

ALLEGATO 1 AL MANUALE DI ISTRUZIONI INFORMAZIONI SUL FABBRICANTE

In tutte le parti del presente manuale nelle quali si fa riferimento, quale fabbricante, a una delle seguenti società:

- Ravaglioli S.p.A., P.IVA e C.F.: 01759471202, con sede legale in Sasso Marconi (BO), Via 1° Maggio, 3, Italia
- Butler Engineering and Marketing S.p.A., P.IVA: 01741580359, C.F.: 01824810368, con sede legale in Rolo (RE), Via dell'Ecologia, 6, Italia
- Space S.r.l., P.IVA e C.F.: 07380730015, con sede legale in Trana (TO), Via Sangano, 48, Italia

tale società deve essere intesa come:

Vehicle Service Group Italy S.r.l.

P.IVA: 01426630388

C.F.: 01633631203

con sede legale in Ostellato (FE), Via Brunelleschi, 9, Italia

per effetto della intervenuta fusione per incorporazione delle citate Ravaglioli S.p.A., Butler Engineering and Marketing S.p.A. e Space S.r.l. in Officine Meccaniche Sirio S.r.l., ridenominata, a seguito della fusione, Vehicle Service Group Italy S.r.l., avente efficacia giuridica a far data dal 1° luglio 2023.

Il presente Allegato 1 al Manuale di istruzioni costituisce parte integrante del Manuale di istruzioni stesso.

Simone Ferrari

Direttore Generale



Vehicle Service Group Italy S.r.l.

Via Filippo Brunelleschi 9
44020 Ostellato (FE) Italy

VAT no.: 01426630388 | Tax no.: 01633631203

ANNEX 1 TO THE INSTRUCTION MANUAL MANUFACTURER INFORMATION

In all parts of the present manual in which reference is made to one of the following companies as the manufacturer:

- Ravaglioli S.p.A., VAT Number and Tax Code: 01759471202, with registered office in Sasso Marconi (BO), Via 1° Maggio, 3, Italy
- Butler Engineering and Marketing S.p.A., VAT Number: 01741580359, Tax Code: 01824810368, with registered office in Rolo (RE), Via dell'Ecologia, 6, Italy
- Space S.r.l., VAT Number and Tax Code: 07380730015, with registered office in Trana (TO), Via Sangano, 48, Italy

this company is to be understood as:

Vehicle Service Group Italy S.r.l.

VAT Number: 01426630388

Tax Code: 01633631203

with registered office in Ostellato (FE), Via Brunelleschi, 9, Italy

as a result of the intervened merger by incorporation of the aforementioned Ravaglioli S.p.A., Butler Engineering and Marketing S.p.A. and Space S.r.l. into Officine Meccaniche Sirio S.r.l., renamed, following the merger, as Vehicle Service Group Italy S.r.l., having legal effect as of July 1st, 2023.

This Annex 1 to the Instruction Manual is an integral part of the Instruction Manual itself.

Simone Ferrari

Managing Director



Vehicle Service Group Italy S.r.l.

Via Filippo Brunelleschi 9
44020 Ostellato (FE) Italy

VAT no.: 01426630388 | Tax no.: 01633631203

ANLAGE 1 ZUR BEDIENUNGSANLEITUNG HERSTELLERANGABEN

In allen Teilen der vorliegenden Bedienungsanleitung, in denen auf eine der folgenden Gesellschaften:

- Ravaglioli S.p.A., Umsatzsteuer-Identifikationsnummer und Italienische Steuernummer: 01759471202, mit Rechtssitz in Sasso Marconi (BO), Via 1° Maggio, 3, Italien
- Butler Engineering and Marketing S.p.A., Umsatzsteuer-Identifikationsnummer 01741580359, und Italienische Steuernummer: 01824810368, mit Rechtssitz in Rolo (RE), Via dell'Ecologia, 6, Italien
- Space S.r.l., Umsatzsteuer-Identifikationsnummer und Italienische Steuernummer: 07380730015, mit Rechtssitz in Trana (TO), Via Sangano, 48, Italien

als Hersteller Bezug genommen wird, ist diese Gesellschaft zu verstehen als:

Vehicle Service Group Italy S.r.l.

UMSATZSTEUER-IDENTIFIKATIONSNUMMER: 01426630388

ITALIENISCHE STEUERNUMMER: 01633631203

mit eingetragenem Rechtssitz in Ostellato (FE), Via Brunelleschi, 9, Italien

als Folge der verschmelzenden Übernahme der vorgenannten Ravaglioli S.p.A., Butler Engineering and Marketing S.p.A. und Space S.r.l. in die Officine Meccaniche Sirio S.r.l., die nach der Verschmelzung mit rechtlicher Wirkung zum 1. Juli 2023 in Vehicle Service Group Italy S.r.l. umbenannt wurde.

