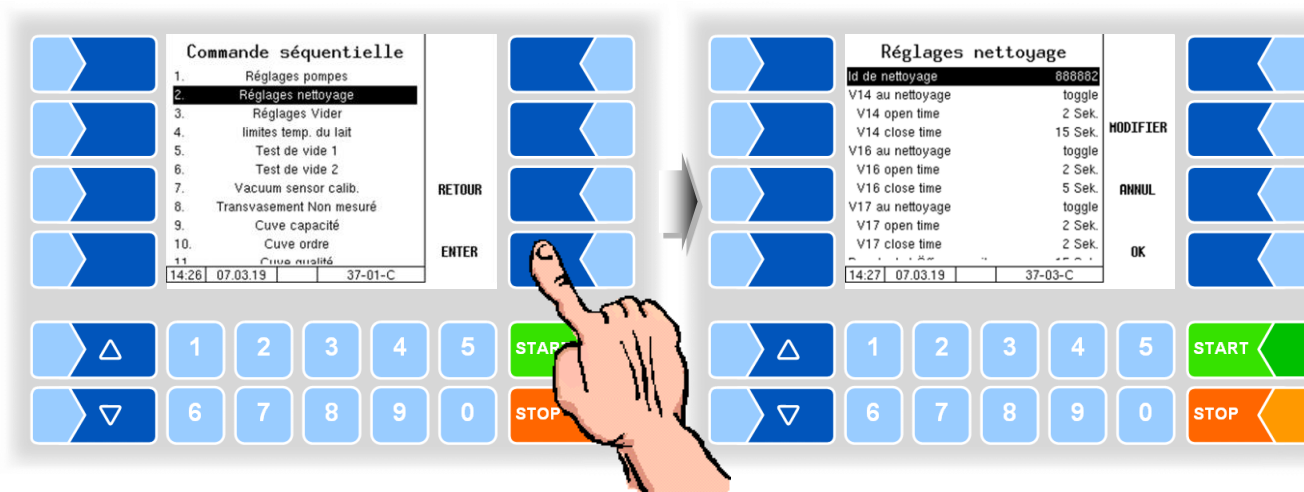


| Air eliminator (V 3003) | | |
|-------------------------|---------------------|---|
| U | Ejektor 2 Flow | Débit en l/min Si le débit est supérieur à cette valeur, l'éjecteur 2 s'arrête et l'éjecteur 1 s'active. Si le débit est inférieur à la valeur entrée, le contrôle dépend de la pression: si la pression dans l'éjecteur 1 est supérieure à la valeur + 100 saisie, l'éjecteur 2 reste actif, si la pression est inférieure, il s'éteint. Si vous entrez 0 le contrôle des éjecteurs est uniquement fonction de la pression. (400) |
| | Ejektor 2 pressure | Pression absolue dans l'éjecteur 2 en hPa (400) Si la pression est supérieure ou inférieure à la pression, l'éjecteur s'active ou se désactive en fonction du débit. |
| | Ejektor 1 Flow | Débit en l/min. Si le débit est inférieur à la valeur entrée ici, mais supérieur à la valeur de l'éjecteur 2, aspire l'éjecteur 1. Si le débit supérieur à la valeur indiquée ici, seule la pompe centrifuge aspire. (850) |
| | Hysteresis Flow | Différence de commutation pour réactiver l'éjecteur 1. Dans l'exemple, l'éjecteur 1 est activé à 750 l / min. (100) |
| | Ejektor 1 pressure | Pression absolue dans l'éjecteur 1 en hPa. Si la pression tombe en dessous de la pression entrée ici, l'éjecteur 1 est éteint o ou il dépasse le débit configuré pour l'éjecteur 1 (200) |
| | Hysteresis pressure | Différence de commutation pour réactiver l'éjecteur 1. Dans l'exemple, l'éjecteur 1 est activé à 240 hPa. (40) |

La valeur de débit de l'éjecteur 1 doit être supérieure à celle de l'éjecteur 2 !

4.5.2.4 Réglages Nettoyage

Variantes TIGER et E-TIGER

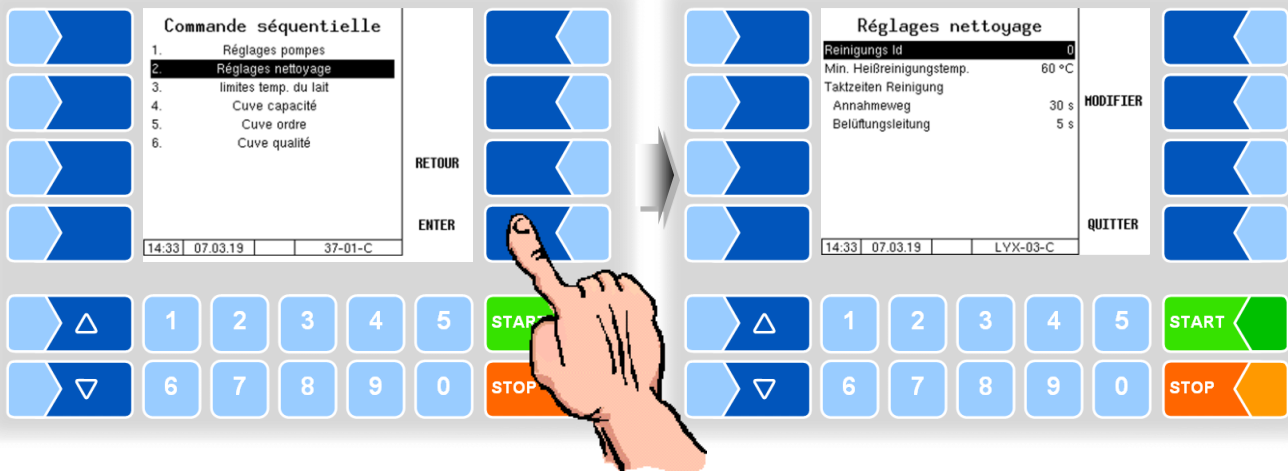


Réglages nettoyage (TIGER, E-TIGER)

| | | | |
|---|-----------------------------|---|--|
| D | Id de nettoyage | L'Id de nettoyage est enregistré dans l'article de données. | |
| S | V14 (V16, V17) au nettoyage | fermée : | la vanne est fermée au NEP. |
| | | ouverte : | la vanne est ouverte au NEP. |
| | | commutable | Au nettoyage du réservoir de vide, la vanne est ouverte respectivement pendant 1,5 seconde. |
| | | | Doit être configuré pendant la mise en service en fonction du tuyautage !. |
| | V14 (V16, V17) open time | * | Temps d'ouverture pendant le nettoyage du réservoir d'alimentation en vide [s] |
| | V14 (V16, V17) close time | | Temps de fermeture pendant le nettoyage du réservoir d'alimentation en vide [s] |
| | Domdeckel Öffnungszeit | | Temps d'écoulement du liquide de nettoyage pour nettoyer le couvercle en dôme |
| | Tanksegment valves | close | Position des vannes du segment de réservoir pendant le nettoyage |
| | Temp. min. du nett. à cha. | | Température minimum au nettoyage à chaud. La durée totale de dépassement de la température pendant le nettoyage est saisie. [°C] |
| U | Temps de cycle du nettoyage | | |
| | Rés. de stock. Sous vide | | Temps de nettoyage pour le réservoir de vide [s] |
| | Chemin d'acceptation | | Temps de nettoyage pour la conduite d'admission [s] |
| | MKS-Filter | | Temps de nettoyage du filtre fièvre apteuse |
| | Cond. de transfert | | Temps de nettoyage pour la conduite de transfert [s] |
| | Cond. de sortie transfert | | Temps de nettoyage pour la conduite de sortie de transfert [s] |
| | Time after cleaning | | Passé ce délai, un nettoyage doit être effectué (72 h) |
| | Time after first intake | | Passé ce délai, à partir de la première réception du lait, un nettoyage doit avoir lieu (24 h) |
| | Time after last intake | | Passé ce délai, à partir de la dernière réception du lait, un nettoyage doit être effectué (12 h) |
| | Force cleaning | Yes: | Après avoir dépassé les temps configurés, aucune réception du lait, n'est possible sans nettoyage préalable. |
| | | No: | Le nettoyage forcé est désactivé |

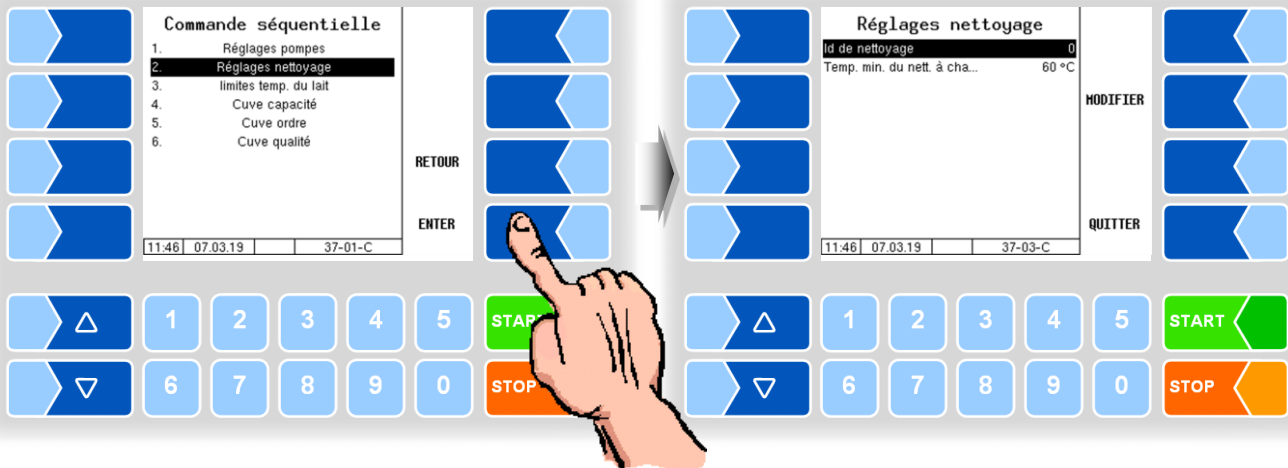
* disponible uniquement si V14 (V16, V17) au nettoyage est configurée pour « toggle ».

Variante LYNX



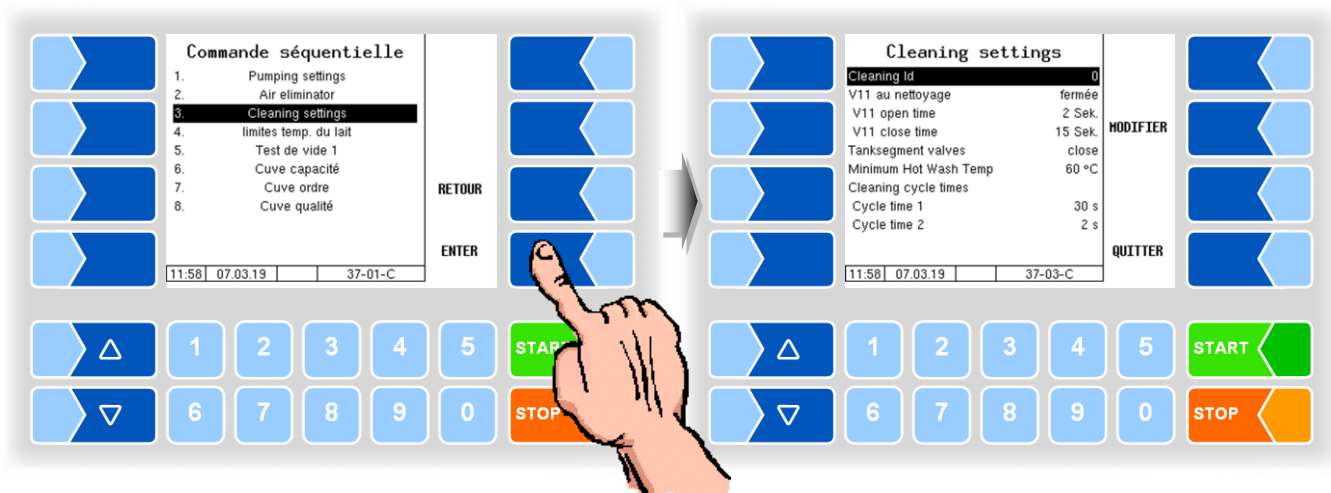
| Réglages nettoyage (LYNX) | | |
|---------------------------|-------------------------|--|
| D | Reinigungs Id | L'Id de nettoyage est enregistré dans l'article de données. |
| U | Min. Heißreinigungtemp. | Température minimum au nettoyage à chaud. La durée totale de dépassement de la température pendant le nettoyage est saisie. [°C] |
| Taktzeiten Reinigung | | |
| U | Annahmeweg | Temps de nettoyage pour la voie d'aspiration (les vannes de la voie d'aspiration sont ouvertes) [s] |
| | Belüftungsleitung | Temps de nettoyage de la ligne de ventilation (la soupape de ventilation est ouverte) [s] |

Variantes HLW, abo-MAGYAR, ROMEX, Optimate et V plus



| Réglages nettoyage (HLW, abo-MAGYAR ROMEX, Optimate, V plus) | | |
|--|----------------------------|---|
| D | Id de nettoyage | L'Id de nettoyage est enregistré dans l'article de données. |
| U | Temp. Min. du nett. à cha. | Température minimum au nettoyage à chaud. La durée totale de dépassement de la température pendant le nettoyage est saisie [°C] |

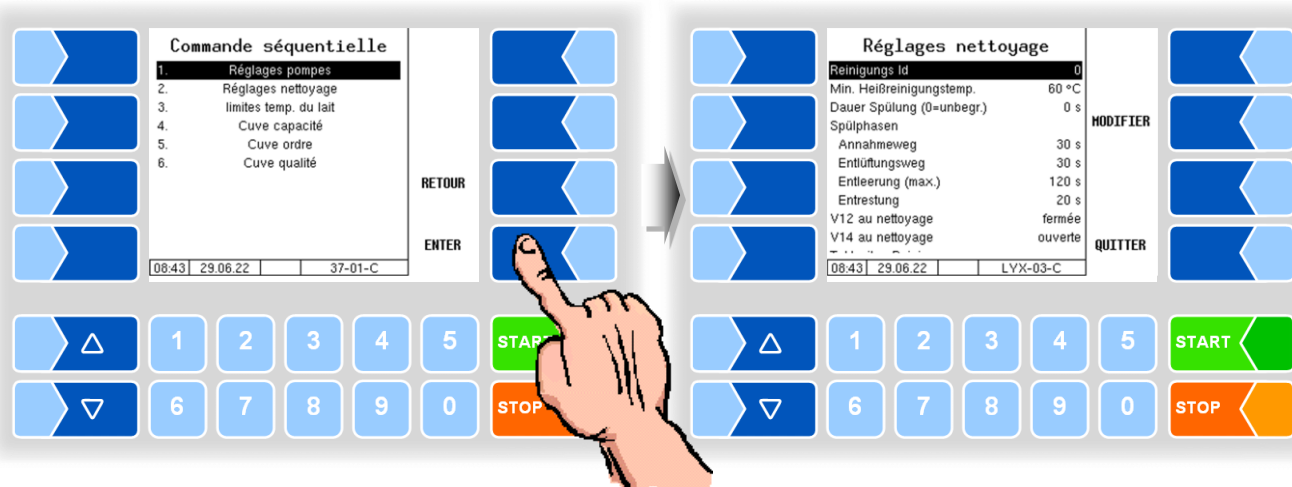
Variante V 3003



| Réglages nettoyage (V3003) | | | |
|----------------------------|-----------------------|--|--|
| D | Cleaning Id | L'Id de nettoyage est enregistré dans l'article de données. | |
| S | V11 au nettoyage | fermée : la vanne 11 est fermée au NEP. ouverte : la vanne 11 est ouverte au NEP. commutable Au nettoyage du réservoir de vide, la vanne est ouverte respectivement pendant 1,5 seconde. Doit être configuré pendant la mise en service en fonction du tuyautage ! | |
| U | V11 open time | * | |
| | V11 close time | | |
| | Tanksegment valves | close open | Position des vannes du segment de réservoir pendant le nettoyage g |
| | Minimum Hot Wash Temp | Température minimum au nettoyage à chaud. La durée totale de dépassement de la température pendant le nettoyage est saisie. [°C] | |
| | Cleaning cycle times | | |
| | Cycle time 1 | Temps de cycle des vannes pour le nettoyage (30 s) | |
| | Cycle time 2 | (5 s) | |

* disponible uniquement si V11 au nettoyage est configurée pour « commutable ».

Variante Lynx Digital

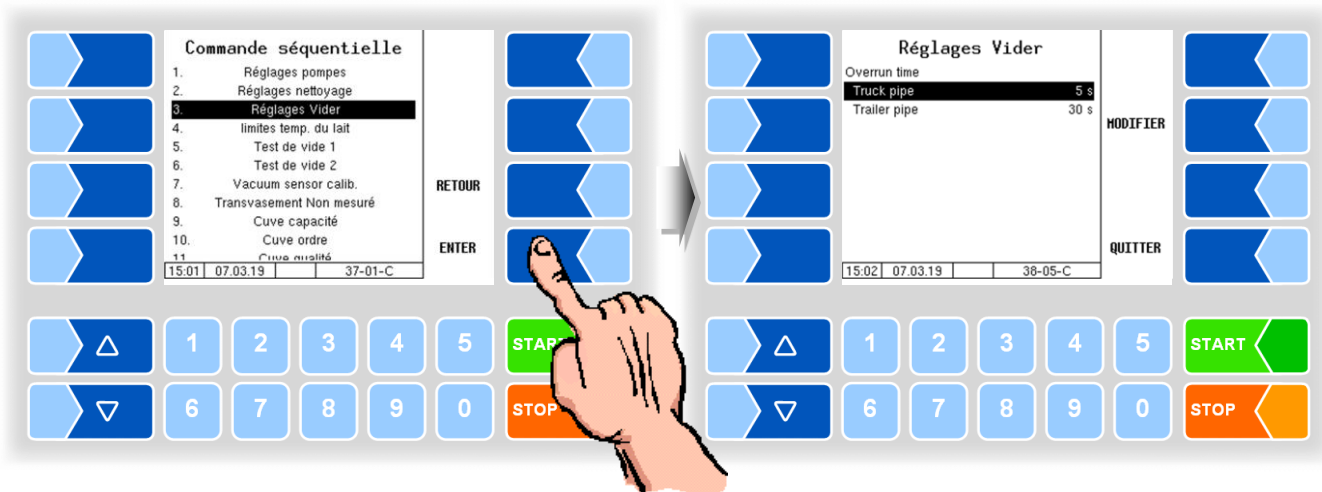


| Réglages du nettoyage (Lynx Digital) | | |
|--------------------------------------|-------------------------------------|--|
| D | ID nettoyage | L'ID de nettoyage est enregistré dans l'article de données. |
| U | Température min. nettoyage à chaud. | Température minimum au nettoyage à chaud. La durée totale de dépassement de la température pendant le nettoyage est saisie. [°C] |
| | Durée du rinçage (0=illim.) | Durée maximale du rinçage à l'eau froide. (0 = illimitée) Dès que la durée configurée ici est écoulée, le système passe automatiquement en phase de vidange. [s] |
| Phases de rinçage | | |
| U | Conduite d'admission | Durée rinçage direct par séparateur d'air [s] |
| U | Voie de purge | Durée du rinçage conduite de purge et séparateur de mousse. [s] |
| | Vidange (max.) | Durée maximale de la phase de vidange après le rinçage. Le système passe automatiquement en phase de vidange des résidus dès que les capteurs ne détectent plus de liquide. [s] |
| | Vidange des résidus | Durée de la vidange du liquide restant dans le tuyautage sans capteur. [s] |
| S | V12 lors du nettoyage | fermée : la vanne 12 est fermée au NEP. ouverte : la vanne 12 est ouverte au NEP. commutation : lors du nettoyage, la vanne s'ouvre à chaque fois pour une durée définie (voir paramètres suivants). Doit être configuré pendant la mise en service en fonction du tuyautage ! |
| U | Durée d'ouverture V12 | * Durée d'ouverture pendant le nettoyage. [s] Durée de fermeture pendant le nettoyage. [s] |
| | Durée de fermeture V12 | |
| S | V14 lors du nettoyage | fermée : la vanne 14 est fermée au NEP. ouverte : la vanne 14 est ouverte au NEP. commutation : lors du nettoyage, la vanne s'ouvre à chaque fois pour une durée définie (voir paramètres suivants). Doit être configuré pendant la mise en service en fonction du tuyautage ! |
| U | Durée d'ouverture V14 | * Durée d'ouverture pendant le nettoyage. [s] Durée de fermeture pendant le nettoyage. [s] |
| | Durée de fermeture V14 | |
| Phases de nettoyage | | |
| U | Temporisation de la purge | La fermeture de la vanne de purge est retardée de cette durée après que le séparateur d'air a été rempli au début du nettoyage. Nécessaire pour les installations fixes afin de remplir tout le tuyautage de liquide de nettoyage. [s] |
| | Conduite d'admission | Durée nettoyage directement par séparateur d'air. [s] |
| | Voie de purge | Durée du nettoyage par conduite de purge et réservoir de mousse. [s] |

| | | | |
|--|---|---|---|
| | | Vidange (max.) | Durée maximale de la phase de vidange. Le système passe automatiquement en phase de vidange des résidus dès que les capteurs ne détectent plus de liquide. [s] |
| | | Vidange des résidus | Vidange du liquide restant dans le tuyautage sans capteur. [s] |
| | | Vanne de purge Durée | Durée d'ouverture de la vanne de purge (V8) pendant le nettoyage. [s] |
| | U | Vanne de purge Intervalle | Intervalle de temps d'ouverture de la vanne de purge (V8) pendant le nettoyage. [s] |
| | | Fonctionnement de la pompe à la vidange | 0 = fonction désactivée. Dès que l'installation est vidée après le nettoyage (touche logicielle « Vidage sous pression » ou « Terminer »), la pompe tourne pendant la durée configurée afin de rincer l'intérieur de la pompe (rotor). [s] |

* disponible uniquement si V12 lors du nettoyage ou V14 lors du nettoyage est configuré sur « commuter ».

4.5.2.5 Réglages Vider (Seulement Variantes TIGER et E-TIGER)



| Réglages Vider (TIGER, E-TIGER) | | |
|---------------------------------|--------------|--|
| U | Overrun time | Lorsque le système est vide, la vidange continue pendant le temps configuré. |
| | Truck pipe | 5 s |
| | Trailer pipe | 30 s |

Pour vider le système de mesure, le conducteur peut sélectionner les options suivantes:

1. Truck pipe: seule la ligne menant au réservoir dans le véhicule tracteur est vidée (durée du suivi tuyau du véhicule 5 s).
2. Trailer pipe: la ligne menant au réservoir dans le véhicule tracteur est vidée (durée du suivi tuyau du véhicule 5s) Par la suite, sur la ligne à la remorque est commuté (durée du suivi tuyau du remorques 30 s.)

La configuration suivante est requise pour sélectionner les options de drain:

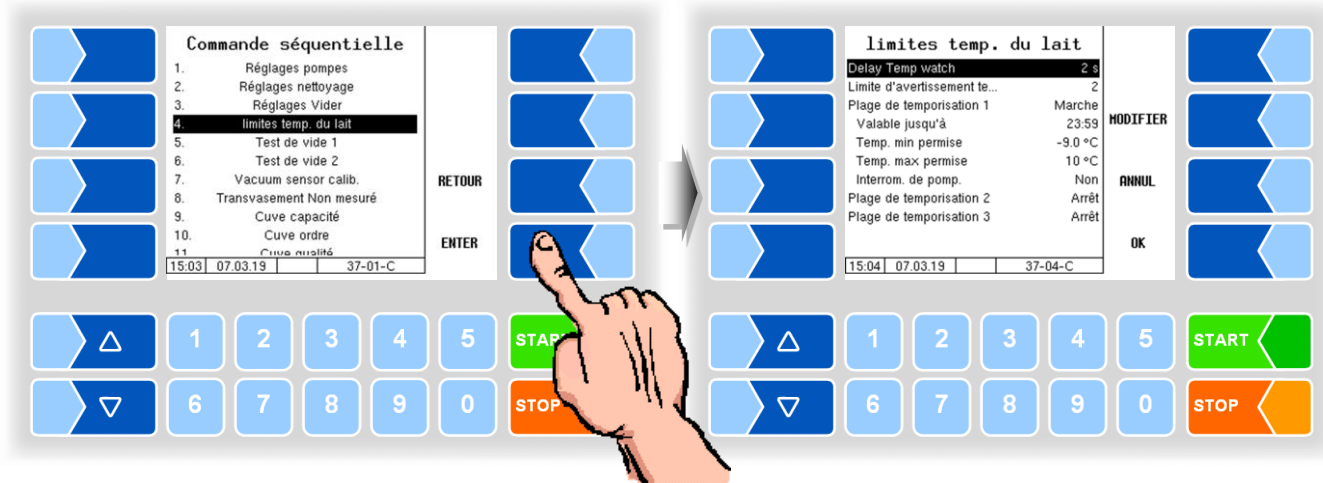
- La sortie logique 16 (Pomper le contenu du segment) doit être configurée (pas par la valve 12 mais directement à la remorque).
- L'entrée logique 24 *Trailer* est configurée et l'entrée est active ou l'entrée logique 24 n'est pas configurée.

Si cette configuration n'existe pas, toujours le premier paramètre est utilisé pour vider la ligne du véhicule (5 s).

4.5.2.6 Limites température du lait (toutes les variantes de véhicules)

Le lait à réceptionner peut être contrôlé pour s'assurer du respect d'une température maximale autorisée, en fonction de l'heure de la journée. Pour cela, trois heures différentes peuvent être saisies avec les valeurs limites de température correspondantes.

Quand une limite de température est dépassée, un avertissement est affiché et la pompe est stoppée, si cela a été configuré (cf. ci-dessous).

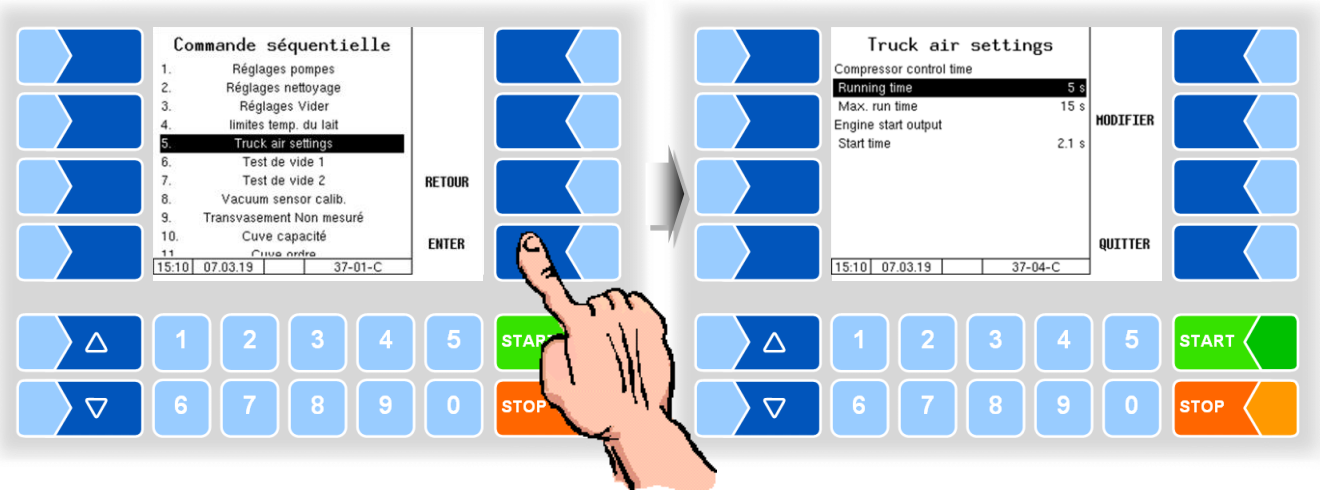


| Limites temp. du lait | | |
|-----------------------|---------------------------------|--|
| U | Delay Temp. watch | Verzögerungszeit für die Temperaturmessung nach Milcherkennung. [s] |
| | Limite d'avertissement te. | Der Wert bestimmt, um wieviel °C vor Erreichen eines Temperaturgrenzwertes eine Warnung angezeigt wird [°C] |
| | Plage de temporisation 1 (2, 3) | Marche/Arrêt Activation ou désactivation de la plage de temps pour la surveillance de température |
| | Valable jusqu'à | Heure jusqu'à laquelle le respect de la température maximum autorisée du lait est surveillé. |
| | Temp. min. permise | Limite inférieure de température pour l'admission du lait dans cette plage de temps [°C] |
| | Temp. max. permise | Limite supérieure de température pour l'admission du lait dans cette plage de temps [°C] |
| | Interrom. de pomp. | Oui : l'admission est stoppée quand la température maximale autorisée est dépassée. Non : l'admission n'est pas stoppée quand la température maximale autorisée est dépassée. Un avertissement est seulement affiché. |

4.5.2.7

Air comprimé du camion (Seulement Variante E-TIGER)

Dans la variante E-Tiger, l'alimentation en air comprimé du véhicule est surveillée ou contrôlée.

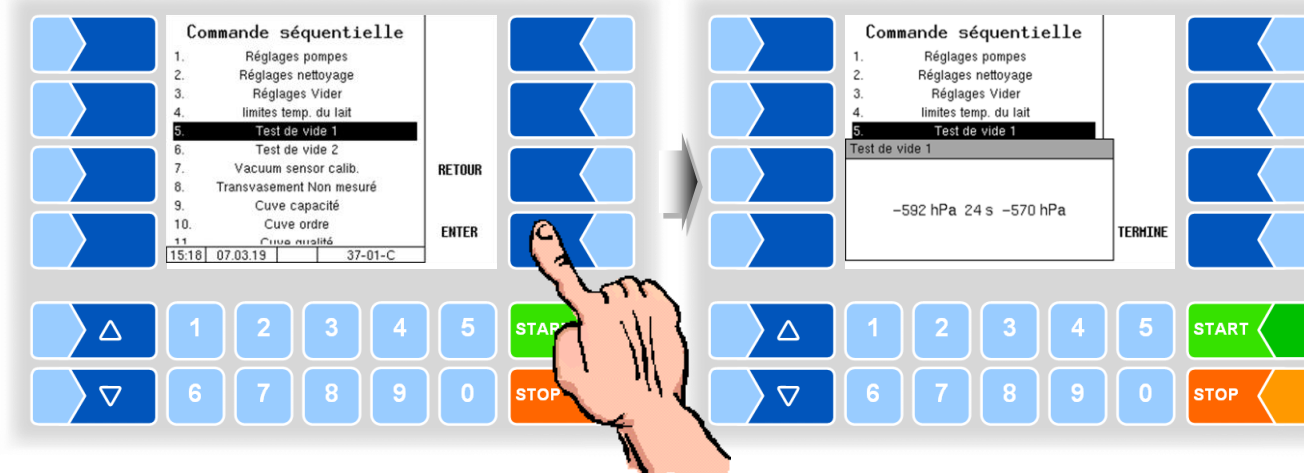


| Truck air settings | | |
|--------------------|-------------------------|--|
| | Compressor control time | |
| U | Running time | Temps de suivi du compresseur après avoir atteint la pression de fonctionnement. |
| | Max. run time | Durée de fonctionnement maximale continue du compresseur. |
| | Engine start output | |
| | Start time | La sortie est activée pendant le temps configuré pour démarrer le moteur du véhicule lorsque de l'air comprimé est nécessaire. |

4.5.2.8 Test de vide 1

(Seulement Variantes TIGER, V 3003, E-TIGER)

Dans ce test de vide, le vide est généré dans l'installation entre la vanne V7 et le clapet anti-retour NRV.

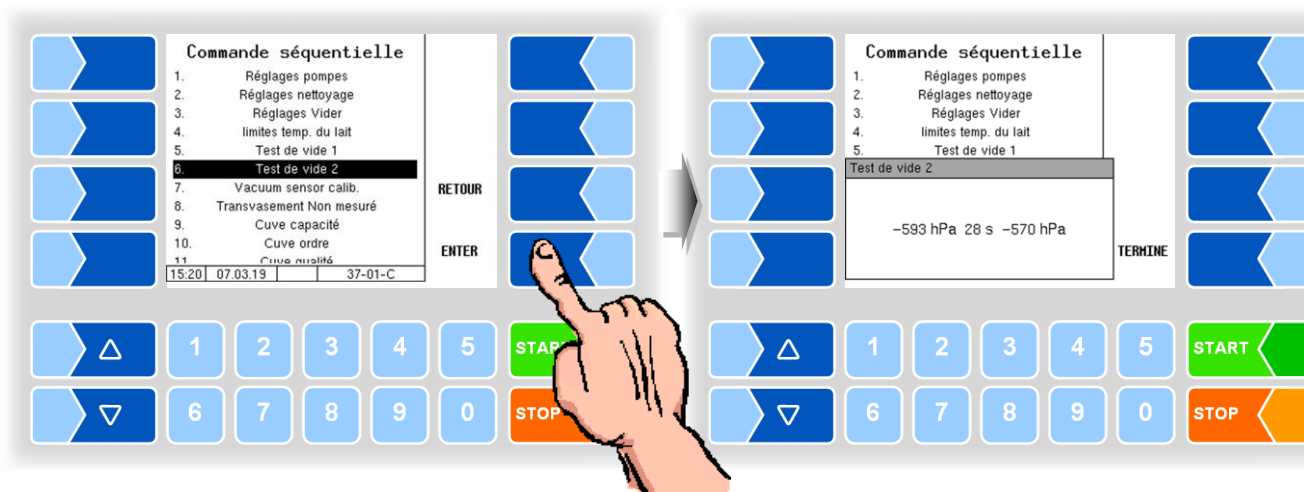


La deuxième valeur du capteur de pression n'est affichée qu'après le niveau de chef du parc automobile.

4.5.2.9 Test de vide 2

(Seulement Variantes TIGER, E-TIGER)

Dans le test de vide 2, le flexible d'aspiration peut en plus être contrôlé. Le flexible doit être doté pour cela d'un raccord de fermeture.

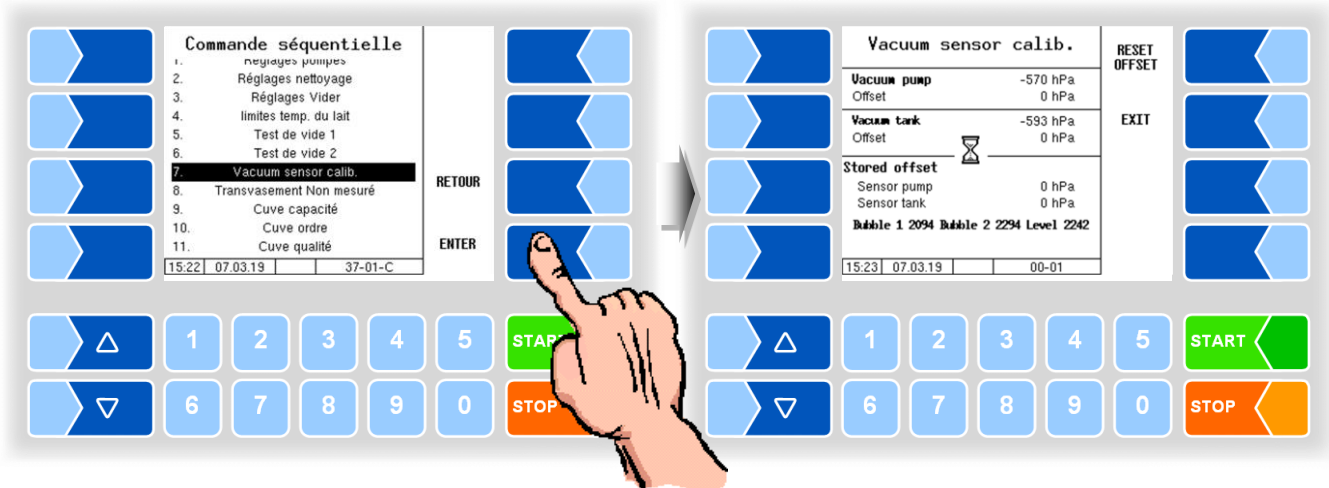


4.5.2.10 Vakuüm sensor calibration

(Étalonnage du capteur de vide)

(Seulement Variantes TIGER, E-TIGER)

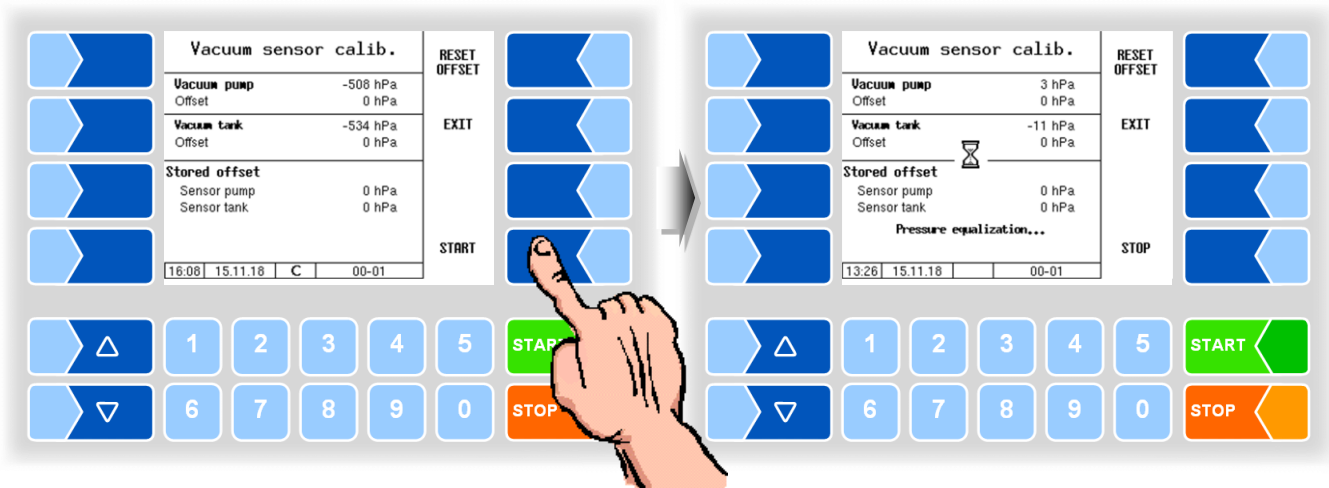
- Lancer l'étalonnage du capteur. Tout d'abord, il vérifie si le système est vide.



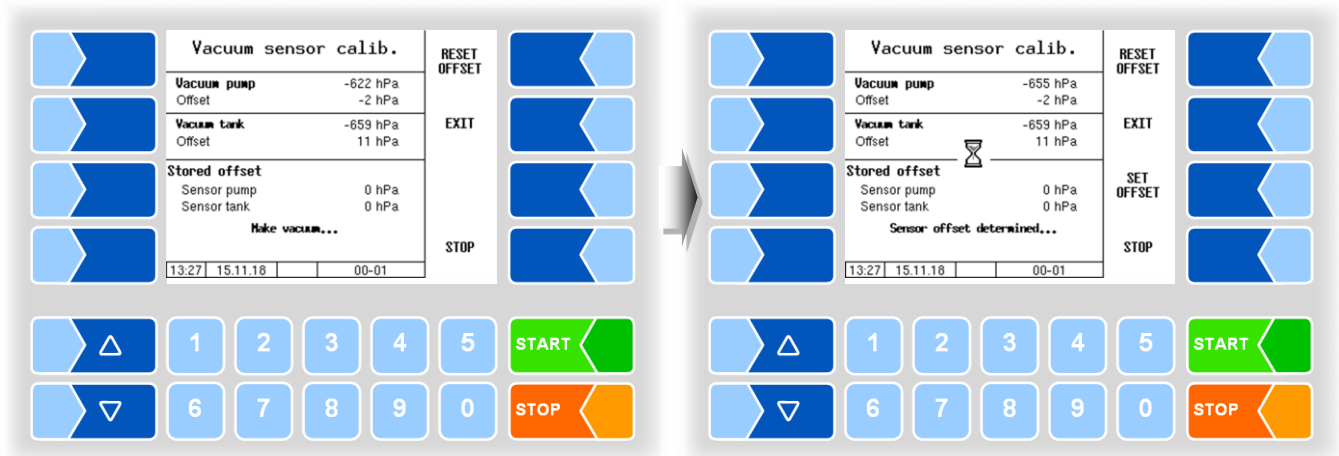
Lorsque le système est vide, la touche programmable **START** est affichée.

- Appuyez sur la touche programmable **START**.

Il y a une égalisation de pression. Les valeurs mesurées des deux capteurs sont comparées à pression de l'air ambiante.



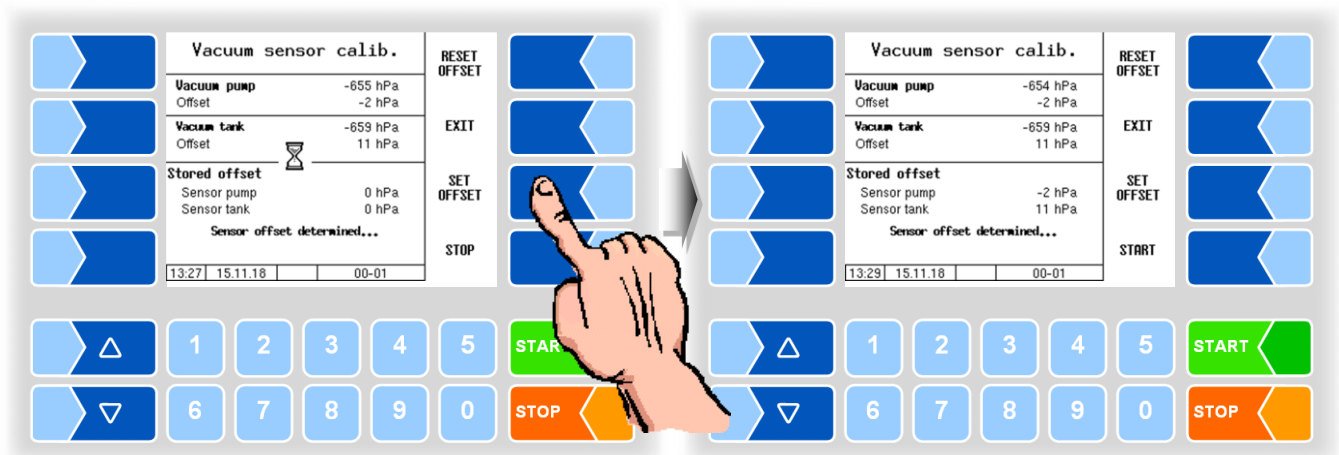
Après comparaison à pression ambiante un vide est généré et les valeurs mesurées des deux capteurs sont à nouveau comparées.



Avec des valeurs de mesure différentes des deux capteurs, une valeur de décalage correspondante est déterminée.

La touche programmable **SET OFFSET** est affichée.

- Appuyez sur la touche programmable **SET OFFSET**, pour enregistrer la valeur de décalage déterminée.

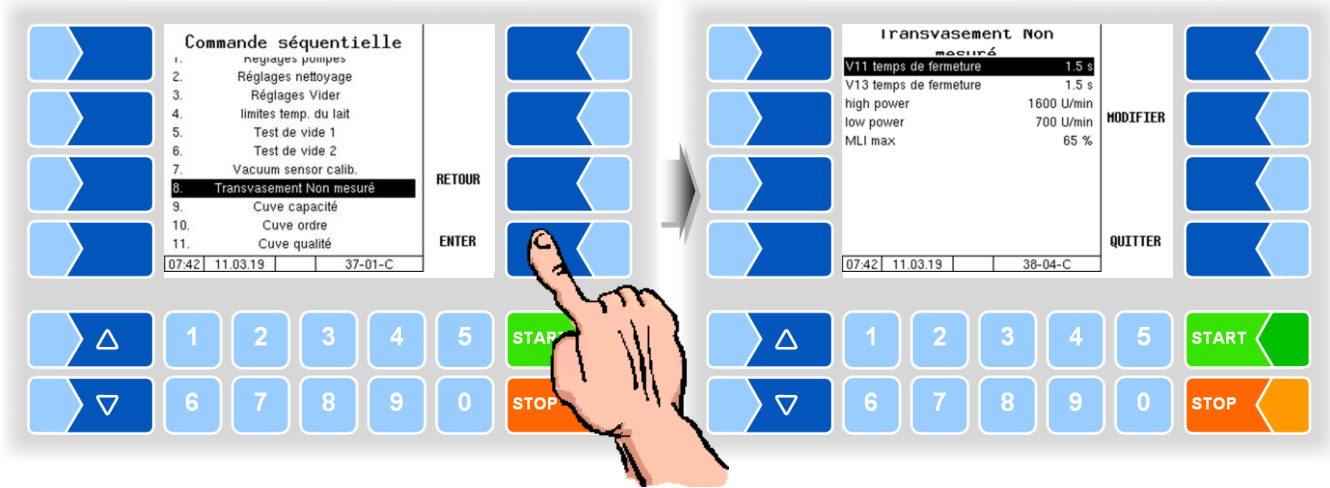


Messages pendant l'étalonnage du capteur

| Message | Signification |
|--|---|
| Pressure equalization... | Pour comparer les valeurs mesurées des deux capteurs, la pression dans le système est amenée à la pression externe. |
| Make vacuum... | Pour comparer les valeurs mesurées des deux capteurs, un vide est généré dans le système. |
| System is not empty, no start allowed | Le système n'est pas vide. L'étalonnage du capteur ne peut pas être démarré. Videz le système puis lancez l'étalonnage du capteur. |
| Sensor offset out of range. Please check the sensors. | La différence de valeur mesurée déterminée indique un capteur défectueux. |
| Sensors measure differently. Please check the sensors | Des lectures différentes, déjà à la pression ambiante, indiquent un capteur défectueux. |
| Sensor offset determined | Une valeur de décalage a été déterminée. |
| Vacuum not reached | Le vide requis pour l'ajustement n'a pas pu être généré. Il peut y avoir une fuite. |

4.5.2.11 Transvasement Non mesuré (Seulement Variantes TIGER, E-TIGER)

Si une connexion pour le pompage sans mesure sur la vanne 13 est présente, des paramètres supplémentaires peuvent être configurés à cet effet.