Die vorliegende Anlage 1 zur Bedienungsanleitung ist integrierender Bestandteil der Betriebsanleitung selbst.

Simone Ferrari

Geschäftsführer



Vehicle Service Group Italy S.r.l.

Via Filippo Brunelleschi 9
44020 Ostellato (FE) Italy
VAT no.: 01426630388 | Tax no.: 01633631203

ANNEXE 1 DU MANUEL D'INSTRUCTIONS INFORMATIONS SUR LE FABRICANT

Dans toutes les parties de ce manuel où il est fait référence à l'une des sociétés suivantes en tant que fabricant:

- Ravaglioli S.p.A., numéro de TVA et code fiscal: 01759471202, dont le siège social est situé à Sasso Marconi (BO), Via 1° Maggio, 3, Italie
- Butler Engineering and Marketing S.p.A., numéro de TVA: 01741580359, code fiscal: 01824810368, dont le siège est à Rolo (RE), Via dell'Ecologia, 6, Italie
- Space S.r.l., numéro de TVA et code fiscal: 07380730015, dont le siège est à Trana (TO), Via Sangano, 48, Italie

cette société doit être sous-entendue comme:

Vehicle Service Group Italy S.r.l.

numéro de TVA: 01426630388

code fiscal: 01633631203

dont le siège social est situé à Ostellato (FE), Via Brunelleschi, 9, Italie

à la suite de la fusion par incorporation des sociétés Ravaglioli S.p.A., Butler Engineering and Marketing S.p.A. et Space S.r.l. dans Officine Meccaniche Sirio S.r.l., renommée, à la suite de la fusion, Vehicle Service Group Italy S.r.l., avec effet juridique à compter du 1er juillet 2023.

La présente Annexe 1 au Manuel d'instructions fait partie intégrante du Manuel d'instructions lui-même.

Simone Ferrari

Directeur Général



Vehicle Service Group Italy S.r.l.

Via Filippo Brunelleschi 9
44020 Ostellato (FE) Italy

VAT no.: 01426630388 | Tax no.: 01633631203

ANEXO 1 AL MANUAL DE INSTRUCCIONES INFORMACIÓN DEL FABRICANTE

En todas las partes de este manual en las que se haga referencia a una de las siguientes empresas como fabricante:

- Ravaglioli S.p.A., número de IVA y código fiscal: 01759471202, con domicilio social en Sasso Marconi (BO), vía 1° Maggio, 3, Italia
- Butler Engineering and Marketing S.p.A., número de IVA: 01741580359, código fiscal: 01824810368, con domicilio social en Rolo (RE), vía dell'Ecologia, 6, Italia
- Space S.r.l., número de IVA y código fiscal: 07380730015, con domicilio social en Trana (TO), vía Sangano, 48, Italia

que debe entenderse por sociedad:

Vehicle Service Group Italy S.r.l.

Número de IVA: 01426630388

código fiscal: 01633631203

con domicilio social en Ostellato (FE), vía Brunelleschi, 9, Italia

como resultado de la fusión por incorporación de las mencionadas Ravaglioli S.p.A., Butler Engineering and Marketing S.p.A. y Space S.r.l. en Officine Meccaniche Sirio S.r.l., rebautizada, tras la fusión, Vehicle Service Group Italy S.r.l., con efectos jurídicos a partir del 1 de julio de 2023.

El presente Anexo 1 del Manual de Instrucciones forma parte integrante del mismo.