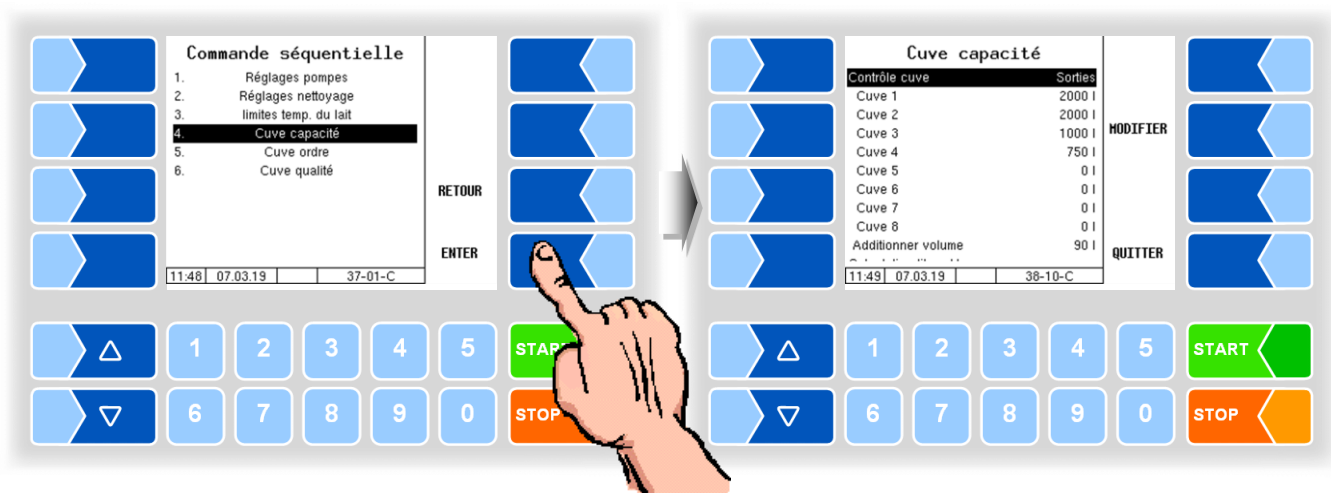


| Transvasement Non mesuré | | | |
|--------------------------|------------------------|---|--|
| U | V11 temps de fermeture | Quand le transvasement non mesuré est terminé, la vanne V11 est fermée. | |
| | V13 temps de fermeture | Quand la vanne V11 est fermée, la vanne V13 l'est également une fois le temps écoulé. | |
| | High power | Régime de pompe max. à haute puissance | Pendant le transbordement, il est possible de commuter entre haute et basse puissance. |
| | Low power | Régime de pompe max. à basse puissance | |
| | MLI max | Commande PWM maximale au transvasement non mesuré | |

4.5.2.12 Cuve capacité

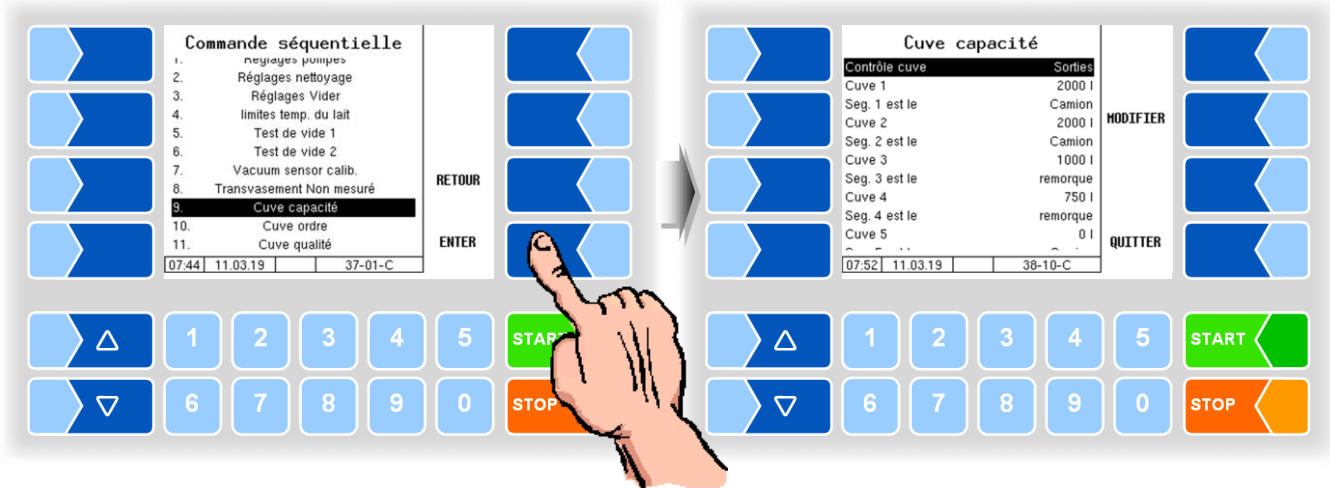
Variantes LYNX, Lynx Digital, HLW, abo MAGYAR, ROMEX, Optimate, V plus

La capacité de segment de réservoir sert à surveiller les niveaux de remplissage des différents compartiments par différentes voies. Quand la quantité configurée est atteinte, l'admission ou le transvasement sont interrompus.



| Cuve capacité | | |
|---------------|---|--|
| U | Contrôle cuve | <p>Eteint: pas de surveillance de segment</p> <p>Tous: la quantité totale du réservoir peut être surveillée en saisissant la quantité totale dans le compartiment 1.</p> <p>Entrées: les quantités dans les compartiments peuvent être surveillées à l'aide des entrées configurées. La commutation des chambres se fait manuellement (séparation passive du lait cru).</p> <p>Dialog: sans moyens auxiliaires (par ex. vannes, détecteurs de proximité), le volume du compartiment peut être surveillé à l'aide de boîtes de dialogue.</p> <p>Sorties: Les volumes des chambres sont contrôlés avec des sorties. La commutation des chambres se fait automatiquement (séparation active du lait cru).</p> |
| | Cuve 1 (...8) | Volume [I] des différents compartiments |
| | Additionner volume | Quand la capacité du segment de réservoir est atteinte, la quantité de trop-plein peut être ajoutée dans le compartiment après confirmation dans la boîte de dialogue. |
| | Calculution liters/kg (<i>uniquement en mode programme Friesland Campina, voir section 4.5.8.4</i>) | |
| | Max. kg load | Poids maximum de la charge en kg |
| | Stop before loading | La collecte de lait s'arrête x kg avant d'atteindre le poids maximum configuré, peut ensuite être poursuivi jusqu'au poids maximum. |
| | Milk density | Densité moyenne de lait en g/cm ³ |

Variantes TIGER, E-TIGER et V 3000



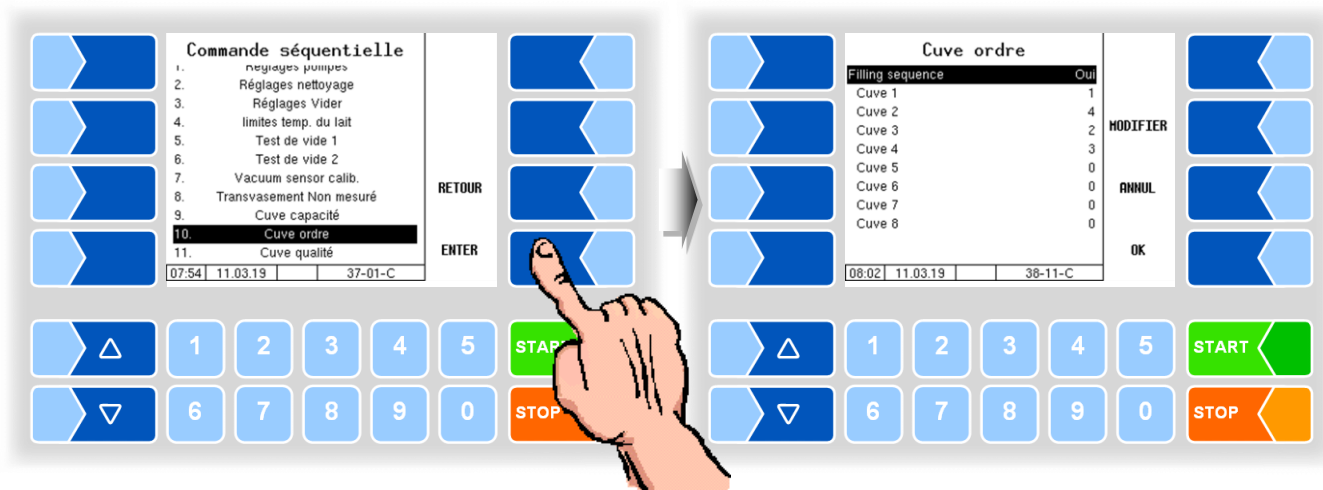
| Cuve capacité | | | | | |
|---------------------|---|--|--------|--|----------|
| U | Contrôle cuve | <p>Eteint: pas de surveillance de segment</p> <p>Tous: la quantité totale du réservoir peut être surveillée en saisissant la quantité totale dans le compartiment 1.</p> <p>Entrées: les quantités dans les compartiments peuvent être surveillées à l'aide des entrées configurées. La commutation des chambres se fait manuellement (séparation passive du lait cru).</p> <p>Dialog: sans moyens auxiliaires (par ex. vannes, détecteurs de proximité), le volume du compartiment peut être surveillé à l'aide de boîtes de dialogue.</p> <p>Sorties: Les volumes des chambres sont contrôlés avec des sorties. La commutation des chambres se fait automatiquement (séparation active du lait cru).</p> | | | |
| | Cuve 1 (...8) | Volume [l] des différents compartiments | | | |
| | Seg. 1 (...8) est le | <table border="1"> <tr> <td>Camion</td> <td rowspan="2">Sélectionnez si le segment avec le numéro respectif est situé sur le camion ou sur la remorque. <i>La sortie logique 16 doit être configurée!</i></td> </tr> <tr> <td>Remarque</td> </tr> </table> | Camion | Sélectionnez si le segment avec le numéro respectif est situé sur le camion ou sur la remorque. <i>La sortie logique 16 doit être configurée!</i> | Remarque |
| | Camion | Sélectionnez si le segment avec le numéro respectif est situé sur le camion ou sur la remorque. <i>La sortie logique 16 doit être configurée!</i> | | | |
| | Remarque | | | | |
| | Additioner volume | Quand la capacité du segment de réservoir est atteinte, la quantité de trop-plein peut être ajoutée dans le compartiment après confirmation dans la boîte de dialogue | | | |
| | Calculution liters/kg (<i>uniquement en mode programme Friesland Campina, voir section 4.5.8.4</i>) | | | | |
| | Max. kg load | Poids maximum de la charge en kg | | | |
| Stop before loading | La collecte de lait s'arrête x kg avant d'atteindre le poids maximum configuré, peut ensuite être poursuivi jusqu'au poids maximum. | | | | |
| Milk density | Densité moyenne de lait en g/cm ³ | | | | |

4.5.2.13

Cuve ordre

(toutes les variantes de véhicules)

L'ordre des segments de réservoir peut être défini en saisissant des numéros. Il est ainsi possible de fournir par défaut au conducteur un ordre de remplissage et de transvasement.

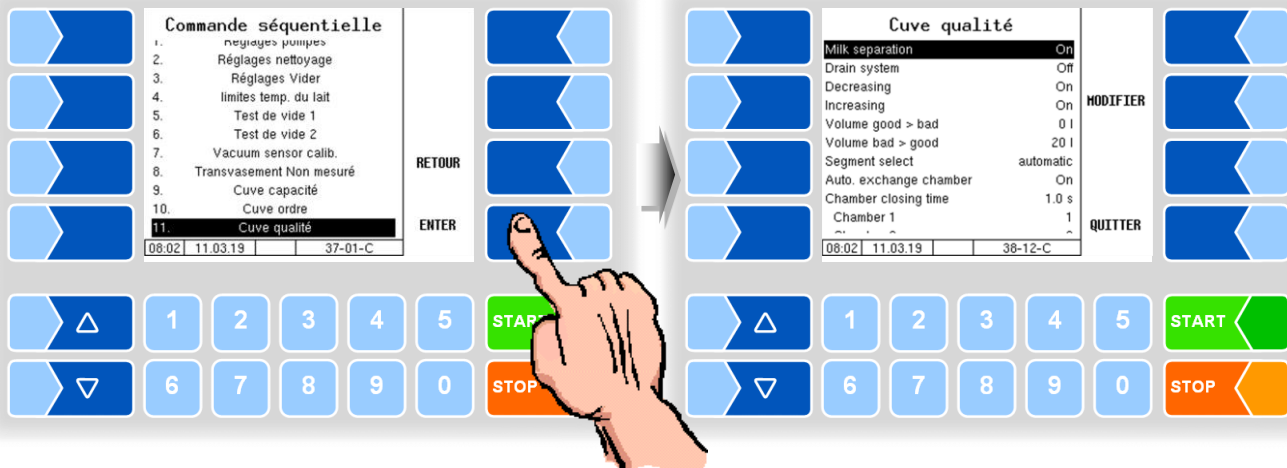


4.5.2.14

Cuve qualité

(toutes les variantes de véhicules)

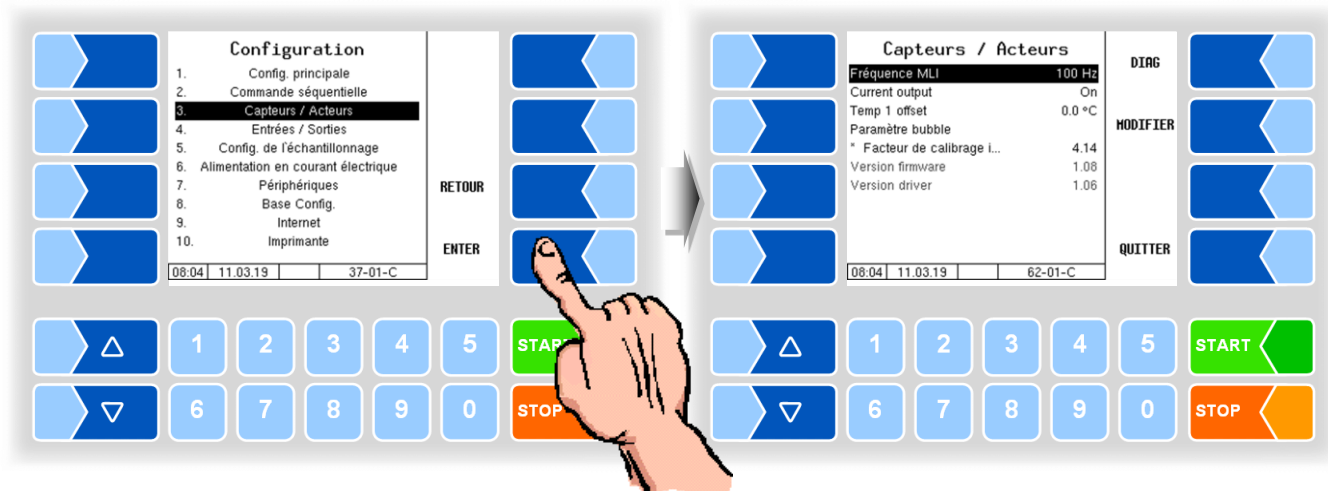
En cas de séparation active et passive, les qualités de lait peuvent être affectées ici aux compartiments.



| Cuve qualité | | |
|--------------|------------------------|---|
| U | Milk separation | ON : La séparation du lait cru a lieu de manière active, c'est-à-dire que le format est sélectionné par le contrôleur. |
| | Drain system | ON : Quand un changement de qualité a lieu dans l'installation de mesure, celle-ci est vidée au début de l'admission. |
| | Decreasing | ON : La qualité du lait à recevoir peut être modifiée en « moindre » par le conducteur. Pour ce lait, le segment avec la qualité correspondante est proposé. Il existe également la possibilité de recevoir le lait de meilleure qualité dans un segment de qualité moindre sans le dévaluer au préalable, par ex. quand il n'y a plus la capacité nécessaire dans un autre segment. |
| | Increasing | ON : La qualité du lait à recevoir peut être modifiée en « meilleure » par le conducteur. Pour ce lait, le segment avec la qualité correspondante est proposé. Il existe également la possibilité de recevoir le lait de moindre qualité dans un segment de meilleure qualité sans le dévaluer au préalable, par ex. quand il n'y a plus la capacité nécessaire dans un autre segment. Si du lait de qualité moindre est admis dans un segment de meilleure qualité, ceci entraîne du dévaluation du segment à la qualité de l'admission actuelle pour la durée restante du tour. |
| | Volume good > bad | Quantité de commutation après laquelle la commutation de segment a lieu en cas de changement de qualité de « bonne » à « mauvaise » (0...99 l)* |
| | Volume bad > good | Quantité de commutation après laquelle la commutation de segment a lieu en cas de changement de qualité de « mauvaise » à « bonne » (0...99 l)* |
| | Segment select | automatic: Le choix de la chambre est fait automatiquement en fonction de la qualité du lait. manual: La chambre doit être choisie par l'utilisateur. |
| | Auto. exchange chamber | On: A la chambre pleine est automatiquement commuté à l'autre chambre de la même qualité. Off: Lorsque la chambre est pleine, le changement à la chambre suivante est suggéré, doit être confirmé ou modifié par le conducteur. |
| | Chamber closing time | Lorsque le changement de chambre: temps de fermeture de la vanne de chambre de la chambre précédente [s] |
| | Chamber 1 (...8) | Qualité du lait réglable de 1 (meilleure) à 8 (plus mauvaise) |

* Saisissez toujours la quantité sans pré quantité!

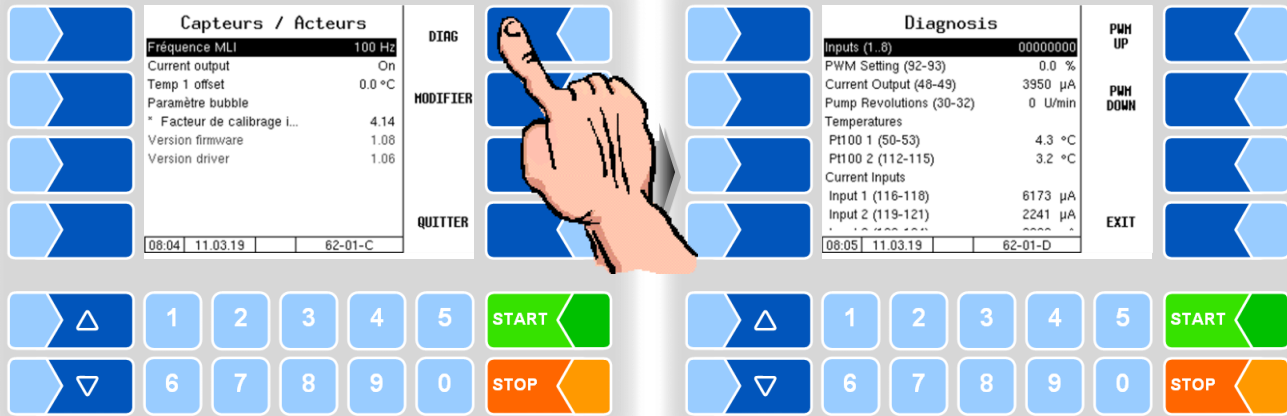
4.5.3 Capteurs/Acteurs



| Capteurs/Acteurs | | |
|------------------|---------------------------|---|
| C | Fréquence MLI | Fréquence du signal d'amorçage MLI de la soupape de commande de pompe [Hz] |
| | SCurrent output | On: pour bloc de commande avec sortie courant Off: Le signal de contrôle PWM est utilisé |
| | Temp 1 Offset | Valeur de correction pour le capteur de température °C |
| | Paramètre bubble | |
| | Facteur de calibration i. | Facteur de calibration pour le calcul d'air |
| | Version firmware | Affichage de la version du firmware « k-mif » |
| | Version driver | Affichage de la version du pilote du périphérique « k-mif » |

Diagnostic

Dans la fenêtre de diagnostic, toutes les valeurs de capteur actuelles sont affichées.

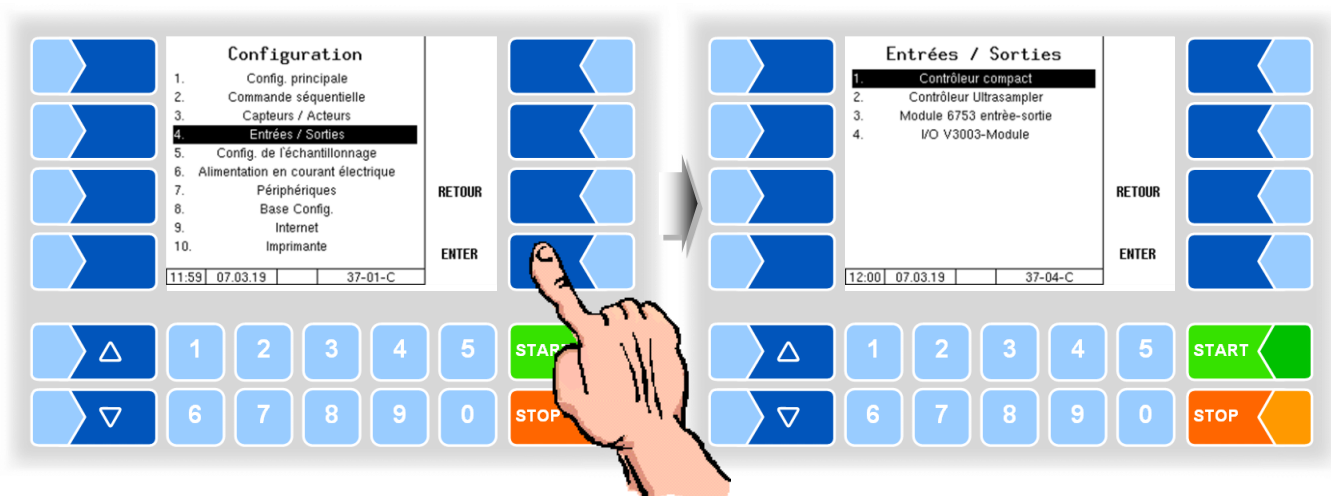


Diagnosis

| | |
|---------------------------|---|
| Inputs (1..8) | État des entrées numériques 1 - 8 |
| PWM Settings (92-93*) | Avec les touches programmables PWM UP et PWM DOWN, vous pouvez définir manuellement un degré de réglage PWM par défaut. |
| Current Output (48-49*) | Courant valeur de sortie (mA) |
| Pump Revolutions (30-32*) | Régime de pompe actuel |
| Temperatures | |
| Pt100 1 (50-53*) | Valeur de sonde de température raccordée PT100_1 (température du lait) |
| Pt100 2 (112-115*) | Valeur de sonde de température raccordée PT100_2 (température de compartiment d'échantillon) |
| Current Inputs | |
| Input 1 (116-118*) | Valeur d'entrée de courant I_IN1 (capteur de pression 1) |
| Input 2 (119-121*) | Valeur d'entrée de courant I_IN2 (capteur de niveau) |
| Input 3 (122-124*) | Valeur d'entrée de courant I_IN3 (capteur de pression 2) |
| Voltage Inputs | |
| Input 1 (45-47*) | Valeur d'entrée de tension U_IN1 (capteur de bulles 1) |
| Input 2 (107-109*) | Valeur d'entrée de tension U_IN2 (capteur de bulles 2) |
| Input 3 (125-127*) | Valeur d'entrée de tension U_IN3 |
| PIC Ticker | 0 (n'est pas utilisé) |
| ANA Ticker | Compteur pour nombre d'interrogations des entrées analogiques |

* Désignation des bornes

4.5.4 Entrées/Sorties



Le I/O V3003-Module est uniquement disponible avec le système de mesure de type V 3003.

Sorties dans le système MAK TIGER

L'affectation des sorties est librement configurable ; l'affectation suivante est recommandée :

| No. | N° log. | <i>inverted</i> | <i>Repos</i> | <i>soupape</i> | <i>Fonction</i> |
|-----|---------|-----------------|--------------|----------------|---|
| 1 | 1 | n | L | V1 | Air comprimé éjecteur |
| 2 | 2 | n | L | V2 | Air de vidage |
| 3 | 3 | n | L | V3 | Vanne d'arrêt - entrée éjecteur |
| 4 | 4 | n | L | V4 | Soupape d'étranglement (ouverte en position de repos) |
| 5 | 5 | n | L | V5 | Vanne d'arrêt - sortie éjecteur |
| 6 | 6 | n | L | V6 | Vanne d'arrêt - récipient de vide |
| 7 | 7 | n | L | V7 | Vanne d'aspiration |
| 8 | 8 | n | L | V8 | Vanne d'arrêt - pompe |
| 9 | 9 | n | L | V9 | Vanne de nettoyage - alimentation récipient de vide |
| 10 | 10 | n | L | V10 | Vanne de nettoyage - évacuation |
| 11 | 11 | n | L | V11 | Vanne de transvasement - alimentation (option) |
| 12 | | n | L | | |
| 13 | | n | L | | |
| 14 | | n | L | | |
| 15 | 15 | n | L | V15 | Étranglement vide |
| 16 | | n | L | | |

La tension de sortie est une tension stabilisée et techniquement protégée contre les interférences CEM du réseau de bord afin de garantir toutes les tâches de commande. Les connexions aux autres potentiels (par ex. référence châssis dans la branche de masse resp. combinaisons de tensions inverses dans la branche plus) doivent par conséquent être toujours séparées galvaniquement (par ex. si nécessaire avec un relais supplémentaire).

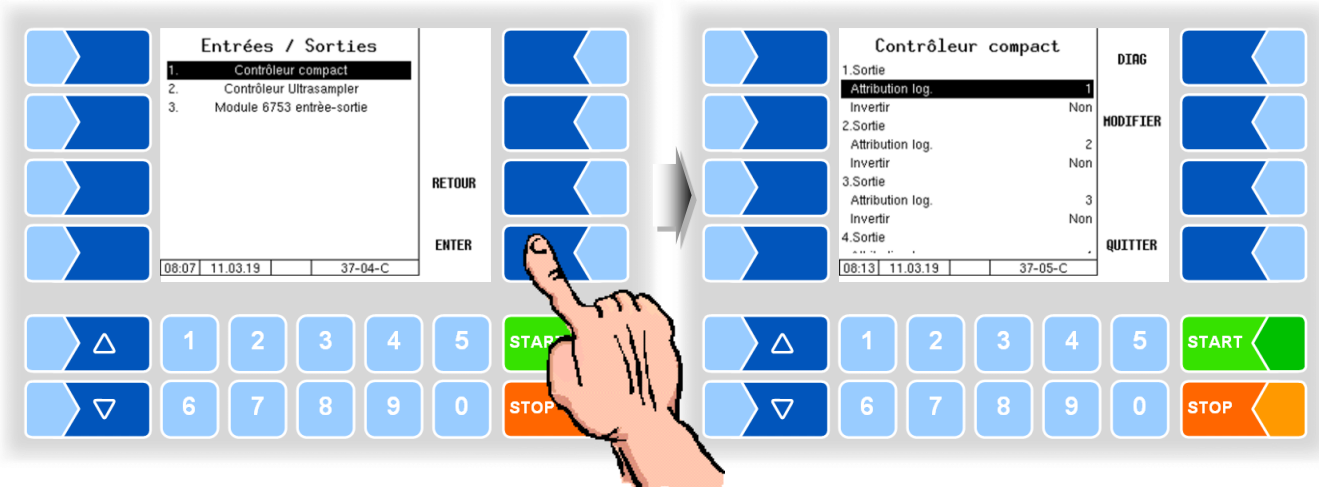
Entrées dans le système MAK TIGER

L'affectation des entrées est librement configurable ; l'affectation suivante est recommandée :

| No. | N° log. | inverted | Repos | Désignation | Fonction |
|------------|----------------|-----------------|--------------|--------------------|---|
| 1 | 1 | n | L | MS1 | Capteur de lait dans la conduite d'admission |
| 2 | 2 | n | L | MS2 | Capteur de lait surpeuplement récipient de vide |
| 3 | 3 | n | L | MS3 | Capteur lait alim./évac. - récipient de vide |
| 4 | 4 | n | L | MS4 | Capteur lait - transvasement |
| 5 | 5 | n | L | | Fonctionnement de secours activé |
| 6 | | n | L | | |
| 7 | | n | L | | |
| 8 | | n | L | | |

Vous trouverez un aperçu complet des sorties et des entrées pour les
MAK 3003 TIGER et HLW 3000 en Annexe, cf. 5.2.

4.5.4.1 Contrôleur compact



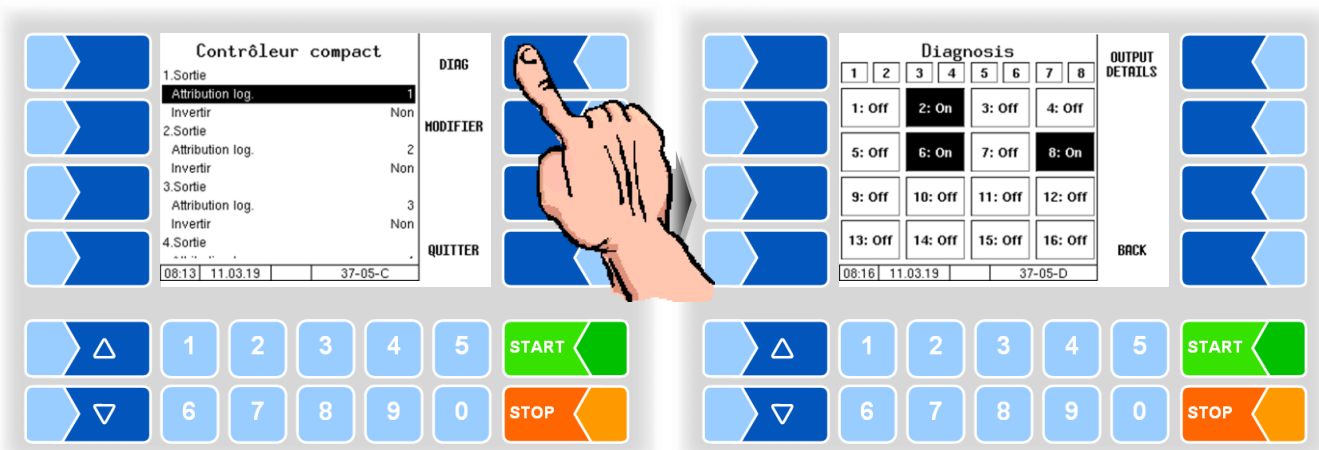
| Contrôleur compact | | |
|--------------------|--------------------|--|
| S | 1. (...16.) Sortie | |
| | Attribution log. | Affectation technique logicielle des sorties |
| | Invertir | oui (le mode de commutation est inversé) non (le mode de commutation n'est pas inversé) |
| | 1. (...8.) Entrées | |
| | Attribution log. | Affectation technique logicielle des entrées |
| | Invertir | oui (le mode de commutation est inversé) non (le mode de commutation n'est pas inversé) |
| | Etat de repos | low: commutation plus high: commutation moins |

Diagnostic

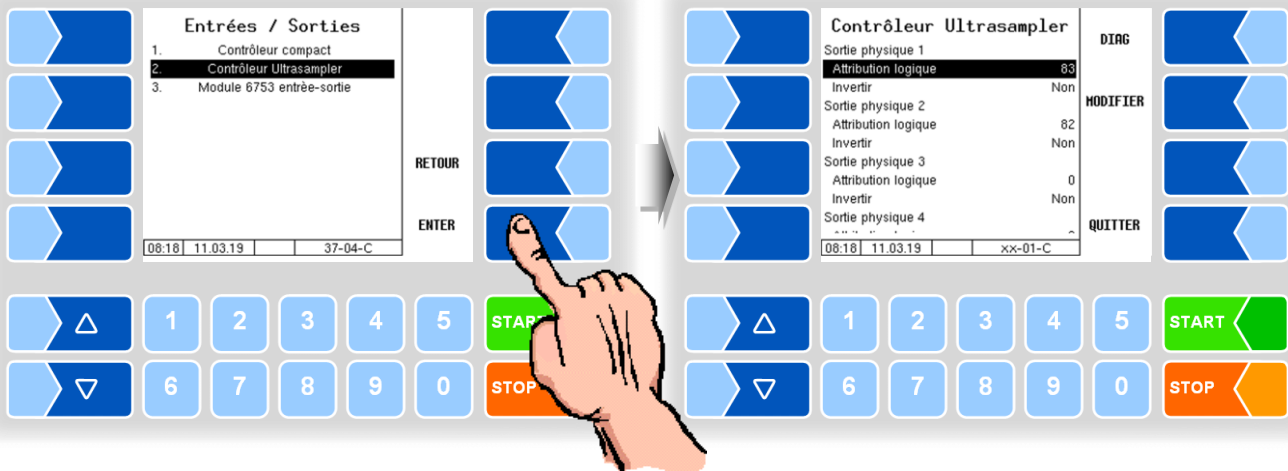
Avec la touche programmable **DIAG**, vous appelez une fonction de service pour tester le fonctionnement des entrées et des sorties.

Les entrées 1-8 sont affichées dans le haut de l'écran, en fonction de leur état. Les 16 sorties peuvent être individuellement activées/désactivées.

Les sorties définies dans le diagnostic ne sont réinitialisées qu'une fois la fenêtre fermée.

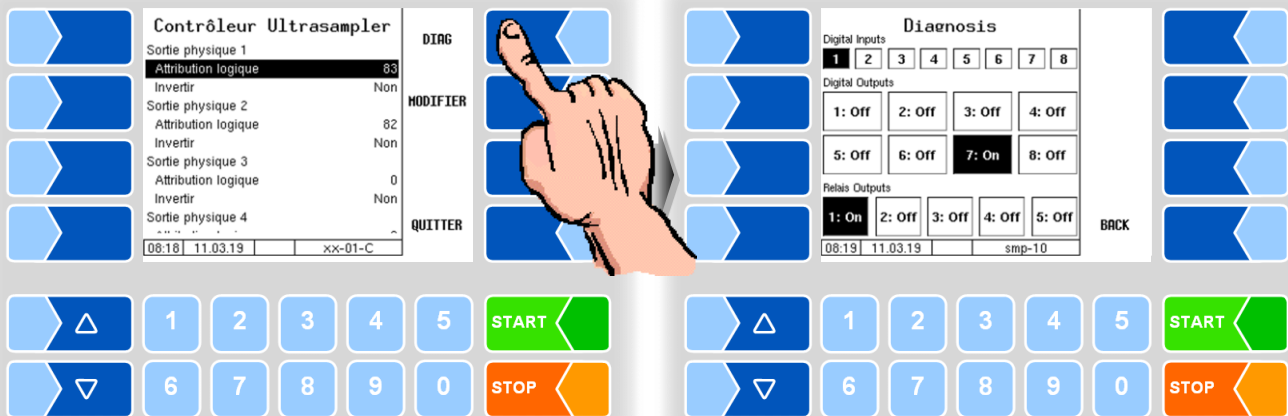


4.5.4.2 Contrôleur Ultrasampler



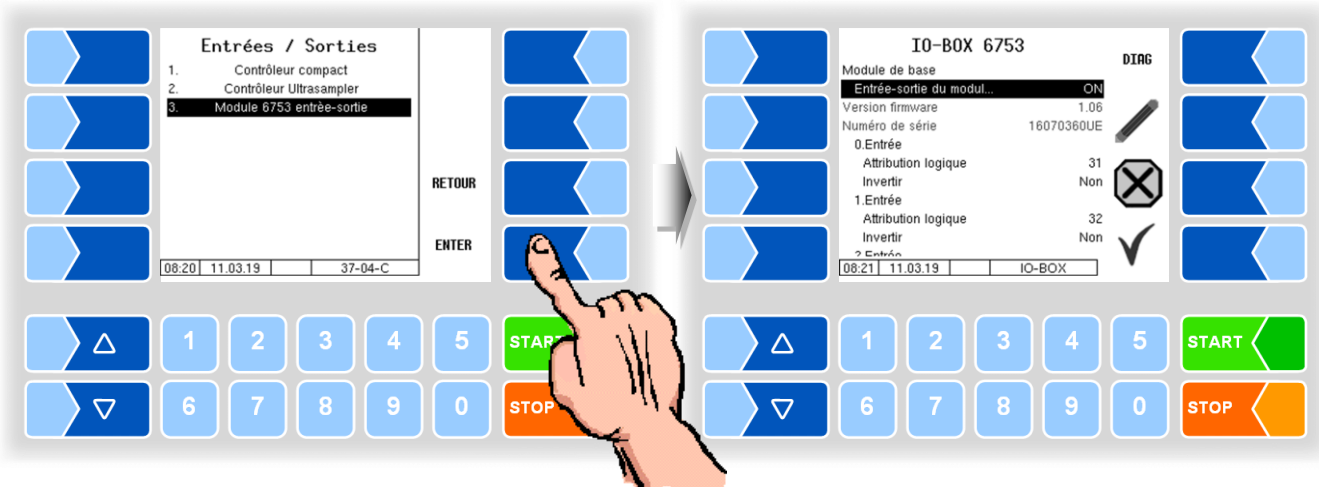
| Contrôleur Ultrasampler | | |
|-------------------------|---|--|
| S | Sortie physique 1 (...8) | |
| | Attribution logique | Affectation technique logicielle des sorties |
| | Invertir | Oui (le mode de commutation est inversé) Non (le mode de commutation n'est pas inversé) |
| | Entrée physique 1 (...8) | |
| | Attribution logique | Affectation technique logicielle des entrées |
| | Invertir | Oui (le mode de commutation est inversé) Non (le mode de commutation n'est pas inversé) |
| | Etat de repos (pour les entrées de contrôleur compact) | Low: commutation plus High: commutation moins |

Diagnostic



Les sorties relais sont réservées pour le Bottledrive !

4.5.4.3 I/O-Box 6753



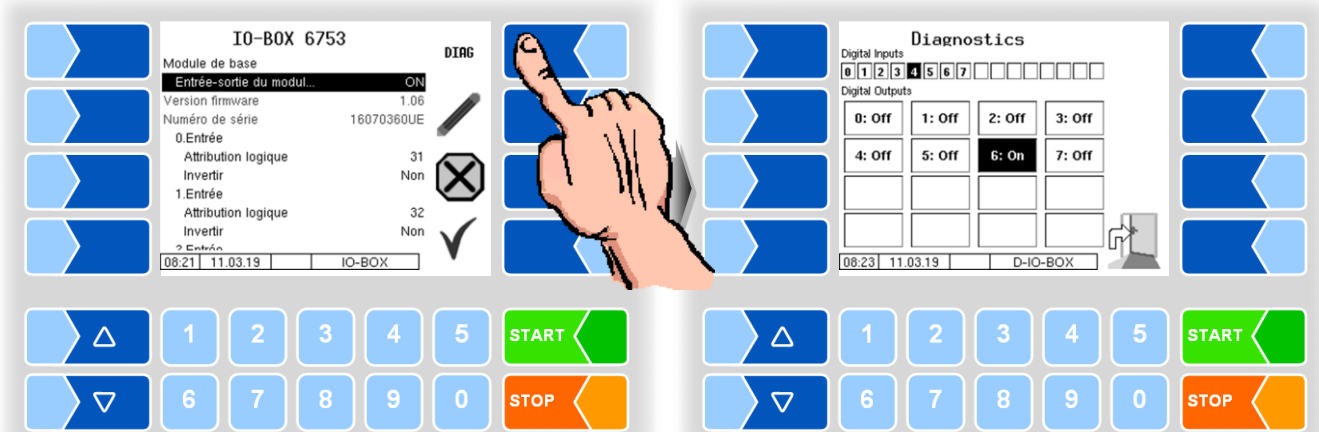
Le module d'entrée du boîtier E/S 6753 possède 8 entrées et 8 sorties. Le boîtier E/S peut être en outre étendu avec d'autres modules possédant respectivement 8 entrées ou sorties.

| I/O-Box 6753 | | |
|--------------|---------------------------|--|
| S | Module de base | |
| | Entrée-sortie du modul... | MARCHE/ARRÊT |
| | Firmware Version | Version du micrologiciel de boîtier E/S |
| | Seriennummer | Numéro de série du boîtier E/S |
| | 0. (...7.) Entrée | |
| | Attribution logique | Affectation technique logicielle des sorties |
| | Invertir | oui (le mode de commutation est inversé) non (le mode de commutation n'est pas inversé) |
| | 0. (...7.) Sortie | |
| | Attribution logique | Affectation technique logicielle des entrées |
| | Invertir | oui (le mode de commutation est inversé) non (le mode de commutation n'est pas inversé) |



Les **sorties d'impulsions** ne peuvent être commandées que via les 8 sorties du **module de base** !

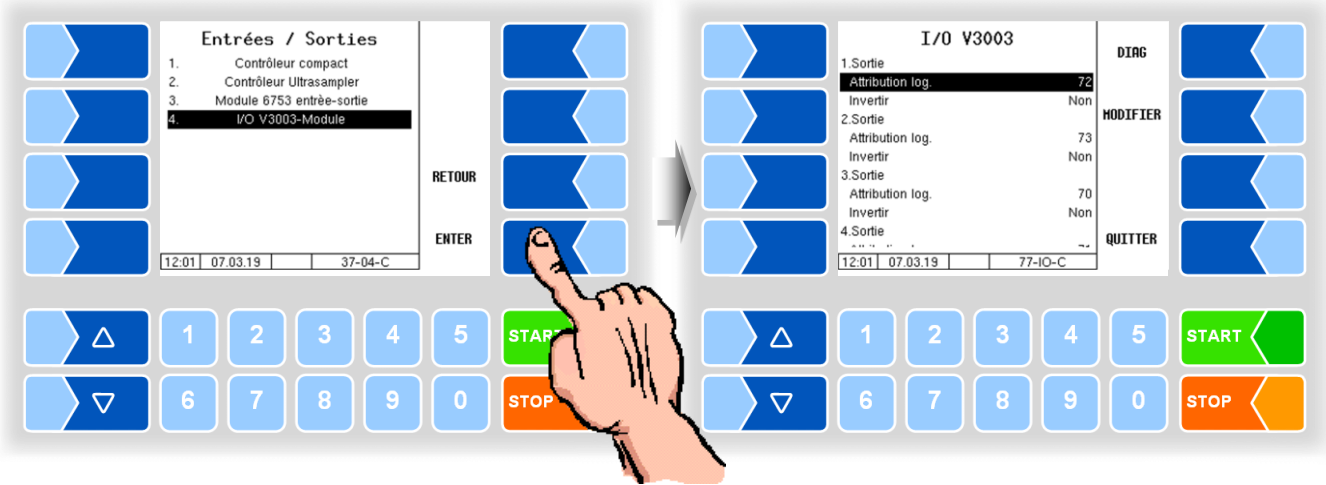
Diagnostic



4.5.4.4

I/O V3003

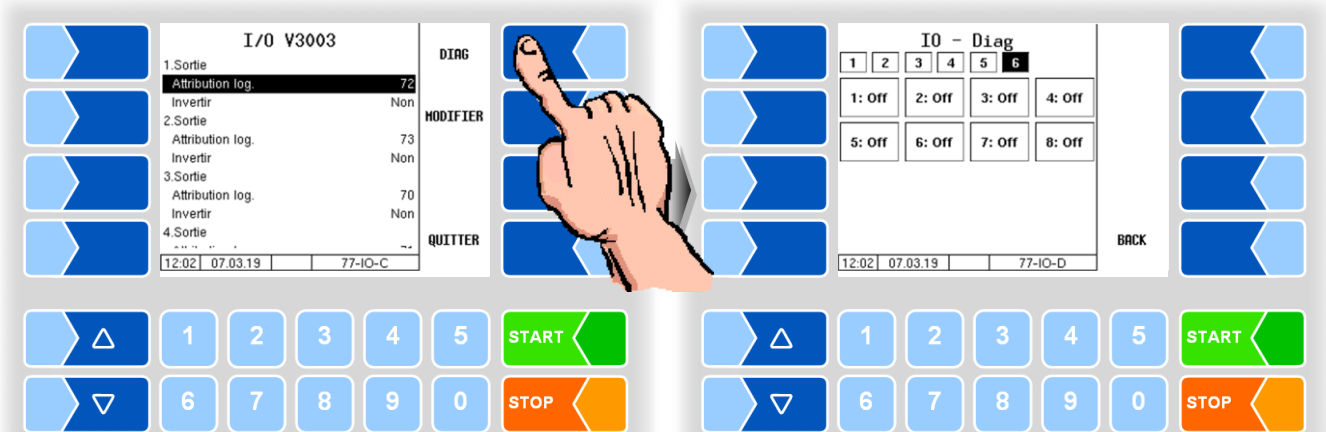
(Uniquement disponible avec le système V3003)



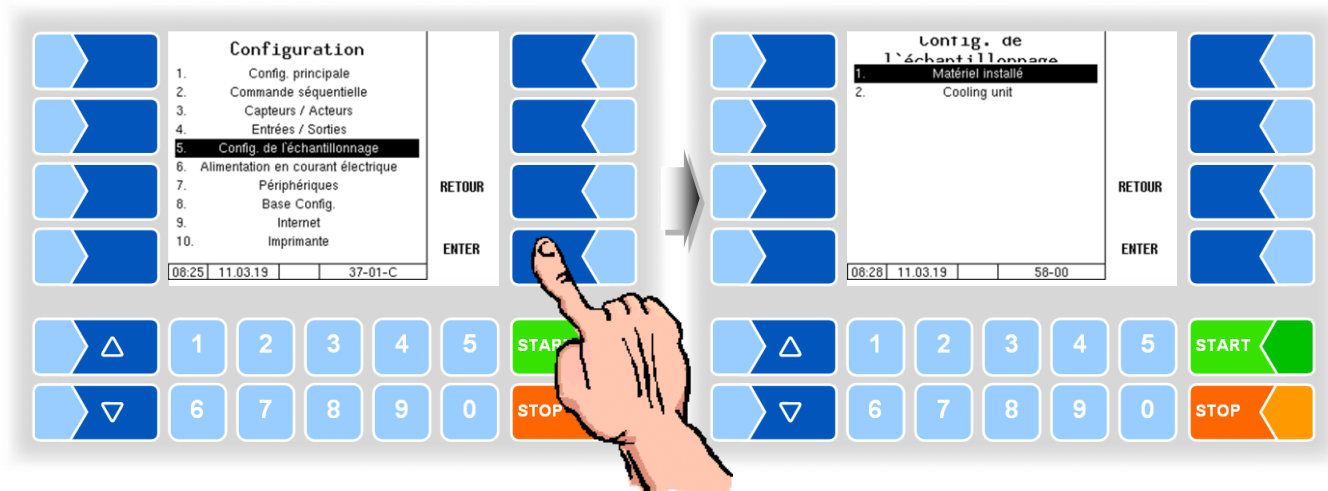
Le module V 3003 6757-14 possède 8 sorties et 6 entrées.

| I/O V3003 | |
|-------------------|--|
| 1. (...8.) Sortie | |
| Attribution log. | Affectation technique logicielle des sorties |
| Invertir | oui (le mode de commutation est inversé) non (le mode de commutation n'est pas inversé) |
| 1. (...6.) Entrée | |
| Attribution log. | Affectation technique logicielle des entrées |
| Invertir | oui (le mode de commutation est inversé) non (le mode de commutation n'est pas inversé) |

Diagnostic



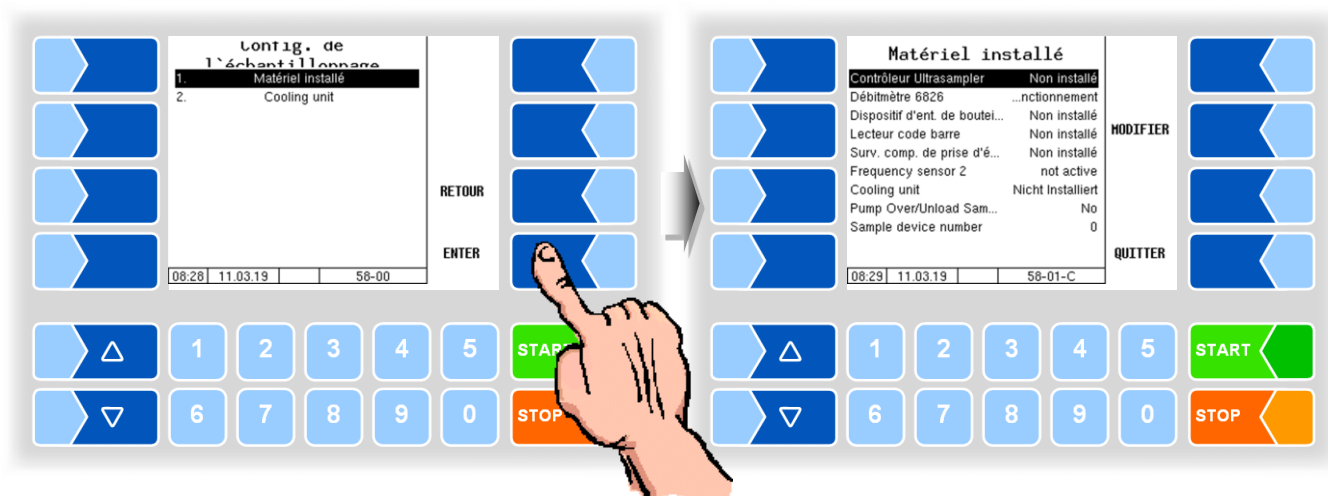
4.5.5 Configuration de l'échantillonnage



Dans la fenêtre « configuration de l'échantillonnage » que le matériel déjà activé est affiché

4.5.5.1 Matériel installé

Ici, l'activation des composants matériels sont pour l'échantillonnage.