Simone Ferrari

Director Gerente



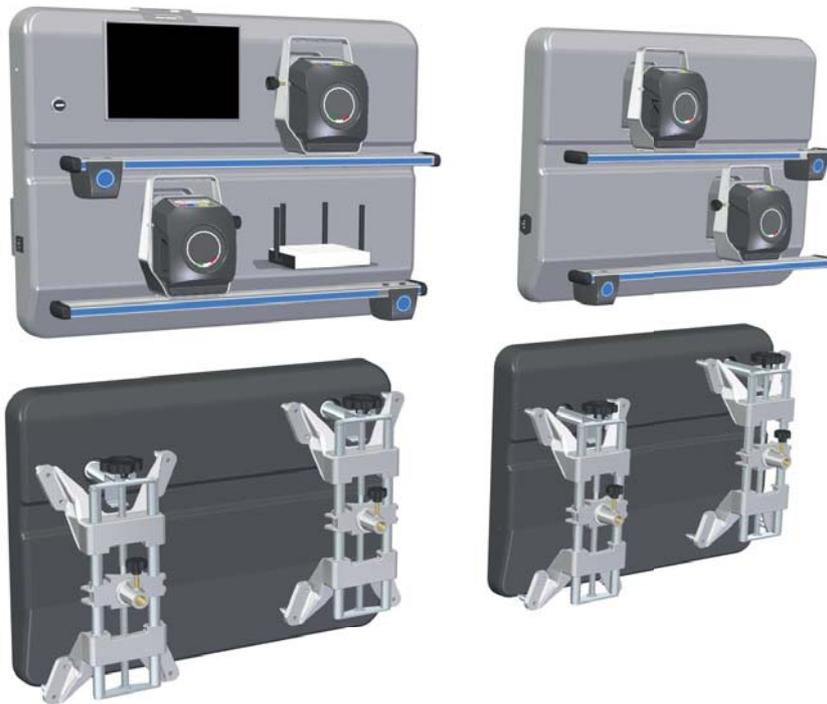
Vehicle Service Group Italy S.r.l.

Via Filippo Brunelleschi 9
44020 Ostellato (FE) Italy

VAT no.: 01426630388 | Tax no.: 01633631203

BUTD2.0WIFI

MANUALE DI ISTRUZIONE
INSTRUCTION MANUAL
BETRIEBSANLEITUNG
MANUEL D'INSTRUCTIONS
MANUAL DE INSTRUCCIONES



COMPOSIZIONE

49 pagine (copertine comprese)
47 pagine numerate

COMPOSITION

49 pages (including cover pages)
47 numbered pages

ZUSAMMENSETZUNG

49 Seiten
(inkl. Deckblätter)
47 nummerierte Seiten

COMPOSITION

49 pages (pages de la couverture incluses)
47 pages numérotées

COMPOSICIÓN

49 páginas (incluidas las portadas)
47 páginas numeradas

- Per eventuali chiarimenti interpellare il più vicino rivenditore oppure rivolgersi direttamente a:
- For any further information please contact your local dealer or call:
- Im Zweifelsfall oder bei Rückfragen wenden Sie sich bitte an den nächsten Wiederverkäufer oder direkt an:
- Pour tout renseignement complémentaire s'adresser au revendeur le plus proche ou directement à:
- En caso de dudas, para eventuales aclaraciones, póngase en contacto con el distribuidor más próximo ó diríjase directamente a:

SIMBOLOGIA UTILIZZATA NEL MANUALE
SYMBOLS USED IN THE MANUAL
IN DER BETRIEBSANLEITUNG VERWEDETE ZEICHEN
SYMBOLES UTILISES DANS LA NOTICE
SIMBOLOGÍA UTILIZADA EN EL MANUAL

| | SIMBOLI | SYMBOLS | ZEICHEN | SYMBOLES | SÍMBOLOS |
|---|---|--|---|--|--|
|  | VIETATO! | FORBIDDEN! | VERBOTEN | INTERDIT! | PROHIBIDO! |
|  | Obbligo! Operazioni o interventi da eseguire obbligatoriamente | Mandatory! Operations or jobs to be performed compulsorily | Vorschrift Obligatorisch auszuführende Arbeitsvorgänge oder Eingriffe | Obligation. Opérations ou interventions obligatoires | Obigación. Operaciones o intervenciones que hay que realizar obligatoriamente |
|  | Pericolo! Prestare particolare attenzione | Hazard! Be especially careful | Gefahr! Äusserste Vorsicht ist geboten | Dager! Faire très attention | Peligro! Prestar especial atención |