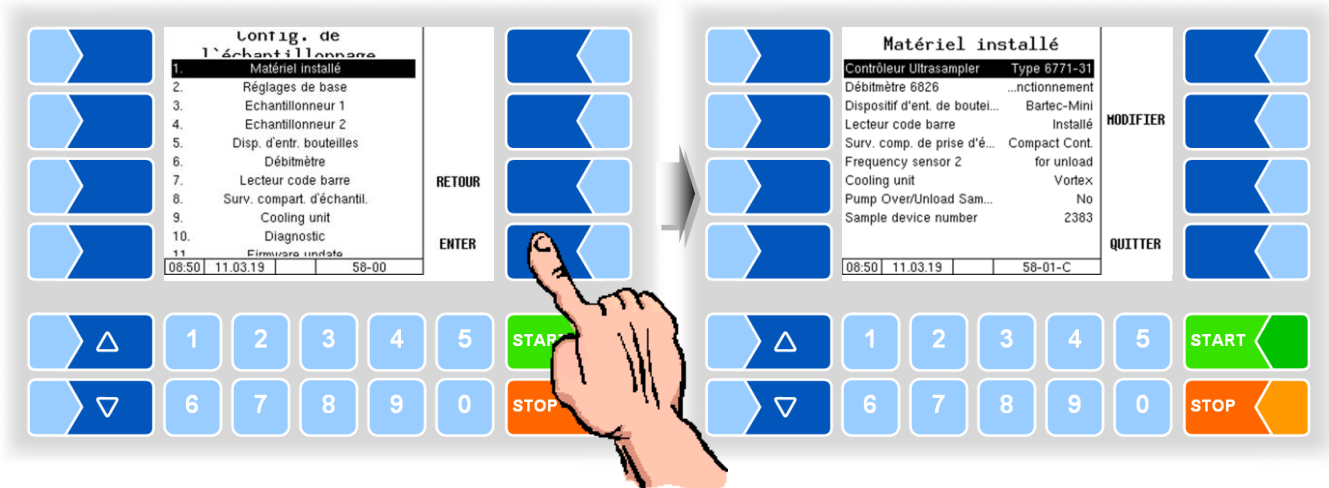


Matériel installé

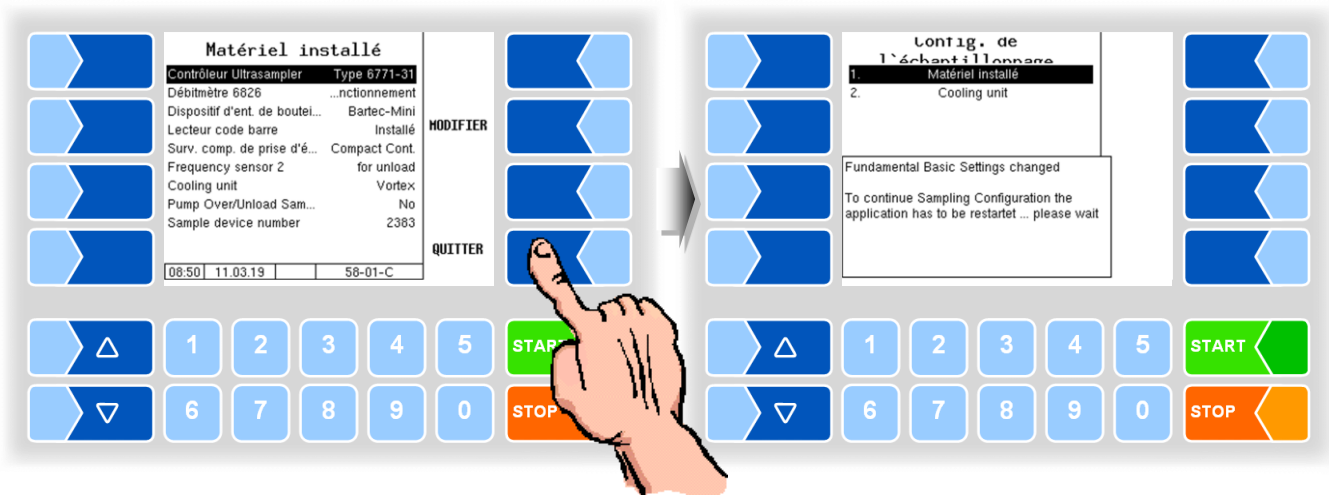
| | | |
|---|------------------------------|--|
| | Contrôleur Ultrasampler | Non installé Type 6771-31 Type 6970-30 |
| | Débitmètre 6826 | Mode fonctionnement: fonctionnement normal Mode configuration: pour la configuration ! Pour la configuration débitmètre doit être connecté à P-Net et le débit doit être réglé (cf. 4.5.5.6). |
| S | Dispositif d'ent. de boutei. | Nicht installiert (Non installé) Typ 6774-10 ABO 20 Monotrans Bartec Mini Halbauto. Hub. (<i>Dispositif de levage semi-automatique</i>) CP 200 ABO-MAGYAR |

| | | |
|---|-----------------------------|---|
| S | Lecteur code barre | Non installé installé |
| | Surv. comp. de prise d'é... | Non installé Sampler Compac -Cont. |
| | Frequency sensor 2 | not active for unload |
| | Cooling unit | Nicht installiert (Non installé) Vortex |
| | Pump Over/Unload Sam.. | Yes: Pendant le déchargement et le pompage, l'échantillonnage a lieu. No: Pendant le déchargement et le pompage, aucun échantillonnage n'a lieu. |
| | Sample device number | Numéro du contrôleur de l'échantillonneur |

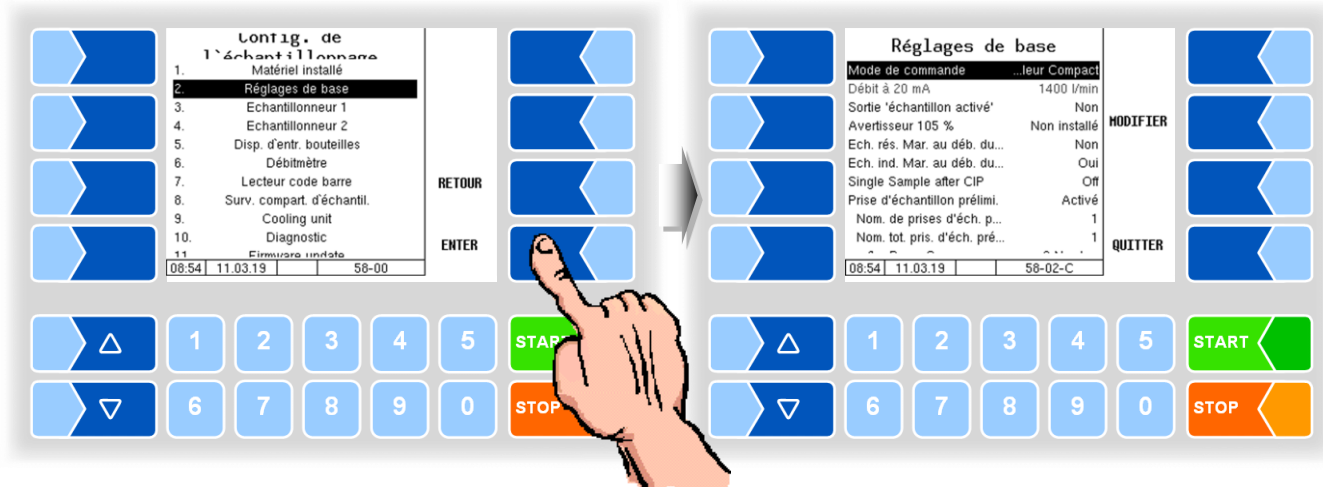
Si vous avez activé les modules matériels, ils sont affichés dans la fenêtre « configuration de l'échantillonnage ». De là, vous avez accès aux paramètres des modules individuels et les paramètres d'échantillonnage.



Quand des modifications de la configuration du matériel requérant un redémarrage ont été effectuées, vous en êtes avisé à l'écran.



4.5.5.2 Réglages de base



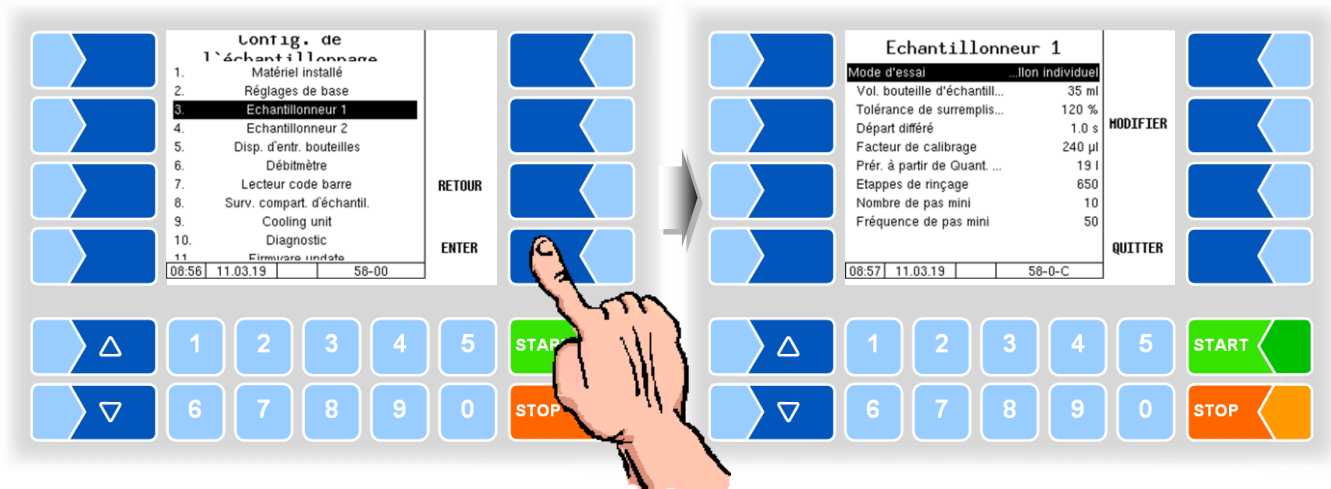
Réglages de base

| | |
|--------------------------------|--|
| Mode de commande | Boucle de courant (via entrée de courant / Débitmètre) Contrôleur Compact (via flux de MID) |
| Débit à 20 mA | Débit attendu par l'Ultrasampler à l'entrée de courant du FLM [L/min] |
| Sortie `échantillon activé | Oui Non |
| Avertisseur 105% | installé Klaxon d'avertissement en cas de surremplissage 105% non installé |
| Ech. res. Mar. au déb. du... | Oui Non |
| Ech. ind. Mar. au déb. du... | Oui Non |
| Single Sample after CIP | Off On |
| Prise d'échantillon prélimi. | Activé |
| Nom. de prises d'éch. p... | Nombre d'échantillons préliminaires |
| Nom. tot. prises d'éch. pré... | Nombre de pré-tests supplémentaires, (si elle est sélectionnée »pré-test supplémentaire » dans le menu Tours). |
| after pump over | Nombre d'échantillons après pompage |
| Quan. présélec. prise d'... | Annahmemenge für die Vorprobe [L] |
| Pump stop | Quand la quantité réglée en pourcentage est atteinte pour la quantité d'échantillon préliminaire par défaut, la pompe est stoppée. Ceci permet d'influer sur la quantité de remplissage de l'échantillon préliminaire en cas de besoin. (85%) |
| Déc. de tem. pri. d'éch. | Durée maximum entre les admissions ; une fois cette durée écoulée, un nouvel échantillon préliminaire est prélevé [min]. |
| U Blow-out time | L'heure à laquelle l'extension du tuyau d'échantillonneur est soufflé vide. S'affiche uniquement lorsque la sortie logique 93 est configuré. |
| Max. Expected Volume | Quand cette quantité par défaut est dépassée, des échantillons individuels sont réparties sur plusieurs bouteilles. |
| New vial at (0=off) | Pour éviter de trop remplir, lorsque la capacité configurée est atteinte (en%) le processus de pompage est arrêté et une nouvelle bouteille est introduite. |
| Supp. code barre après | Non : le code-barres n'est réactivé pour réutilisation qu'après 200 codes-barres. Nettoyage : le code-barres est réactivé pour réutilisation après nettoyage. Tour : le code-barres est réactivé pour réutilisation à la fin du tour. |

| | |
|---|--|
| Motor CIP-Frequency | Fréquence de rotation des servomoteurs (échantillon individuel et échantillon de tour) pendant le nettoyage (1250) |
| <i>Facteurs de correction</i> Correction de la quantité de graisse au prélèvement d'échantillon. Quand les quantités d'admission diffèrent, un excédent de graisse peut être corrigé. | |
| Plage petite quantité ... efficace jusqu'à | %(1/x) Valeur de correction de la quantité de graisse % Quantité jusqu'à laquelle la première valeur de correction s'applique [L]. |
| Plage quantité moyenne ... efficace jusqu'à | %(1/x) Valeur de correction de la quantité de graisse % Quantité jusqu'à laquelle la deuxième valeur de correction s'applique [L]. |
| Plage quantité élevée Start delay high amount | %(1/x) Valeur de correction de la quantité de graisse % Quand la quantité par défaut est supérieure à la quantité jusqu'à laquelle la deuxième valeur de correction est valable (« ...efficace jusqu'à »), la valeur entrée ici [s] est utilisée au lieu de la valeur de temporisation de démarrage pour l'échantillonneur 1. |
| Add. rinse tank sample | On : Après le déchargement ou le pompage dans un tour de l'échantillonneur est rincé. Selon la quantité restante dans le réservoir il faut être mis à jour la quantité. |
| Samp. during unloading | Yes : Pendant le déchargement, l'échantillonnage a lieu |
| Standard Spülen | <i>sans fonction</i> |
| Numéro de série | Affichage du numéro de série du Ultrasampler-Controllers |
| Version firmware | Affiche la version du firmware de l'Ultrasampler Controller |

4.5.5.3 Echantillonneur 1

(normalement pour échantillons individuels)



| Echantillonneur 1 | | |
|-------------------|------------------------------|---|
| U | Mode d'essai | non installé Echantillon individuel Echantillon de tour |
| | Vol. bouteille d'échantill.. | Quantité de remplissage de la bouteille d'échantillon en ml |
| | Tolérance de surremplis... | Remplissage en pourcentage autorisé des bouteilles d'échantillon par ex. 120 % → La bouteille peut être remplie jusqu'à 20 % au-dessus du volume nominal % |
| | Départ différé | Temporisation du signal de capteur de lait (« Lait présent ») jusqu'au début de l'échantillonnage [s]. <i>Si cette valeur augmente, la teneur en graisse sera supérieure pour toutes les quantités.</i> |
| | Facteur de calibrage | Le facteur de calibrage du flexible de pompe indique combien de µl par tour d'échantillonneur sont remplis. (Entrez 270 µl. Modifiez la valeur quand le remplissage de la bouteille d'échantillon diverge de la valeur réglée.) |
| | Prér. à partir de Quant. | Quand les quantités d'admission (quantités spécifiées) sont inférieures à la valeur entrée ici, aucun prérinçage n'a lieu. [L] |
| S | Étapes de rinçage | Nombre d'étapes de rinçage quand du lait est détecté dans le tuyau. |
| | Nombre de pas mini. | Nombre minimum de pas de moteur. |
| | Fréquence de pas mini. | Régime minimum de l'échantillonneur. Quand cette fréquence n'est pas atteinte, un mode intermittent est déclenché. (600) |

4.5.5.4 Echantillonneur 2

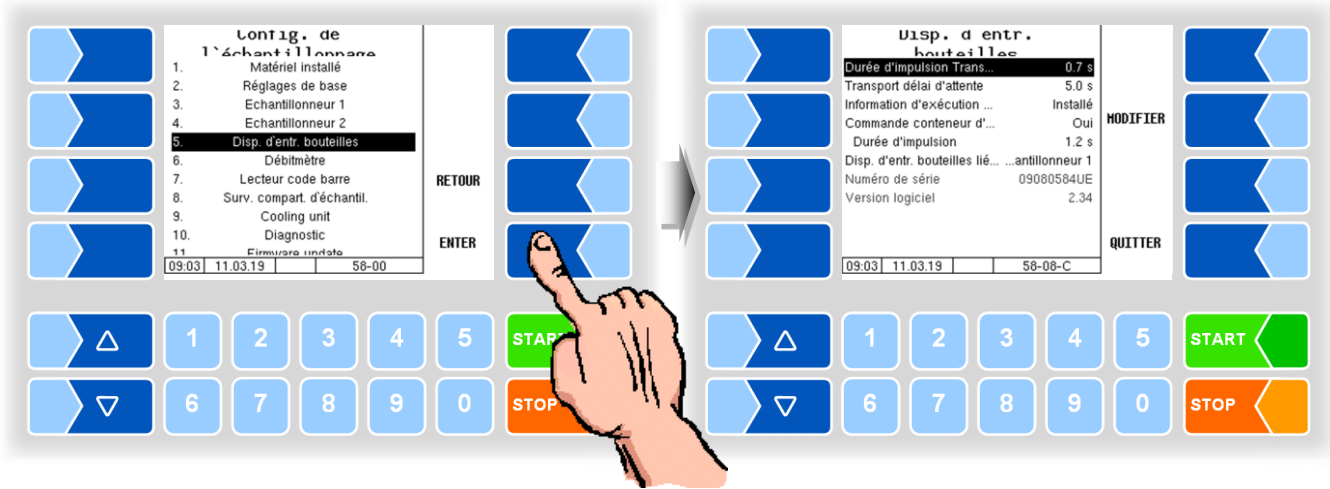
(normalement pour échantillons de tour)

Paramètres comme échantillonneur 1

Volume de bouteilles d'échantillons: 500 ml

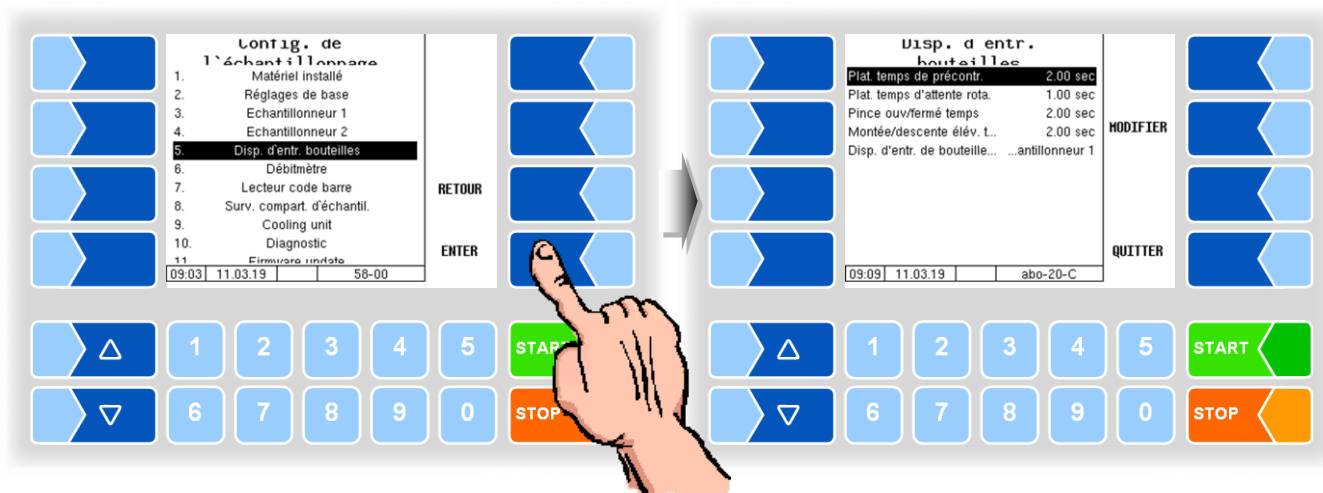
4.5.5.5 Bottledrive

Bottledrive 6774-10



| Disp. d'entr. bouteilles 6774-10 | | |
|----------------------------------|--------------------------------|---|
| U | Durée d'impulsion Transport | Temps requis par le tourniquet pour s'éloigner de façon sûre du détecteur de proximité. [s] |
| | Transport délai d'attente | Temps après lequel un message d'erreur est affiché quand le transport dure trop longtemps. |
| | Information d'exécution étoile | installé non installé |
| | Commande conteneur d'entrée | Oui Non |
| | Durée d'impulsion | Heure d'activation de la cassette d'entrée [s] |
| | Disp. d'entr. bouteilles lié à | Echantillonneur 1 Echantillonneur 2 |
| | Numéro de série | Affichage du numéro de série de la commande Bottledrive |
| | Version logiciel | Affichage de la version du micrologiciel de la commande Bottledrive |

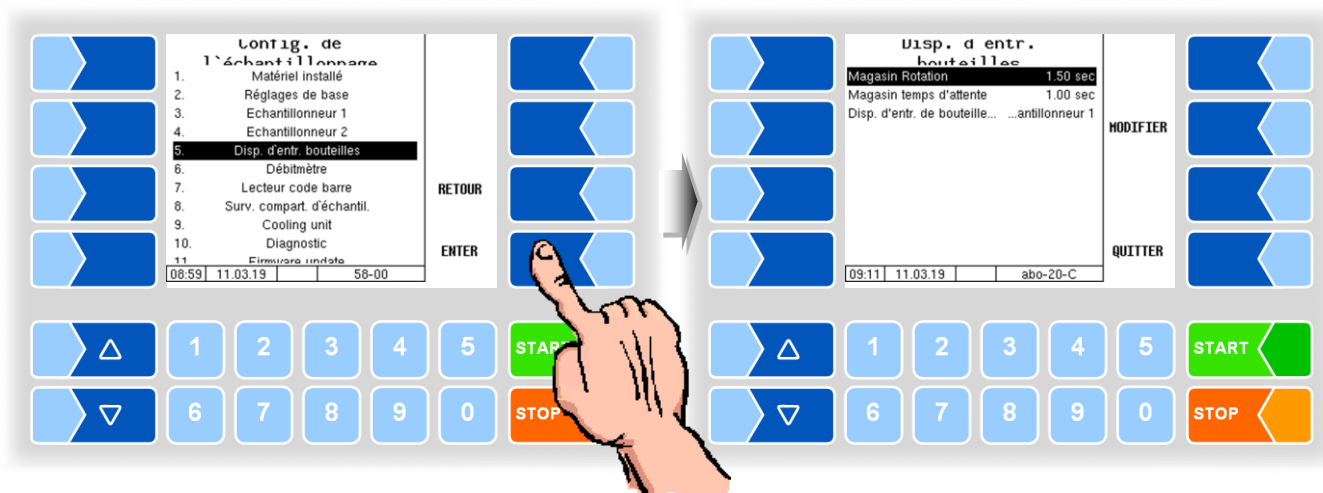
Bottledrive ABO 20



Bottledrive ABO 20

| | | |
|---|-------------------------------|---|
| S | Plat. temps de précontr. | Temps de précontrainte du plateau ; la rotation est déclenchée quand ce temps est écoulé. [s] |
| | Plat. temps d'attente rota. | Temps entre le déclenchement de la rotation et le positionnement du plateau. |
| | Pince ouv/ferme temps | Temps d'attente requis par la pince pour s'ouvrir ou se fermer. |
| | Montée/descente élév. t... | Temps d'attente pour le déplacement vers le haut ou vers le bas de l'élévateur. |
| U | Disp. d'entr. de bouteille... | Echantillonneur 1 Echantillonneur 2 |

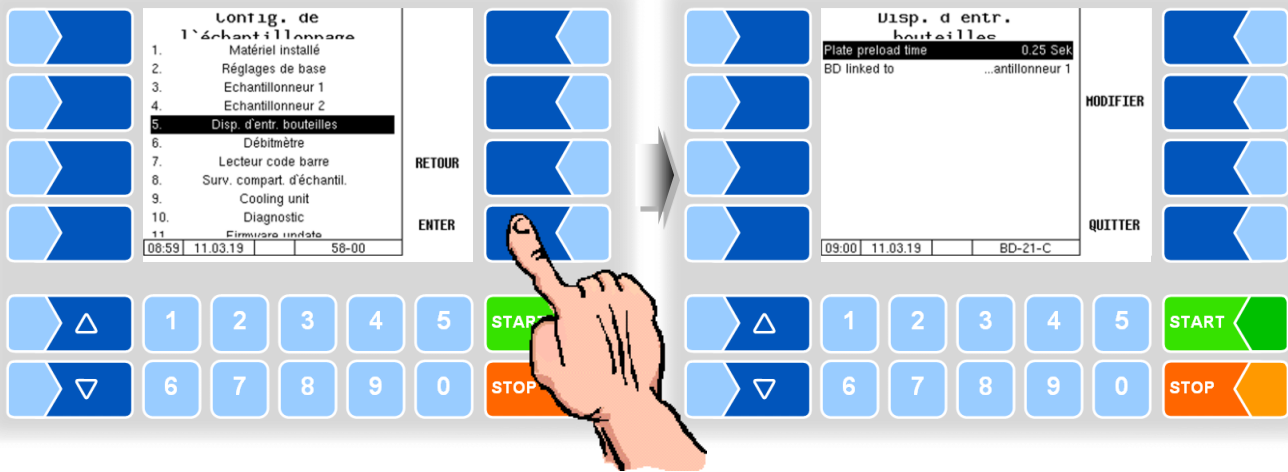
Bottledrive Monotrans



Disp. d'entr. bouteilles Monotrans

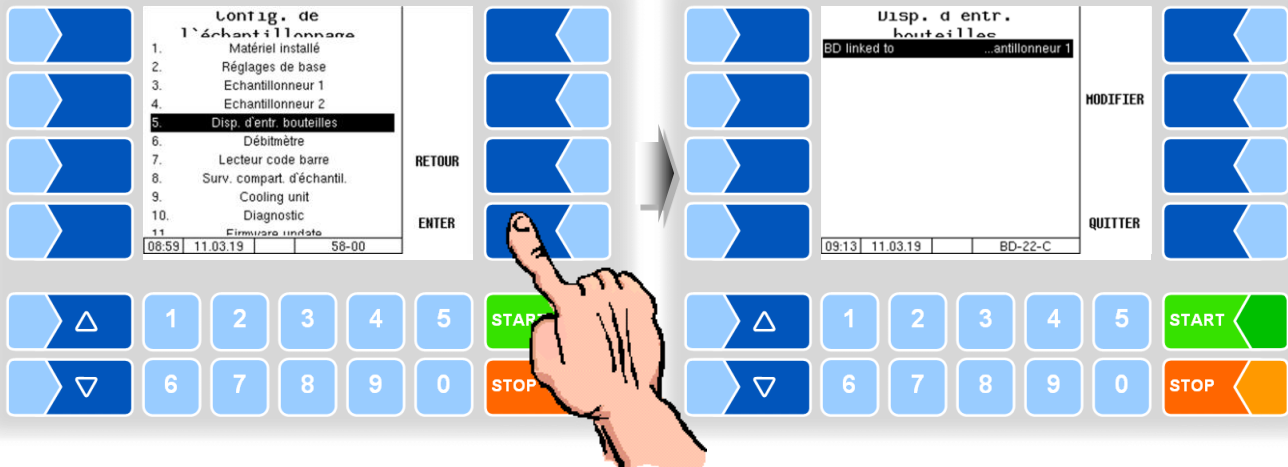
| | | |
|---|--------------------------------|---|
| S | Magasin Rotation | Temps de précontrainte du plateau ; la rotation est déclenchée quand ce temps est écoulé. [s] |
| | Magasin temps d'attente | Temps entre le déclenchement de la rotation et le positionnement du plateau. |
| U | Disp. d'entr. bouteilles lié à | Echantillonneur 1 Echantillonneur 2 |

Bottledrive Bartec Mini Type 6774-12



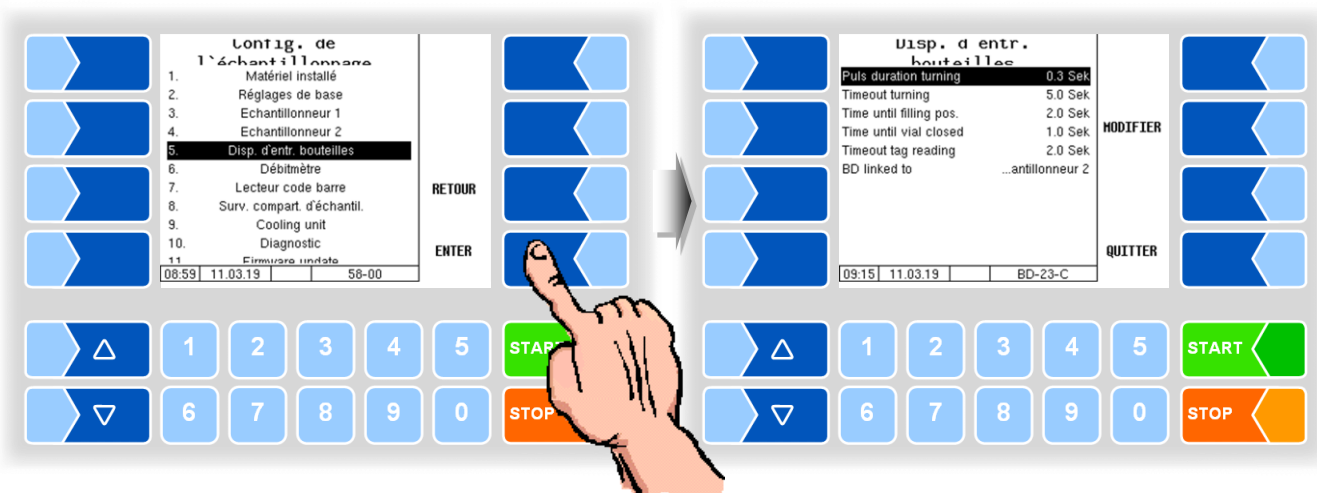
| Disp. d'entr. bouteilles Bartec Mini Type 6774-12 | | |
|---|--------------------|--|
| S | Plate preload time | Durée jusqu'à ce que le plateau se soit mis à tourner et la surface soit arrivée en position de lecture. [s] |
| U | BD linked to | Échantillonneur 1 Échantillonneur 2 |

Dispositif de levage semi-automatique Type 6871-3-30



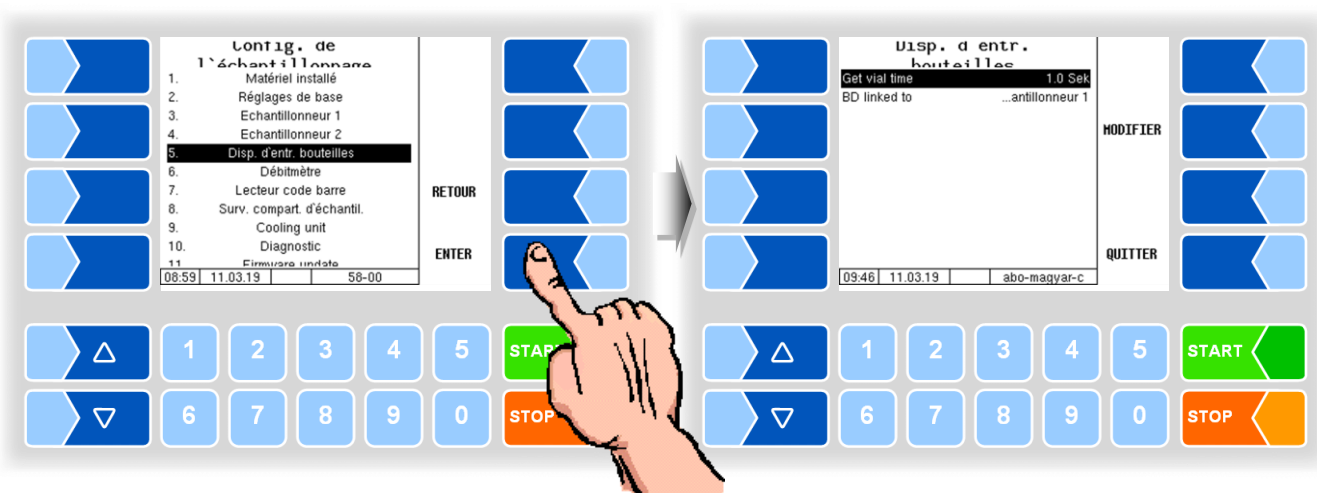
| Disp. d'entr. bouteilles Type 6871-3-30 | | |
|---|--------------|------------------------|
| U | BD linked to | Sampler 1 Sampler 2 |

CP 200



| Disp. d'entr. bouteilles CP 200 | | |
|---------------------------------|-------------------------|--|
| S | Pulse duration turning | Période de temps des impulsions de rotation (Auto-maintien via le contrôleur de l'échantillonneur) <i>Remarque: Reliez le détecteur de proximité dans le Bottledrive (si commutation plus) avec le module de commutation type 6756-300 à la borne du contrôleur d'échantillonneur 47 et installez un cavalier de la borne 49 à l'entrée 7, borne 32. Connecter le moteur rotatif (Bottledrive) à la borne 46.</i> |
| | Timeout turning | Temps de rotation maximal jusqu'au message d'erreur |
| | Time until filling pos. | Bouteille de temps d'ouverture |
| | Time until vial closed | Bouteille de temps de fermeture |
| | Timeout tag reader | le temps jusqu'à ce qu'une étiquette soit lue |
| U | BD linked to | échantillonneur 1 échantillonneur 2 |

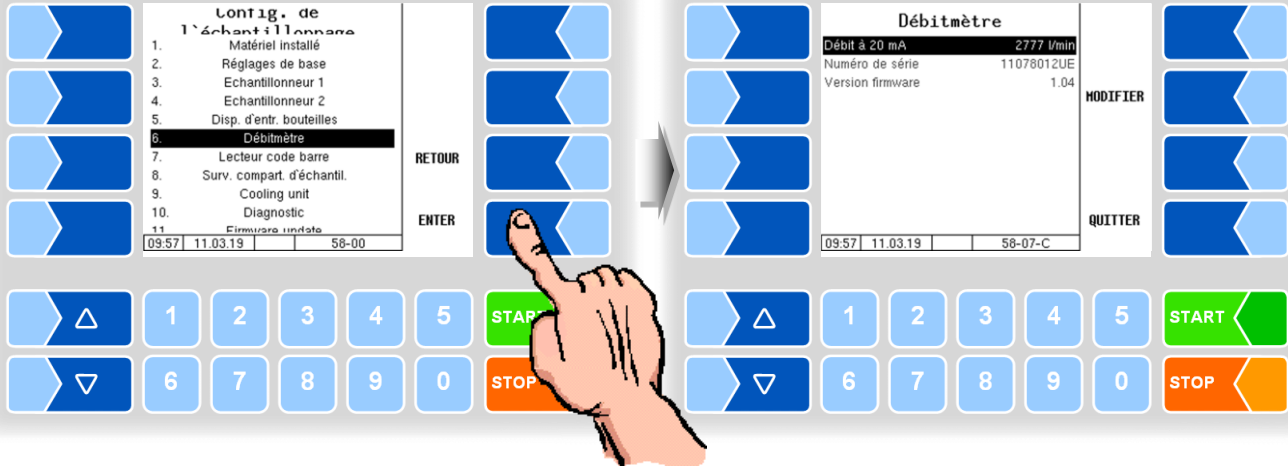
ABO MAGYAR



| Disp. d'entr. bouteilles ABO MAGYAR | | |
|-------------------------------------|---------------|--|
| U | Get vial time | Durée de l'impulsion de transport de la bouteille pour la Bottledrive externe. Passé ce délai, la lecture du code à barres commence. |
| | BD linked to | échantillonneur 1 échantillonneur 2 |

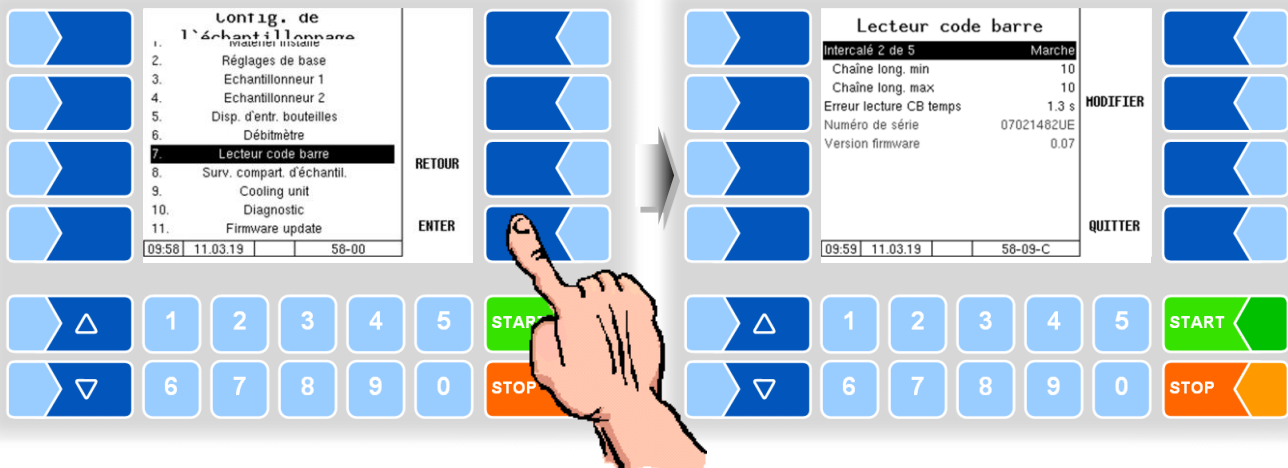
4.5.5.6 Débitmètre

L'élément de menu pour configurer débitmètre ne s'affiche que lorsque débitmètre est en mode de configuration (cf. 4.5.5.1).



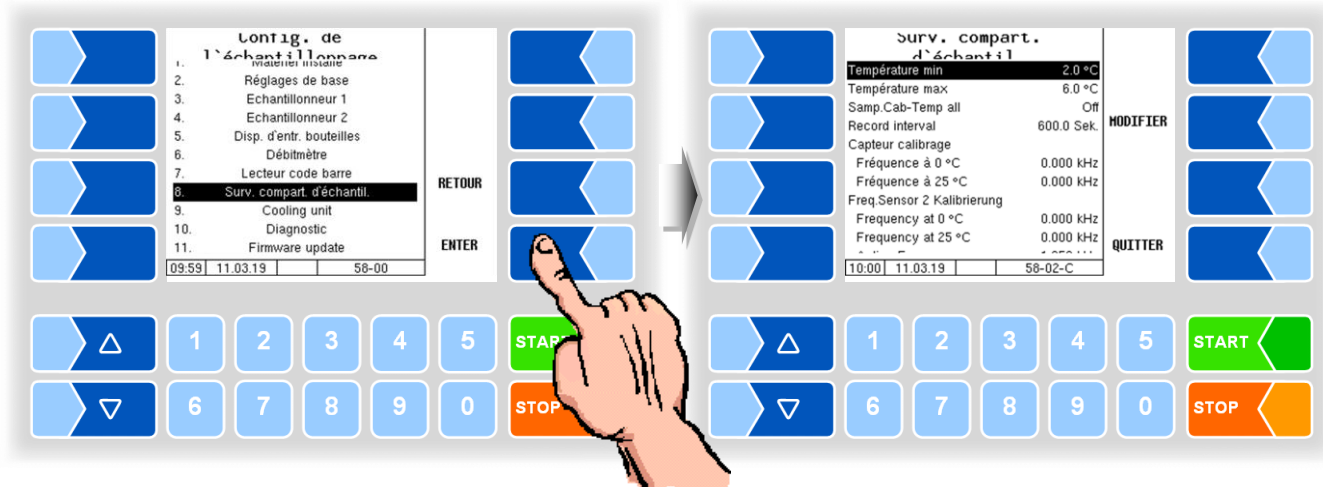
| Débitmètre | | | | | | | |
|------------------|---|---------------|--|-----------------|--|------------------|--|
| U | <table border="1"> <tr> <td>Débit à 20 mA</td> <td>Débit de sortie 20 mA du FLM [L/min] <i>La valeur ne peut être modifiée que lorsque le FLM est raccordé au P-Net et installé. Pour le fonctionnement normal, le FLM ne doit pas être raccordé au P-Net.</i></td> </tr> <tr> <td>Numéro de série</td> <td>Affichage du numéro de série du débitmètre</td> </tr> <tr> <td>Version firmware</td> <td>Affichage de la version du micrologiciel du débitmètre</td> </tr> </table> | Débit à 20 mA | Débit de sortie 20 mA du FLM [L/min] <i>La valeur ne peut être modifiée que lorsque le FLM est raccordé au P-Net et installé. Pour le fonctionnement normal, le FLM ne doit pas être raccordé au P-Net.</i> | Numéro de série | Affichage du numéro de série du débitmètre | Version firmware | Affichage de la version du micrologiciel du débitmètre |
| Débit à 20 mA | Débit de sortie 20 mA du FLM [L/min] <i>La valeur ne peut être modifiée que lorsque le FLM est raccordé au P-Net et installé. Pour le fonctionnement normal, le FLM ne doit pas être raccordé au P-Net.</i> | | | | | | |
| Numéro de série | Affichage du numéro de série du débitmètre | | | | | | |
| Version firmware | Affichage de la version du micrologiciel du débitmètre | | | | | | |

4.5.5.7 Lecteur de code barre



| Lecteur code barre | | | | | | | | | | | | | |
|-------------------------|---|------------------|----------------------------|------------------|---------------------------------|-------------------|---------------------------------|-------------------------|--|-----------------|--|------------------|--|
| U | <table border="1"> <tr> <td>Intercalé 2 de 5</td> <td>Marche (standard) Arrêt</td> </tr> <tr> <td>Chaîne long. min</td> <td>Longueur de code barres minimum</td> </tr> <tr> <td>Chaîne long. maxe</td> <td>Longueur de code barres maximum</td> </tr> <tr> <td>Erreur lecture CB temps</td> <td>Quand la lecture est erronée, cette durée est observée et une nouvelle opération de lecture commence [s]</td> </tr> <tr> <td>Numéro de série</td> <td>Affichage du numéro de série de la station de lecture de code barres</td> </tr> <tr> <td>Version firmware</td> <td>Affichage de la version du micrologiciel de la station de lecture de code barres</td> </tr> </table> | Intercalé 2 de 5 | Marche (standard) Arrêt | Chaîne long. min | Longueur de code barres minimum | Chaîne long. maxe | Longueur de code barres maximum | Erreur lecture CB temps | Quand la lecture est erronée, cette durée est observée et une nouvelle opération de lecture commence [s] | Numéro de série | Affichage du numéro de série de la station de lecture de code barres | Version firmware | Affichage de la version du micrologiciel de la station de lecture de code barres |
| Intercalé 2 de 5 | Marche (standard) Arrêt | | | | | | | | | | | | |
| Chaîne long. min | Longueur de code barres minimum | | | | | | | | | | | | |
| Chaîne long. maxe | Longueur de code barres maximum | | | | | | | | | | | | |
| Erreur lecture CB temps | Quand la lecture est erronée, cette durée est observée et une nouvelle opération de lecture commence [s] | | | | | | | | | | | | |
| Numéro de série | Affichage du numéro de série de la station de lecture de code barres | | | | | | | | | | | | |
| Version firmware | Affichage de la version du micrologiciel de la station de lecture de code barres | | | | | | | | | | | | |

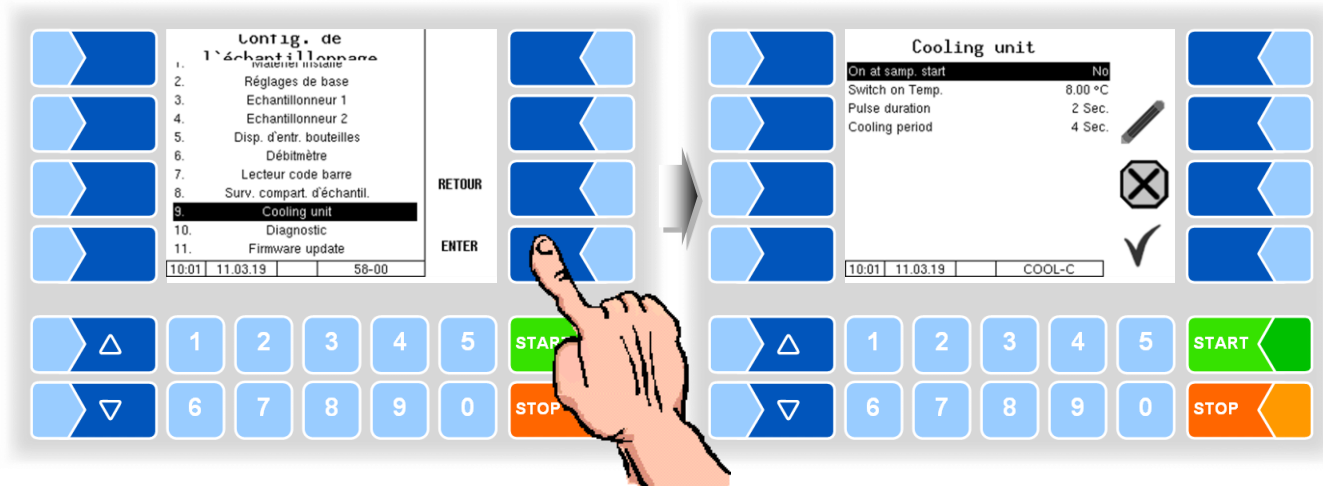
4.5.5.8 Surveillance du compartiment d'échantillon



Surveillance du compartiment d'échantillon

| | | |
|---|--------------------|--|
| U | Température min. | Valeur limite inférieure de la température de compartiment d'échantillon [°C] |
| | Température max | Valeur limite supérieure de la température de compartiment d'échantillon [°C] |
| | Samp. Cab-Temp all | On: la température de caisson d'échantillonnage est enregistrée à chaque admission (livraison) (indépendamment des valeurs limites de température et de l'écart d'enregistrement). En plus de la température momentanée du caisson d'échantillonnage, la température maximale depuis le dernier enregistrement est saisie. |
| | Record interval | Intervalle de temps pendant lequel la température du caisson d'échantillonnage est enregistrée en cas de dépassement de valeur limite (Standard: 600 s). |
| | Capteur calibrage | |
| | Frequency at 0 °C | Fréquence d'étalonnage pour 0 °C comme spécifié sur le capteur |
| | Frequency at 25 °C | Fréquence d'étalonnage pour 25 °C comme spécifié sur le capteur |
| | Active Frequency | Fréquence à partir de laquelle le capteur indique « mouillé ». |

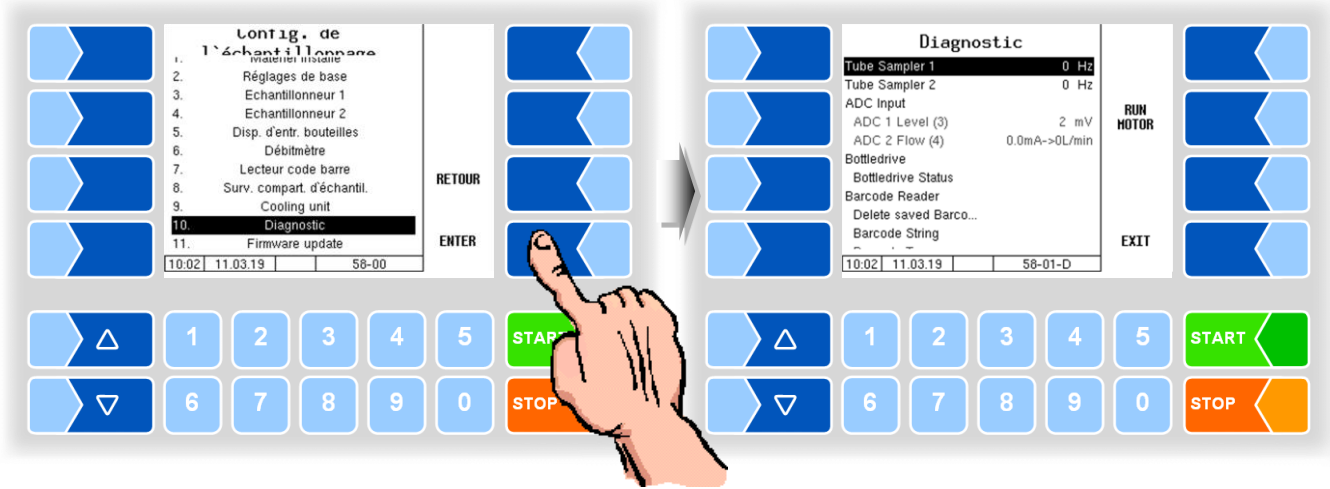
4.5.5.9 Cooling unit



Cooling unit

| | | |
|---|-------------------|---|
| S | On at samp. Start | Yes: Lorsque l'échantillonneur démarre, l'unité de refroidissement il sera allumée. No: L'unité de refroidissement n'est pas activée. |
| | Switch on Temp. | Compartiment échantillon Température à laquelle le refroidissement commence (°C). |
| | Pulse duration | Durée des impulsions de refroidissement (2 s) |
| | Cooling period | Durée d'une période de refroidissement du début d'une impulsion de refroidissement au <i>début</i> de la prochaine impulsion de refroidissement (4 s) |

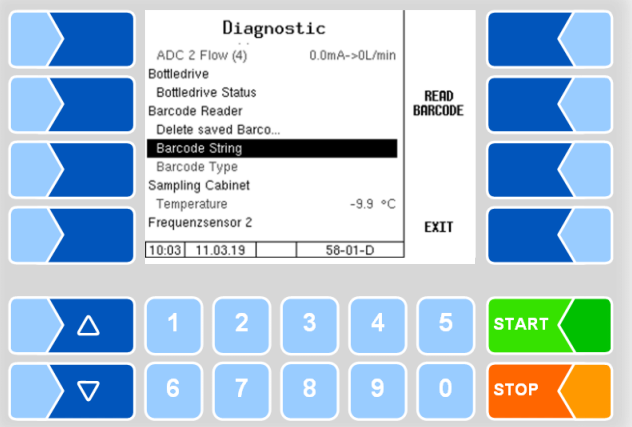
4.5.5.10 Diagnostic



Dans le diagnostic, les fréquences de rotation actuelles des deux moteurs d'échantillonneur peuvent être interrogées. Les moteurs peuvent en outre être brièvement démarrés pour le test avec la touche programmable **RUN MOTOR**. Les valeurs d'entrée de tension et de courant actuelles (pour le FLM) sont d'autre part affichées. Quand le FLM est installé et raccordé au P-Net, les valeurs P-Net du FLM peuvent en plus être affichées.

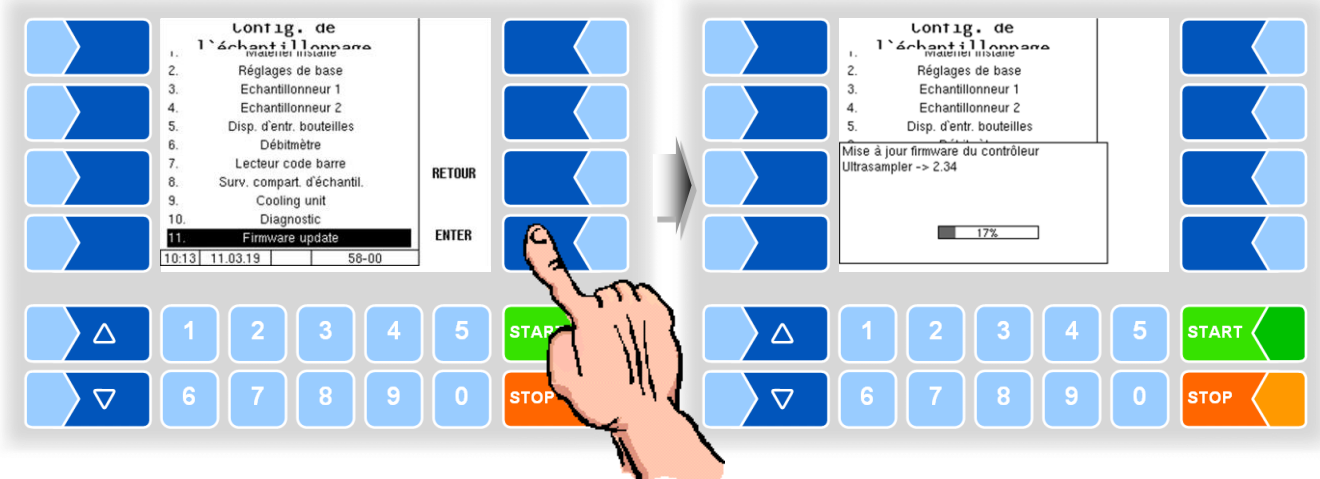
Pour tester le Bottledrive, un cycle de transport de bouteilles peut être lancé avec « Bottledrive Status ».

Quand un lecteur de code barres est installé, la lecture d'un code barres peut être lancée.

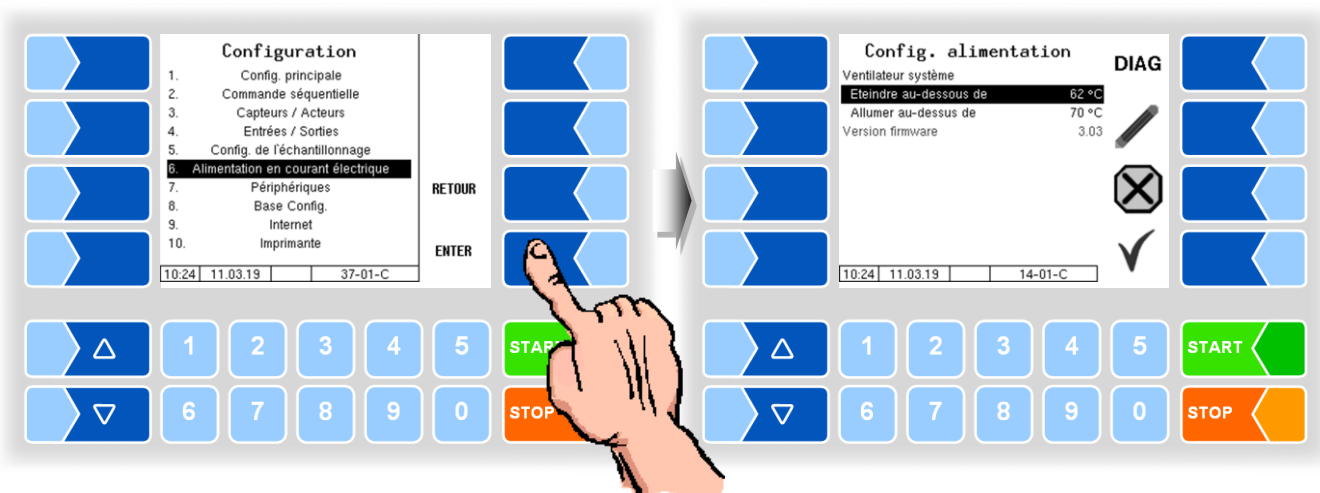


4.5.5.11 Firmware Update

Après installation ou changement du contrôleur d'échantillonneur, la version actuelle du micrologiciel enregistrée dans le logiciel peut être transférée dans le contrôleur d'échantillonneur.

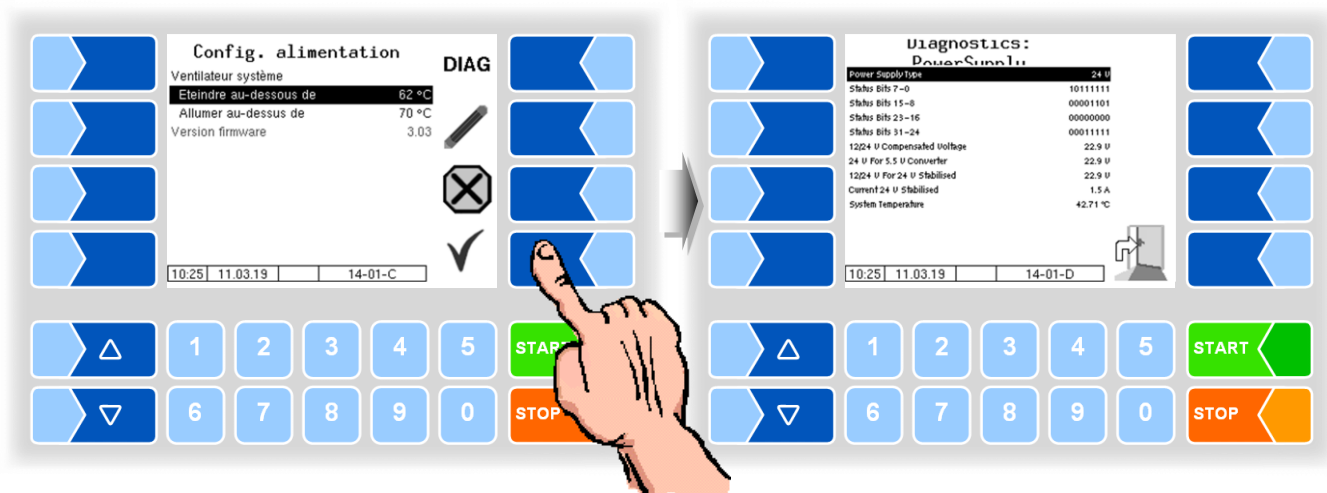


4.5.6 Alimentation en courant électrique



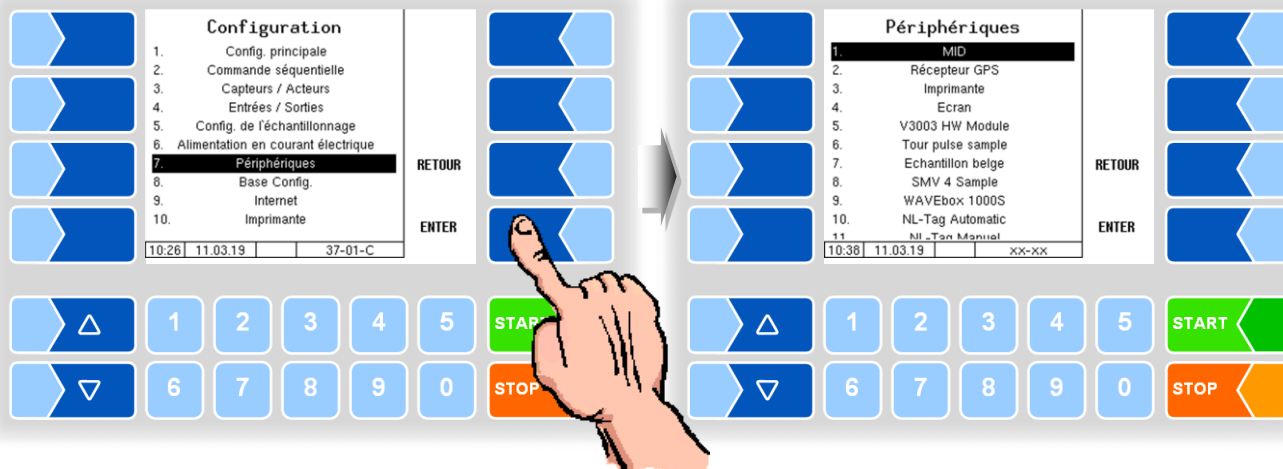
| Config. alimentation | | |
|----------------------|--|---|
| S | Ventilateur système (sans fonction avec les blocs d'alimentation sans ventilateur) | |
| | Eteindre au-dessous de | Température de coupure du ventilateur |
| | Allumer au-dessus de | Température de démarrage du ventilateur |
| | Firmware Version | Affichage de la version firmware |

Diagnostic

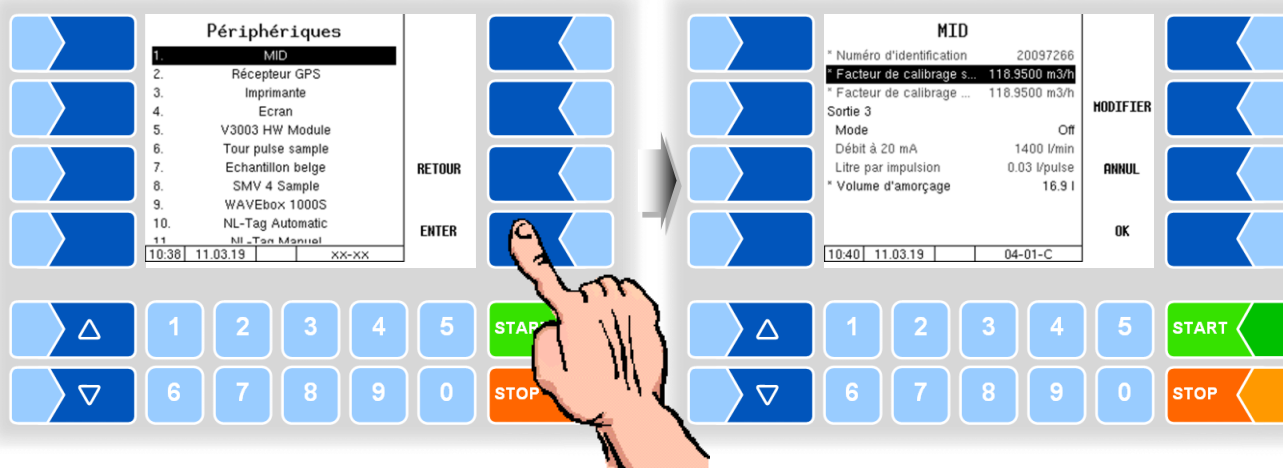


Vous pouvez interroger ici les différentes tensions dans le contrôleur compact.

4.5.7 Périphériques

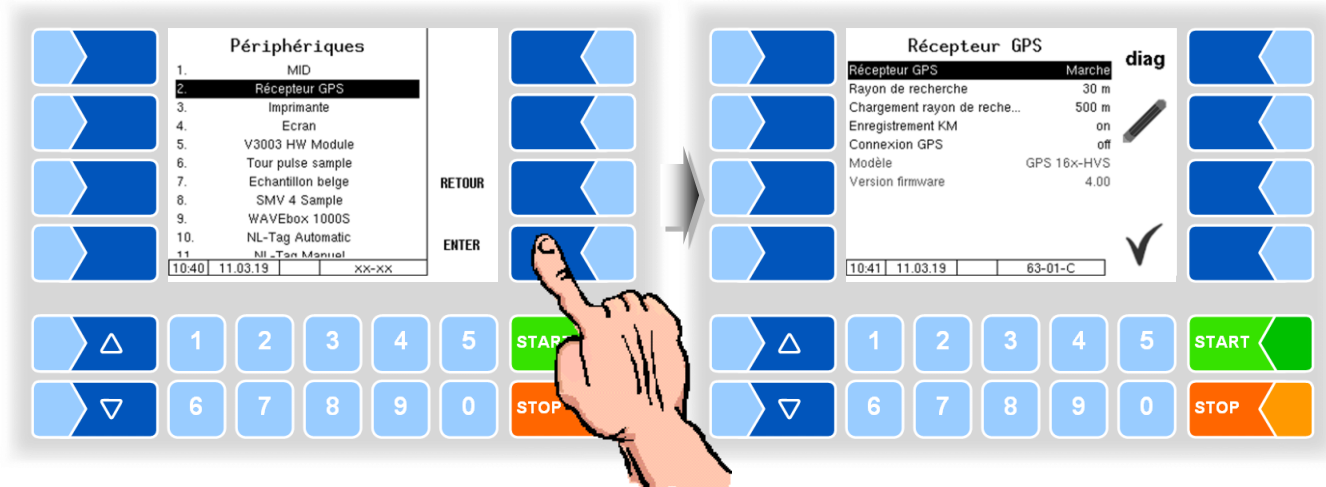


4.5.7.1 MID



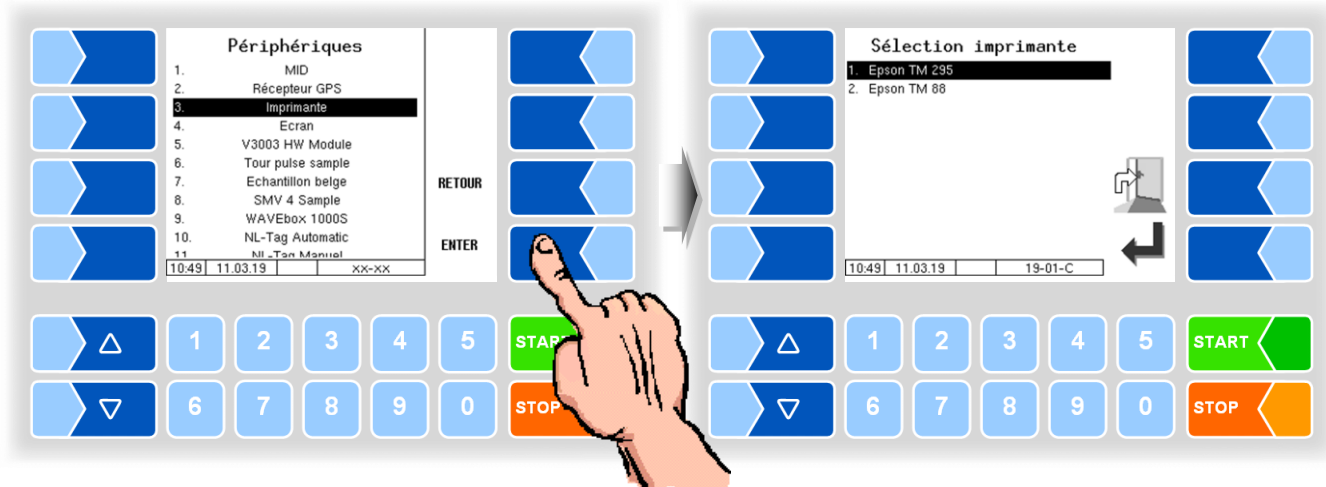
| MID | | |
|-----|------------------------------|---|
| | Numéro d'identification | Numéro de série du MID |
| | Facteur de calibrage système | Facteur de calibrage du MID enregistré dans la mémoire de calibrage du contrôleur compact. Il ne peut être modifié que si le commutateur de calibrage est ouvert. |
| | Facteur de calibrage MID | Facteur de calibrage enregistré dans le MID. Quand le commutateur de calibrage est ouvert dans le MID, il peut être validé sur le MID par le contrôleur compact. (A la livraison, le commutateur de calibrage dans le MID est ouvert) |
| C | Sortie 3 | |
| | Mode | Off 4-20 mA Le débit est déterminé en fonction du courant 0-1 000 Hz Le débit est déterminé en fonction de la fréquence |
| | Débit à 20 mA | Débit de sortie 20 mA du MID [L/min] (<i>valable pour mode 4-20 mA</i>) |
| | Litre par impulsion | Débit par impulsion [L/pulse] (<i>valable pour mode 0-1000 Hz</i>) |
| | Volume d'amorçage | Quantité requise pour l'amorçage de l'installation de mesure. Elle est additionnée au résultat lors de la première mesure. |

4.5.7.2 Récepteur GPS

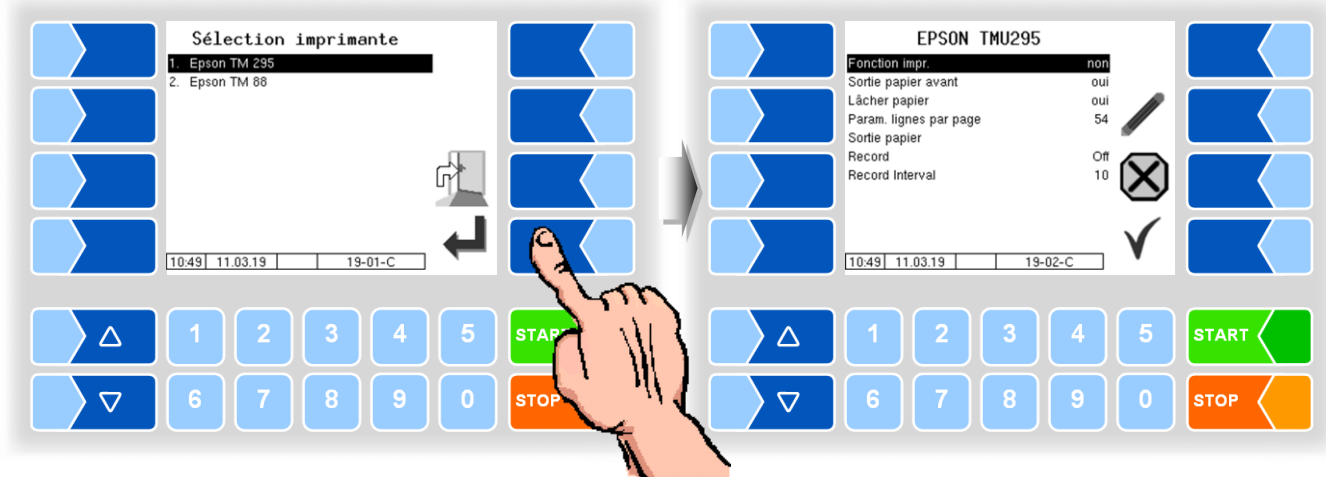


| Récepteur GPS | | |
|---------------|-------------------------------|---|
| | Récepteur GPS | marche arrêt |
| | Rayon de recherche | Rayon autour de la position géographique dans laquelle un fournisseur doit se trouver pour pouvoir être identifié [m] |
| | Chargement rayon de recherche | <i>pas actif</i> |
| U | Enregistrement km | Selon les données GPS, les kilomètres parcourus sont enregistrés et stockés. |
| | Connexion GPS | Lorsque les données GPS sont demandées, elles sont enregistrées dans le fichier journal Emf à des fins de diagnostic.. <i>pas actif</i> |
| | Modèle | Affichage de la version du modèle |
| | Version firmware | Affichage de la version du micrologiciel |

4.5.7.3 Imprimante



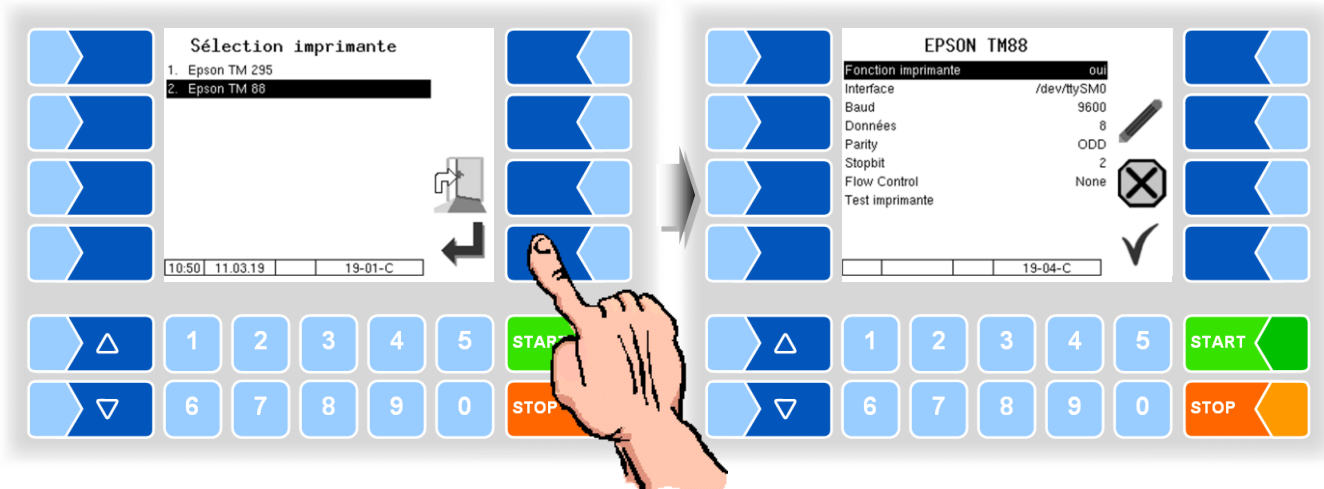
Epson TMU295



EPSON TMU295

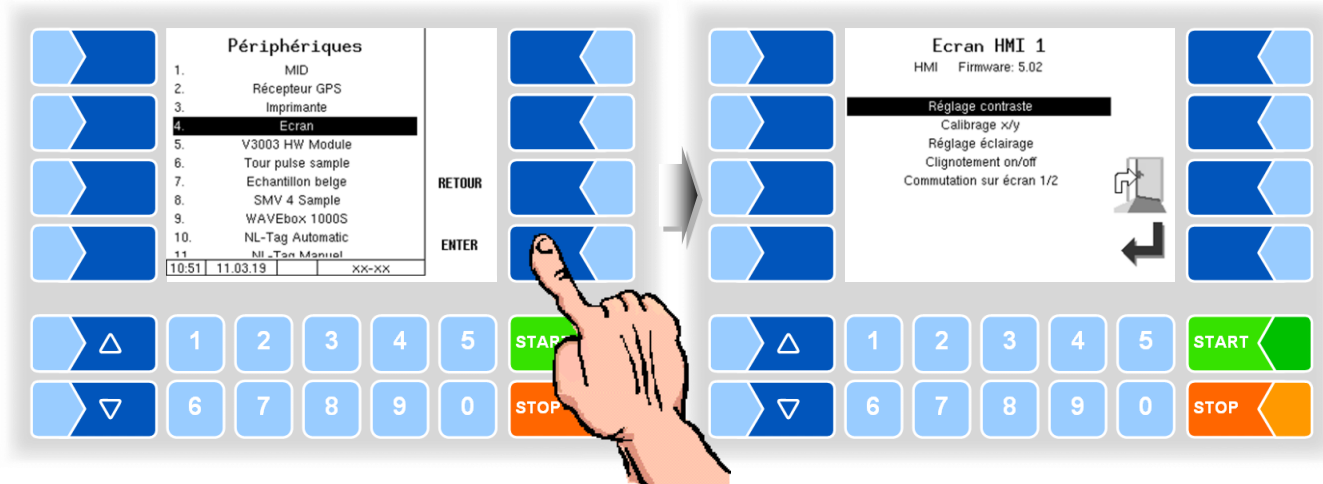
| | | | |
|-----------------|--|---|---|
| U | Fonction imprimante | oui | L'imprimante est allumée |
| | | non | L'imprimante est éteinte |
| | Sortie papier avant | oui | La sortie papier est à l'avant |
| | | non | La sortie papier est à l'arrière |
| | Lâcher papier | oui | Le papier est tenu après impression |
| | | non | Le papier est pas tenu après impression |
| | Param. lignes par page | Nombre de lignes (y compris le pied de page) jusqu'au saut de page lors de l'impression de paramètres. L'entrée 0 signifie qu'aucun changement de page ne se produit (valeur par défaut: 54) | |
| Sortie papier | On | Le papier est éjecté | |
| | Off | Le papier reste dans l'imprimante et peut continuer à être imprimé | |
| Record | On | Les copies des impressions de sortie sont sauvegardées | |
| Record Interval | temps de stockage les copies (20 jours) | | |

Epson TM88



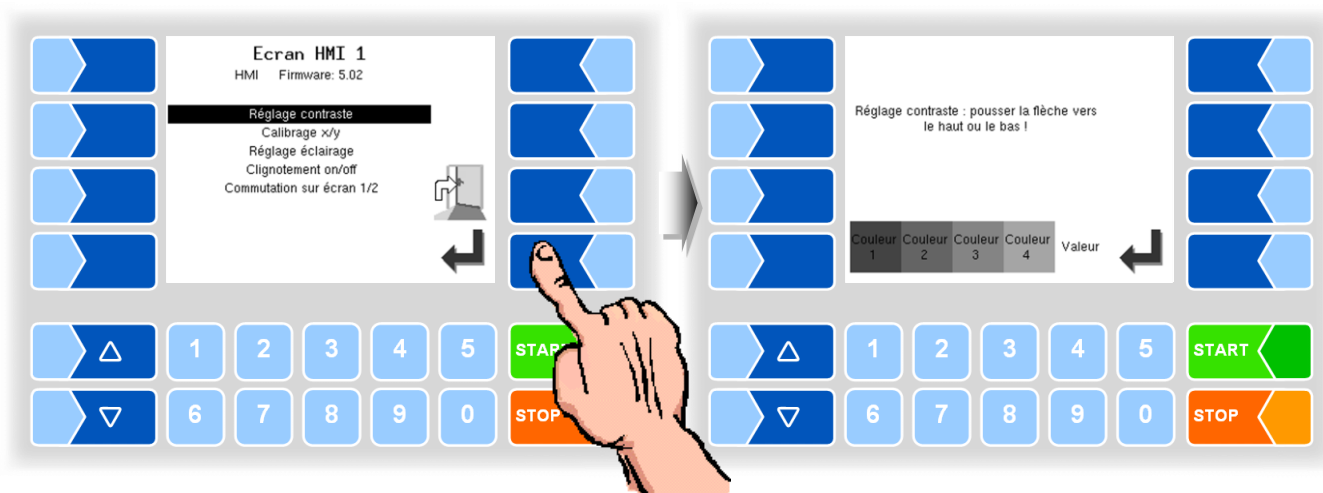
| EPSON TM88 | | |
|------------|---------------------|---|
| U | Fonction imprimante | oui L'imprimante est allumée non L'imprimante est éteinte |
| | Interface | Port auquel l'imprimante est connectée (default: /dev/ttySM0). |
| | Baud | Vitesse de transmission des données |
| | Données | Nombre de bits de données 7, 8 |
| | Parity | OFF EVEN ODD |
| | Stopbit | 1 2 |
| | Flow Control | None Xon/Xoff Matériel |
| | Test Imprimante | Configuration de l'imprimante: imprime la configuration de l'imprimante Hex Dump - 3xFEED to STOP: test d'impression Test du guidage de papier: test du guidage de papier |

4.5.7.4 Ecran



Ce menu sert au réglage et au calibrage de l'écran tactile (Touchscreen). L'écran tactile est calibré à la livraison de l'installation. Un calibrage de l'écran tactile n'est nécessaire que lorsque l'affichage est difficilement lisible ou quand l'installation ne réagit plus correctement aux effleurements.

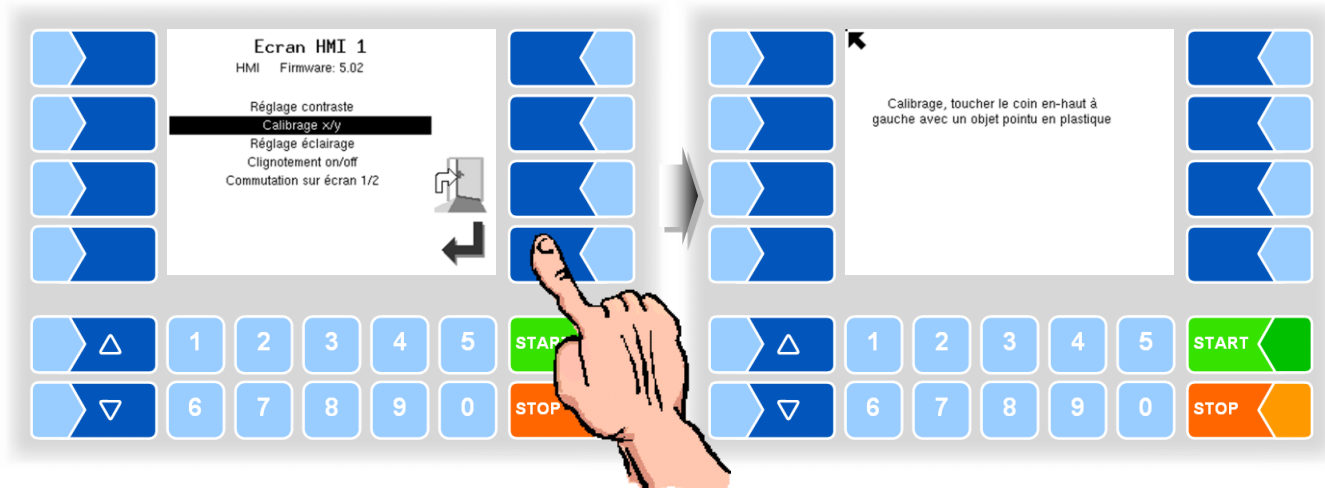
Réglage du contraste



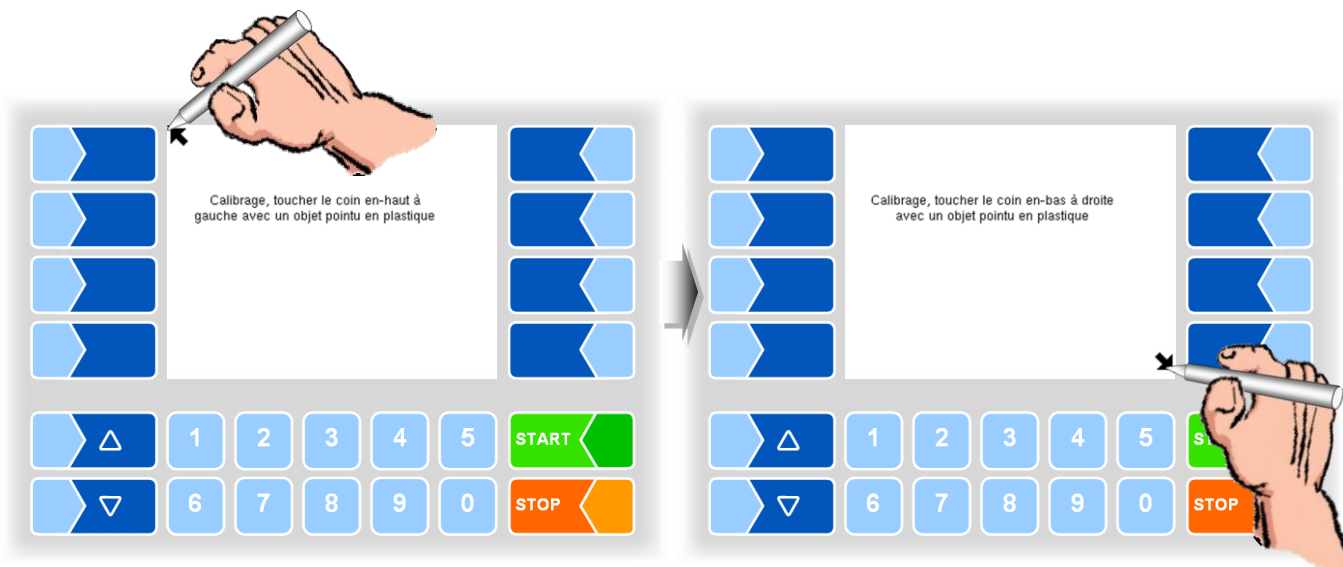
- Avec les touches de sélection ∇ et \triangle , réglez le contraste à la valeur souhaitée et effleurez la touche programmable « Confirmation ».

Calibrage x/y

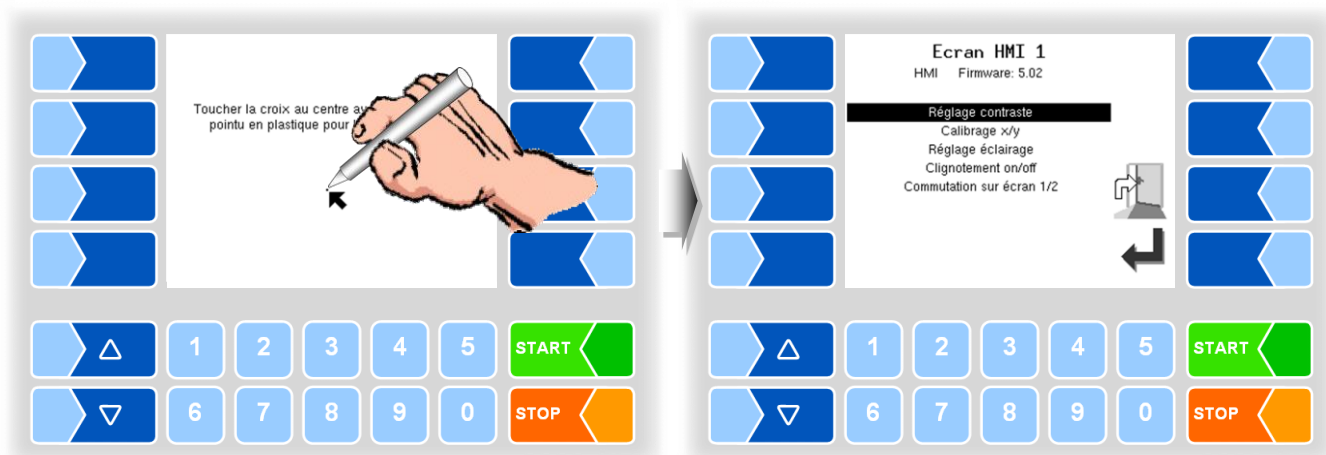
Avec le calibrage x/y, vous redéfinissez les coordonnées de l'écran. Ceci permet de définir la position des touches sur l'écran tactile. Suivez les instructions à l'écran.



- Touchez le coin en haut à gauche de l'écran. Utilisez si possible un objet en plastique ne risquant pas de rayer l'écran.
- Touchez ensuite le coin en bas à droite de l'écran



- Touchez le point qui apparaît alors à l'écran.

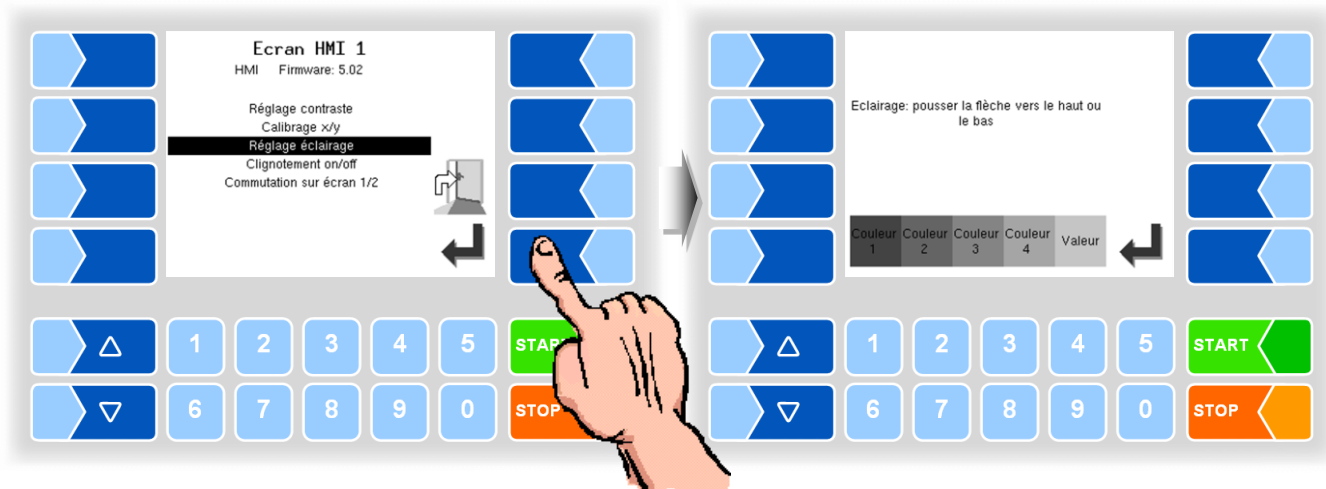


Les coordonnées de l'écran tactile sont alors définies.
Si le calibrage de l'écran tactile n'est pas satisfaisant, vous devrez éventuellement répéter plusieurs fois l'opération.



N'éteignez en aucun cas le système pendant le calibrage !

Régler l'éclairage

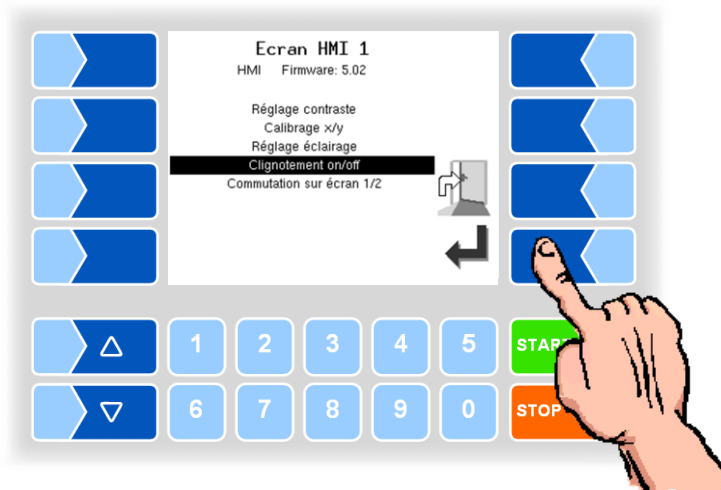


- Avec les touches de sélection et , réglez la luminosité de l'écran à la valeur souhaitée et effleurez la touche programmable « Confirmation ».

Clignotement Marche/Arrêt

Vous définissez ici si l'écran clignote une fois à chaque effleurement ou si l'affichage change sans clignotement.

Le réglage est modifié dès que vous activez la rubrique de menu !



Commutation sur écran 1/2

(sans fonction avec l'installation de mesure TIGER !)

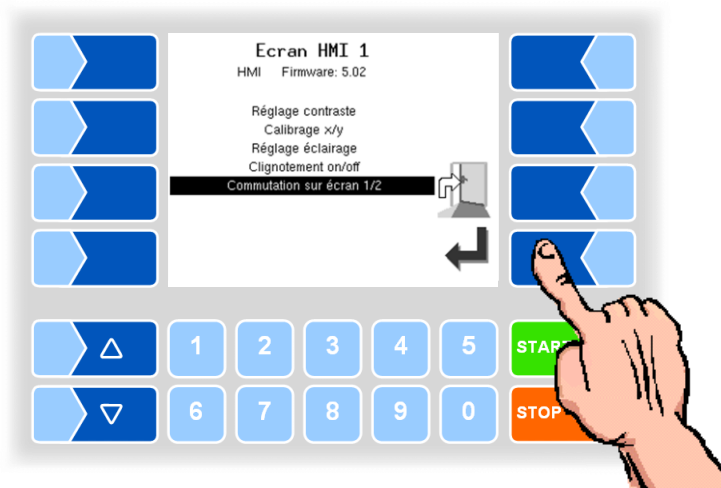
Pour l'affichage, deux unités d'affichage HMI peuvent être installées.

Quand cette rubrique de menu est confirmée, l'affichage passe du numéro 1 au numéro 2, ou inversement.

La ligne de titre affiche alors

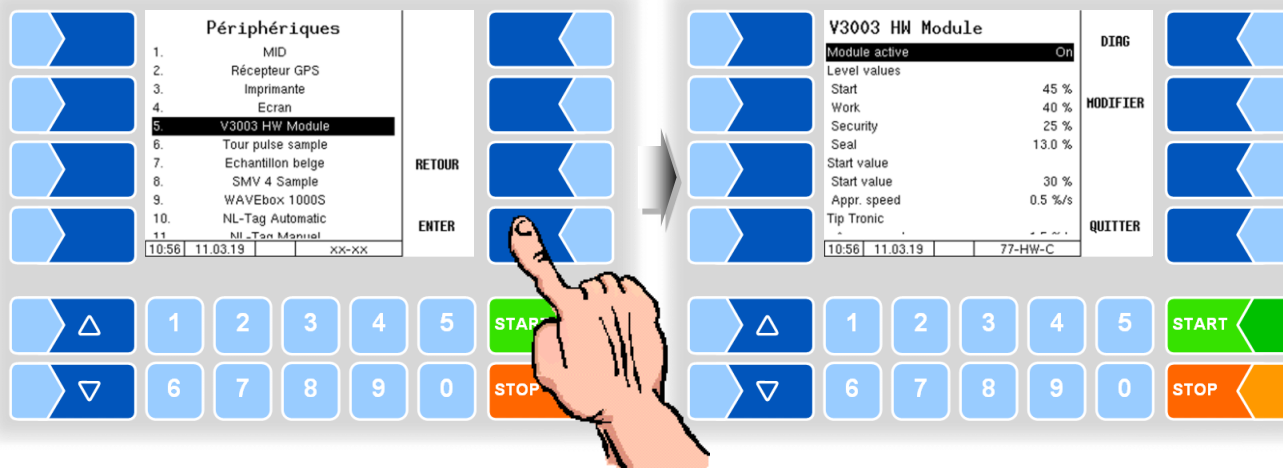
Écran HMI 1 ou

Écran HMI 2.



4.5.7.5 V3003 HW Module

Le menu est uniquement disponible si le type de système de mesure V3003 est sélectionné (voir section 4.5.8.3).

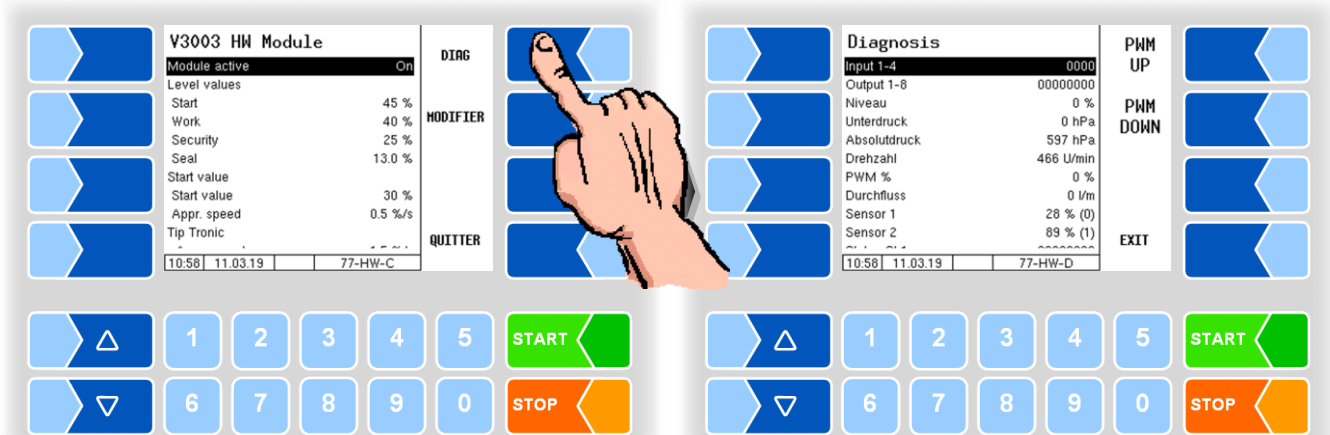


V3003 HW Module

| | | | |
|---|--------------------|--|----------|
| S | Modul active | Mise en marche et hors du module | (On) |
| | Level values | | |
| | Start | Niveau initial à chaque début d'aspiration pour augmenter le vide (en % du niveau de remplissage maximum) | (50%) |
| | Work | Point de fonctionnement du séparateur d'air lors de la réception (en % du niveau de remplissage maximum) | (45%) |
| | Security | Point de coupure du séparateur d'air (en % du niveau de remplissage max.) | (25%) |
| | Seal | Niveau du séparateur d'air après l'immobilisation (en % du niveau de remplissage maximum) | (12%) |
| | Start value | | |
| | Start value | Capacité de la pompe au début de la collecte du lait (en % de la puissance maximale) | (30%) |
| | Appr. speed | Vitesse à laquelle le niveau augmente au début de la collecte du lait vers « cible ». | (0,5%/s) |
| | Tip Tronic | | |
| | Appr. speed | Si la pression négative requise n'est pas atteinte au niveau nominal, le niveau du séparateur d'air est élevé. Le paramètre détermine à quelle vitesse le niveau est abaissé à nouveau encore au niveau de la cible. | (1,5%/s) |
| | Start seal value | | |
| | Start value | Puissance avec laquelle la pompe démarre après un arrêt au point de coupure, et baisser le niveau dans le sens de « calibration ». | (30) |
| | Appr. speed | Vitesse à laquelle le niveau est abaissé dans le sens du « calibration ». | (1,5) |
| | Level fluctuations | Fluctuation de niveau, ce qui ne peut être dépassée pendant le temps de mesure, pour arrêter la pompe au niveau du point de coupure. | (0,05) |
| | Measuring time | Dans le temps de mesure, le niveau ne doit pas fluctuer plus que défini dans « Level fluctuations », pour arrêter la pompe au niveau du point de coupure. | (1,0) |
| | Measuring end | | |
| | Level fluctuations | Fluctuation de niveau à ne pas dépasser en moins d'une seconde pour atteindre la fin de la mesure | (0,05) |

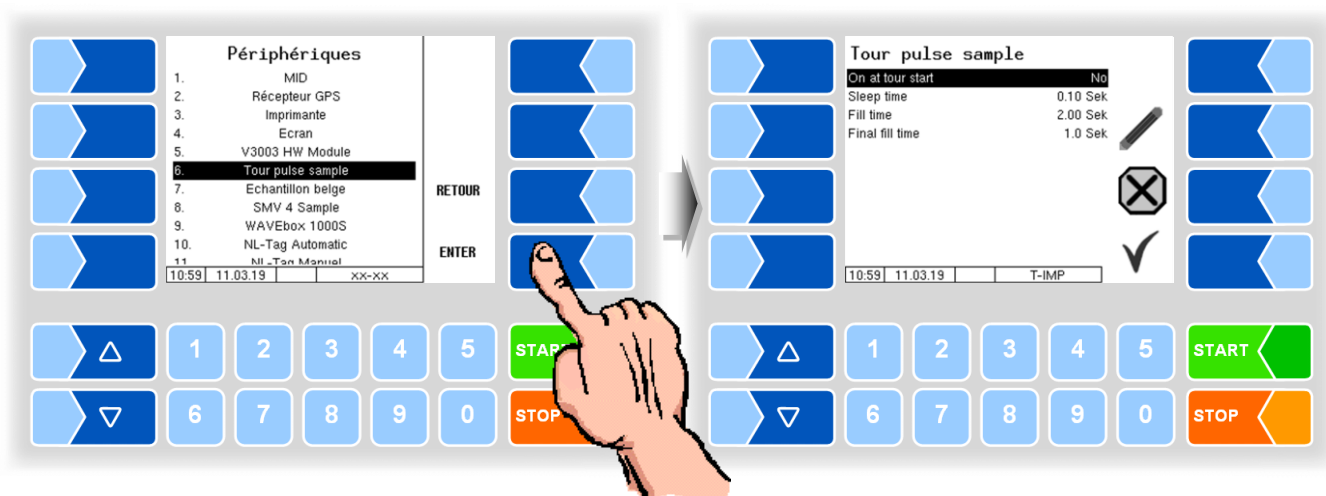
| | |
|-------------------|--|
| Control parameter | |
| Prop. Factor | Facteur de proportionnalité pour influencer la caractéristique de contrôle (0,5) |
| PWM | |
| Frequency | Fréquence de fonctionnement de la vanne hydraulique (125) |
| minimum | Rapport de pause d'impulsion pour contrôler la vanne hydraulique, qui commande le moteur hydraulique du séparateur d'air. (=Position de la vanne à 0% le rendement de la pompe). Le paramètre doit être réglé pour que la pompe s'arrête! (31) |
| maximum | Facteur déterminant le décalage du rapport de pause d'impulsion lors de l'augmentation de la puissance (Largeur de la plage de réglage de la commande de pompe). (68) |
| Sensor thresholds | |
| Foam sensor | Sensibilité du capteur de mousse (60) |
| Empty sensor | Sensibilité du capteur « vide » (60) |
| serial number | Numéro de série. selon la plaque signalétique |
| Firmware version | Numéro de la version du firmware |

Diagnostic



4.5.7.6 Tour pulse sample

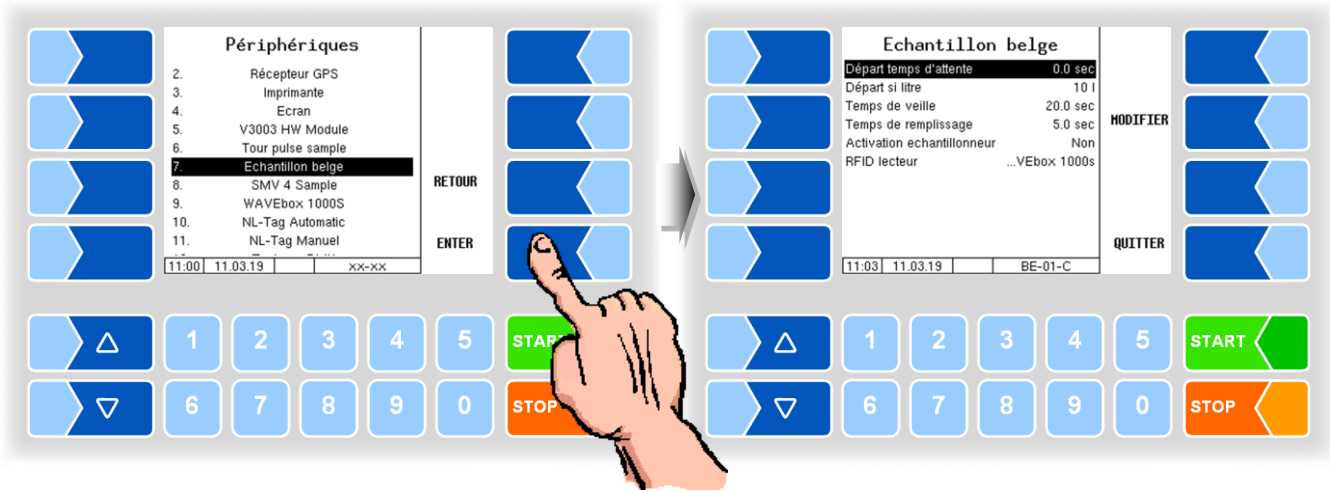
Quand la sortie 86 est activée.



| Tour pulse sample | | |
|-------------------|------------------|--|
| S | On at tour start | Yes: Tour pulse sample sera activé au début de la tournée. No: Tour pulse sample ne sera activé au début de la tournée. |
| | Sleep time | Pendant ce temps, la bouteille ne sera pas remplie (20 - 60 secondes) |
| | Fill time | Pendant ce temps la bouteille est remplie. |
| | Final fill time | Temps de remplissage continu à la fin du processus d'échantillonnage. (pas de contrôle de l'échantillonnage) [s] |

4.5.7.7 Echantillon belge

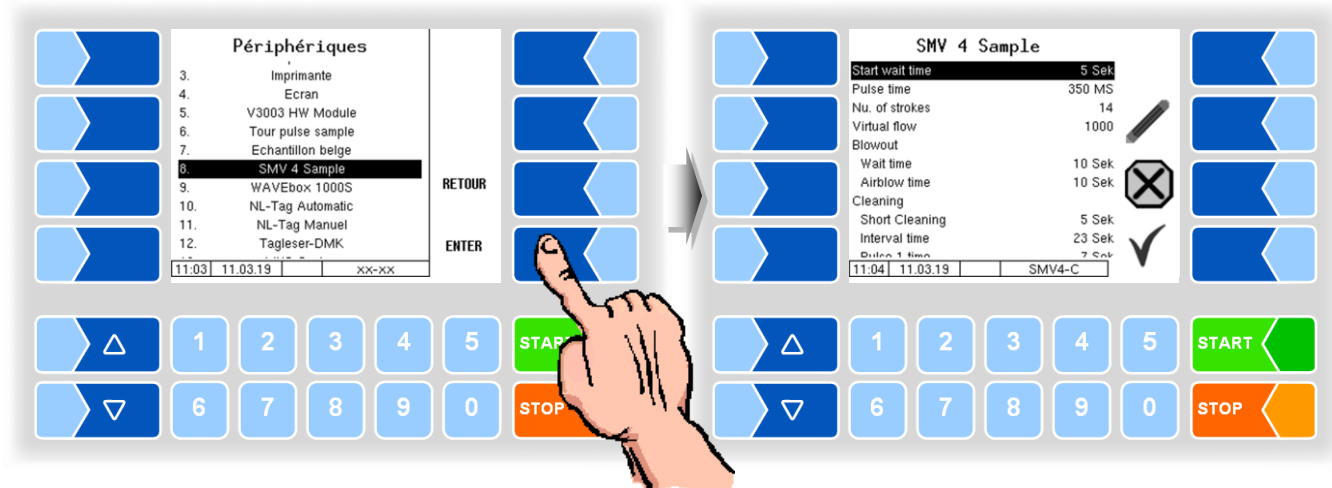
Quand la sortie 88 est activée.



| Echantillon belge | | |
|-------------------|----------------------------|---|
| S | Départ temps d'attente | Après démarrage de l'admission, 5 à 15 secondes sont attendues avant que l'aiguille ne pénètre dans la bouteille. |
| | Départ si litre | Quand cette quantité est atteinte, l'aiguille pénètre dans la bouteille. |
| | Temps de veille | Pendant ce temps, la bouteille n'est pas remplie (20 - 60 secondes) (la sortie 89 doit être activée.) |
| | Temps de remplissage | Pendant cette durée, la bouteille est remplie. (La sortie 89 doit être activée.) |
| | Activation échantillonneur | Oui : l'échantillon belge est activé au début du tour Non : l'échantillon belge n'est pas activé au début du tour Force : l'échantillon belge est toujours activé et ne peut pas être désactivé pendant le tour |
| | RFID lecteur | Lecteur d'étiquettes WAVEbox 1000S activé ou désactivé. |

4.5.7.8 SMV 4 Sample

L'échantillon SMV 4 est utilisé aux Pays-Bas pour remplir la bouteille pour échantillons individuels.