RÉSUMÉ

| | | |
|--------------|--|-----------|
| 1 | AVERTISSEMENTS | 3 |
| 1.1 | Informations préliminaires de sécurité | 3 |
| 2 | USAGE PRÉVU | 4 |
| 3 | FORMATION DU PERSONNEL PRÉPOSÉ | 4 |
| 3.1 | Mesure générales de prévention | 4 |
| 4 | COMPOSITION DE L'APPAREIL | 5 |
| 4.1 | Logement Griffes (optionnel) | 6 |
| 4.1.1 | STDA156 (panneaux muraux) | 6 |
| 4.1.2 | STDA155 (chariot porte-griffes) | 6 |
| 4.1.3 | STDA157 (crochets muraux) | 6 |
| 4.2 | Plages de mesure et précision | 7 |
| 4.3 | Dimensions d'encombrement | 7 |
| 4.4 | Tablette | 8 |
| 4.5 | Point d'accès | 8 |
| 4.6 | Détecteurs | 9 |
| 4.6.1 | Claviers détecteurs | 10 |
| 4.6.2 | Extinction automatique des détecteurs | 10 |
| 4.6.3 | Signalisation de batterie déchargée | 10 |
| 4.7 | Griffes | 11 |
| 4.7.1 | Graffe STDA33EU | 11 |
| 4.7.2 | Griffes STDA35E | 11 |
| 4.8 | Plateaux tournants | 12 |
| 4.8.1 | Plateaux tournants S110A7/P | 12 |
| 5 | RÉGLAGE DE L'APPLICATION | 13 |
| 5.1 | Configuration du programme | 13 |
| 5.2 | Connexion des détecteurs | 16 |
| 5.2.1 | Connexion Internet | 17 |
| 5.3 | Configuration de la BANQUE DE DONNÉES | 18 |
| 5.3.1 | Modification des Groupes | 18 |
| 5.3.2 | Ajout de nouveaux Groupes | 19 |
| 5.3.3 | Infos et Mise à jour Banque de Données | 19 |
| 6 | DIAGNOSTIC ET RÉGLAGE D'UN VÉHICULE | 20 |
| 6.1 | Sélection de la marque et du modèle d'un véhicule | 20 |
| 6.2 | Recherche de véhicules avec « SHOOT & GO » | 22 |
| 6.3 | Affichage des données techniques du véhicule sélectionné | 24 |
| 6.3.1 | Affichage des MESURES SUPPLÉMENTAIRES sur les HAUTEURS DE CHÂSSIS | 25 |

| | | |
|--------|---|----|
| 6.3.2 | Affichage des MESURES DE VÉRIFICATION sur les HAUTEURS DE CHÂSSIS | 26 |
| 6.3.3 | Affichage d'images pour AIDE durant le RÉGLAGE | 27 |
| 6.4 | Opérations préliminaires | 28 |
| 6.4.1 | Opérations préliminaires de contrôle du véhicule | 28 |
| 6.4.2 | Préparation à la procédure de dévoilage | 28 |
| 6.5 | Dévoilage | 28 |
| 6.5.1 | Dévoilage par poussée avec acquisition automatique | 28 |
| 6.6 | Préparation aux mesures | 30 |
| 6.7 | Alignement et mise à niveau des détecteurs | 30 |
| 6.8 | Procédure de braquage | 31 |
| 6.9 | Diagnostic du véhicule | 32 |
| 6.10 | Préparation au réglage | 32 |
| 6.11 | Réglage de l'essieu arrière | 33 |
| 6.12 | Réglage de l'essieu avant | 34 |
| 6.12.1 | Procédure de "Jack-Hold" | 35 |
| 6.13 | Récapitulatif des données de DIAGNOSTIC et RÉGLAGE | 36 |
| 6.13.1 | Diagnosi telaio | 36 |
| 6.14 | Impression des mesures effectuées | 37 |
| 6.14.1 | Exemple d'impression tabulaire | 38 |
| 6.14.2 | Exemple d'impression graphique | 39 |
| 6.15 | Partage de l'essai effectué | 40 |
| 6.16 | Sauvegarde des essais effectués avec TEq-Link | 41 |
| 6.16.1 | Configuration fonctionnalité TEq-Link | 41 |
| 7 | PROCÉDURE SPOILER ESSIEU AVANT | 42 |
| 8 | SIGNALISATION D'ERREURS | 44 |
| 8.1 | Erreur de transmission/réception de données entre les détecteurs | 44 |
| 8.2 | Erreur de mesure des angles dans le plan horizontal | 45 |
| 9 | INCONVENIENTS | 45 |
| 10 | ENTRETIEN | 46 |
| 11 | STOCKAGE ET MISE AU REBUT | 46 |
| 12 | DONNÉES D'IDENTIFICATION DE LA MACHINE | 47 |

1 AVERTISSEMENTS

Le fabricant décline toute responsabilité en cas de dommage découlant du non-respect des indications contenues dans ce manuel ou d'un usage impropre de la machine.