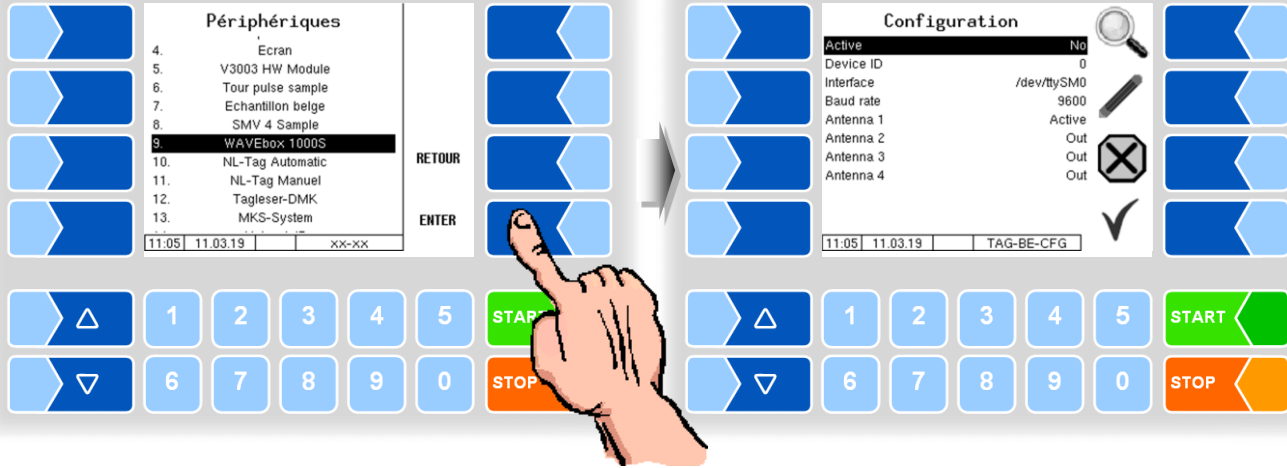


| SMV 4 Sample | |
|---------------------------|--|
| Start wait time | Temps d'attente à partir de mouillage du capteur de lait jusqu'au premier lavage. |
| Pulse time | Temps d'activation du piston pneumatique |
| Nu. of strokes | Nombre de levages pour le remplissage |
| Virtual flow | volume de flux présumé, tant que le MID ne mesure aucun volume de flux (Default: 1100) |
| Blowout | |
| Wait time | Temps d'attente pour souffler après avoir retiré la bouteille |
| Airblow time | Temps d'activation de la vanne souffler |
| Cleaning | |
| Short cleaning | Temps pour commencer le 1er intervalle de contrôle |
| Interval time | Temps entre les intervalles de contrôle |
| Puls 1 time | Temps d'impulsion d'entraînement pour le piston |
| Puls 2 time | Temps d'impulsion d'activation pour souffler |
| Parallel Betrieb | Échantillon SMV 4 et échantillon manuel exécutés en parallèle. Le chauffeur remplit un échantillon manuellement, l'étiquette de la bouteille est écrite. Le système attend ensuite une nouvelle étiquette pour l'échantillon SMV 4. Lorsque la nouvelle étiquette a été lue, la collecte de lait commence. |
| TAG Numéro de la laiterie | Ce numéro est écrit sur l'étiquette de l'échantillon SMV 4. Pour différencier les échantillons en laboratoire, l'échantillon manuel reçoit un autre numéro. |

4.5.7.9

WAVEbox 1000S

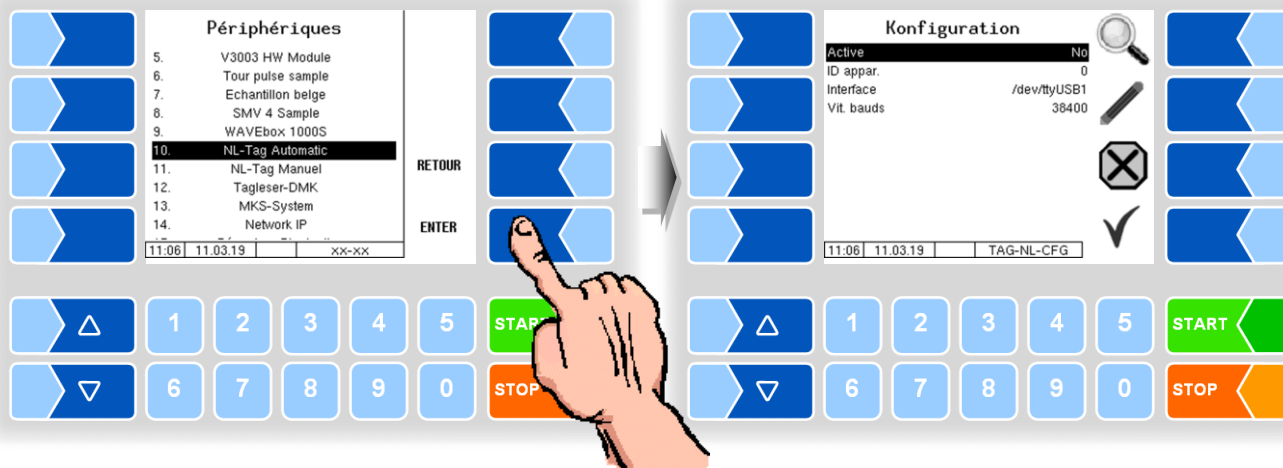
Le WAVEbox 1000S sert en Belgique à l'identification des bouteilles à échantillon et à la lecture/l'écriture des informations d'étiquette.



| WAVEbox 1000S | | |
|---------------|-------------|---|
| S | Active | Activer ou désactiver WAVEbox |
| | Device ID | Numéro de série |
| | Interface | Interface à laquelle le WAVEbox est raccordé. |
| | Baud rate | Vitesse de transmission des données |
| | Antenna 1 | Out Active: Antenne zum Beschreiben der Probeflaschen-Tags |
| | Antenna 2 | Out Active: quand une antenne supplémentaire est installée pour la description des étiquettes de bouteilles à échantillon pour échantillons supplémentaires. |
| Antenna 3 | non utilisé | |
| Antenna 4 | | |

4.5.7.10 NL-Tag Automatic

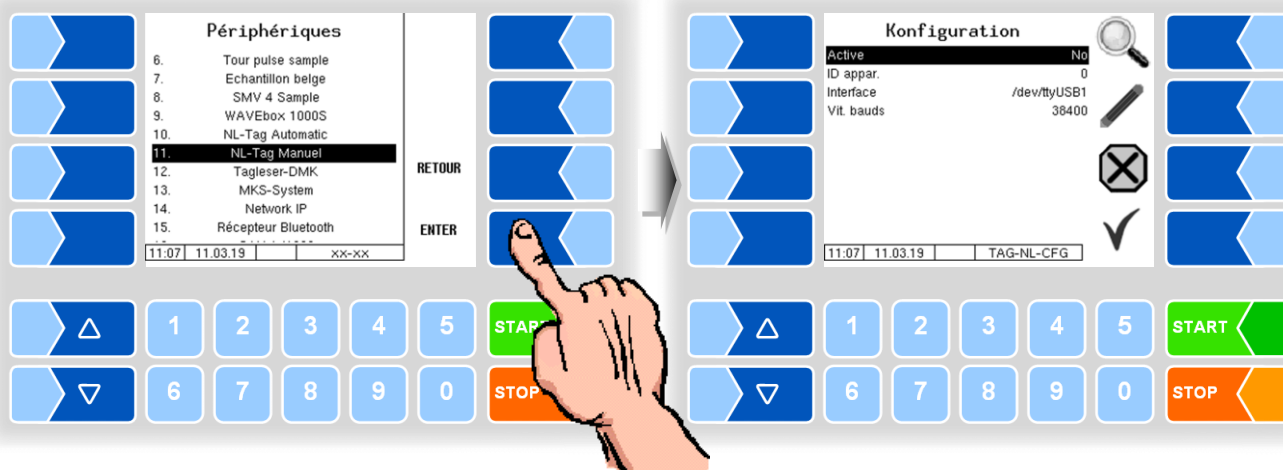
Configuration du lecteur d'étiquettes DIRAU avec alimentation automatique des bouteilles. (Version Pays-Bas)



| NL-Tag Automatic | | |
|------------------|------------|---|
| S | Active | Activer ou désactiver du lecteur d'étiquettes |
| | ID appar. | Numéro de série |
| | Interface | Interface à laquelle le WAVEbox est raccordé. |
| | Vit. bauds | Vitesse de transmission des données |

4.5.7.11 NL-Tag Manuel

Configuration du lecteur d'étiquettes DIRAU avec alimentation manuel des bouteilles. (Version Pays-Bas)

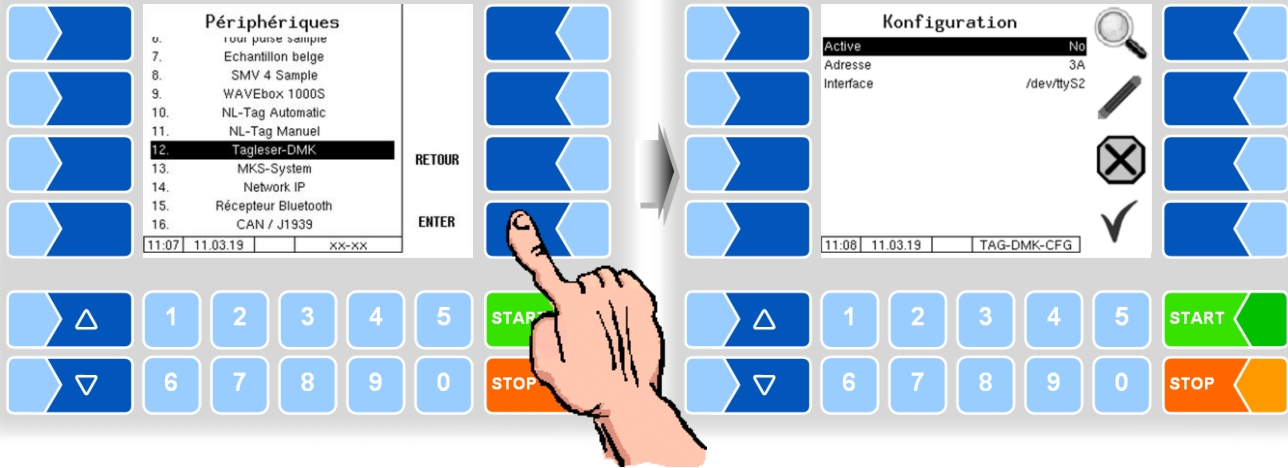


| NL-Tag Manuel | | |
|---------------|------------|--|
| S | Active | Activer ou désactiver du lecteur d'étiquettes |
| | ID appar. | Numéro de série |
| | Interface | Interface à laquelle le lecteur d'étiquettes est raccordé. |
| | Vit. bauds | Vitesse de transmission des données |

Le lecteur d'étiquettes DIRAU peut être utilisé pour l'identification du conducteur et pour l'identification des bouteilles d'échantillon.

4.5.7.12 Tagleser-DMK

Configuration du lecteur d'étiquettes DMK (6910) pour l'identification du conducteur.



| Tagleser-DMK | | |
|--------------|-----------|--|
| S | Active | Activer ou désactiver du lecteur d'étiquettes |
| | Adresse | Adresse de bus RS485 du lecteur d'étiquettes |
| | Interface | Interface à laquelle le lecteur d'étiquettes est raccordé. |



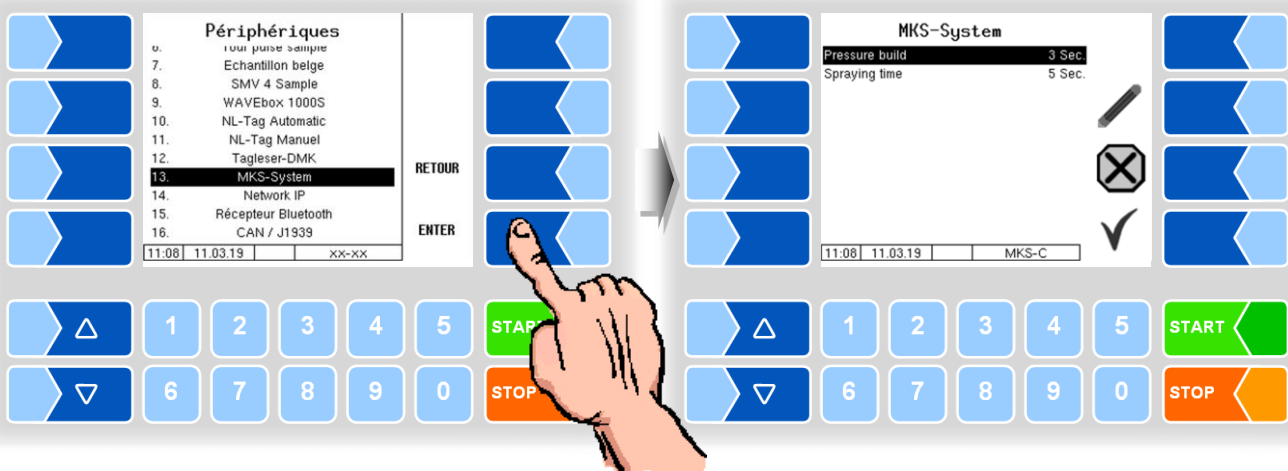
Diagnostic du lecteurs d'étiquettes

Pour tous les lecteurs d'étiquettes, vous pouvez appeler un outil de diagnostic avec cette touche programmable, pour vérifier la fonction du lecteur.

Sélection du lecteur d'étiquettes pour l'identification du conducteur, voir page 38.

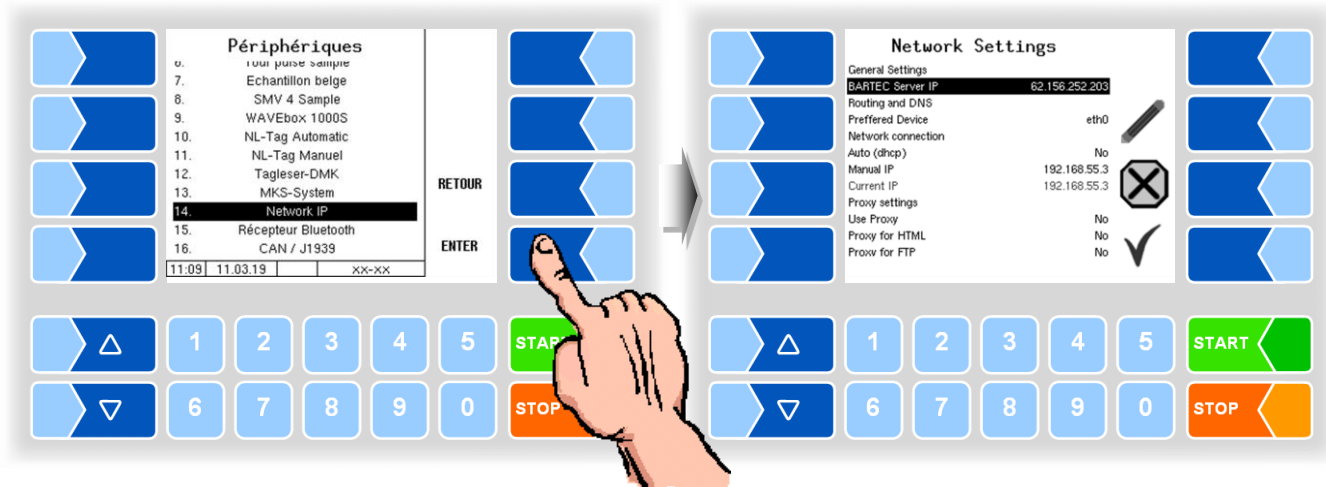
4.5.7.13 MKS-System

Pour se protéger contre la fièvre aphteuse, une solution désinfectante peut être vaporisée sur les pneus avant de quitter le chantier.



| MKS-System | | |
|------------|----------------|--|
| S | Pressure build | Le temps pour l'accumulation de pression dans le réservoir (3 s) |
| | Spraying time | Durée de pulvérisation (5 s) |

4.5.7.14 Network IP

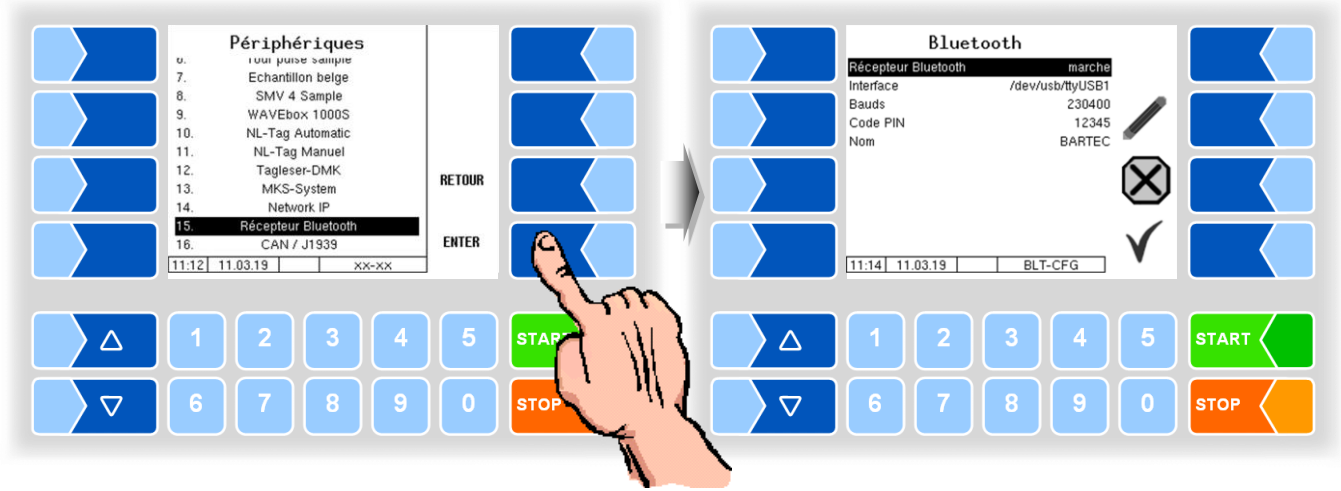


Network Settings

| | | |
|---|--------------------|---|
| U | General Settings | |
| | BARTEC Server IP | Adresse IP du serveur BARTEC |
| | Routing and DNS | |
| | Preferred Device | Périphérique réseau sélectionné pour la connexion de données eth0: Prise Ethernet dans le contrôleur compact GPRS: Modem cellulaire |
| | Network connection | |
| | Auto (dhcp) | Yes: Adresse IP automatiquement (du routeur / serveur DHCP) No: Manuel adresse IP est utilisée |
| | Manual IP | Adresse IP manuelle de la carte réseau (Ethernet uniquement) |
| | Current IP | Affichage de l'adresse IP actuellement attribuée (Ethernet uniquement) |
| | Proxy settings | |
| | Use Proxy | Yes: La connexion IP est établie via un serveur proxy. No: La connexion IP est établie directement (sans proxy) |
| | Proxy for HTML | Yes: Les connexions HTML passent par le serveur proxy. No: Les connexions HTML sont directes (sans proxy) |
| | Proxy for FTP | Yes: Les connexions FTP passent par le serveur proxy No: Les connexions FTP sont directes (sans proxy) |
| | Proxy Server | Adresse du serveur proxy à utiliser |
| | Proxy Port | Port du serveur proxy à utiliser |

4.5.7.15 Récepteur Bluetooth

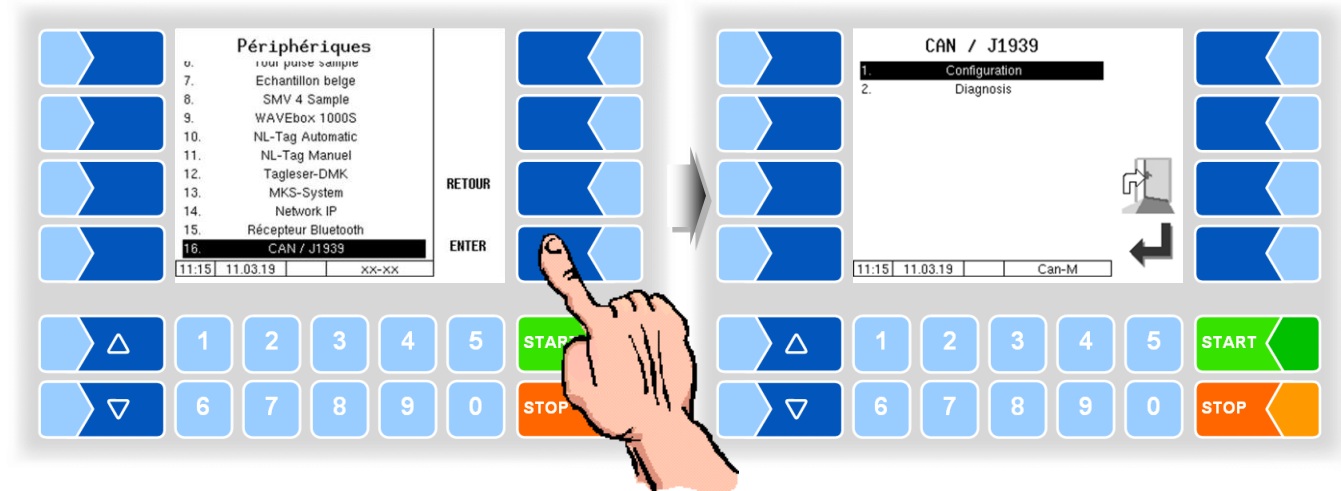
L'interface Bluetooth est conçue pour la connexion à l'outil de service 3003 et à l'application Android BARTEC.



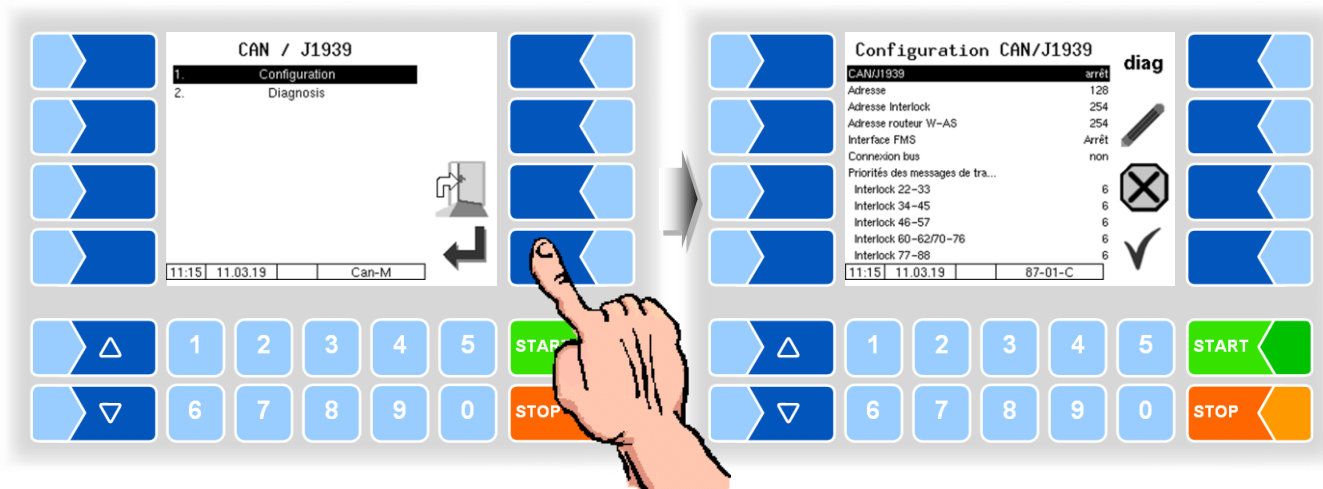
| Bluetooth | | |
|-----------|---------------------|--|
| S | Récepteur Bluetooth | Allumer ou éteindre le récepteur Bluetooth |
| | Interface | Nom de l'interface (default: /dev/usb/ttyUSB1) |
| | Baud | Sélection du débit en bauds |
| | Pin | Pin pour la connexion de périphériques Bluetooth au véhicule |
| | Nom | Nom individuel du récepteur Bluetooth (par exemple, nombre de char ou de véhicule) |

L'interface Bluetooth peut être activée dans le menu de service (voir section 4.6.12).

4.5.7.16 CAN / J1939



Configuration



Configuration CAN / J1939

| | | |
|---|---|--|
| | CAN/J1939 | Activer ou désactiver l'interface |
| | Adresse | Adresse utilisée pour la communication J1939. Plage d'adresses: 0-253 |
| | Adresse Interlock | Adresse de la source de Interlock (par ex SPS). 254: Aucune donnée de interlock n'est évaluée par le contrôleur. |
| | Adresse routeur W-AS | Adresse du routeur W-AS (Limiteur de Remplissage, sans fil) 254: Aucune donnée de W-AS Router n'est évaluée par le contrôleur. |
| | Interface FMS | <i>FMS: Fleet Management System</i> Arrêt: aucune donnée FMS n'est évaluée Simulation: FMS- Logiciel de simulation connecté MAN SCANIA DAF RENAULT } Les données FMS sont fournies par type de véhicule FMS only: Données FMS indépendantes du type de véhicule |
| U | Connexion bus | Oui: Contrôleur compact se connecte au bus avec un nom et une adresse fixes et répond aux demandes de Address Claiming Requests. Non: Contrôleur compact ne se connecte pas au bus et ne répond pas aux Address Claiming Requests. L'utilisateur doit s'assurer que deux utilisateurs de bus n'ont pas la même adresse. |
| | Priorités des messages de tra.. (Interlock xx – xx) | Pour le service. Default: 6 |
| | Version micrologiciel | Affichage de la version du firmware utilisé |
| | Version pilote | Affichage de la version du pilote utilisée |
| | W-AS thermique | } Affiche les numéros de version et de l'appareil |
| | ANR | |
| | Version | |
| | Terminal W-AS | |
| | ANR | |

Diagnostic

La touche programmable **diag** appelle une fonction de service pour diagnostiquer l'interface CAN / J1939.

Configuration CAN/J1939

| | | |
|----------------------------------|----------|---------|
| CAN/J1939 | arrêt | diag |
| Adresse | 128 | |
| Adresse Interlock | 254 | |
| Adresse routeur W-AS | 254 | |
| Interface FMS | Arrêt | |
| Connexion bus | non | |
| Priorités des messages de tra... | | |
| Interlock 22-33 | 6 | ✗ |
| Interlock 34-45 | 6 | |
| Interlock 46-57 | 6 | |
| Interlock 60-62/70-76 | 6 | ✓ |
| Interlock 77-88 | 6 | |
| 11:15 | 11.03.19 | 87-01-C |

J1939 - Diagnostics -

| | |
|-------------|-------------|
| IL 22-33: | 00 6 00FF01 |
| IL 34-45: | 00 6 00FF02 |
| IL 46-57: | 00 6 00FF03 |
| IL 58-76: | 00 6 00FF04 |
| IL 77-88: | 00 6 00FF05 |
| IL 89-98: | 00 6 00FF06 |
| F1 200-211: | 00 6 00FF0a |
| F1 212-233: | 00 6 00FF0b |
| F1 224-235: | 00 6 00FF0c |
| RepaStat: | 00 6 00FF0e |

11:19 11.03.19

Diagnostic (2)

CAN / J1939

- Configuration
- Diagnosis

11:19 11.03.19 Can-M

FMS Diagnostics 1

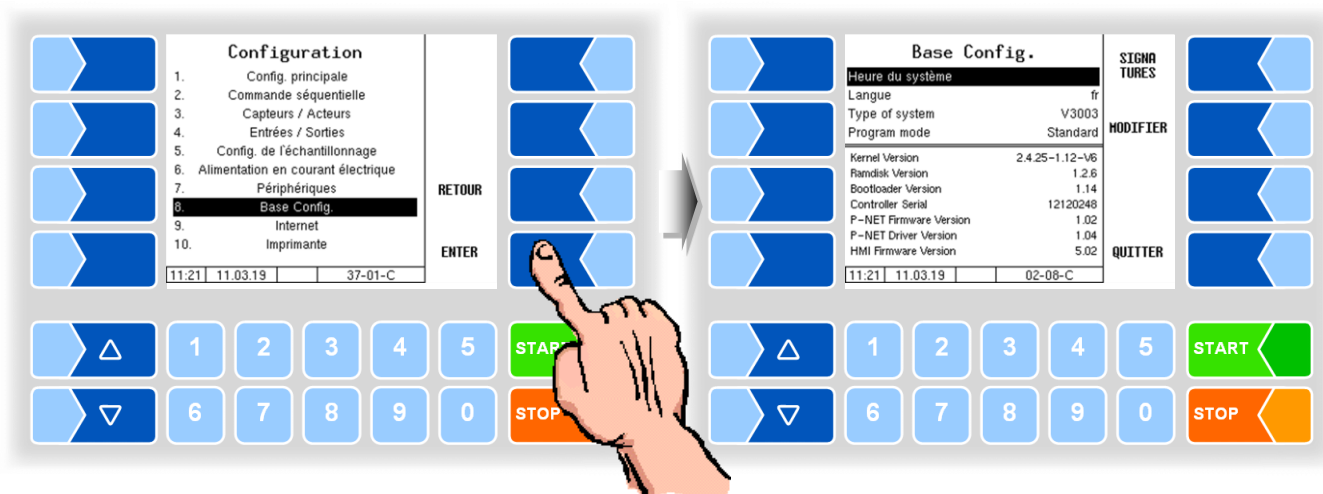
FMS connection state: **Disconnected**

FMS gateway information

- Version Truck/Bus
- Request supported
- Diagnostic supported
- Engine
- Engine speed
- Engine torque
- Engine temperature
- Engine total fuel used
- Eng. tot. fuel us. hr
- Engine total hours
- Engine load
- Fuel rate
- Fuel economy
- Disolaw

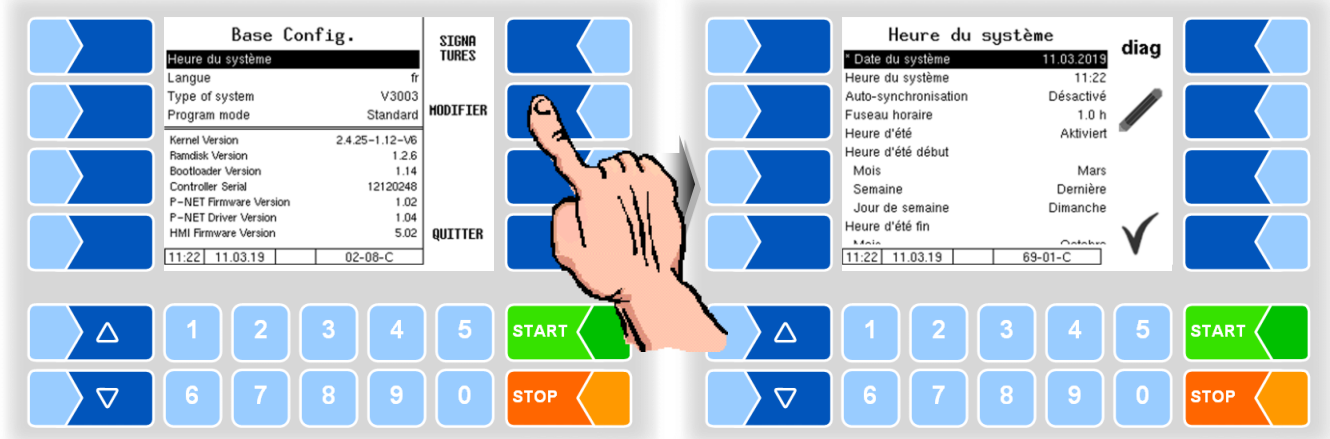
11:19 11.03.19

4.5.8 Réglages de base du système



| Base Config. | | | |
|--------------|------------------------|---|--------------|
| U | Heure du système | Modification du réglage de la date et de l'heure | (v. 4.5.8.1) |
| | Langue | Sélection de la langue pour l'affichage à l'écran | (v. 4.5.8.2) |
| S | Messanlagentype | Sélection du type de système de mesure | (v. 4.5.8.3) |
| | Programmodus | Sélection du mode programme | (v. 4.5.8.4) |
| | Kernel Version | } Affichage de la version ou des numéros de série | |
| | Bootloader Version | | |
| | Controller Serial | | |
| | P-Net Firmware Version | | |
| | P-Net Driver Version | | |
| | HMI Firmware Version | | |

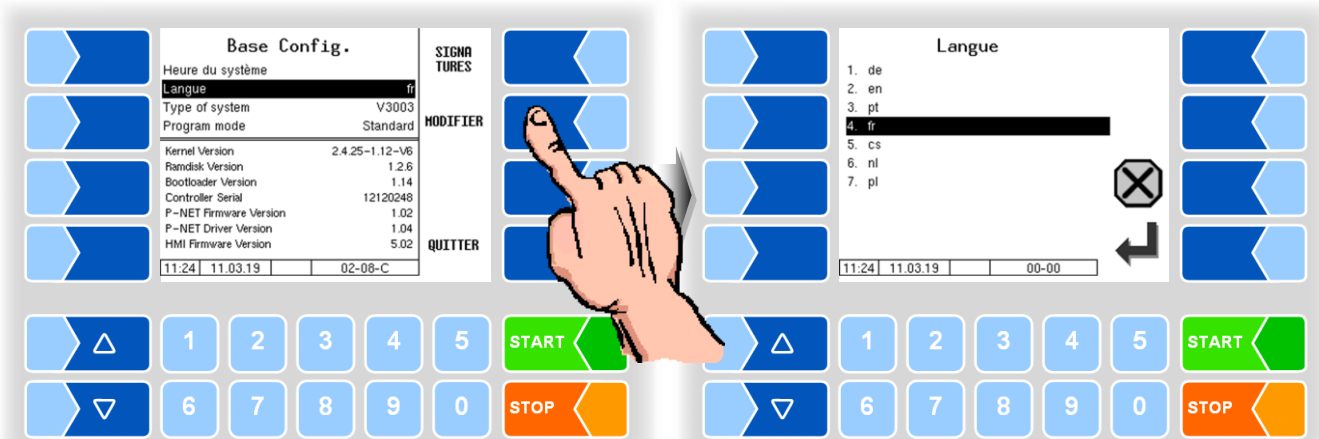
4.5.8.1 Heure du système



| Heure du système | | |
|------------------|---|--|
| C | Date du système | Modification de la date |
| U | Heure du système | Modification de l'heure |
| | Auto-synchronisation | Activation / désactivation de la synchronisation de temps automatique via GPS ou GPRS |
| | Fuseau horaire | Détermination du créneau horaire en saisissant l'écart par rapport aux coordonnées universelles (UTC). |
| | Heure d'été | Activation / désactivation des réglages de l'heure d'été |
| | Heure d'été début | |
| | Mois | Mois du début de l'heure d'été |
| | Semaine | Semaine du début de l'heure d'été |
| | Jour de semaine | Jour de la semaine du début de l'heure d'été |
| | Heure d'été fin | |
| | Mois | Mois de la fin de l'heure d'été |
| Semaine | Semaine de la fin de l'heure d'été | |
| Jour de semaine | Jour de la semaine de la fin de l'heure d'été | |

Si vous modifiez le réglage de la date ou l'heure, un redémarrage automatique du système a lieu.

4.5.8.2 Langue



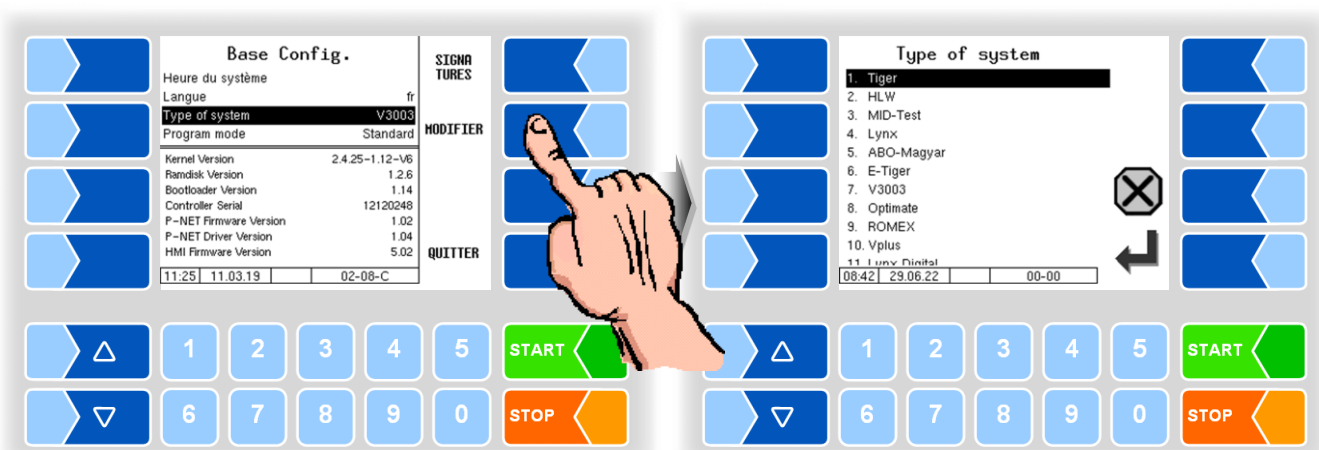
| Langue | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|--|---|----|-------------|----|---------|--|----|---------|----|-------------|--|----|-----------|----|----------|--|----|----------|--|--|
| U | <table border="0"> <tr> <td>Sélection de la langue pour l'affichage à l'écran</td> <td>de</td> <td>Allemand</td> <td>cs</td> <td>Tchèque</td> </tr> <tr> <td></td> <td>en</td> <td>Anglais</td> <td>nl</td> <td>Néerlandais</td> </tr> <tr> <td></td> <td>pt</td> <td>Portugais</td> <td>pl</td> <td>Polonais</td> </tr> <tr> <td></td> <td>fr</td> <td>Français</td> <td></td> <td></td> </tr> </table> | Sélection de la langue pour l'affichage à l'écran | de | Allemand | cs | Tchèque | | en | Anglais | nl | Néerlandais | | pt | Portugais | pl | Polonais | | fr | Français | | |
| Sélection de la langue pour l'affichage à l'écran | de | Allemand | cs | Tchèque | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | en | Anglais | nl | Néerlandais | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | pt | Portugais | pl | Polonais | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | fr | Français | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

La langue peut également être définie dans le menu *Menu principal / Langue* (voir section 4.7). Là, aucun mot de passe est nécessaire.

Si vous changez le réglage de la langue un redémarrage système automatique a lieu.

4.5.8.3 Type d'installation de mesure

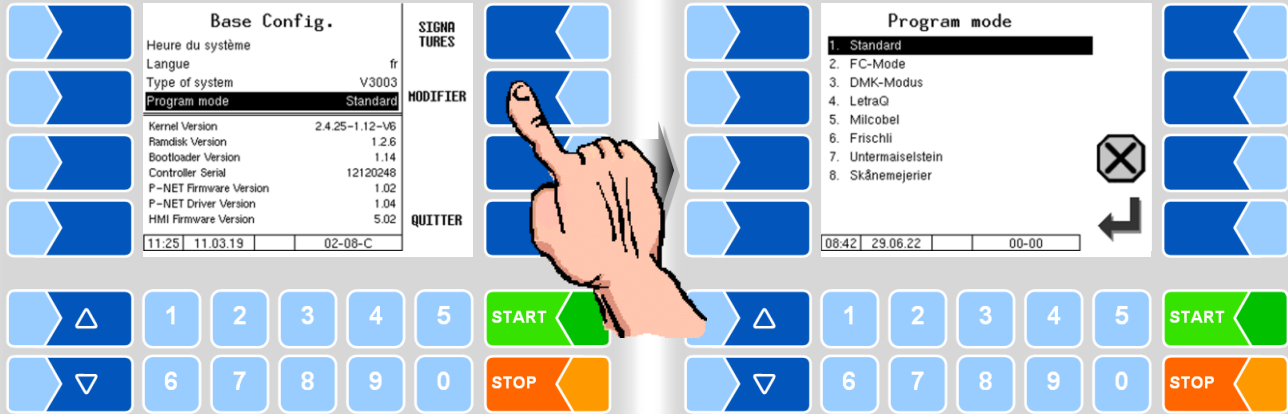
Le logiciel MAK prend en charge divers systèmes de mesure. Selon le système de mesure configuré, certains réglages diffèrent.



| Type of system | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|--|--|-------|---------|--|-----|-------|--|----------|----------|--|------|-------|--|------------|--------|--|--|--------------|
| S | <table border="0"> <tr> <td>Sélection du type d'installation de mesure</td> <td>Tiger</td> <td>E-Tiger</td> </tr> <tr> <td></td> <td>HLW</td> <td>V3003</td> </tr> <tr> <td></td> <td>MID-Test</td> <td>Optimate</td> </tr> <tr> <td></td> <td>Lynx</td> <td>ROMEX</td> </tr> <tr> <td></td> <td>ABO-Magyar</td> <td>V plus</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>Lynx Digital</td> </tr> </table> | Sélection du type d'installation de mesure | Tiger | E-Tiger | | HLW | V3003 | | MID-Test | Optimate | | Lynx | ROMEX | | ABO-Magyar | V plus | | | Lynx Digital |
| Sélection du type d'installation de mesure | Tiger | E-Tiger | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | HLW | V3003 | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | MID-Test | Optimate | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Lynx | ROMEX | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | ABO-Magyar | V plus | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | Lynx Digital | | | | | | | | | | | | | | | | | |

4.5.8.4 Mode programme

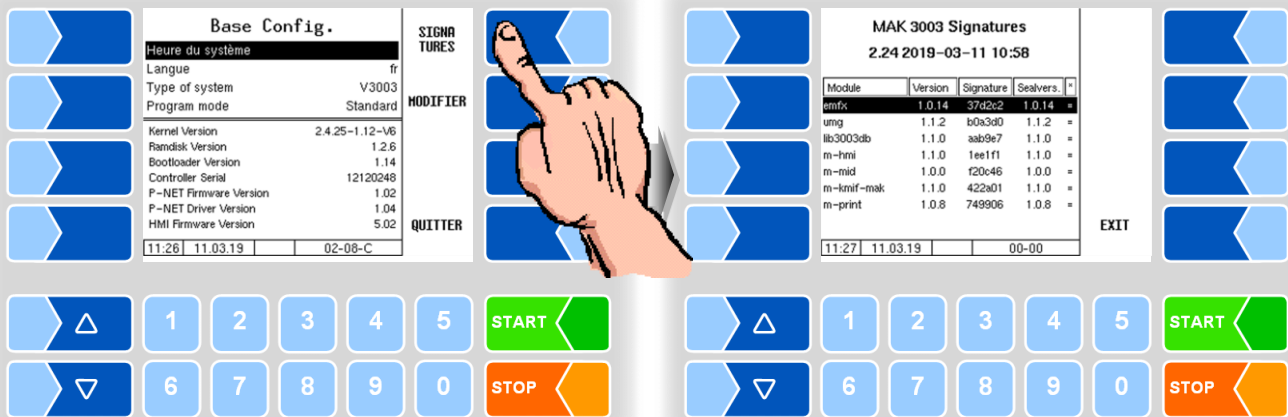
Les modes de programme spécifiques à l'entreprise ne sont possibles qu'avec le système de mesure de type TIGER.