1.1 Informations préliminaires de sécurité



Avant d'allumer l'appareil :

- Lire les instructions et l'intégralité du manuel avant d'utiliser ou d'intervenir sur l'appareil de contrôle et de réglage de la géométrie des roues. Ce manuel fait partie intégrante du produit, il a pour but de fournir à l'utilisateur les instructions sur l'utilisation de l'appareil de contrôle et de réglage de la géométrie des roues BUTD2.0WiFi. Le conserver donc pendant toute la durée de vie de la machine, dans un lieu connu et facilement accessible et le consulter chaque fois que des doutes surgissent. Tous les opérateurs du produit doivent pouvoir lire le manuel.
- Vérifier que l'alimentation électrique est conforme aux spécifications indiquées sur la plaque. La plaque avec les données de tension et de fréquence est située à l'arrière de l'appareil. Noter ce qui est indiqué sur la plaque. Ne JAMAIS brancher l'appareil à une installation électrique dont la tension et la fréquence sont différentes celles indiquées.
- Placer adéquatement le câble d'alimentation de l'appareil de contrôle et de réglage de la géométrie des roues. Ce produit est doté d'une fiche à 3 fils avec mise à la terre incorporée. Celle-ci s'introduit seulement dans une prise dotée également d'une mise à la terre. S'il n'est pas possible d'introduire la fiche dans une prise de ce type, consulter un électricien. Il ne faut pas modifier ou utiliser improprement la prise.

En cas d'urgence, et avant tout travail d'entretien :

- Isoler la machine des sources d'énergie, via l'interrupteur général de la machine et retirer la fiche de la prise d'alimentation.
- Ne pas chercher à entretenir cette unité arbitrairement, puisque le retrait des panneaux pourrait vous exposer à des tensions dangereuses ; les interventions d'entretien doivent être réalisées seulement et exclusivement par le personnel d'assistance autorisé.

Environnement de travail et nettoyage de l'appareil :

- L'environnement de travail doit être maintenu propre, sec, non exposé aux agents atmosphériques et suffisamment éclairé.
- Éviter de nettoyer l'appareil au jet d'eau ou à l'air comprimé. Pour le nettoyage des panneaux en plastique ou des tablettes, utiliser un chiffon humide (toujours éviter les liquides contenant des solvants).

La société Butler S.p.A. pourra apporter à tout moment des modifications aux modèles décrits dans ce manuel pour des raisons de nature technique ou commerciale.



Les marques **TEq-Uni** et **SHOOT&G** sont la propriété de Butler S.p.A.

Toutes les autres marques citées, les logos reproduits et les images appartiennent aux propriétaires légitimes qui en détiennent tous les droits.

2 USAGE PRÉVU

Les systèmes BUTD2.0WiFi sont des appareils destinés au relevé complet des angles caractéristiques des véhicules automobiles.

Le relevé des angles est effectué par quatre détecteurs dotés d'une technologie à microprocesseur et d'un système de mesure et de transmission des données par infrarouge (sans utiliser de connexion câblée entre les détecteurs).

Les données en provenance des détecteurs avant et à destination de la cabine sont transmises PAR RADIO à

l'aide de modules 

La longueur maximale autorisée de l'empattement du véhicule, pour permettre la transmission des données et la mesure des angles, est de 4,5 m.

La plage de température pour l'utilisation de l'appareil est comprise entre 0 et 40° C.

3 FORMATION DU PERSONNEL PRÉPOSÉ

L'utilisation de l'appareil est consentie uniquement au personnel adéquatement formé et autorisé. Afin que la gestion de la machine soit optimale et qu'il soit possible d'effectuer les mesures efficacement, il est nécessaire que le personnel préposé soit correctement formé et dispose des informations nécessaires afin de garantir un mode opératoire conforme aux indications fournies par le fabricant. En cas de doute relatif à l'utilisation et à l'entretien de la machine, consulter le manuel d'utilisation ; en cas de doute, ne pas interpréter, il est préférable de consulter les centres d'assistance autorisés ou directement l'assistance technique.

3.1 Mesure générales de prévention



- Durant le fonctionnement et l'entretien de cette machine, il faut impérativement respecter toutes les normes de sécurité et de prévention des accidents en vigueur.



- L'appareil doit être utilisé exclusivement par le personnel autorisé et adéquatement formé.
- Cet appareil doit être utilisé uniquement aux fins pour lesquelles il a été expressément conçu. Le fournisseur décline toute responsabilité en cas de préjudice corporel ou matériel suite à un usage impropre de la machine.



- L'installation d'accessoires et de pièces de rechange doit être réalisée par le personnel autorisé du fabricant et seules des pièces de rechanges et accessoires originaux doivent être utilisés.



- La machine doit fonctionner seulement dans les endroits ne présentant aucun risque d'explosion ou d'incendie.



- Le retrait ou la modification des dispositifs de sécurité, ou des panneaux d'avertissement postés sur la machine peut causer un grave danger et constituer une violation des normes européennes de sécurité.



- Avant de réaliser une quelconque intervention d'entretien sur l'installation, il faut couper l'alimentation électrique. En cas de doute, ne pas interpréter, contacter préventivement l'assistance technique de façon à recevoir des indications afin de pouvoir accomplir les opérations en toute sécurité.