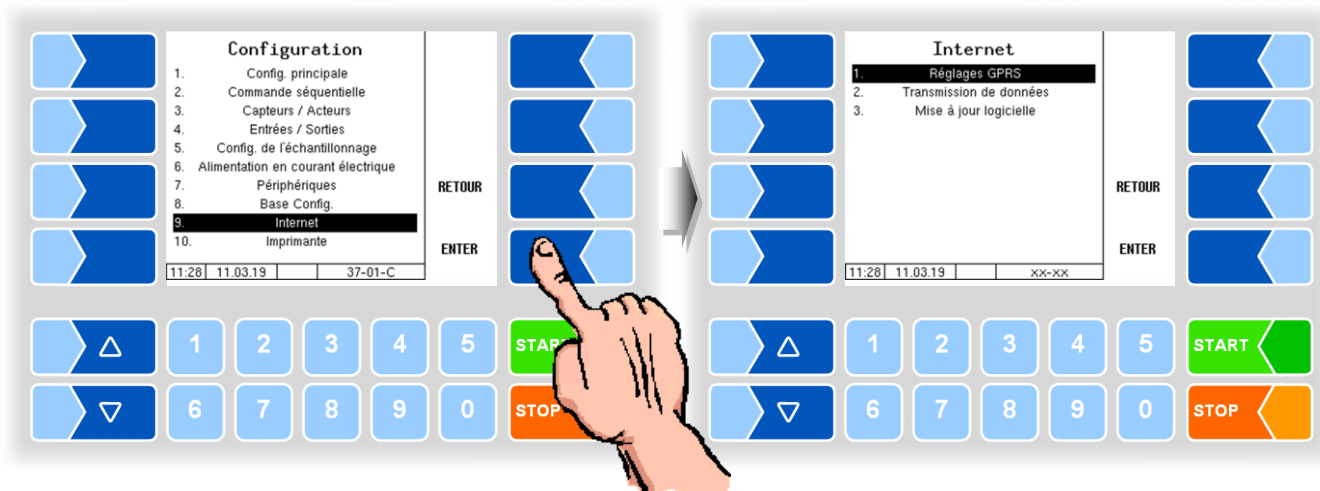
| Program mode | | | |
|-----------------------------|---|-----------------------------|---|
| S | <table border="0"> <tr> <td style="vertical-align: top;">Sélection du mode programme</td> <td> <ul style="list-style-type: none"> Standard FC-Mode (Friesland Campina) DMK-Modus (Deutsches Milchkontor) LetraQ Milcobel Frischli Untermaisalstein Skänemejerier </td> </tr> </table> | Sélection du mode programme | <ul style="list-style-type: none"> Standard FC-Mode (Friesland Campina) DMK-Modus (Deutsches Milchkontor) LetraQ Milcobel Frischli Untermaisalstein Skänemejerier |
| Sélection du mode programme | <ul style="list-style-type: none"> Standard FC-Mode (Friesland Campina) DMK-Modus (Deutsches Milchkontor) LetraQ Milcobel Frischli Untermaisalstein Skänemejerier | | |

Signatures

Affichage des signatures de modules.



4.5.9 Internet







4.5.9.1 Réglages GPRS

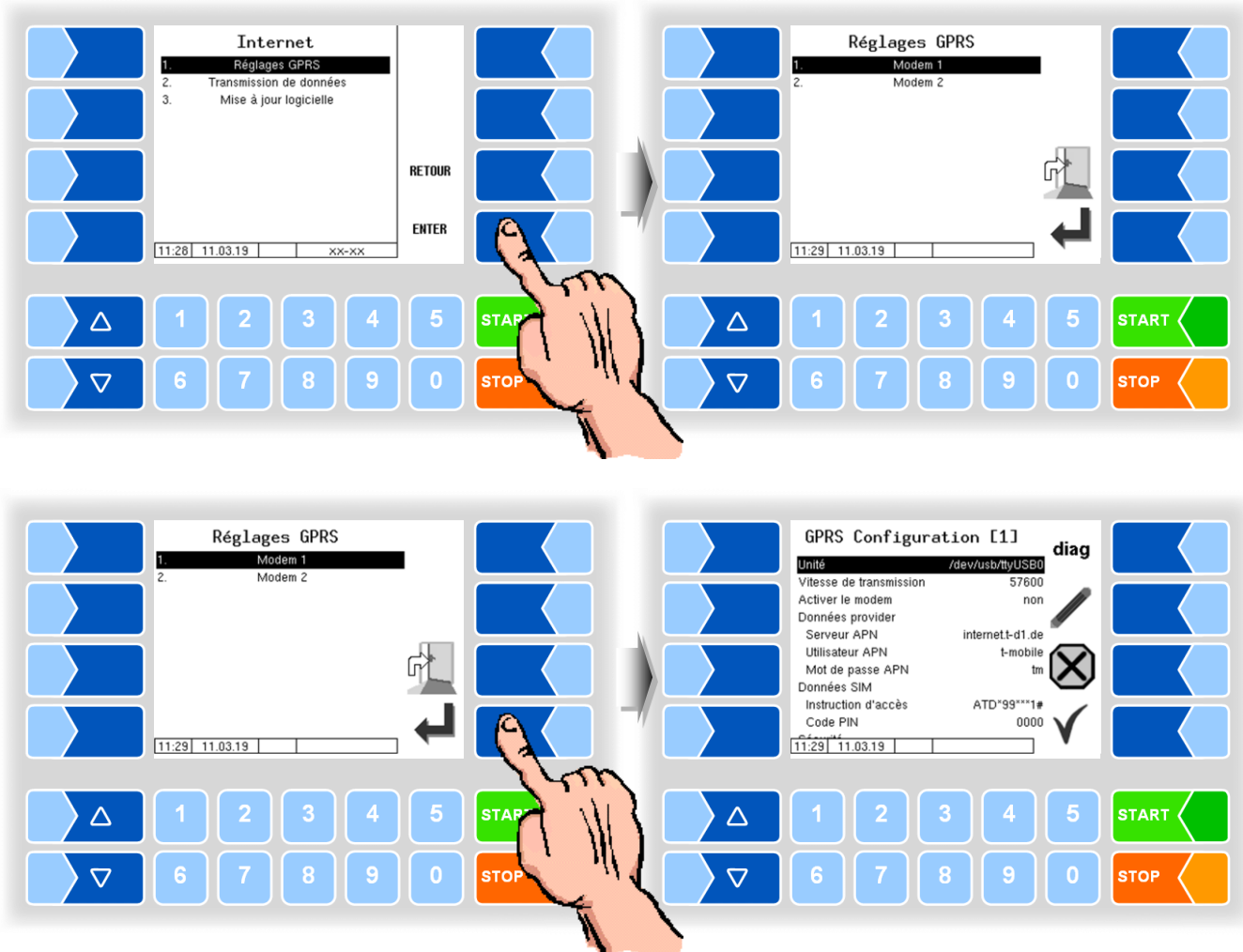
A partir de la version du programme 2.24.2 deux modems de données peuvent fonctionner simultanément dans le système. Le second modem permet la transmission parallèle de données vers deux serveurs ou l'utilisation de différentes cartes SIM ou fournisseurs.

Seul le modem 1 permet un accès direct au système en cas de service. L'adresse IP associée est affichée sur l'écran de démarrage. Le modem 2 est exclusivement destiné à la transmission via les FTP Message Box (voir 4.5.9.2). Un modem peut être attribué à chaque Message box.

Selon le modem actuellement connecté, une icône correspondante apparaît sur l'écran de démarrage :

| | |
|---|----------------------------|
|  | Aucun modem connecté |
|  | Seulement modem 1 connecté |
|  | Seulement modem 2 connecté |
|  | Modem 1 et 2 connectés |

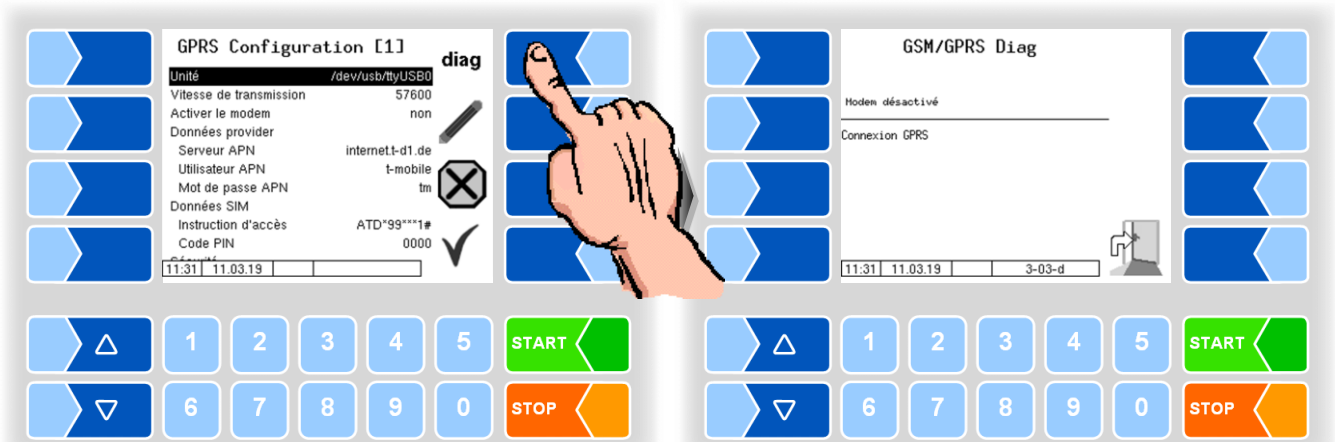
Chaque modem peut être configuré individuellement.



| GPRS Configuration | | |
|--------------------|-------------------------|---|
| U | Unité | Interface modem: none /dev/ttySM0 /dev/ttySM1 /dev/usb/ttyUSB0 |
| | Vitesse de transmission | 230400 19200 115200 9600 57600 4800 |
| | Activer le modem | oui Modem marche non Modem arrêt |
| D | Données provider | |
| | Serveur APN | Serveur de sélection du fournisseur d'accès |
| | Utilisateur APN | Fournisseur d'accès |
| | Mot de passe APN | Mot de passe d'accès au serveur sélectionné |
| U | Données SIM | |
| | Instruction d'accès | Saisie de la chaîne d'appel |
| | Code PIN | Code PIN de la carte SIM Le code PIN doit être entré ici avant l'insertion de la carte SIM. |
| | Securité | |
| | Envoyer IP à BARTEC | Oui Chaque fois que vous vous connectez, l'adresse IP du système (modem 1) est envoyée à BARTEC. non L'adresse IP n'est pas envoyée. |

Diagnostic

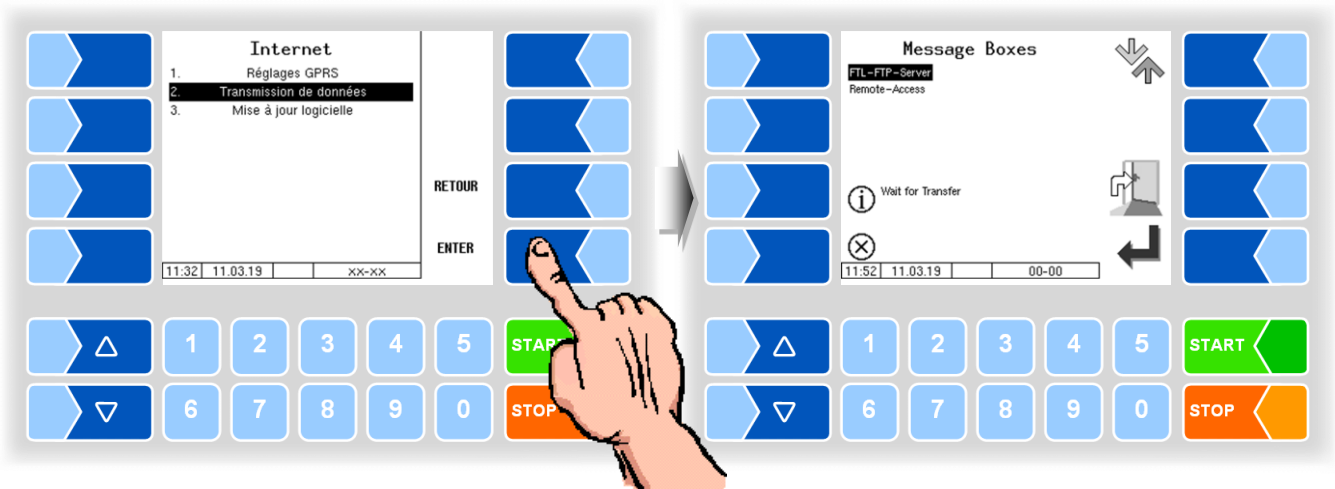
Avec la touche programmable **DIAG**, vous appelez une fonction de service pour le diagnostic de l'unité GPRS.

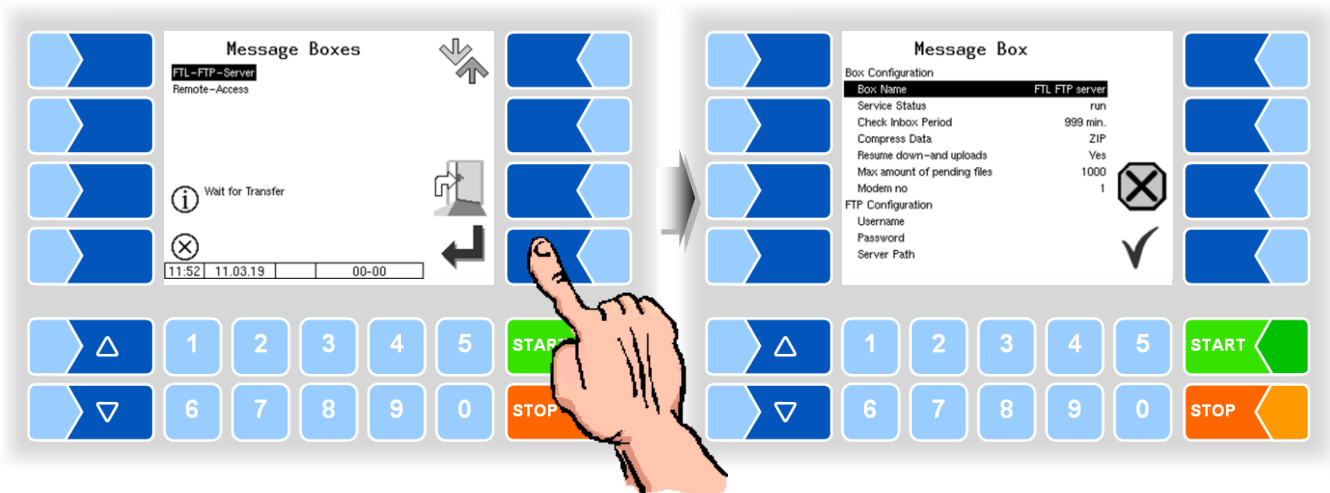


4.5.9.2

Transmission des données

La transmission des données aller et retour du FTL a lieu via serveur FTP.

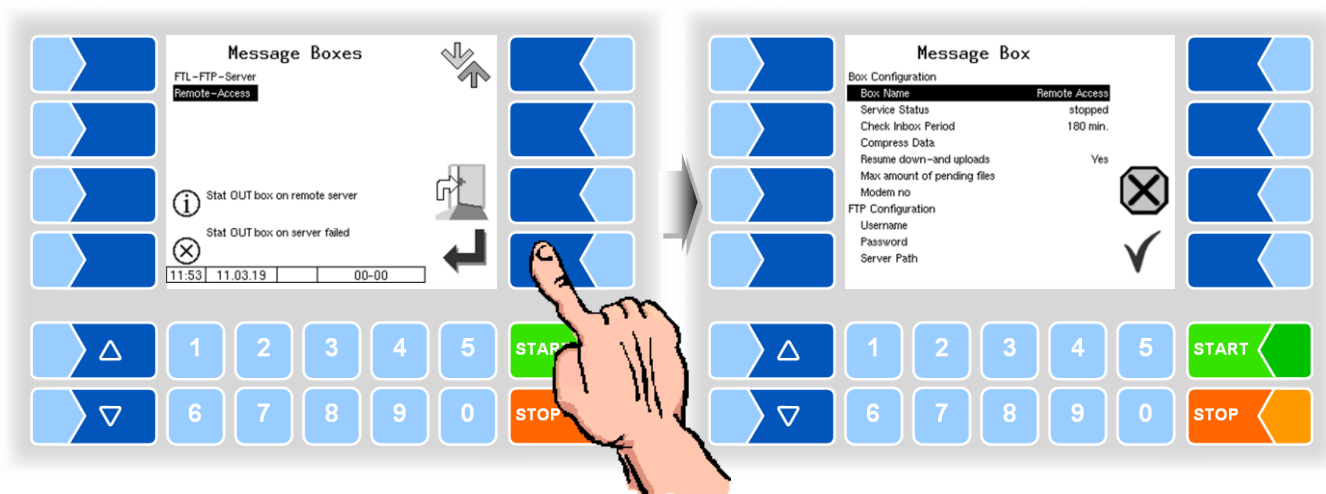




| FTL-FTP-Server | |
|-----------------------------|--|
| Box Configuration | |
| Box Name | FTL FTP server |
| Service Status | run: option de transmission de données marche stopped: option de transmission de données arrêt |
| Check Inbox Period | Temps au bout duquel on vérifie si les données à transmettre sont dans le véhicule. Ce contrôle a lieu également après chaque envoi de données. |
| Compress Data | ZIP: des données à transmettre sont compressés au format ZIP GZIP: des données à transmettre sont compressés au format GZIP No: les données à envoyer ne sont pas compactées (<i>standard</i>) |
| Resume down- and uploads | Yes: le serveur prend en charge la fonction Resume (reprise en cas de transmission incomplète) No: le serveur ne prend pas en charge la fonction Resume |
| Max amount of pending files | Nombre maximum de fichiers qui n'ont pas encore été transférés. |
| Modem no | Numéro du modem que la Message Box doit utiliser pour la transmission. |
| S FTP Configuration | |
| Username | Nom FTP attribué au véhicule |
| Password | Mot de passe FTP attribué au véhicule |
| Server Path | Chemin de fichier individuel sur le serveur FTP |
| IP/Domain | Adresse du serveur de données |
| IP/Domain (fallback) | Adresse IP du serveur de données |
| Port | Nr. du port asservi par le serveur |
| Security | |
| Enable TLS/SSL | Yes: Chiffrement des données No: Pas de chiffrement des données |
| Accept any Certificate | Yes: chaque certificat est accepté No: seul le certificat entré est accepté No (allow fallback): quand le certificat entré n'est pas trouvé, un autre certificat est accepté |
| Certificate | Sélection du certificat |
| TLS/SSL Version | Sélectionnez la version TLS / SSL (TLSv1 ou SSLv3) |

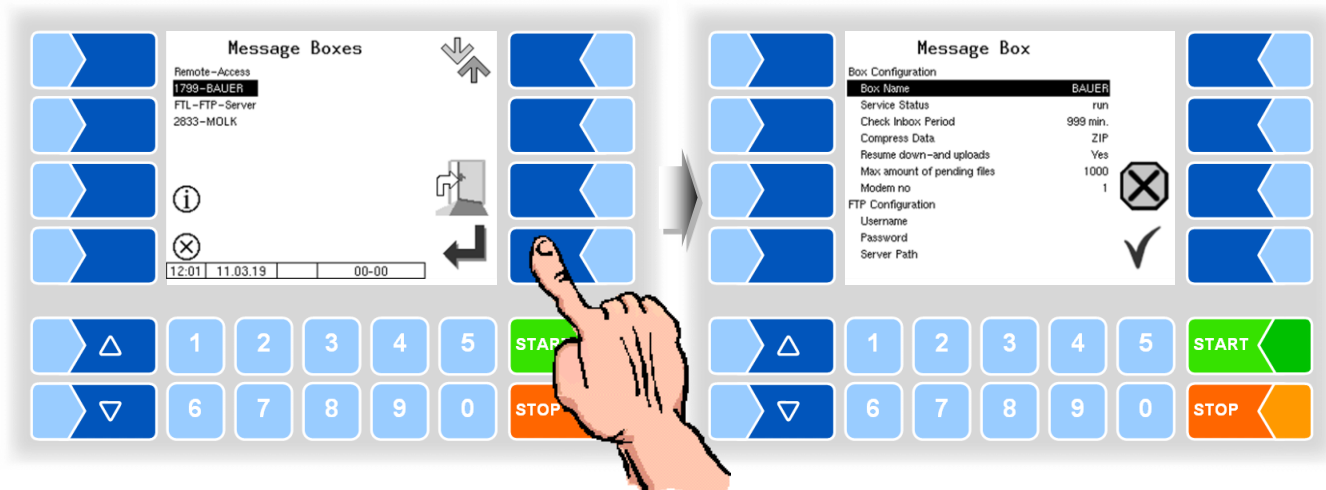
Accès à distance

Pour l'utilisation de la fonction de service en ligne (voir section 4.6.11) doivent être configurés ici l'accès.

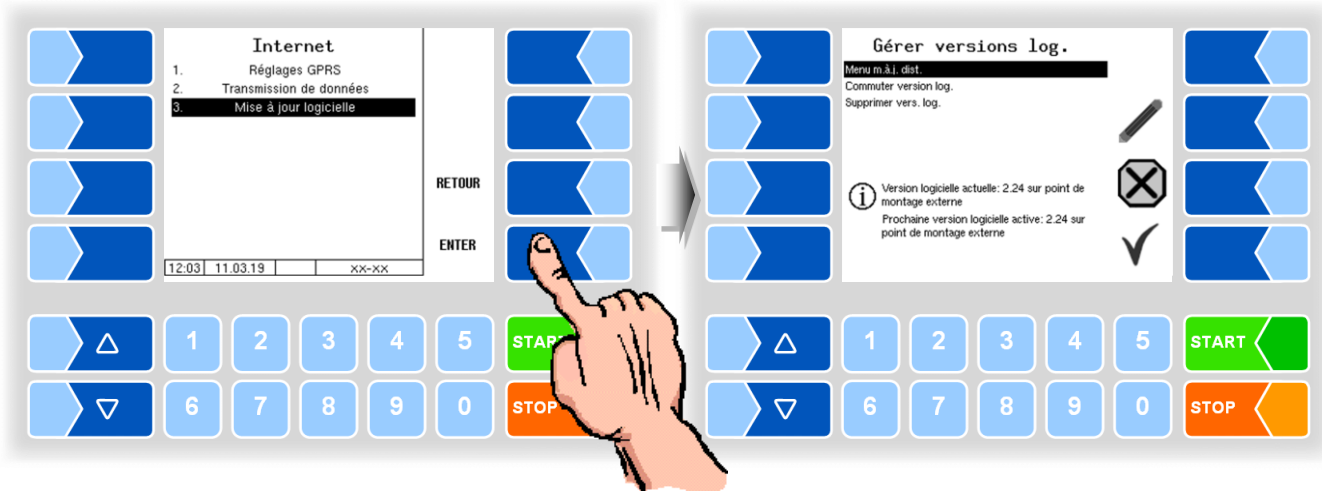


Séparation des données laitiers

Si les laiteries sont configurées (voir 4.4.3), chaque laiterie aura sa propre Message Box. Si la séparation des données laitières est activée, les données laitières sont transférées sur le compte FTP de la Message Box correspondante.

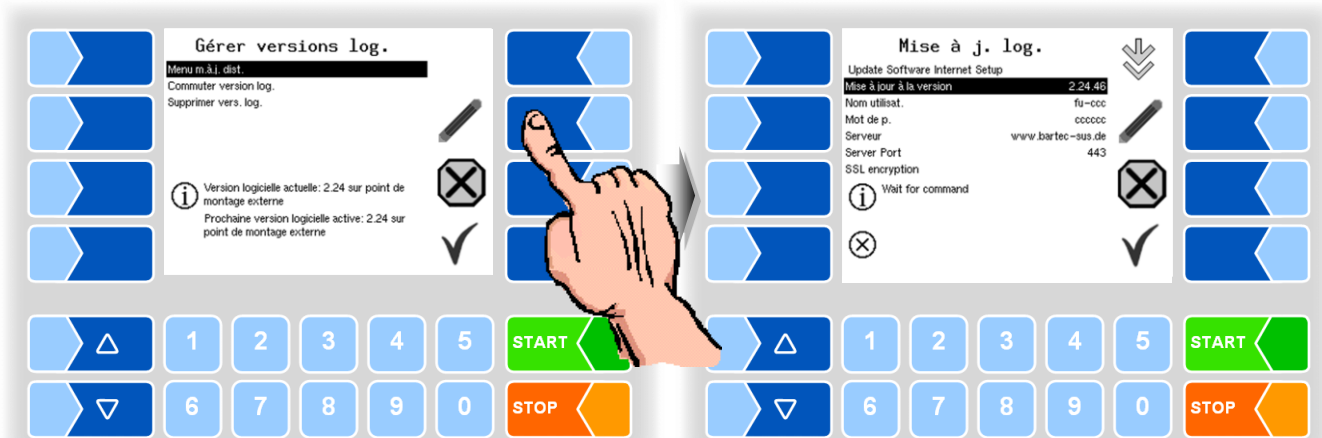


4.5.9.3 Mise à jour du logiciel



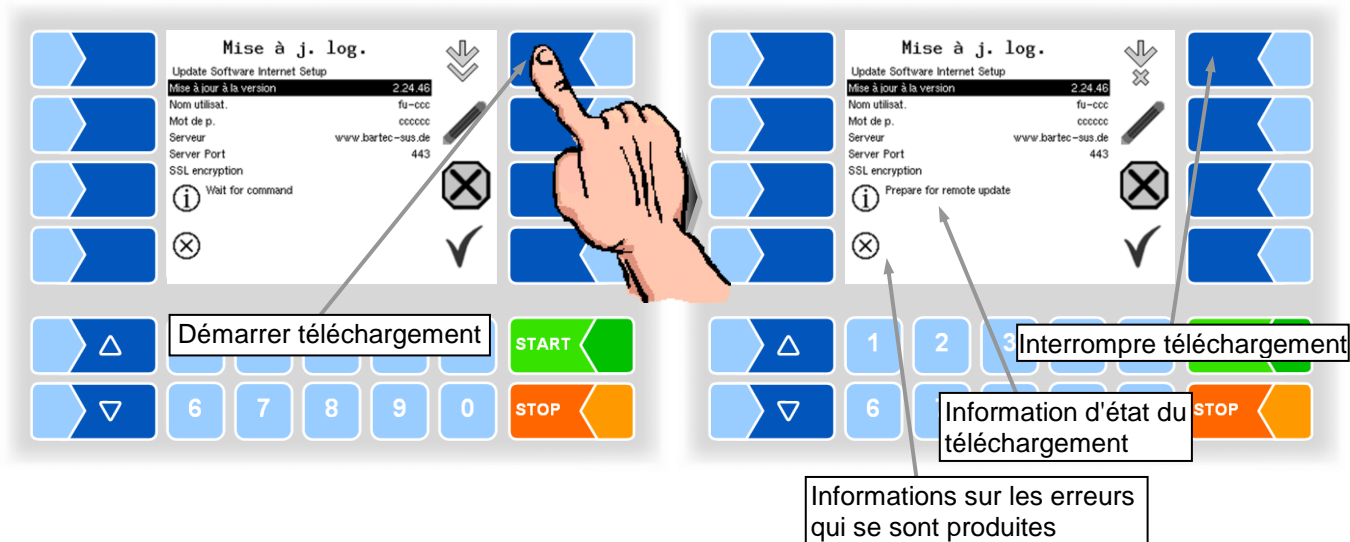
Menu pour la mise à jour à distance

Cette rubrique de menu vous permet de télécharger une nouvelle version de programme du logiciel de contrôleur via connexion GPRS depuis le serveur BARTEC.

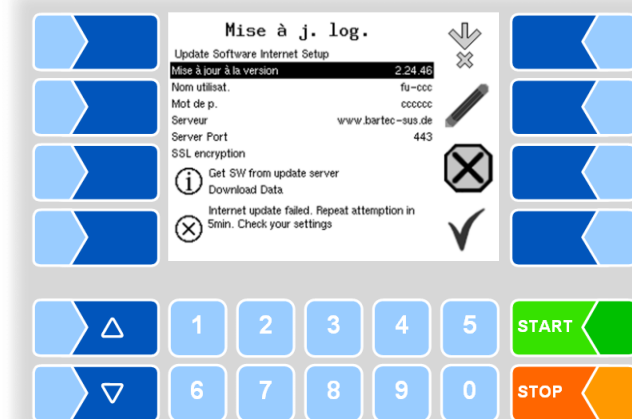


Mise à jour à la version Vous pouvez indiquer ici le numéro de la version de logiciel devant être téléchargée du serveur. Quand aucune entrée n'est effectuée, la toute récente version trouvée sur le serveur est chargée.

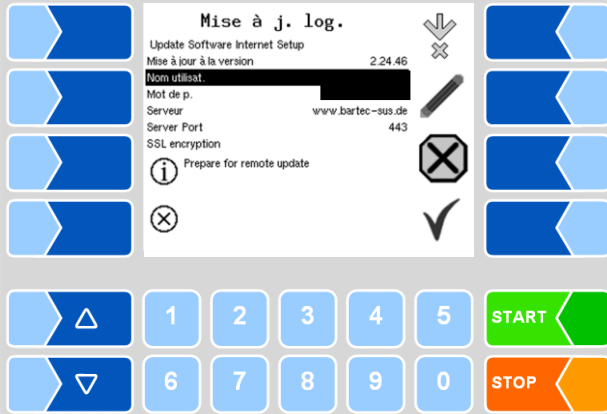
Le nom de l'utilisateur et le mot de passe pour le téléchargement sont attribués par BARTEC et doivent être saisis manuellement.



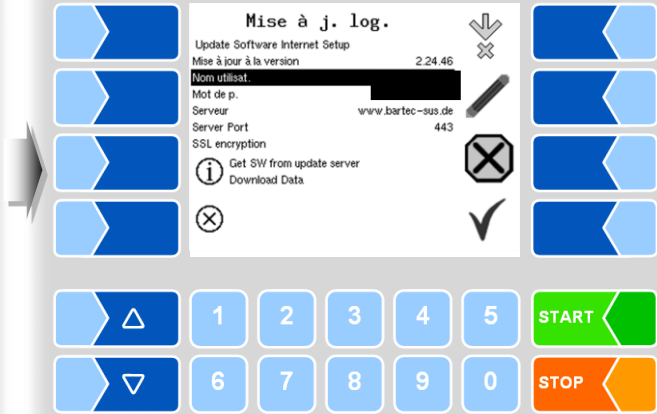
Quand le téléchargement est interrompu, par ex. des suites de coupure de la connexion vers le serveur, il reprend automatiquement au bout de 5 minutes et se poursuit à l'emplacement de l'interruption.



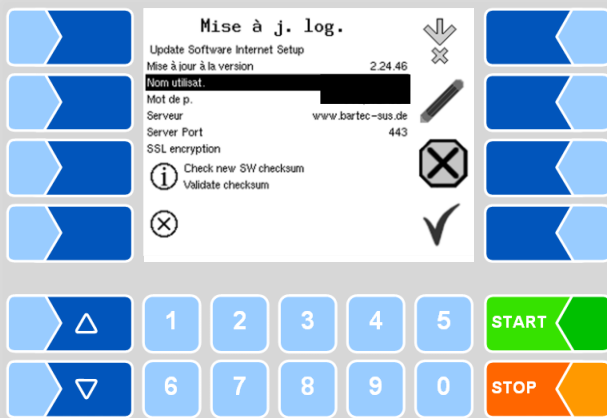
En cas d'interruption manuelle du téléchargement, les données téléchargées jusqu'ici sont effacées, le téléchargement doit le cas échéant être redémarré.



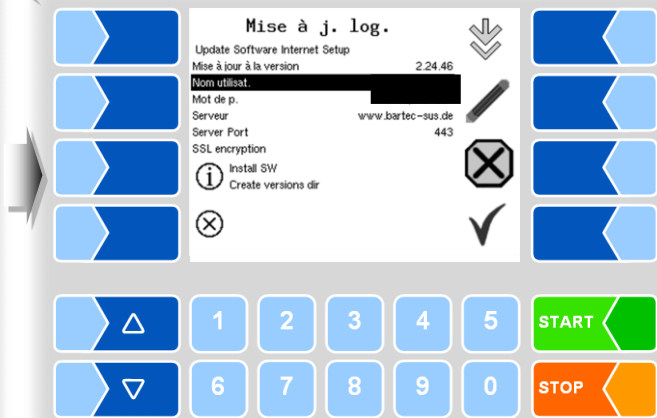
Etablissement de la connexion avec le serveur



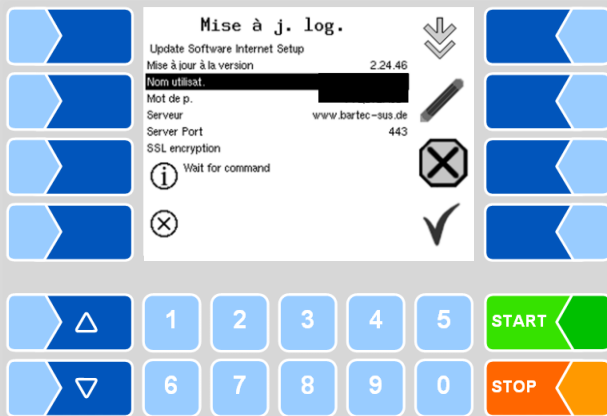
Les données sont téléchargées



Le téléchargement des données compactées s'est déroulé avec succès.



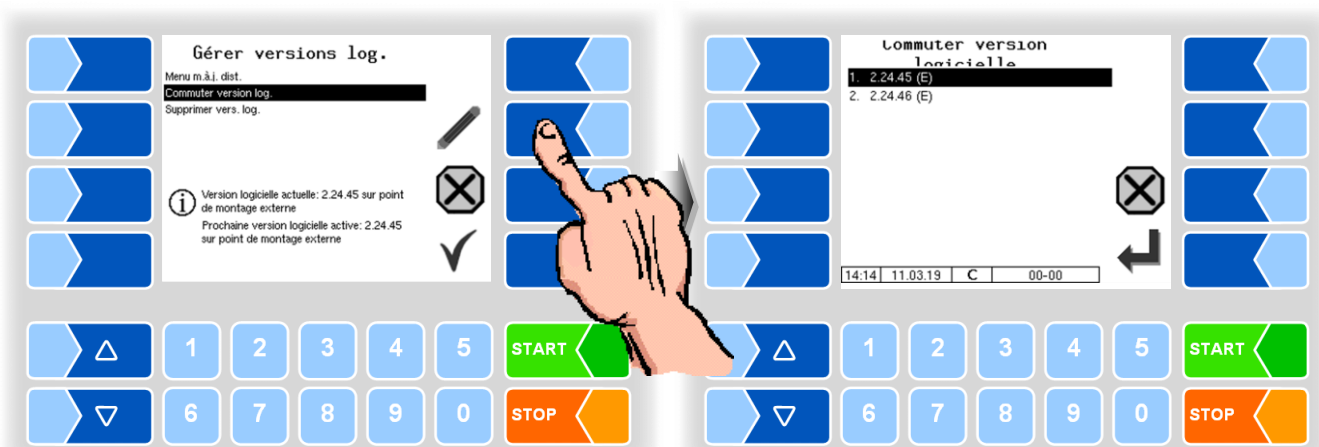
Les fichiers sont décompactés.



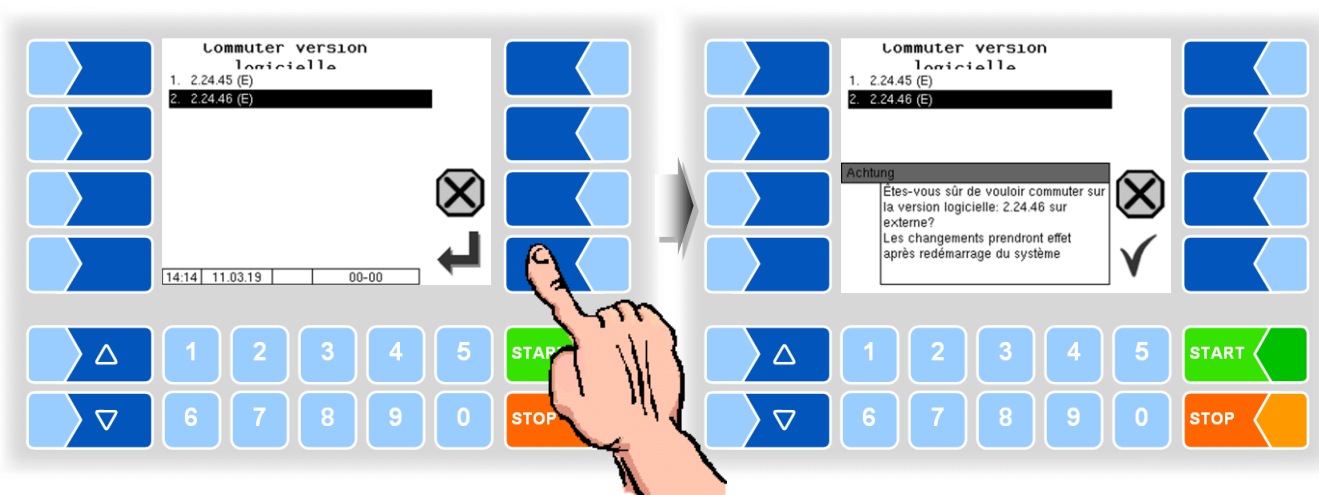
Les fichiers ont été décompactés et le téléchargement est terminé.

Changement de version du logiciel

Quand vous avez téléchargé une nouvelle version du logiciel, vous pouvez passer à la nouvelle version.



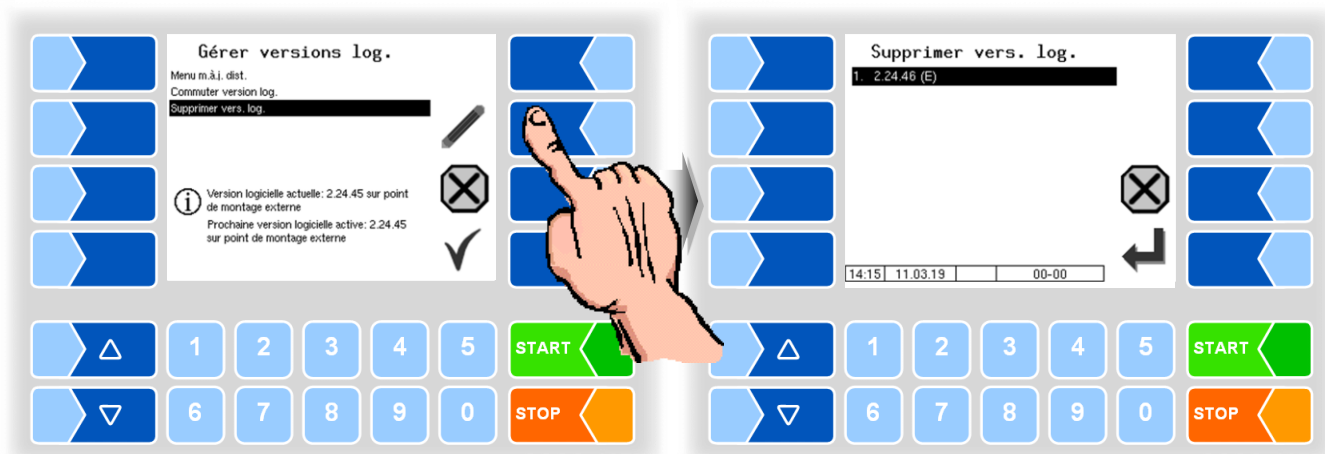
- Sélectionnez la version du logiciel et effleurez la touche programmable **CONFIRMER**.



- Confirmez la demande de sécurité.
- Arrêtez l'installation et redémarrez-la.

La nouvelle version du logiciel est disponible après redémarrage de l'installation.

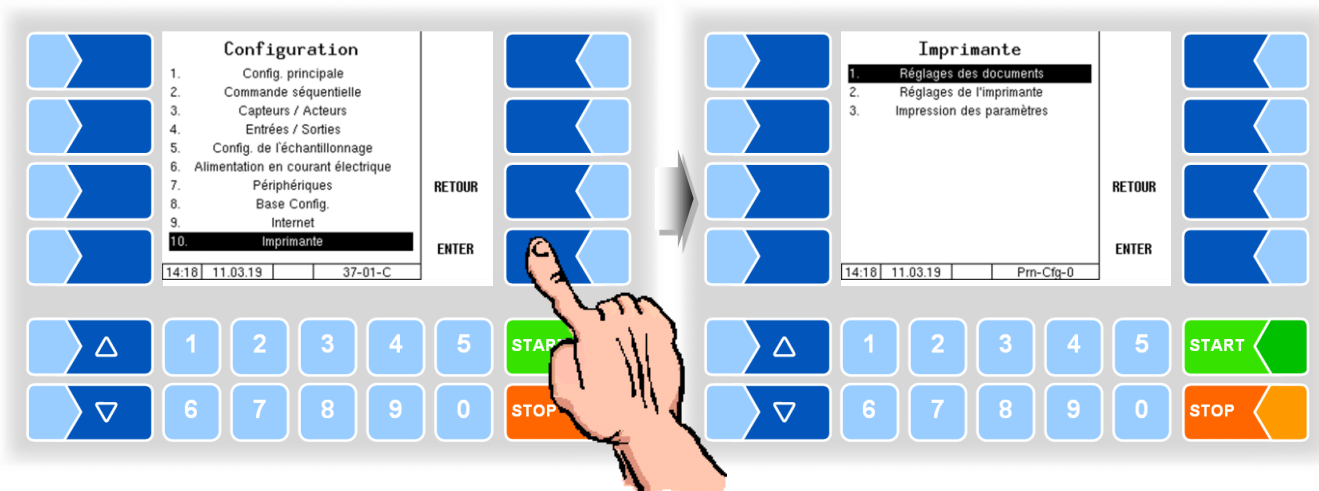
Suppression de versions du logiciel



Quand plusieurs versions du logiciel sont enregistrées, vous pouvez supprimer de la mémoire les versions dont vous n'avez plus besoin.

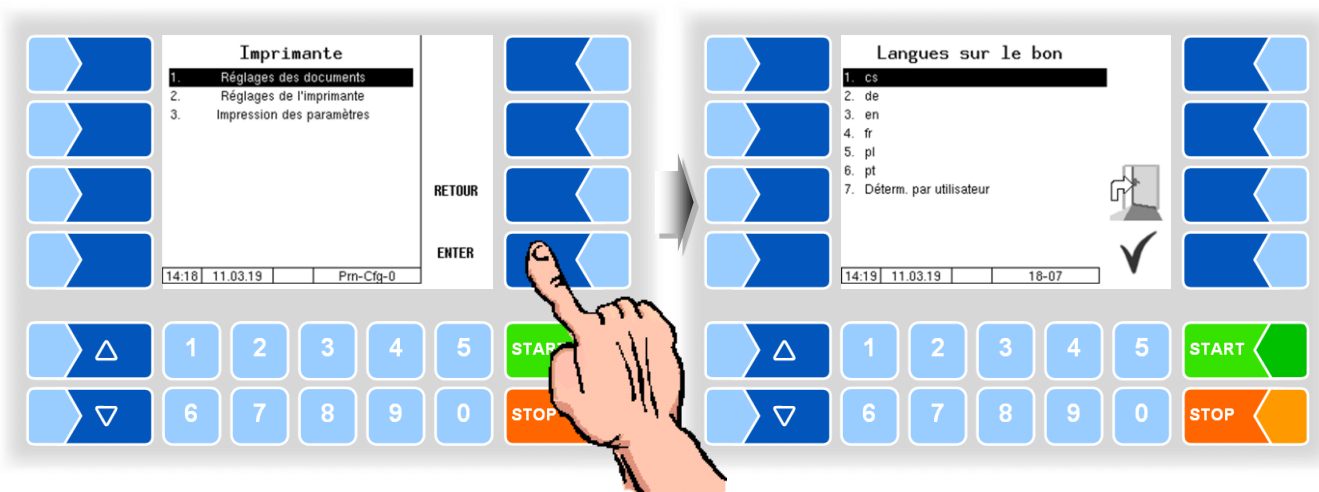
Après avoir confirmé une invite de confirmation, la version sélectionnée est supprimée.

4.5.10 Imprimante

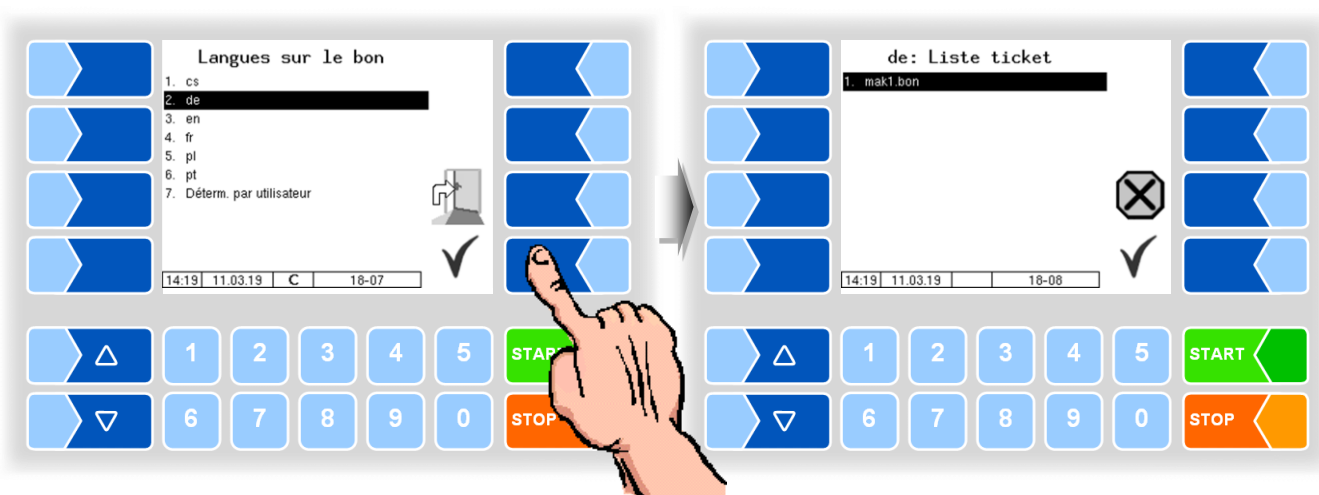


4.5.10.1 Réglages des documents

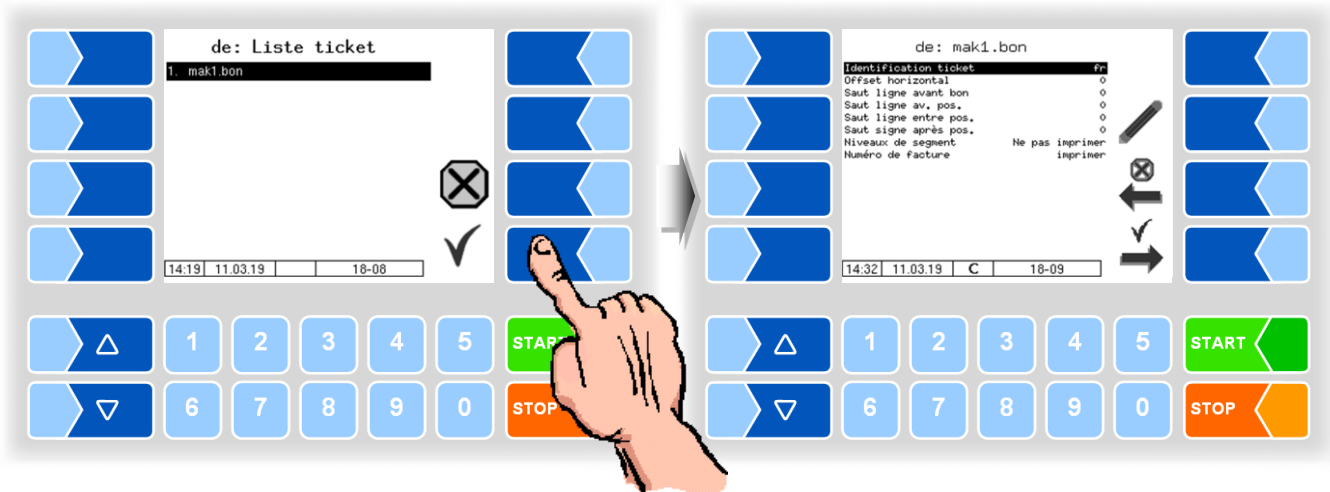
Choisissez la langue du document parmi les langues présentes.