- Éviter que le personnel non autorisé ne s'approche de l'appareil de contrôle et de réglage de la géométrie des roues durant l'utilisation.

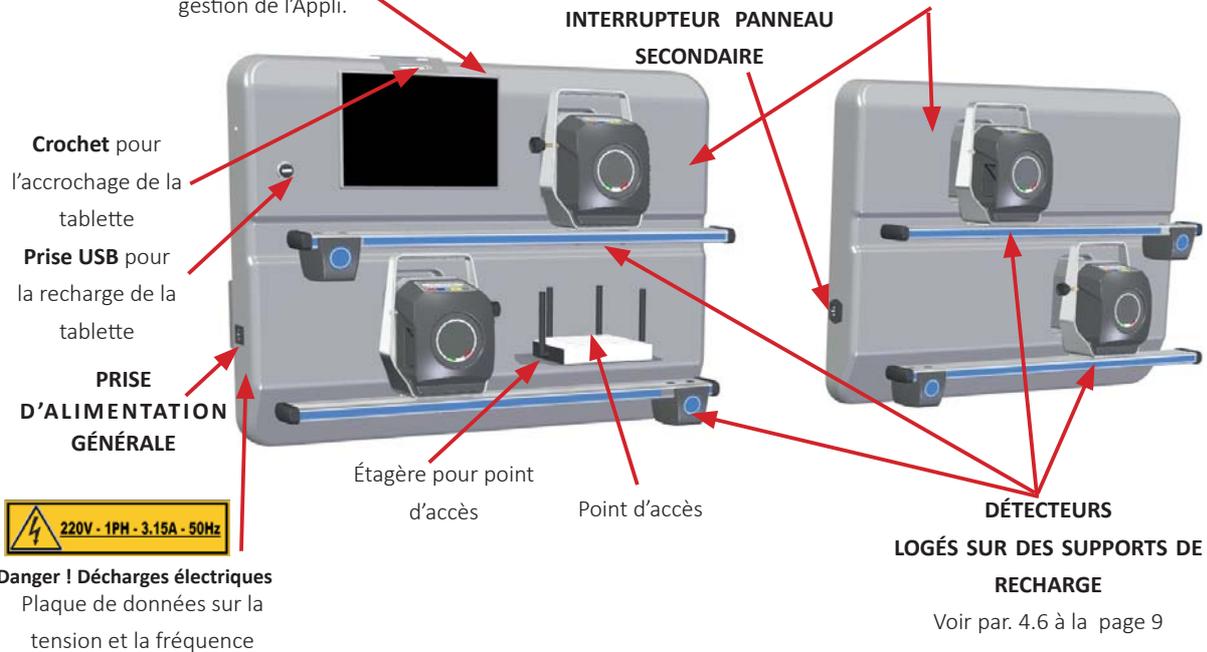
4 COMPOSITION DE L'APPAREIL

TABLETTE (*)

Tablette Android « durcie » avec bords en caoutchouc antidérapants et caractéristiques adaptées à la gestion de l'Appli.

2 Panneaux électrifiés séparés.

Pour la fixation avec les chevilles fournies, voir les instructions de montage fournies séparément .



Danger ! Décharges électriques
Plaque de données sur la tension et la fréquence

- Figure 1 -

POUSSE-PÉDALE c'est un instrument utilisé pour bloquer la pédale de frein durant les opérations de préparation aux mesures. Il doit être utilisé comme montré dans les instructions qui sont visualisées durant le programme.



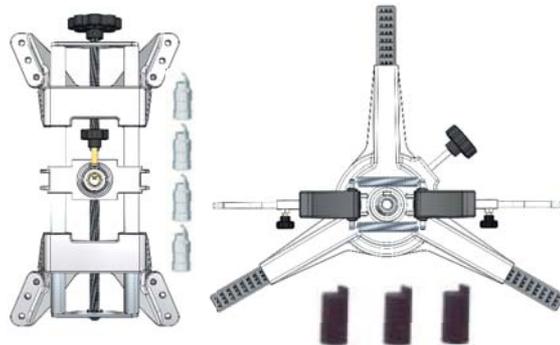
DISPOSITIF POUR LE VERROUILLAGE DE LA DIRECTION

c'est un instrument utilisé pour maintenir la direction dans une position fixe. Il est utilisé avant la procédure de réglage comme montré dans les instructions qui sont visualisées durant le programme.