La mise en page des documents est prédéfinie dans les formulaires standard existants.



Vous pouvez configurer le contenu du document et l'enregistrer sous un nom de votre choix.



Vous pouvez utiliser la touche programmable \rightarrow k pour configurer un autre document basé sur le formulaire standard et sauvegarder sous un nom différent (Identification ticket).

Sélectionnez un paramètre, puis appuyez sur la touche programmable \leftarrow , pour effectuer des modifications.

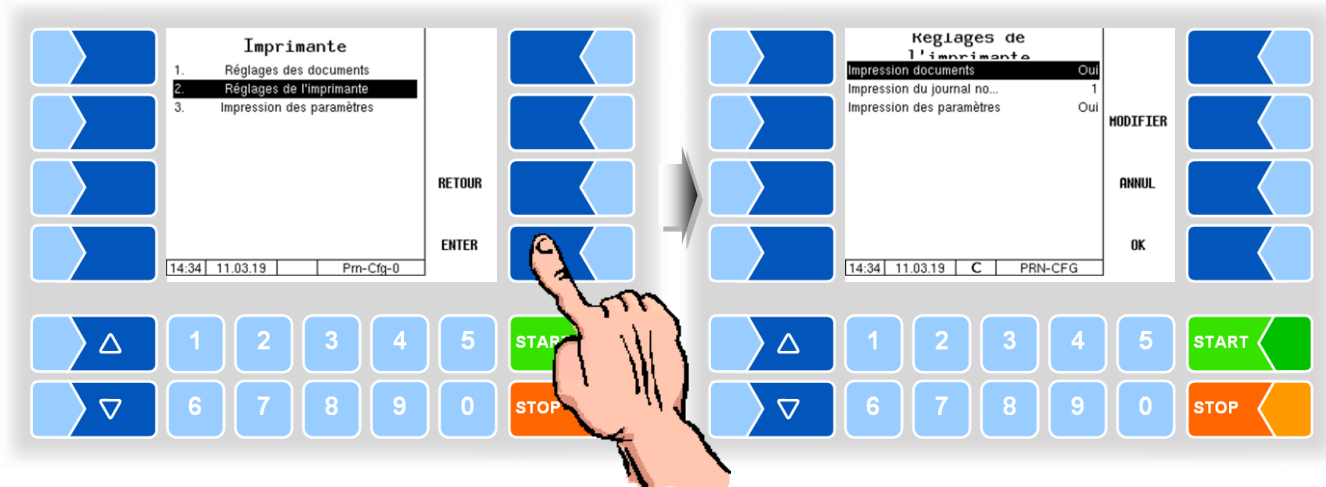
Si aucune identification de ticket n'est spécifiée, la touche programmable \rightarrow met fin à la saisie.

Avec la touche programmable \leftarrow la configuration du ticket est abandonnée.

Si plusieurs billets sont déjà configurés, vous pouvez utiliser les deux touches programmables \leftarrow et \rightarrow pour faire défiler entre ces billets.

| Configuration du ticket | | |
|-------------------------|-----------------------|---|
| U | Identification ticket | Nom du billet lors de la sélection |
| | Offset horizontal | Nombre d'espaces à partir de la marge de gauche comptés |
| | Saut ligne avant bon | Nombre de lignes vides au début du document |
| | Saut ligne av. pos. | Nombre de lignes avant les positions du haut de la page |
| | Saut ligne entre pos. | Nombre de lignes vides entre les positions |
| | Saut ligne après pos. | Nombre de lignes après les positions |
| | Niveaux de segment | imprimer / Ne pas imprimer |
| | Numéro de facture | imprimer / Ne pas imprimer |

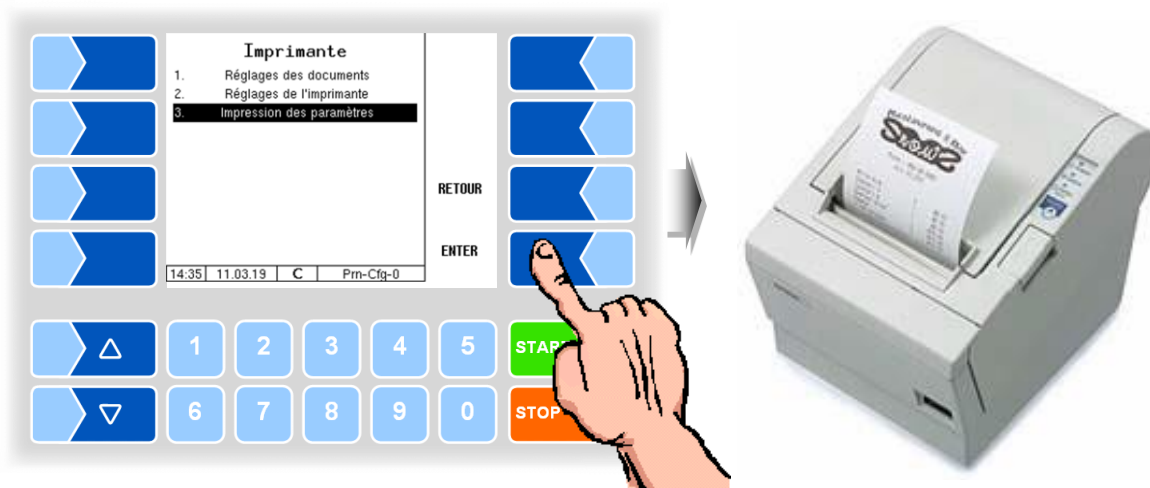
4.5.10.2 Réglages de l'imprimante



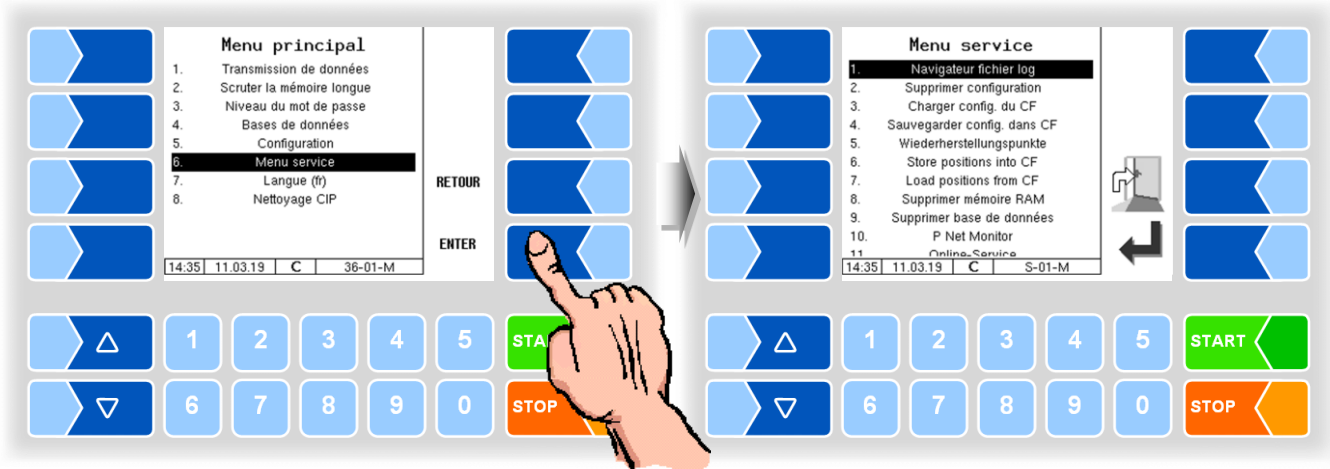
| Réglages de l'imprimante | | |
|--------------------------|---------------------------|--|
| U | Impression documents | Oui: impression de tickets activée Non: pas d'impression de tickets |
| | Impression du journal no | Nombre de journaux de tour à imprimer |
| | Impression des paramètres | Oui: impression de paramètres activée Non: pas d'impression de paramètres |

4.5.10.3 Impression des Paramètres

Les réglages actuels des paramètres de configuration sont sortis sur l'imprimante configurée (seulement si le *Impression des paramètres* est activé ; voir ci-dessus).



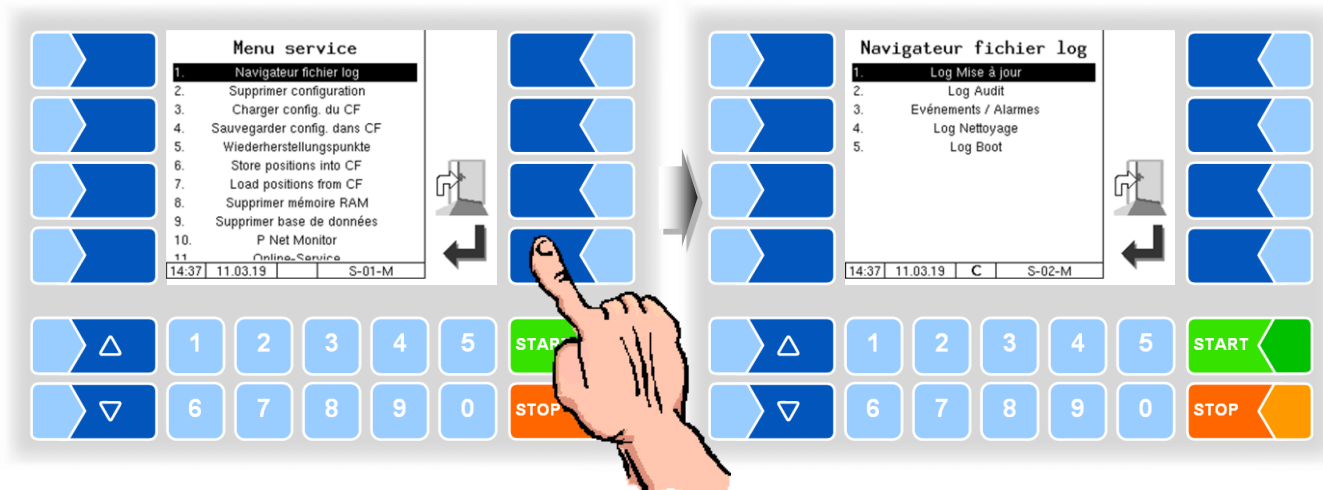
4.6 Menu service



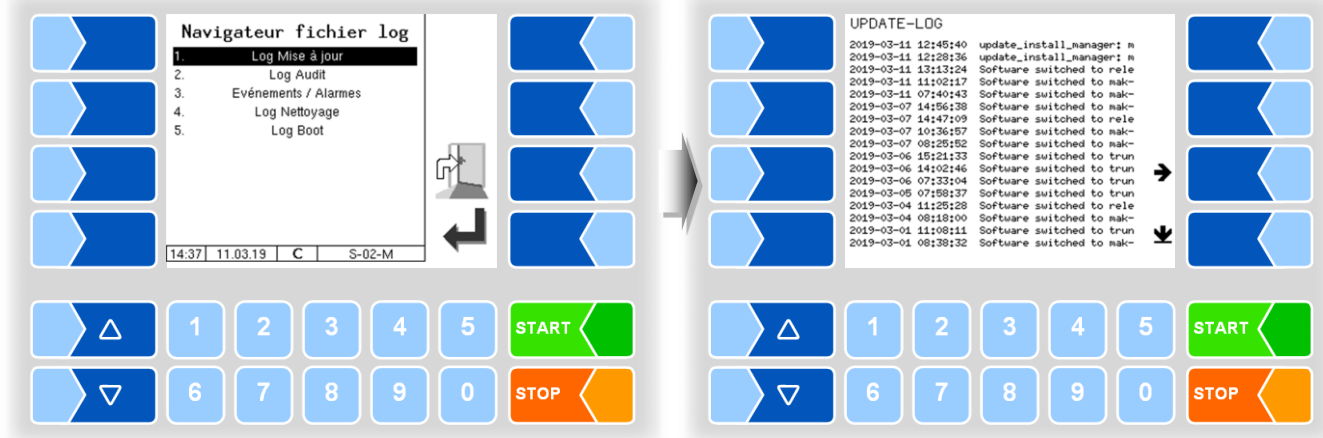
| Menu service | | |
|--------------|-----------------------------|--|
| D | Navigateur fichier log | Consultation de toutes les entrées sauvegardées dans le journal (4.6.1) |
| S | Supprimer configuration | Suppression des réglages de paramètres (4.6.2) |
| | Charger config. du CF | Chargement de la configuration du CF dans la CPU (4.6.3) |
| | Sauvegarder config. dans CF | Sauvegarde de la configuration actuelle de la CPU dans le CF (4.6.4) |
| | Wiederherstellungspunkte | Accès des points de restauration (4.6.5) |
| S | Store positions into CF | Sauvegarde des positions de la CPU dans le CF (4.6.6) |
| | Load positions from CF | Chargement des positions du CF dans la CPU (4.6.7) |
| C | Supprimer mémoire RAM | Les données de la dernière action sont supprimées (4.6.8) |
| | Supprimer base de données | Les données (données de commandes - données prédéterminées) sont supprimées (4.6.9) |
| S | P Net Monitor | Le moniteur P-Net est appelé (4.6.10) |
| D | Online-Service | Activer le service en ligne (4.6.11) |
| | Bluetooth ON | Activer ou désactiver l'interface Bluetooth (4.6.12) |

4.6.1 Navigateur fichier log

Le navigateur mémoire permet de visionner toutes les entrées sauvegardées en mémoire.



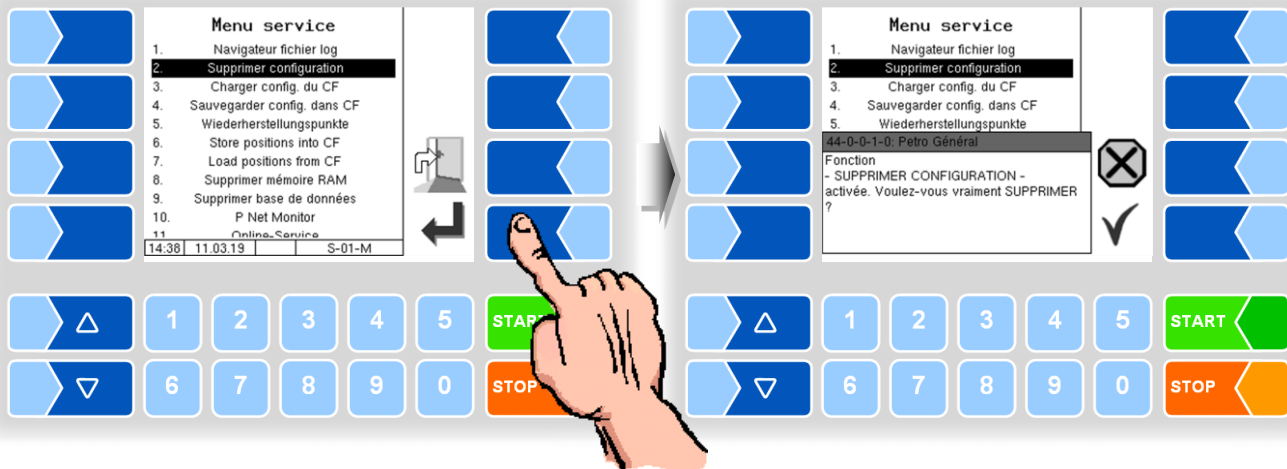
| Navigateur fichier log | | |
|------------------------|--------------------|--|
| | Log Mise à jour | Entrées mémoire via mises à jour resp. essais de mise à jour |
| | Log Audit | Entrées mémoire pour toutes les modifications de paramètres |
| D | Événements/Alarmes | Entrées mémoire de tous les défauts |
| | Log Nettoyage | Entrées mémoire du nettoyage |
| | Log Boot | Messages, script d'amorçage |



Dans la fenêtre mémoire, vous pouvez déplacer le contenu affiché vers la gauche et la droite resp. vers le haut et le bas avec les touches programmables fléchées.

Vous quittez la fenêtre mémoire avec la touche **STOP**.

4.6.2 Supprimer configuration

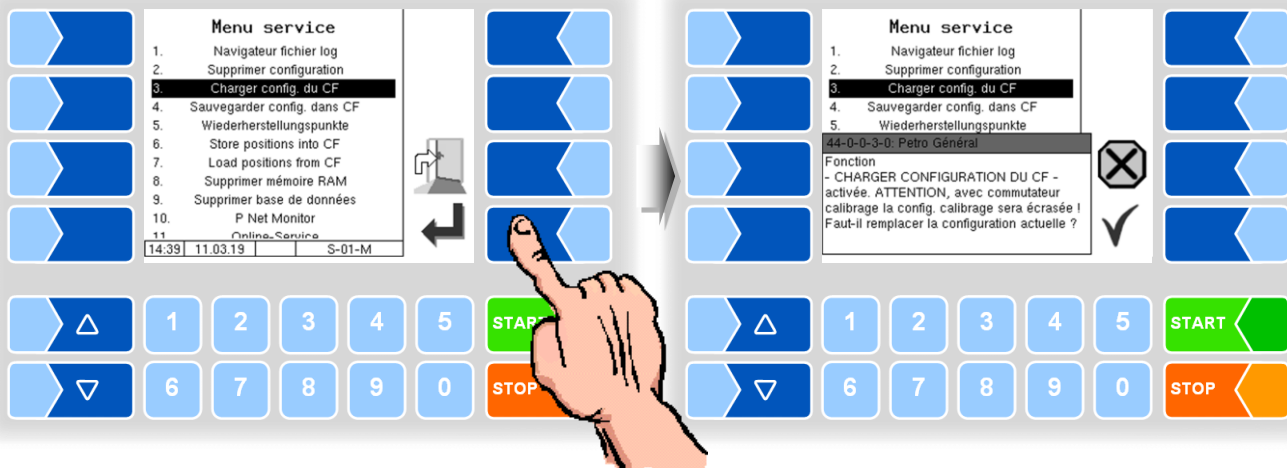


Après confirmation de la demande de sécurité, tous les paramètres non assujettis à l'obligation de calibrage sont effacés.



Quand le commutateur de calibrage est ouvert, les paramètres assujettis à l'obligation de calibrage sont également effacés !

4.6.3 Charger configuration du CF

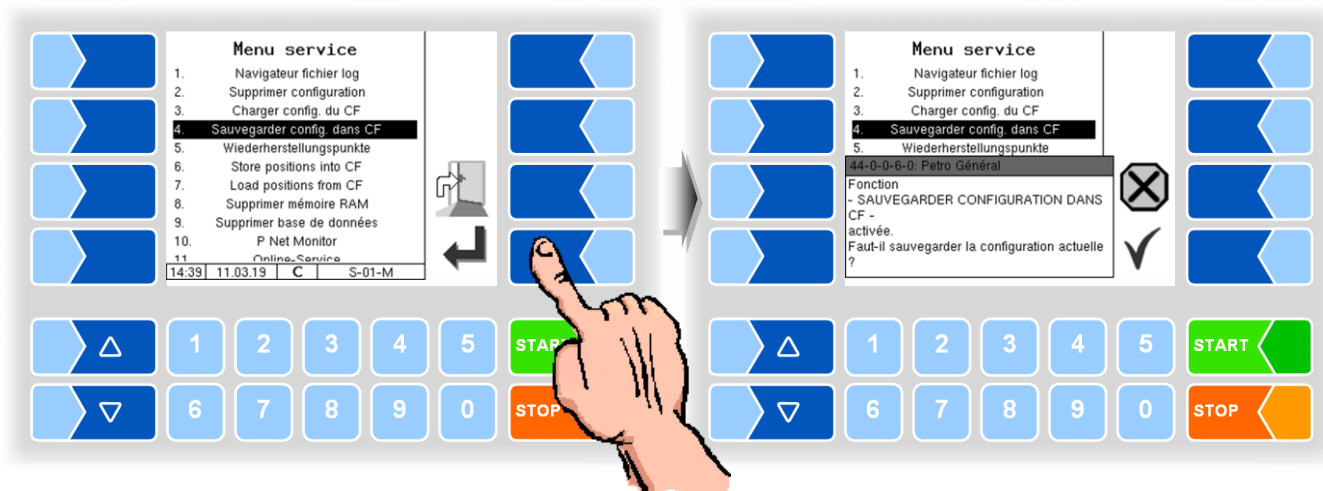


Après confirmation de la demande de sécurité, une configuration préalablement sauvegardée sur la carte CF (cf. 4.6.4) est chargée. Les valeurs de paramètres existantes sont écrasées.



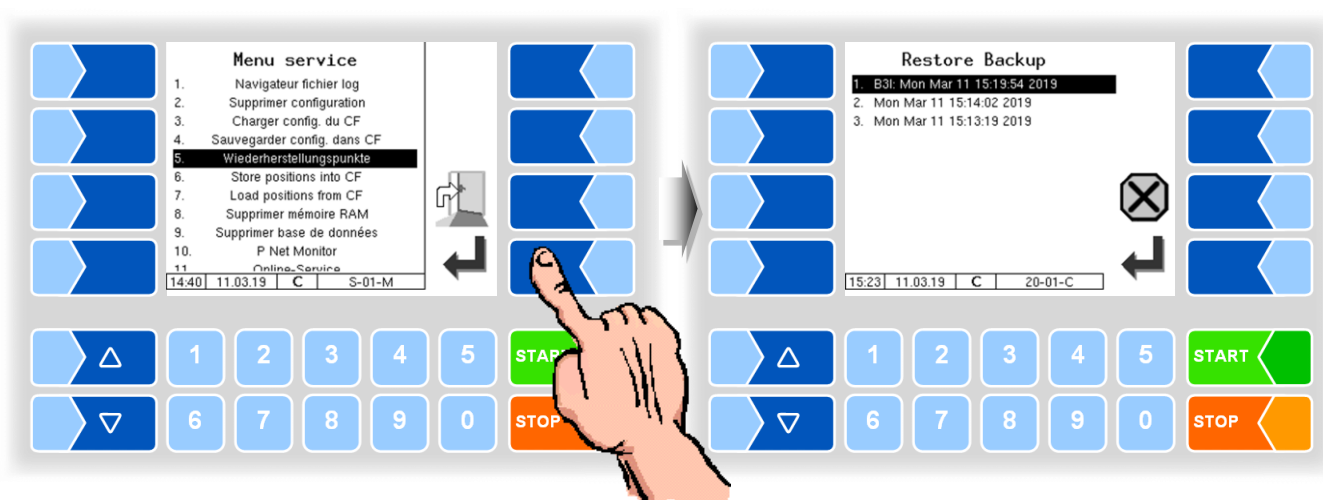
Quand le commutateur de calibrage est ouvert, les paramètres assujettis à l'obligation de calibrage sont également écrasés !

4.6.4 Sauvegarder config. dans CF



Après confirmation de la demande de sécurité, le réglage actuel des paramètres de configuration est sauvegardé sur la carte CF. La configuration sauvegardée peut être rechargée ensuite (cf. 4.6.3). Vous pouvez ainsi par ex. régler de façon simple une configuration identique pour plusieurs stations.

4.6.5 Points de restauration

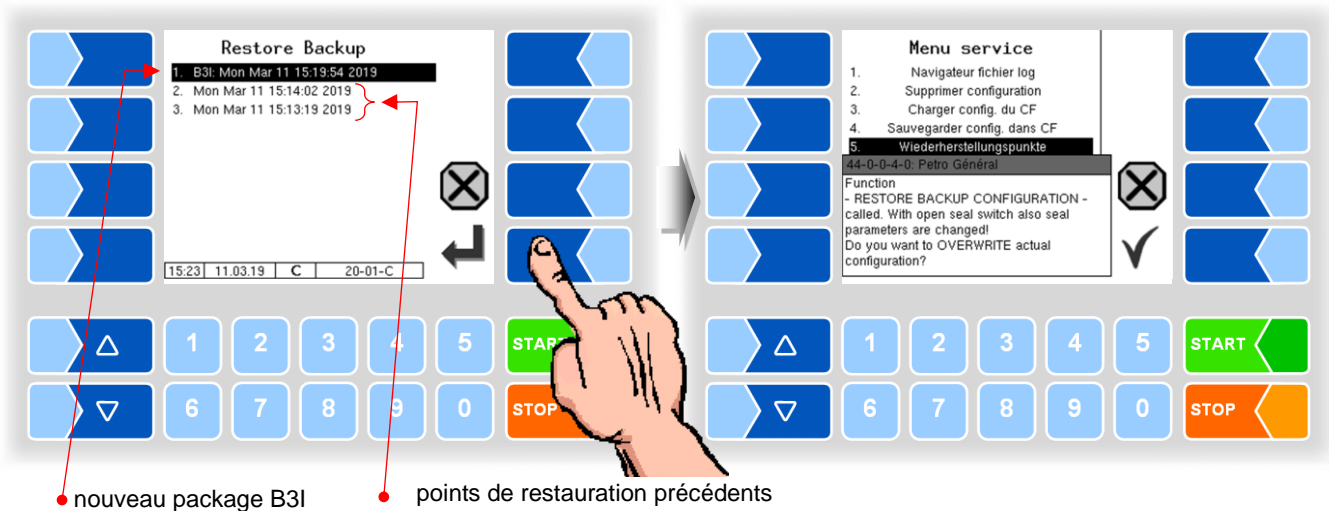


Il est possible de stocker jusqu'à 5 points de récupération dans le système, auxquels il est possible d'accéder à nouveau sous cet élément de menu.

Le logiciel PC externe « 3003 Servicetool » génère un format de données compressé, mis à disposition sous forme de « package B3I ».

Lors du chargement d'un paquet B3I ou avant le chargement de données à partir d'un point de restauration existants, nouveaux points de restauration sont créés.

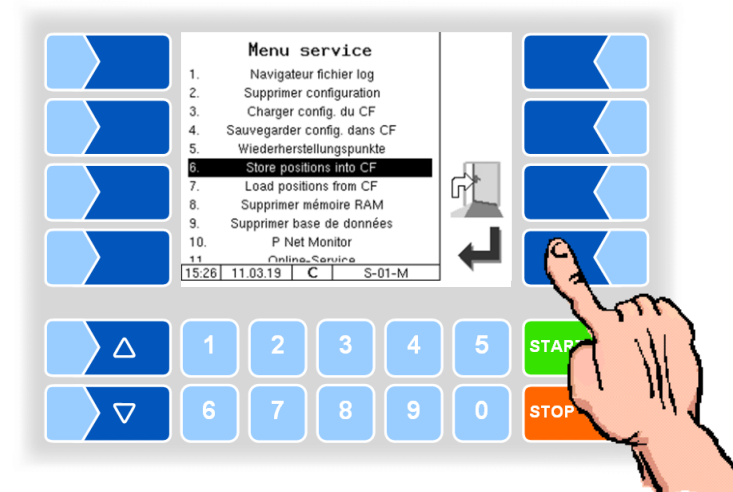
L'accès peut être effectué en ligne via GPRS ou via un câble réseau.



Après avoir confirmé la B3I ce paquet est activé. Vous pouvez ensuite sélectionner un point de restauration et restaurer l'état de la configuration pour cette heure.

Il existe un manuel séparé pour 3003-Service Tool.

4.6.6 Sauvegarde des positions dans le CF



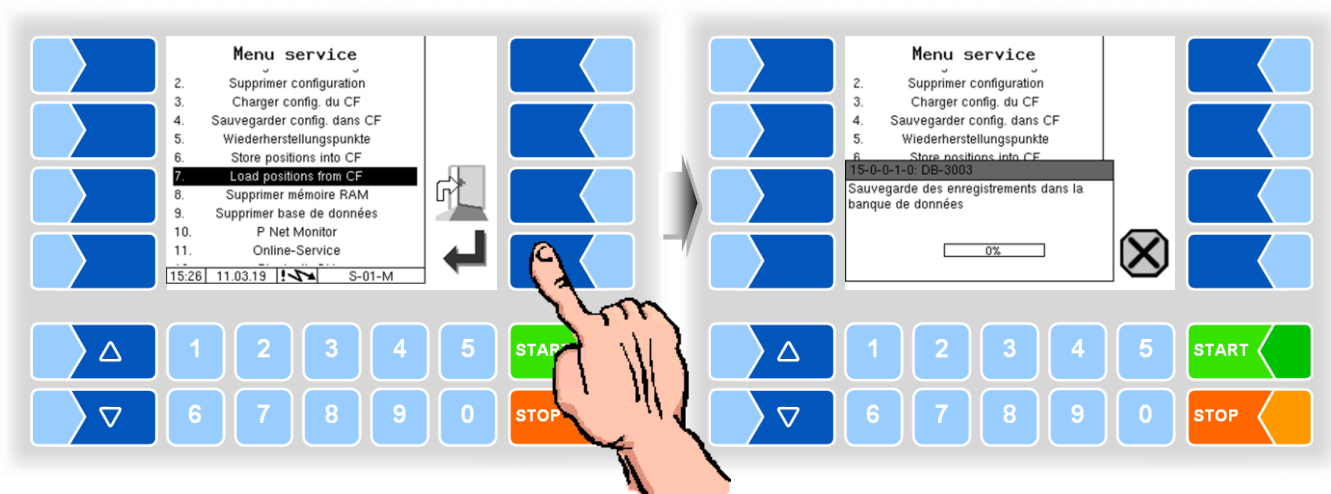
Cette rubrique de menu vous permet de sauvegarder la base de données actuelle des positions GPS dans la mémoire Compact-Flash. Ce faisant, les positions GPS de tous les fournisseurs et sites de transvasement, quantités par défaut incluses, sont sauvegardées.

4.6.7 Chargement des positions du CF

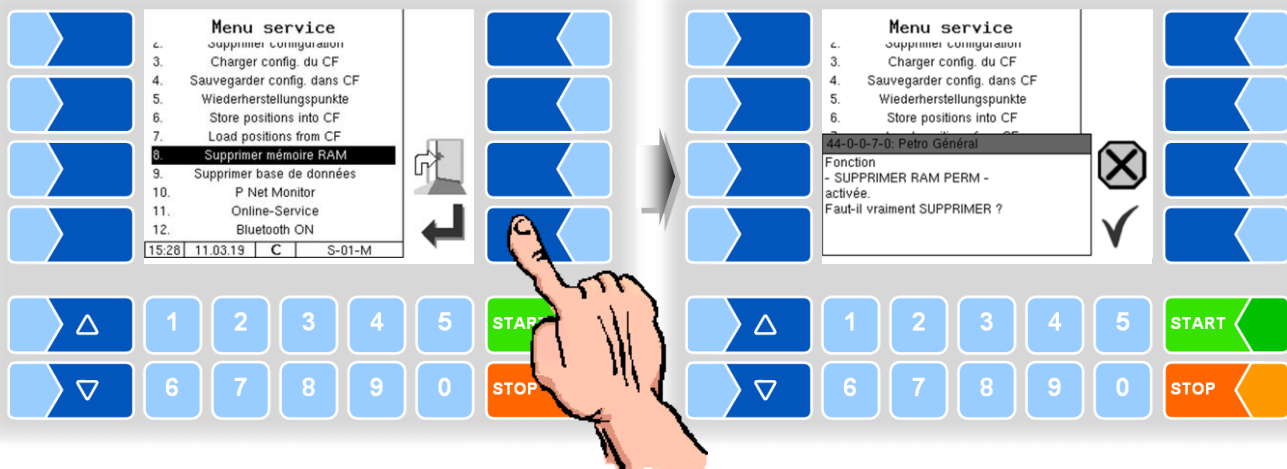
Cette rubrique de menu vous permet de transférer la sauvegarde de la base de données des positions GPS enregistrée dans la mémoire Compact-Flash dans le contrôleur compact.



Quand les numéros de fournisseur sont identiques, les articles de données existants sont écrasés par les nouveaux !

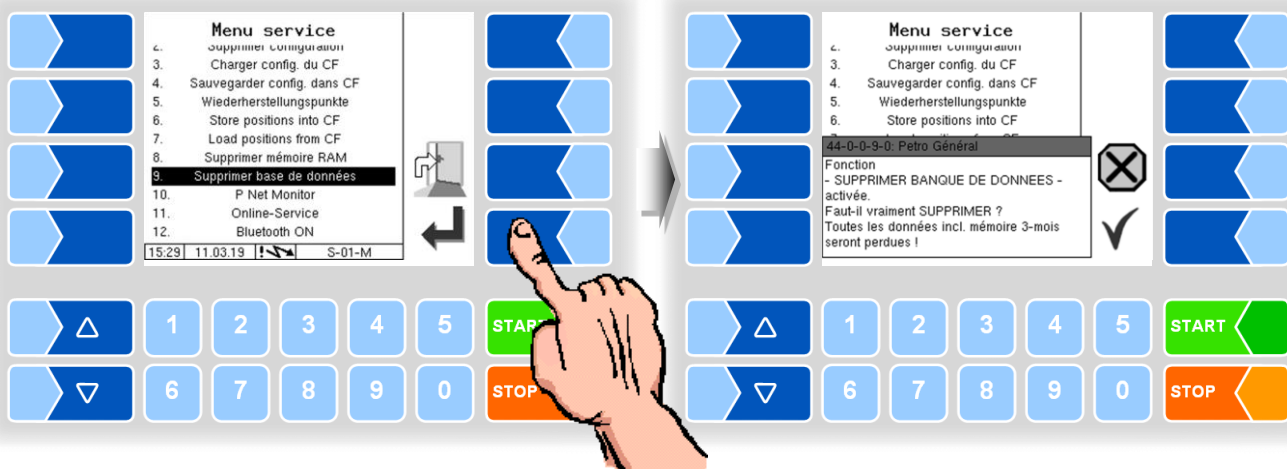


4.6.8 Supprimer mémoire RAM



Après confirmation de la demande de sécurité, le contenu de la mémoire RAM permanente est effacé (dernières admissions).

4.6.9 Supprimer base de données

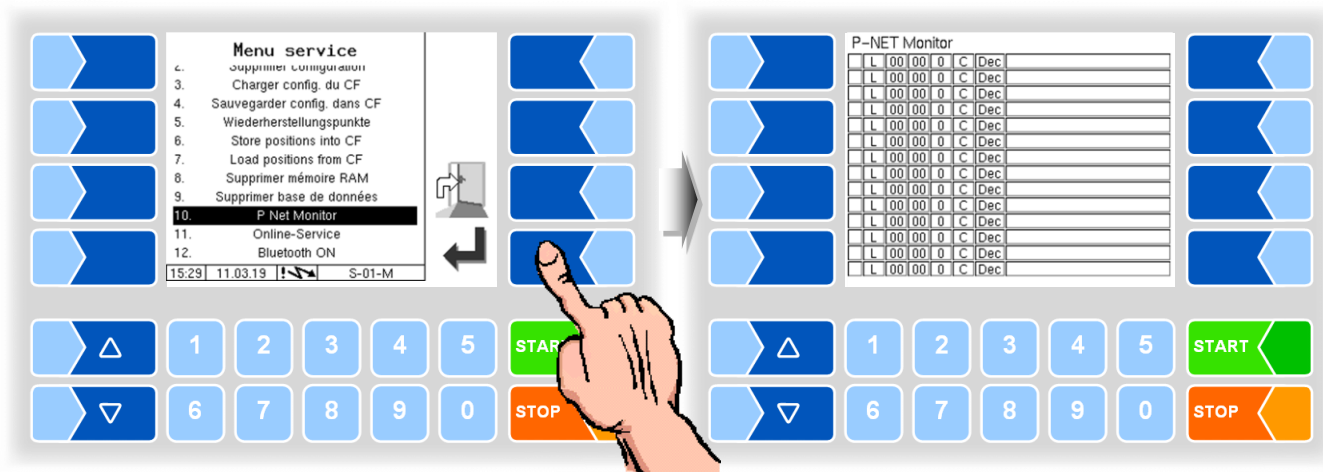


Quand la demande de sécurité est confirmée, le contenu complet de la base de données (positions GPS, numéros de fournisseurs, données prédéterminées, données de retour, etc.), mémoire trimestrielle incluse, est supprimé !

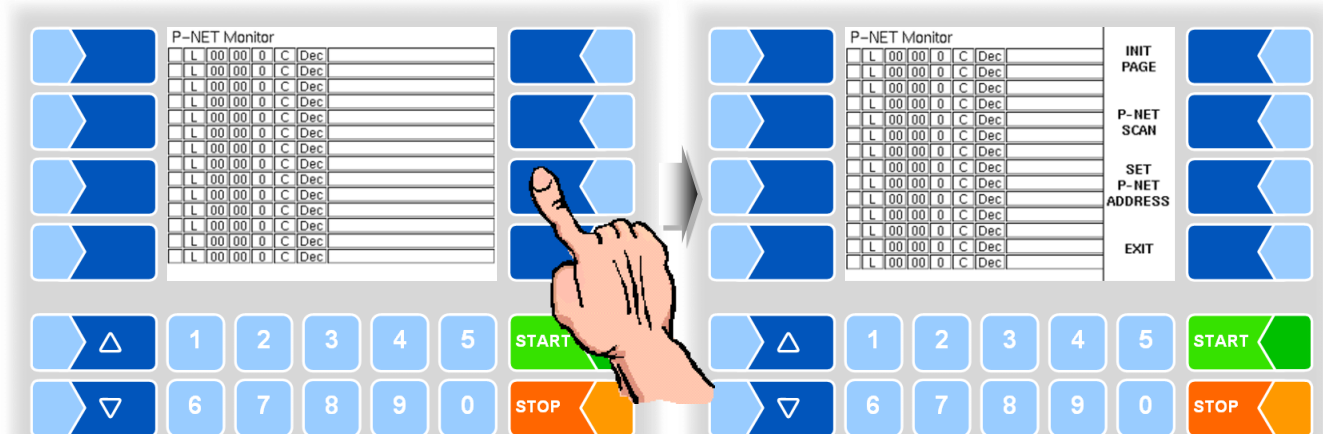
4.6.10 P-Net-Monitor

P-Net-Monitor est une fonction de service pour le diagnostic d'appareils P-Net.

Pour plus amples informations à ce propos, veuillez contacter le service après-vente BARTEC.



Pour afficher les fonctions du moniteur P-Net, effleurez une des quatre touches programmables sur le côté droit.



INIT PAGE :

Rétablir le réglage par défaut du moniteur P-NET.

P-NET SCAN :

Afin de diagnostic, vous pouvez effectuer un balayage P-NET. Ce faisant, l'adresse (hexadécimale), l'identifiant P-Net, la version, le numéro de série et le code du fabricant sont affichés, respectivement sur une ligne, pour tous les appareils P-Net connectés.

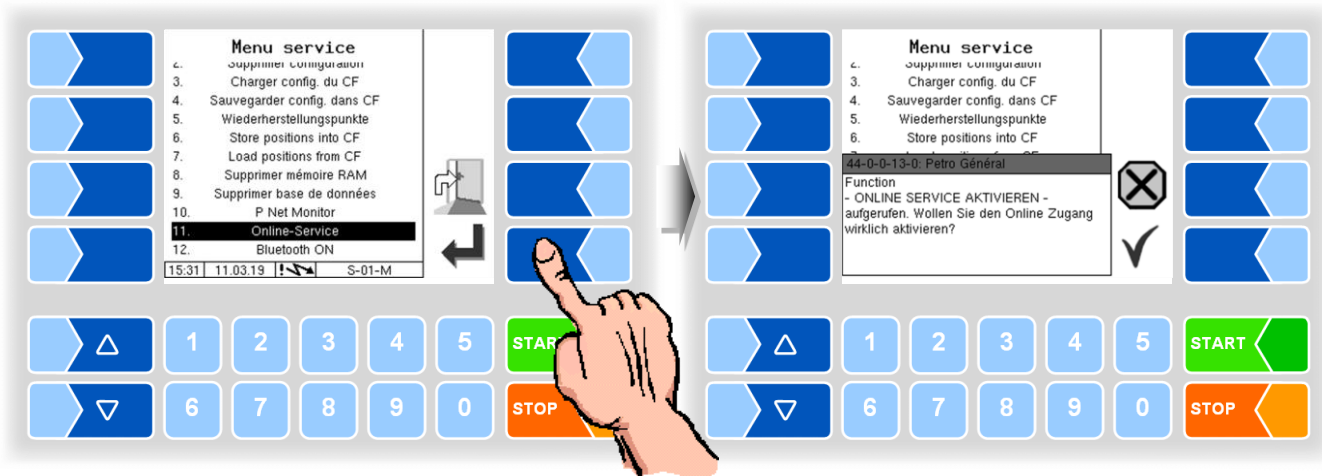
SET P-NET ADDRESS :

Après saisie du numéro de position (n° A) d'un composant matériel, une nouvelle adresse P-NET-esclave peut être attribuée à cet appareil. Le numéro de série doit être complet, c'est-à-dire comprendre également les lettres ajoutées (par ex. UE).

EXIT :

Quitter le moniteur P-Net.

4.6.11 Online Service

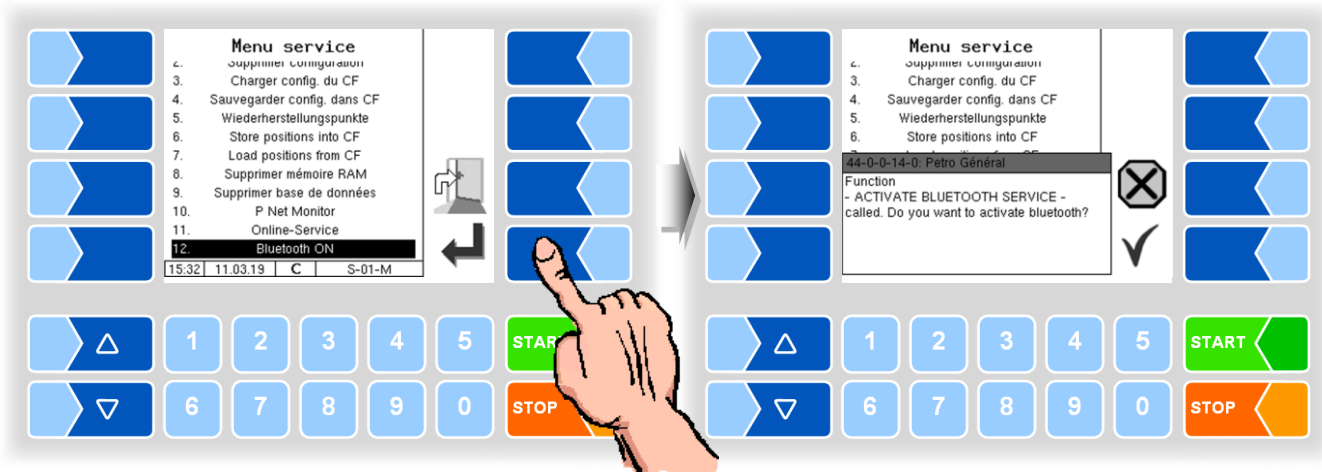


Après avoir activé le « Online-Service » il est possible pour le service BAR-TEC accéder aux informations de service du véhicule. Ainsi, les journaux, les fichiers journaux, etc. peuvent être téléchargés.

L'accès se fait via un serveur FTP. La connexion est activée pendant 3 minutes. dans ce délai l'accès doit être démarré. La connexion est interrompue automatiquement après 3 minutes de pas accédé. Configuration du Online-Service voir page 115.

4.6.12 Bluetooth ON

Si un récepteur Bluetooth est configuré (voir section 4.5.7.15), vous pouvez activer l'interface Bluetooth ici.

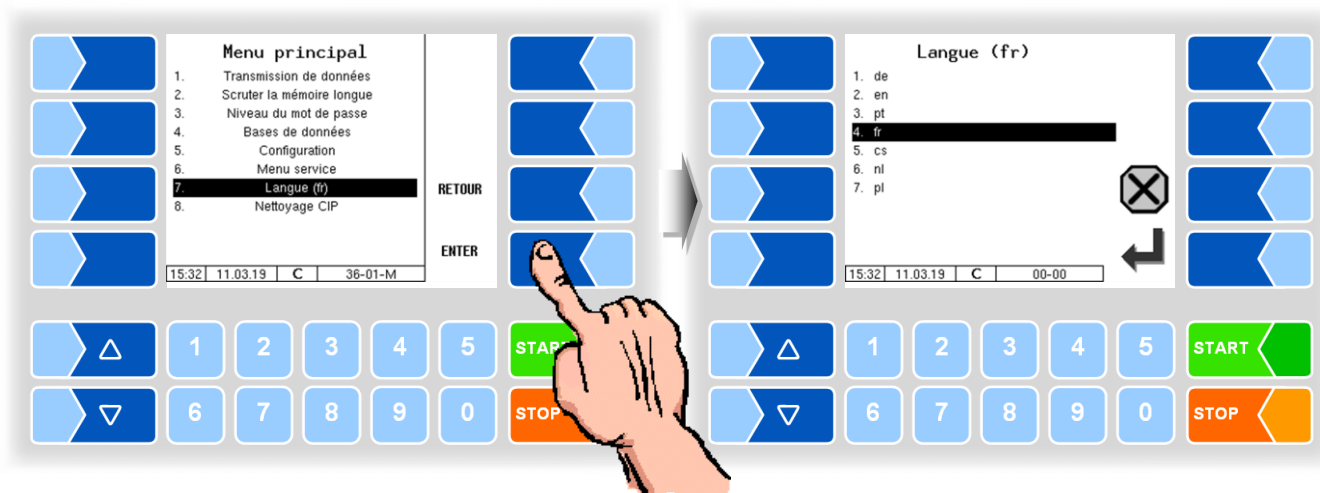


Si l'interface Bluetooth est activée, cela est indiqué par une icône.

Avec BARTEC Service Tool, une connexion peut être établie via Bluetooth et le logiciel est accessible.

4.7 Langue

Sélection de la langue d'affichage (*sans saisie de mot de passe*).



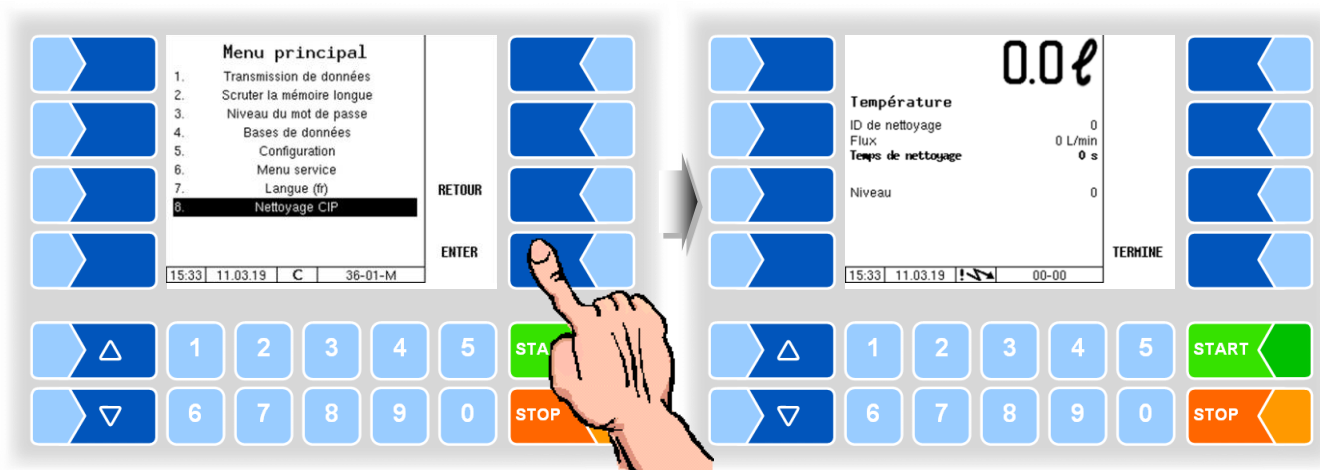
La langue peut également être définie dans le menu *Menu principal / Configuration / Base Config. / Langue* (voir section 4.5.8.2).

Si vous changez le réglage de la langue un redémarrage système automatique a lieu.

4.8 Nettoyage CIP

Se pour les variantes de véhicules « LYNX », « TIGER », « E-TIGER » « V 3003 » et « LYNX Digital » nettoyage de fonctions en dehors d'une tour disponible.

Selon la configuration, le nettoyage manuel (« Nettoyage CIP ») et/ou le nettoyage automatique (« Nettoyage automatique ») peut être sélectionnés.