GRIFFES

Voir par. 4.7 à la page 11



Plateaux tournants

Voir par. 4.8 à la page 12

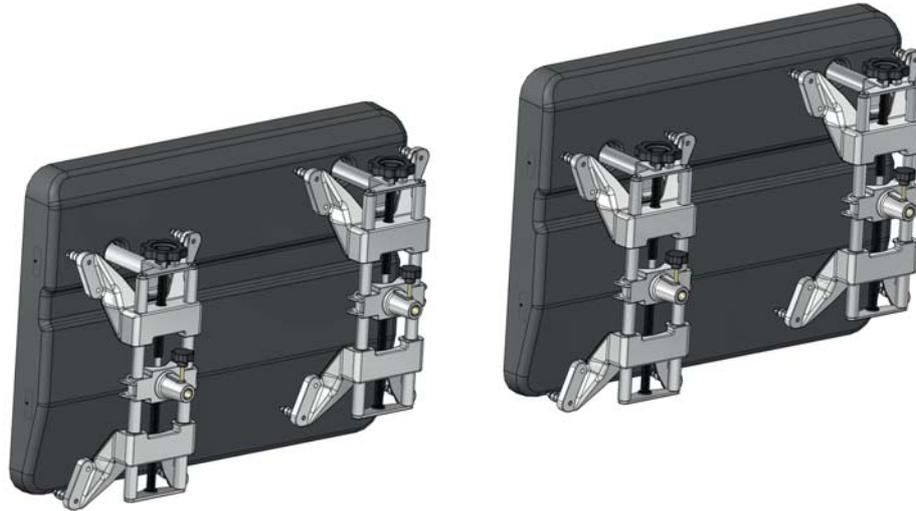


(*) Remarque : La Tablette peut ou non être incluse dans la fourniture, selon l'appareil de contrôle et de réglage de la géométrie des roues acheté

4.1 Logement Griffes (optionnel)

4.1.1 STDA156 (panneaux muraux)

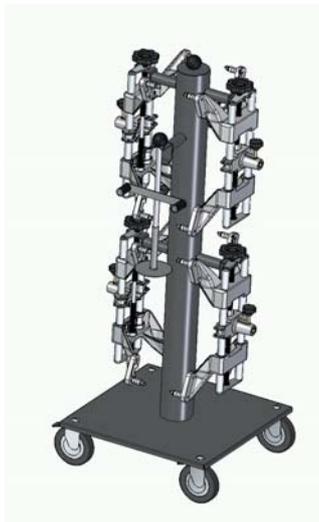
Deux panneaux muraux avec thermoformé gaufré de taille similaire à celle des panneaux porte-détecteurs sont disponibles en option. Pour la fixation avec les chevilles fournies, voir les instructions de montage fournies séparément.



- Figure 2 -

4.1.2 STDA155 (chariot porte-griffes)

Un chariot porte-griffes, un pousse-pédale et un dispositif pour le verrouillage de la direction sont disponibles en option.



- Figure 3 -

4.1.3 STDA157 (crochets muraux)

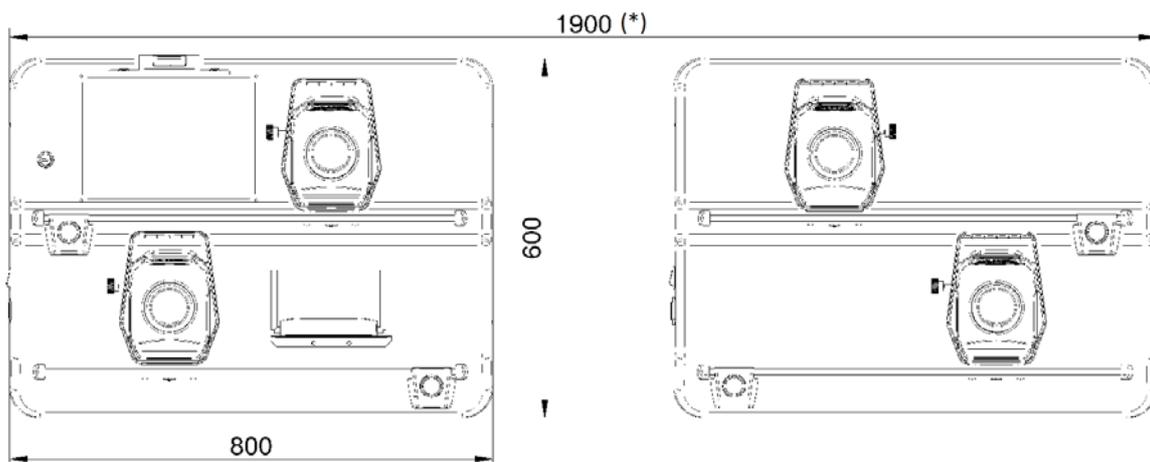
Quatre crochets pour la fixation murale des griffes avec chevilles sont disponibles en option.