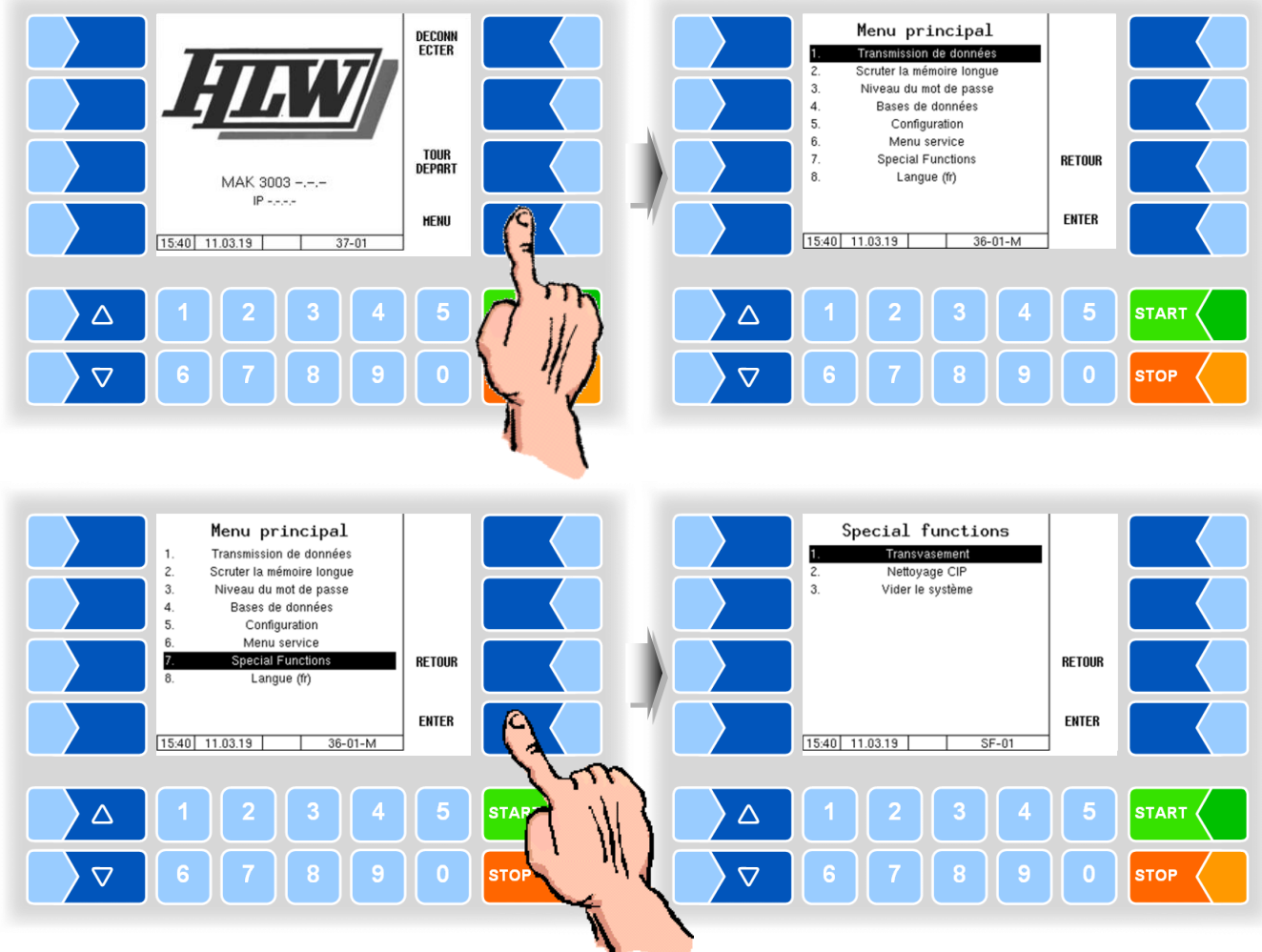


Le fonctionnement de ces fonctions est décrit dans le manuel d'utilisation.

Particularité: Le nettoyage en dehors de la tour n'enregistre pas les données de nettoyage.

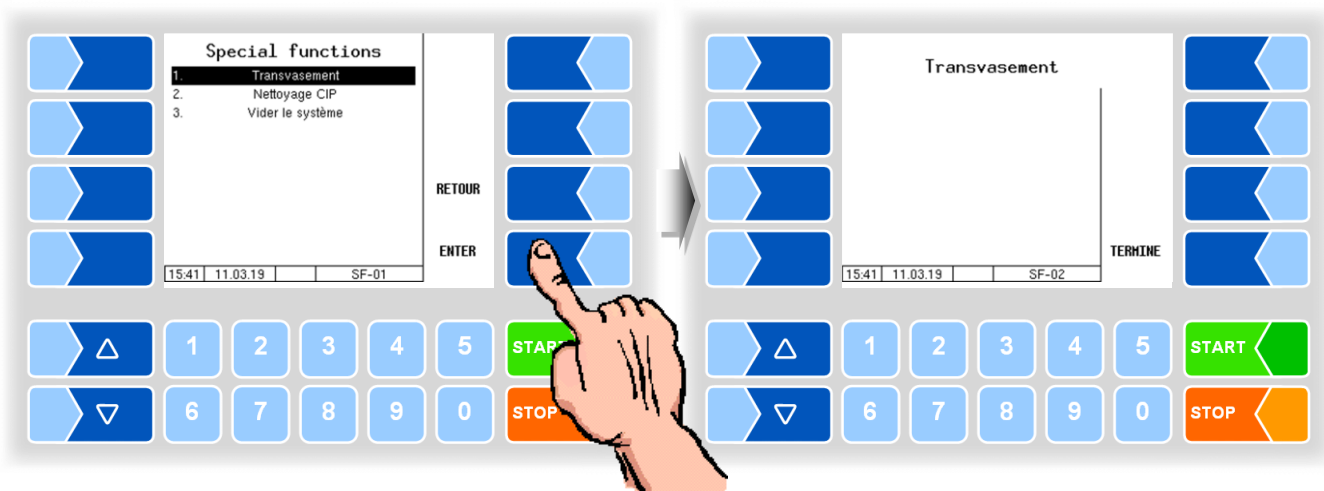
4.9 Fonctions spéciales HLW

Dans la variante HLW (Système de mesure type HLW voir section 4.5.8.3), des fonctions spéciales pour l'activation des sorties sont également disponibles dans le menu principal.



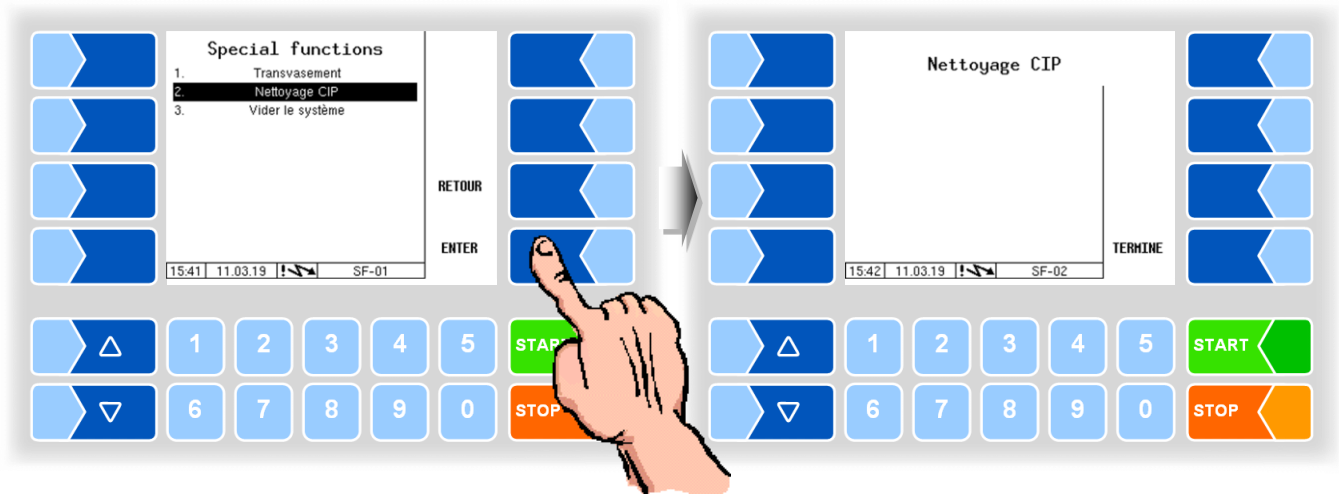
4.9.1 Transvasement

Le contrôleur active la sortie de transvasement.



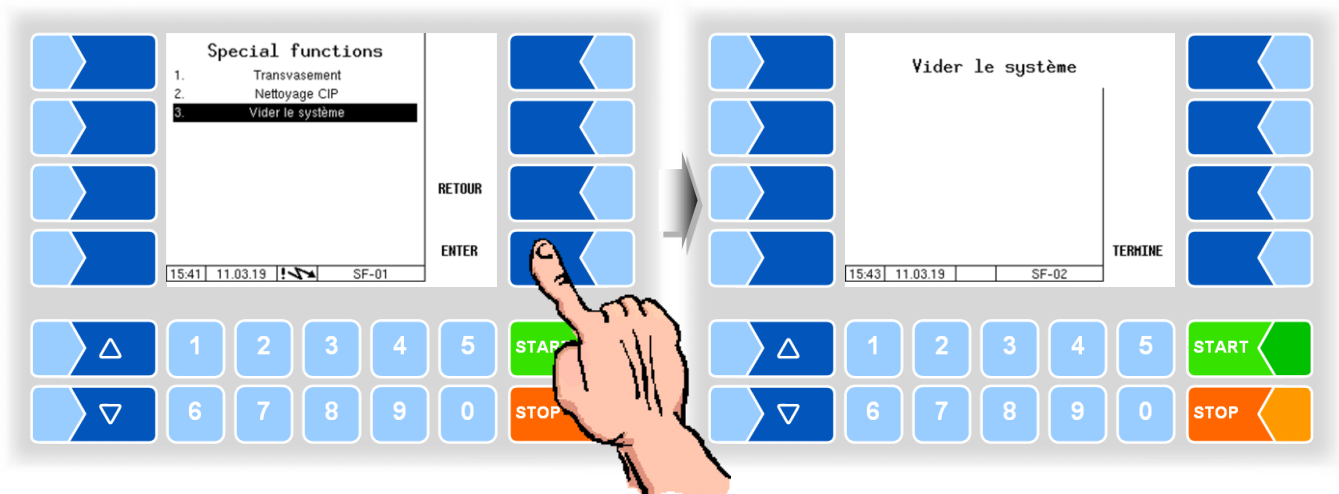
4.9.2 Nettoyage CIP

Le contrôleur active la sortie de nettoyage.



4.9.3 Vider le système

Le contrôleur active la sortie pour le vidage sous pression du séparateur d'air. La commande est prise en charge par le HLW.



Les sorties sont désactivées quand la fenêtre est fermée.

5 Annexe

5.1 Aperçu du menu de configuration

L'aperçu ci-dessous est prévu pour vous faciliter la recherche des différents paramètres dans les menus de configuration.

Les différents paramètres et le commutateur de calibrage autorisent l'accès à divers niveaux de configuration.

Dans cet aperçu, le niveau de configuration est indiqué derrière la désignation du menu. Il s'applique en règle générale à toutes les rubriques de sous-menus.

Les exceptions sont indiquées pour la rubrique de menu respective.

Un niveau de configuration exclue l'accès aux niveaux de configuration respectivement inférieurs.

| Mot de passe | Identifiant | Accès |
|---------------------------------|-------------|---|
| Pas de mot de passe | | lecture uniquement; changer de langue |
| Mot de passe du chauffeur | D | heure |
| Mot de passe de l'utilisateur | U | paramètres de fonctionnement |
| Mot de passe du service | S | paramètres de logiciel non assujettis à l'obligation de calibrage |
| Commutateur de calibrage ouvert | C | tous les paramètres |

Cet aperçu montre, derrière la désignation de menu, l'identifiant du niveau de mot de passe avec lequel l'accès aux paramètres est possible. Il s'applique en règle générale à toutes les rubriques de sous-menus.

Les exceptions sont indiquées pour la rubrique de menu respective.

1: Configuration principale

Numéro du véhicule
 Plaque d'immatricul. véhic
 Numéro de la laiterie
 Nu. De laiterie sous-tr.
 Fac. d'apprent. quant. pr.
 Supplier tour assign
 Max. quantity deviation

Ⓚ

Saisie du numéro du pilote
 Unload ID input
 Pump over ID input
 Pump over volume input
 Tour fin test
 Transfert automatique des.
 Op.-Data recording

Sped. number
 Écoulement forcé
 Recherche poste á temps
 Recherche poste á vitesse
 Intervalle LOG GPS
 Unload sensor

2: Commande séquentielle**Réglages pompes**

Ⓚ

TIGER, E-TIGER,

Achèvement par...
 Démarrage externe éviden...
Suction
 Suction-Vacuum
Aspiration postérieure
 Mode
 Temps d'aspir. Postér sta.
 Interv. aspira. postérieure
 Temps d'ouv. du clap. d...
 Nom. opéra. asp. post. à.
 Vide aspiration postérieure
Réservoir de stockage sou.
 Vide de consigne
Pompage limites de régulat.
 Débit minimal
 Débit maximal
 Vide maximal
Limites de régulation Trans.
 Débit minimal
 Débit maximal
 PS-Regulator on
Limites de régulation écou
 Débit minimal
 Débit maximal
 Renforcement prop.
Régulateur de débit
 Limite des régulation supé.
 Renforcement proportion...
Régulateur impact d'air
 Impact d'air toléré
 Renforcement proportion..
Régulation jauge de niveau
 µA pour 1l de fluide
 Capteur fin acceptation
 Capteur vide valeur
 Capteur pleine valeur
 Activer régulateur..
 Renforcement proportion...
Air calcul.
 Offset capteur Bulle
 Offset vide
 Litres d'air max. admissible
 Bubble Sensor...

LYNX

Finish by...
 Explicit extern start
 Pump type Ⓚ
Intake
 Min. Flow
 Max. Flow
 Pump start time
 PWM at pump start
 Medium PWM
 Throtteled PWM
 Waiting time milk sensor
Post Sucking
 Post sucking time
 Min. Overrun time
 PWM post sucking
 Dipstick target value
 PWM to target value
 Lower gradually to target
 Max. flow to target val.
 Max. lowering duration
 Pause between lowering
 Max. dipstick alteration
 Max. post suck. Time
Flow regulation
 Upper limit
 Prop. gain
 Purge pause
 Luftsensord
 Schwellwert Lufteinschluss
Dipstick regulation
 µA for 1l medium
 Sensor empty value } Ⓚ
 Upper dipstick threshold
 Lower dipstick threshold
 Invert dipstick input
Clear system Ⓚ
 Duration Ⓚ

2: Commande séquentielle

Réglages pompes (U)

**HLW, abo-MAGYAR,
ROMEX, Optimate, V plus**

Finish by...
Clearly extern start
Post sucking
Sucking time
Time 0 Flow
Auto.ending (Seulement « Optimate » et « V plus ».)
Verzögerungszeiten
LMS Emptysensor
Milksensor
End K0 sensor
Dipstick µA/liter (Seulement « V plus ») (S)
Dipstick empty (Seulement « V plus »)

Air eliminator (U)

Seulement V3003

Ejektor 2 Flow
Ejektor 2 pressure
Ejektor 1 Flow
Hysteres Flow
Ejektor 1 pressure
Hysteres pressure

Réglages nettoyage (U)

TIGER et E-TIGER

Id de nettoyage (D)
V14 (V16, V17) au nettoyage (S)
V14 (V16, V17) open time
V14 (V16, V17) close time
Domdeckel Öffnungszeit
Tanksegment valves
Temp. min. du nett. à cha.
Temps de cycle du nettoyage
Rés. de stock. Sous vide
Chemin d'acceptation
MKS-Filter
Cond. de transfert
Cond. de sortie transfert
Time after cleaning
Time after first intake
Time after last intake
Force cleaning

V3003

Cleaning Id (D)
V11 au nettoyage (S)
V11 open time
V11 close time
Tanksegment valves
Minimum Hot Wash Temp
Cleaning cycle times
Cycle time 1
Cycle time 2

V3003

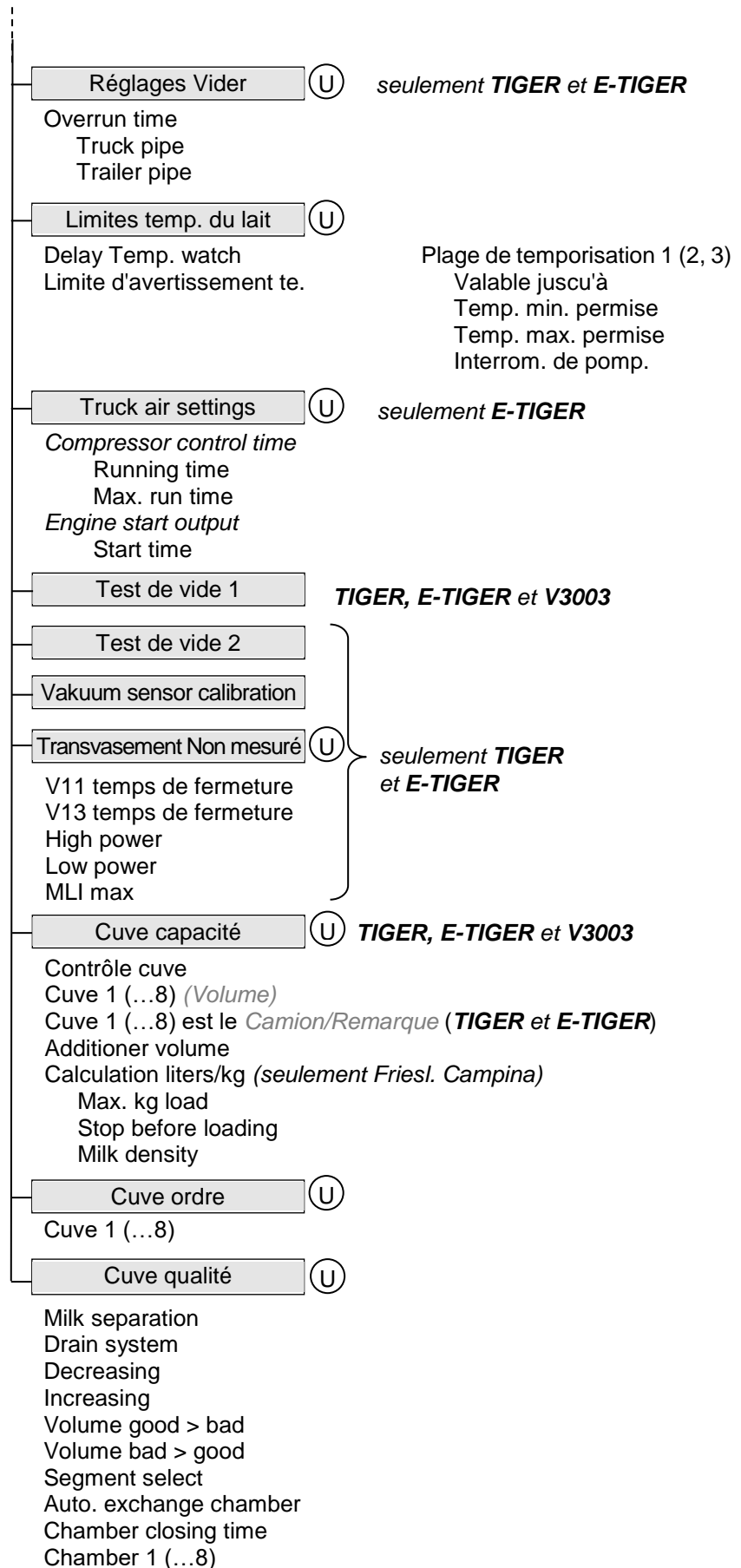
Achèvement par...
Démarrage externe éviden..
Control times
Lead time
Min. time 0 flow end
Sucking time
Vakuum sucking
Level delay time
Empty air el. time
Sensor delay
On delay
Off delay
Pump over
Max. power
Min. power
Stop liters
Sample Box
FLM-Position

LYNX (U)

Reinigungs Id (D)
Min. Heißreinigungstemp.
Taktzeiten Reinigung
Annahmeweg
Belüftungsleitung

**HLW, abo-MAGYAR, RO-
MEX, Optimate, V plus**

Id de nettoyage (D)
Temp. Min. du nett. à cha. (U)



3: Capteurs/Acteurs

C

Fréquence MLI
 SCurrent output
 Temp 1 Offset
Paramètre bubble
 Facteur de calibration i.
 Version firmware
 Version driver

4: Entrées/Sorties**Contrôleur compact**

S

1. (...16.) *Sortie*
 Attribution log.
 Invertir
 1. (...8.) *Sortie*
 Attribution log.
 Invertir
 Etat de repos

Contrôleur Ultrasampler

S

Sortie physique 1. (...8.)
 Attribution logique
 Invertir
Entrée physique 1 (...8.)
 Attribution logique
 Invertir
 Etat de repos

I/O-Box 6753

S

Module de base
 Entrée-sortie du modul ON/OFF
 Firmware Version
 Seriennummer
 0. (...7.) *Entrée*
 Attribution logique
 Invertir
 0. (...7.) *Sortie*
 Attribution logique
 Invertir

I/O V3003

S

1. (...8.) *Sortie*
 Attribution log.
 Invertir
 1. (...6.) *Entrée*
 Attribution log.
 Invertir

5: Configuration de l'échantillonnage

Matériel installé (S)

Contrôleur Ultrasampler
 Débitmètre 6826
 Dispositif d'ent. de boutei.
 Lecteur code barre
 Surv. comp. de prise d'é...
 Frequency sensor 2
 Cooling unit
 Pump Over/Unload Sam..
 Sample device number

Réglages de base (U)

Mode de commande
 Débit à 20 mA
 Sortie `échantillon activé
 Avertisseur 105%
 Ech. res. Mar. au déb. du...
 Ech. ind. Mar. au déb. du...
 Single Sample after CIP
Prise d'échantillon prélimi.
 Nom. de prises d'éch. p...
 Nom. tot. prises d'éch. pré...
 after pump over
 Quan. présélec. prise d'...
 Pump stop
 Déc. de tem. pri. d'éch.
 Blow-out time
 Max. Expected Volume
 New vial at
 Supp. code barre après
 Motor CIP-Frequency
Facteurs de correction
 Plage petite quantité
 ... efficace jusqu'à
 Plage quantité moyenne
 ... efficace jusqu'à
 Plage quantité élevée
 Start delay high amount
 Add. rinse tank sample
 Samp. during pump over
 Samp. during unloading
 Standard Spülen
 Numéro de série
 Version firmware

Echantillonneur 1 (2) (U)

Mode d'essai
 Vol. bouteille d'échantill..
 Tolérance de surremplis...
 Départ différé
 Facteur de calibrage
 Prér. à partir de Quant.
 Etappes de rinçage
 Nombre de pas mini. } (S)
 Fréquence de pas mini.

| | |
|---|--|
| Disp. d'entr. bouteilles | |
| Disp. d'entr. bouteilles 6774-10 (U) | Disp. d'entr. bouteilles ABO 20 (S) |
| Durée d'impulsion Transport Transport délai d'attente Information d'exécution étoile Commande conteneur d'entrée Durée d'impulsion Disp. d'entr. bouteilles lié à Numéro de série Version logiciel | Plat. temps de précontr. Plat. temps d'attente rota. Pince ouv/ferme temps Montée/descente élév. t... Disp. d'entr. de bouteille.. (U) |
| Disp. d'entr. bouteilles Monotrans (S) | Disp. d'entr. bout. Bartec Mini (S) |
| Magasin Rotation Magasin temps d'attente Disp. d'entr. bouteilles lié à (U) | Plate preload time BD linked to (U) |
| | Disp. d'entr. bout. 6871-3-30 |
| | BD linked to (U) |
| Débitmètre (U) | CP 200 (S) |
| Débit à 20 mA Numéro de série Version firmware | Pulse duration turning Timeout turning Time until filling pos. Time until vial closed Timeout tag reader BD linked to (U) |
| Lecteur code barre (U) | ABO MAGYAR (U) |
| Intercalé 2 de 5 Chaîne long. min Chaîne long. maxe Erreur lecture CB temps Numéro de série Version firmware | Get vial time BD linked to |
| Surv. compart. d'échantil. (U) | |
| Température min. Température max Samp. Cab-Temp all Record interval Capteur calibrage Frequency at 0 °C Frequency at 25 °C Active Frequency | |
| Cooling unit (U) | |
| On at samp. Start Switch on Temp. Pulse duration Cooling period | |
| Diagnostic | |
| Firmware Update | |

6: Config. alimentation (S)

Ventilateur système
Eteindre au-dessous de
Allumer au-dessous de
Firmware Version

7: Périphériques**MID**

Ⓒ

Numéro d'identification
 Facteur de calibrage système
 Facteur de calibrage MID
 Sortie 3
 Mode
 Débit à 20 mA
 Litre par impulsion
 Volume d'amorçage

Récepteur GPS

Ⓒ

Récepteur GPS
 Rayon de recherche
 Chargement rayon de recherche
 Enregistrement km
 Connexion GPS
 Modèle
 Version firmware

Imprimante**Epson TMU 295**

Ⓒ

Fonction imprimante
 Sortie papier avant
 Lâcher papier
 Param. lignes par page
 Sortie papier
 Record
 Record Interval

Epson TM88

Ⓒ

Fonction imprimante
 Interface
 Baud
 Données
 Parity
 Stopbit
 Flow Control
 Test Imprimante

Ecran

Ⓒ

Réglage du contraste
 Calibrage x/y
 Régler l'éclairage
 Clignotement Marche/Arrêt
 Commutation sur écran 1/2

V3003 HW Module

Ⓒ

| | | |
|---------------------|-------------------------|--------------------------|
| Modul active | <i>Tip Tronic</i> | <i>Control parameter</i> |
| <i>Level values</i> | Appr. speed | Prop. Factor |
| Start | <i>Start seal value</i> | <i>PWM</i> |
| Work | Start value | Frequency |
| Security | Appr. speed | minimum |
| Seal | Level fluctuations | maximum |
| <i>Start value</i> | Measuring time | <i>Sensor thresholds</i> |
| Start value | Measuring end | Foam sensor |
| Appr. speed | Level fluctuations | Empty sensor |
| | | Serial number |
| | | Firmware Version |

—Tour puls sample

Ⓒ

On at tour start Fill time
 Sleep time Final fill time

Echantillon belge

Ⓒ

Départ temps d'attente
 Départ si litre
 Temps de veille
 Temps de remplissage
 Activation échantillonneur
 RFID lecteur

| | |
|---|---|
| <ul style="list-style-type: none"> SMV 4 Sample (S) <ul style="list-style-type: none"> Start wait time Pulse time Nu. of strokes Virtual flow Blow out <ul style="list-style-type: none"> Wait time Airblow time laiterie WAVEbox 1000S (S) <ul style="list-style-type: none"> Active Device ID Interface NL-Tag Automatic (S) <ul style="list-style-type: none"> Active ID appar. Interface Vit. bauds NL-Tag Manuel (S) <ul style="list-style-type: none"> Active ID appar. Interface Vit. bauds Tagleser DMK (S) <ul style="list-style-type: none"> Active Adresse Interface MKS-System (S) <ul style="list-style-type: none"> Pressure build Spraying time Network Settings (U) <ul style="list-style-type: none"> General Settings <ul style="list-style-type: none"> BARTEC Server IP Routing and DNS <ul style="list-style-type: none"> Preferred Device Network connection <ul style="list-style-type: none"> Auto (dhcp) Manual IP Current IP Bluetooth (S) <ul style="list-style-type: none"> Récepteur Bluetooth (On/Off) Interface Baud Pin Nom CAN/J1939 (U) <ul style="list-style-type: none"> CAN/J1939 (On/Off) Adresse Adresse Interlock Adresse routeur W-AS Interface FMS Connexion bus Priorités des messages de tra.. (Interlock xx – xx) Version micrologiciel Version pilote | <ul style="list-style-type: none"> Cleaning <ul style="list-style-type: none"> Short cleaning Intervall Parallel Betrieb TAG Numéro de la Puls 1 Baudrate Antenna 1 (...4) Proxy settings <ul style="list-style-type: none"> Use Proxy Proxy for HTML Proxy for FTP Proxy Server Proxy Port W-AS thermique <ul style="list-style-type: none"> ANR Version Terminal W-AS ANR |
|---|---|

8: Base Config.

(U)

Heure du système

Date du système (C)
 Heure du système
 Auto-synchronisation
 Fuseau horaire
 Heure d'été
Heure d'été début
 Mois
 Semaine
 Jour de semaine
Heure d'été fin
 Mois
 Semaine
 Jour de semaine

Langue

Allemand
 Anglais
 Portugais h
 Français
 Tchèque
 Néerlandais
 Polonais

Type of system

(S)

Tiger
 HLW
 MID-Test
 Lynx
 ABO-Magyar
 E-Tiger
 V3003
 Optimate
 Romex
 V plus

Program mode

(S)

Standard
 FC-Mode
 DMK-Modus
 LetraQ

Kernel Version
 Bootloader Version
 Controller Serial
 P-Net Firmware Version
 P-Net Driver Version
 HMI Firmware Version

9: Internet

(U)

Réglages GPRS

Modem 1 / Modem 2

Unité
 Vitesse de transmission
 Activer le modem
Données provider
 Serveur APN
 Utilisateur APN
 Mot de passe APN } (D)
Données SIM
 Instruction d'accès
 Code PIN
Securité
 Envoyer IP à BARTEC

Transmission des données

FTL-FTP-Server (S)

Box Configuration
 Box Name
 Service Status
 Check Inbox Period
 Compress Data
 Resume Down-/Uploads
 Max. amount of pending files
 Modem no

Box pour Accès à distance

Box p. Séparation des données latiers

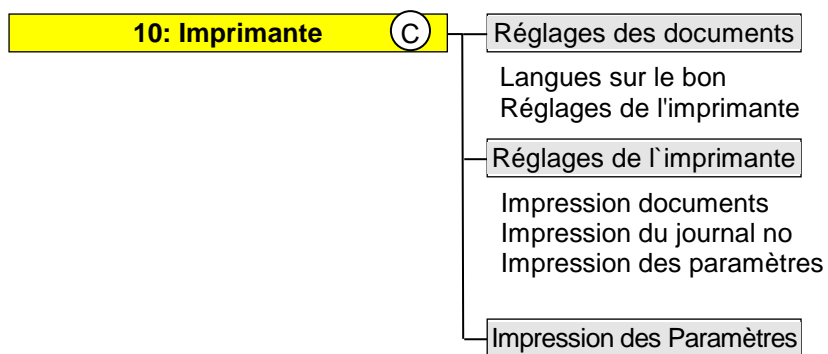
FTP Configuration

Username
 Password
 Server Path
 IP/Domain
 IP/Domain (fallback)
 Port

Security

Enable TLS/SSL
 Accept Any Certificate
 Certificate
 TLS/SSL-Version

Mise à jour du logiciel



5.2 Affectations logiques des sorties et des entrées

Sorties

| log. | inv. | Dés. vanne | Fonction | Tiger/E-TIGER 3003 | Lynx 3003 | HLW 3003 | abo-MA-GYAR | V3003 | Optimate | Lynx Digital | position de repos | |
|------|------|------------|---|--------------------|-----------|----------|-------------|-------|----------|--------------|-------------------|--|
| 1 | n | V1 | Air comprimé éjecteur | X | | | | | | | off | |
| 1 | n | V1 | Démarrage de pompe aération | | | X | X | | X | | off | |
| 1 | n | V1 | soupape d'admission | | X | | | X | | X | closed | |
| 2 | n | V2 | Air de vidage | X | | | | | | | off | |
| 2 | n | V2 | soupape d' ventilation | | X | | | | | X | closed | |
| 2 | n | V2 | fournisseur complétant | | | | | | X | | closed | |
| 3 | n | V3 | Vanne d'arrêt - entrée éjecteur | X | | | | | | | closed | |
| 3 | n | V3 | Vanne d'arrêt pour pompe | | X | | | | | X | ouvert | |
| 3 | n | V3 | Déchargement mesuré | | | | | | X | | closed | |
| 4 | n | V4 | Soupape d'étranglement | X | | | | | | X | closed | |
| 5 | n | V5 | Vanne d'arrêt - sortie éjecteur | X | | | | | | | closed | |
| 6 | n | V6 | Vanne d'arrêt - récipient de vide | X | | | | | | | closed | |
| 7 | n | V7 | Vanne d'aspiration | X | | | | | | | closed | |
| 8 | n | V8 | Vanne d'arrêt - pompe | X | | | | | | | closed | |
| 8 | n | V7.1/V7.3 | Vanne d'arrêt - pompe | | | | | X | | | closed | |
| 9 | n | V9 | Vanne de nettoyage - alimentation récipient de vide | X | | | | | | | closed | |
| 10 | n | V10 | Vanne de nettoyage - évacuation | X | | | | | | | closed | |
| 11 | n | V11 | Vanne de transvasement - alimentation (option) | X | | | | | | | closed | |
| 12 | n | V12 | Vanne de transvasement - évacuation (option) | X | | | | | | X | closed | |
| 13 | n | V13 | Transvasement non mesuré (option) | X | | | | | | | closed | |
| 13 | n | V7.2/V7.4 | Transvasement non mesuré | | | | | X | | | off | |
| 14 | n | V14 | Vanne d'arrêt de transvasement (option) | X | | | | | | X | closed | |
| 14 | n | | Étranglement lent activé | | | X | X | | X | | closed | |
| 15 | n | V15 | Étranglement vide | X | | | | | | | closed | |
| 16 | n | V16 | Pomper le contenu du segment (pas par la v12) | X | | | | | | | closed | |
| 17 | n | V17 | Vanne d'arrêt de la ligne de remorque | X | | | | | | | closed | |
| 18 | n | | Échantillon marche 1. librement configurable seulement pour le HLW & ABO comme sortie logique 18 | | | X | X | | | | off | |
| | | | 2. à l'activation de la « Sortie échantillon activée », fixement en plus sur Out 8, bor.14 dans le contrôleur US | X | X | X | X | X | X | | | |
| | | | 3. à l'activation de la « Sortie échantillon activée », et en plus « Commande cassette d'entrée » : Out 7 contrôleur US fixe « Sortie échantillon activée » ; Out 8 contrôleur US fixe « Commande cassette d'entrée » | X | X | X | X | X | X | | | |
| 19 | | | Vidage sous pression de l'installation de mesure | | | X | X | | X | X | off | |
| 20 | n | | Signal d'état nettoyage en cours (vanne évent.) | X | X | X | X | X | X | | off | |
| 21 | n | | Signal d'état transvasement en cours | X | | X | X | X | X | | off | |
| 22 | n | | Hydraulique impérativement requise (toret à flexible LDA) | X | X | X | X | X | X | | off | |
| 23 | n | | décrire Belgique TAG | X | X | X | X | X | X | | off | |
| 24 | n | | soupape d'admission d'air déchargement, pompage (mesurée sur l'échantillon) | X | | X | X | X | X | | off | |
| 25 | n | | vortex refroidissement, impulsion de refroidissement | X | X | X | X | X | X | | off | |
| 26 | n | | Système de la fièvre aphteuse: augmenter la pression | X | X | X | X | X | X | | off | |

| log. | inv. | Dés. vanne | Fonction | Tiger/ E-TIGER 3003 | Lynx 3003 | HLW 3003 | abo-MA-GYAR | V3003 | Opti-mate | Lynx Digital | position de repos |
|------|------|------------|--|---------------------|-----------|----------|-------------|-------|-----------|--------------|-------------------|
| 27 | n | | Système de la fièvre aphteuse: commencer à pulvériser | X | X | X | X | X | X | | off |
| 28 | n | | sortie réservoir de collecte (MTT-Tiger, déchargement & CIP) | X | | X | X | X | X | | closed |
| 29 | n | | V20 air compr. Nettoyage CIP (soufflage FLM) | | | | | X | | | off |
| 30 | n | | V2 Flap air comprimé CIP (MPR) | | | | | X | | | closed |
| 31 | n | | Alimentation 1 pour segment 1 | X | X | X | X | X | X | | closed |
| 32 | n | | Alimentation 1 pour segment 2 | X | X | X | X | X | X | | closed |
| 33 | n | | Alimentation 1 pour segment 3 | X | X | X | X | X | X | | closed |
| 34 | n | | Alimentation 1 pour segment 4 | X | X | X | X | X | X | | closed |
| 35 | n | | Alimentation 1 pour segment 5 | X | X | X | X | X | X | | closed |
| 36 | n | | Alimentation 1 pour segment 6 | X | X | X | X | X | X | | closed |
| 37 | n | | Alimentation 1 pour segment 7 | X | X | X | X | X | X | | closed |
| 38 | n | | Alimentation 1 pour segment 8 | X | X | X | X | X | X | | closed |
| 39 | n | | Dôme CIP (eau propre uniquement -> Temp. <20 ° C) | X | | | | | | | |
| 40 | n | | Mak en tour | | X | X | X | X | X | | off |
| 41 | n | | Sortie segment 1 | | X | | | | | | closed |
| 42 | n | | Sortie segment 2 | | X | | | | | | closed |
| 43 | n | | Sortie segment 3 | | X | | | | | | closed |
| 44 | n | | Sortie segment 4 | | X | | | | | | closed |
| 45 | n | | Sortie segment 5 | | X | | | | | | closed |
| 46 | n | | Sortie segment 6 | | X | | | | | | closed |
| 47 | n | | Sortie segment 7 | | X | | | | | | closed |
| 48 | n | | Sortie segment 8 | | X | | | | | | closed |
| 49 | n | | Prêt à décharger (Frischli) | | X | | | | | | off |
| 51 | n | | Vibreux (échantillon, température du lait, capteur de trop-plein) | X | X | X | X | X | X | | off |
| 53 | n | | Segment Alimentation 2 actif (batterie de vannes 2) | | X | | | | | | closed |
| 60 | n | V60 | Admission active | | X | | | | | | |
| 61 | n | | ventilation valve chambre 1 | X | | X | X | X | X | | closed |
| 62 | n | | ventilation valve chambre 2 | X | | X | X | X | X | | closed |
| 70 | n | | Pompe Start/Stop (seul E-Tiger) | X | | | | | | | off |
| 70 | n | V3.1 | Éjecteur 1 actif | | | | | X | | | closed |
| 71 | n | | Pompe confirmer trouble (seul E-Tiger) | X | | | | | | | off |
| 71 | n | V3.2 | Éjecteur 1 actif | | | | | X | | | closed |
| 72 | n | | démarrer le moteur du camion (seul E-Tiger) | X | | | | | | | off |
| 72 | n | V5.1 | air comprimé Éjecteur 1 actif | | | | | X | | | off |
| 73 | n | | Air Compressor On / Off (seul E-Tiger) | X | | | | | | | off |
| 73 | n | V5.2 | air comprimé Éjecteur 2 actif | | | | | X | | | off |
| 74 | n | | Contrôle de la température cabinet (seul E-Tiger) | X | | | | | | | off |
| 74 | n | V8.2 | Bloquer l'air d'échappement | | | | | X | | | open |
| 75 | n | V8.1 | Séparateur de mousse vide | | | | | X | | | closed |
| 76 | n | V21 | CIP-valve | | | | | X | | | closed |
| 77 | n | V22 | CIP-retour | | | | | X | | | closed |
| 78 | n | | L'éjecteur souffle dans le filtre MKS (seul Tiger) | X | | | | | | | |
| 79 | n | | Impulsion de transport de bouteilles pour bottledrive externe | X | X | X | X | X | | | off |
| 80 | n | | bouteille a été lue pour bottledrive externe | X | X | X | X | X | | | off |
| 81 | n | | Bottledrive ABO, clip OUVERT/CLOSED | X | X | X | X | X | | | off, open |
| 81 | n | | BD-CP200 Position de lévitation | X | X | X | X | X | | | hover |
| 82 | n | | Bottledrive: ABO, Schwarte Monotrans, Pince ou aiguille UP / DOWN, Bartec: Soulevez la bouteille, Appareil de lavage manuel: soulevez la bouteille | X | X | X | X | X | | | off, above, below |
| 82 | n | | BD-CP200 Bouteille ouverte | X | X | X | X | X | | | below |
| 83 | n | | Bottledrive: ABO, Schwarte Monotrans, Bartec: Le transport de la bouteille d'échantillon | X | X | X | X | X | | | off |
| 84 | n | | Bottledrive: ABO, Schwarte Monotrans, Bartec: moteur plaque magnétique | X | X | X | X | X | | | off |
| 86 | n | | échantillon d'impulsion Tour (NL, temporellement configurable) | X | X | X | X | X | | | off |

| log. | inv. | Dés. vanne | Fonction | Tiger/ E-TIGER 3003 | Lynx 3003 | HLW 3003 | abo-MA- GYAR | V3003 | Opti- mate | Lynx Digital | position de repos |
|------|------|------------|--|---------------------------|--------------|-------------|-----------------|-------|---------------|-----------------|-------------------------|
| 87 | n | | Echantillon Belgique: Tenir la bouteille | X | X | X | X | X | | | hold |
| 88 | n | | Echantillon Belgique: Baisser l'aiguille | X | X | X | X | X | | | off |
| 89 | n | | Echantillon Belgique: Remplissage on / off | X | X | X | X | X | | | off |
| 90 | n | | SMV4 Tarp Sampler remplir (uniquement en liaison avec DIRAU-TAG) | X | | | | | | | off |
| 91 | n | | soupape de commutation Échantillon total avec séparation du lait cru (1 -> 2) | X | X | X | X | X | | | off |
| 92 | n | | SMV4 Tarp Sampler blow out (uniquement en liaison avec DIRAU-TAG) | X | | | | | | | off |
| 93 | n | | Échantillon unique vide | X | X | X | X | X | | | off |
| 94 | n | | SMV4 Tarp Sampler CIP Pulse (uniquement en liaison avec DIRAU-TAG) | X | | | | | | | |
| 95 | n | | Bottledrive: Couvercle pour magazines ronds | | X | | | | | | off, open |
| 96 | n | | Vanne de dérivation pompe (réduction de pres- sion) | | | | | | | X | off |

Entrées

| log. | inv. | Fonction | Tiger/ E-TIGER 3003 | Lynx 3003 | HLW 3003 | abo-MA- GYAR | V3003 | Optimate | Lynx Digital |
|------|------|--|---------------------------|--------------|----------|-----------------|-------|----------|-----------------|
| 1 | n | capteur de lait + temp.sensor aspiration | X | X | X | X | X | X | X |
| 2 | n | Détecteur de débordement récipient sous vide | X | | | | | | |
| 3 | n | capteur de lait, récipient sous vide | X | | | | | | |
| 3 | n | capteur fin de mesure (K0) | | | X | X | | X | |
| 4 | n | capteur de lait pompage | X | | | | | | |
| 5 | n | Fonctionnement d'urgence activé | X | X | | | | | |
| 6 | y | CIP (vide lors du changement de contenu) | X | | X | X | X | | |
| 7 | n | capteur de lait déchargement | X | | X | X | X | X | |
| 13 | n | capteur vide | | X | X | X | X | X | X |
| 20 | n | Déclenchement du nettoyage (uniquement en tour) | X | X | X | X | X | X | |
| 21 | n | PTO On / Off | X | X | X | X | X | X | |
| 22 | n | Signal collectif protection anti-débordement | X | X | X | X | X | X | |
| 23 | n | Semi-remorque présente | X | X | X | X | X | X | |
| 24 | n | Pendentif présent présent | X | X | X | X | X | X | |
| 26 | n | fièvre aphteuse system l'interrupteur est dans la cabine | X | X | X | X | X | X | |
| 31 | n | fourniture de segment 1 (séparation passive du lait cru) | X | X | X | X | X | X | |
| 32 | n | fourniture de segment 2 (séparation passive du lait cru) | X | X | X | X | X | X | |
| 33 | n | fourniture de segment 3 (séparation passive du lait cru) | X | X | X | X | X | X | |
| 34 | n | fourniture de segment 4 (séparation passive du lait cru) | X | X | X | X | X | X | |
| 35 | n | fourniture de segment 5 (séparation passive du lait cru) | X | X | X | X | X | X | |
| 36 | n | fourniture de segment 6 (séparation passive du lait cru) | X | X | X | X | X | X | |
| 37 | n | fourniture de segment 7 (séparation passive du lait cru) | X | X | X | X | X | X | |
| 38 | n | fourniture de segment 8 (séparation passive du lait cru) | X | X | X | X | X | X | |
| 39 | n | Le séparateur de mousse est plein | | | | | X | | |
| 41 | n | décharge rabat 1 | | | | | | | |
| 42 | n | décharge rabat 2 | | | | | | | |
| 43 | n | décharge rabat 3 | | | | | | | |
| 44 | n | décharge rabat 4 | | | | | | | |
| 45 | n | décharge rabat 5 | | | | | | | |
| 46 | n | décharge rabat 6 | | | | | | | |
| 47 | n | décharge rabat 7 | | | | | | | |
| 48 | n | décharge rabat 8 | | | | | | | |
| 49 | n | décharge 1 | X | X | X | X | X | X | |
| 50 | n | décharge 2 | X | X | X | X | X | X | |
| 51 | n | démarrage externe | X | X | X | X | X | X | |
| 52 | n | arrêt externe | X | X | X | X | X | X | |
| 53 | n | achèvement externe | X | X | X | X | X | X | |

| log. | inv. | Fonction | Tiger/ E-TIGER 3003 | Lynx 3003 | HLW 3003 | abo-MA- GYAR | V3003 | Optimate | Lynx Digital |
|------|------|--|---------------------------|--------------|----------|-----------------|-------|----------|-----------------|
| 55 | n | Dispositif de levage manuel: Bouteille en position de lecture du code à barres | X | X | X | X | X | X | |
| 56 | n | Dispositif de levage manuel: Bouteille en position de remplissage | X | X | X | X | X | X | |
| 61 | n | Surveillance de la ventilation des réservoirs 1 | X | | X | X | X | X | |
| 62 | n | Surveillance de la ventilation des réservoirs 2 | X | | X | X | X | X | |
| 70 | n | autorisation pompe | X | | | | | | |
| 71 | n | Surcharge de courant pompe | X | | | | | | |
| 72 | n | Signal d'erreur de groupe pompe | X | | | | | | |
| 73 | n | Besoin d'air comprimé (p.e. moins de 6 bar) | X | | | | | | |
| 74 | n | Besoin d'air comprimé (p.e. moins de 6 bar) | X | | | | | | |
| 75 | n | Power AC ok | X | | | | | | |
| 76 | n | Le moteur du véhicule est en marche | X | | | | | | |
| 77 | n | Demande de charge (démarrage moteur camion) | X | | | | | | |
| 78 | n | Panne commande du moteur | | | | | | | X |
| 79 | n | Protection du moteur | | | | | | | X |
| 150 | n | Surveillance du compartiment d'échantillonnage | | X | | | | | |
| 151 | n | Surveillance de la couverture du dôme segment 1 | | X | | | | | |
| 152 | n | Surveillance de la couverture du dôme segment 2 | | X | | | | | |
| 153 | n | Surveillance de la couverture du dôme segment 3 | | X | | | | | |
| 154 | n | Surveillance de la couverture du dôme segment 4 | | X | | | | | |
| 155 | n | Surveillance de la couverture du dôme segment 5 | | X | | | | | |
| 156 | n | Surveillance de la couverture du dôme segment 6 | | X | | | | | |
| 157 | n | Surveillance de la couverture du dôme segment 7 | | X | | | | | |
| 158 | n | Surveillance de la couverture du dôme segment 8 | | X | | | | | |

5.3 Interfaces série

5.3.1 Carte mère sans CAN-Bus

| Désignation | Interface avec le système |
|-------------|-------------------------------|
| GPRS | dev/usb/ttyUSB0 |
| Bluetooth | dev/usb/ttyUSB1 |
| GPS | dev/ttyS3 (nicht veränderbar) |
| Imprimante | dev/ttySM0 |
| RS485/RS232 | dev/ttyS4 |

5.3.2 Carte mère avec CAN-Bus

| Désignation | Interface avec le système |
|-------------|-------------------------------|
| GPRS | dev/usb/ttyUSB0 |
| Bluetooth | dev/usb/ttyUSB1 |
| GPS | dev/ttyS3 (nicht veränderbar) |
| Imprimante | dev/ttySM0 |
| RS232 | dev/ttyS4 |
| RS485 | dev/ttyS2 |
| RS232_1 | dev/ttySM1 |
| RS232_2 | dev/ttyS5 |

Pour plus d'informations, reportez-vous au manuel de service MAK TIGER 3003, section « Interfaces série ».