4.2 Plages de mesure et précision

| Essieu | Mesure | Précision | Plage de mesure | Plage de mesure totale |
|---------|---------------------|-----------|-----------------|-------------------------|
| | | | | |
| Avant | Pincement | $\pm 2'$ | $\pm 2^\circ$ | $\pm 20^\circ \times 2$ |
| | Semi-pincement | $\pm 1'$ | $\pm 1^\circ$ | $\pm 20^\circ$ |
| | Déviaton essieu | $\pm 2'$ | $\pm 2^\circ$ | $\pm 5^\circ$ |
| | Inclinaison roue | $\pm 2'$ | $\pm 3^\circ$ | $\pm 10^\circ$ |
| | Chasse montant | $\pm 5'$ | $\pm 10^\circ$ | $\pm 18^\circ$ |
| | Inclinaison montant | $\pm 5'$ | $\pm 10^\circ$ | $\pm 18^\circ$ |
| Arrière | Pincement | $\pm 2'$ | $\pm 2^\circ$ | $\pm 20^\circ \times 2$ |
| | Semi-pincement | $\pm 1'$ | $\pm 1^\circ$ | $\pm 20^\circ$ |
| | Déviaton essieu | $\pm 2'$ | $\pm 2^\circ$ | $\pm 5^\circ$ |
| | Inclinaison roue | $\pm 2'$ | $\pm 3^\circ$ | $\pm 10^\circ$ |
| | Angle de poussée | $\pm 2'$ | $\pm 2^\circ$ | $\pm 5^\circ$ |

4.3 Dimensions d'encombrement



- Figure 4 -

(*) Cette mesure est purement indicative, car les deux panneaux sont totalement indépendants et peuvent également être fixés sur deux murs différents.

4.4 Tablette

Selon l'équipement acheté, une tablette **android** « durcie » avec des bords en caoutchouc antidérapants peut être incluse. Le dispositif est fourni avec des caractéristiques appropriées (voir les caractéristiques minimales ci-dessous) pour gérer l'Appli Aligner **CCD2.0WiFi**.

Le tableau indique les caractéristiques minimales pour le fonctionnement de l'Appli :

| | |
|-------------------------------|-----------------|
| Système d'exploitation | Android ver. 6 |
| Résolution vidéo | 1280 x 800 |
| Processeur | 1 GHz dual core |
| Mémoire interne / RAM | 12GB/ 2GB |

Si un dispositif **iOS** est employé, il est nécessaire d'utiliser une tablette ayant un système d'exploitation à partir de la ver.12

Un KIT d'aimants pouvant être collés sur le dos de la tablette est inclus dans la fourniture de l'équipement, de façon à pouvoir la fixer directement à l'élévateur. Il est également possible de l'accrocher au véhicule, à l'aide du crochet fourni, ci-dessous mis en évidence en bleu, qui sert à l'accrocher au panneau (voir - Figure 1).



- Figure 5 -

4.5 Point d'accès

La composition de l'équipement comprend un point d'accès qui génère un réseau WiFi appelé « connect », auquel les détecteurs avant et la Tablette sont connectés, permettant ainsi la transmission de données entre la Tablette et les détecteurs mêmes.



(*) Remarque : en connectant le port WAN à une prise ayant accès à une structure de données avec accès à Internet, il est possible d'utiliser les fonctions qui en ont besoin, voir aussi les références sur le guide rapide code M0335. Il est également possible de sélectionner temporairement (lors des phases appropriées) un réseau WiFi avec accès à Internet. Le passage entre le réseau « Internet » et le réseau « connect » des détecteurs peut aussi s'effectuer automatiquement (5.2.1 à la page 17).



Pour des configurations autres que la configuration d'usine, par exemple pour utiliser un réseau WiFi pré-existant pour les détecteurs aussi, s'adresser au service d'assistance autorisé par le fabricant.

4.6 Détecteurs

Les détecteurs ne nécessitent la connexion d'aucun câble ou cordon pour la mesure des angles.
Les groupes de relevé sont constitués de transmetteurs/récepteurs de données à infrarouges et de transducteurs de type CCD avec un point focal d'émetteur à infrarouges.
Tous les angles caractéristiques des deux essieux du véhicule sont contrôlés par 8 capteurs CCD avec mesure à infrarouges. La mesure à rayons infrarouges est toujours efficace, même dans des conditions d'éclairage mauvaises.

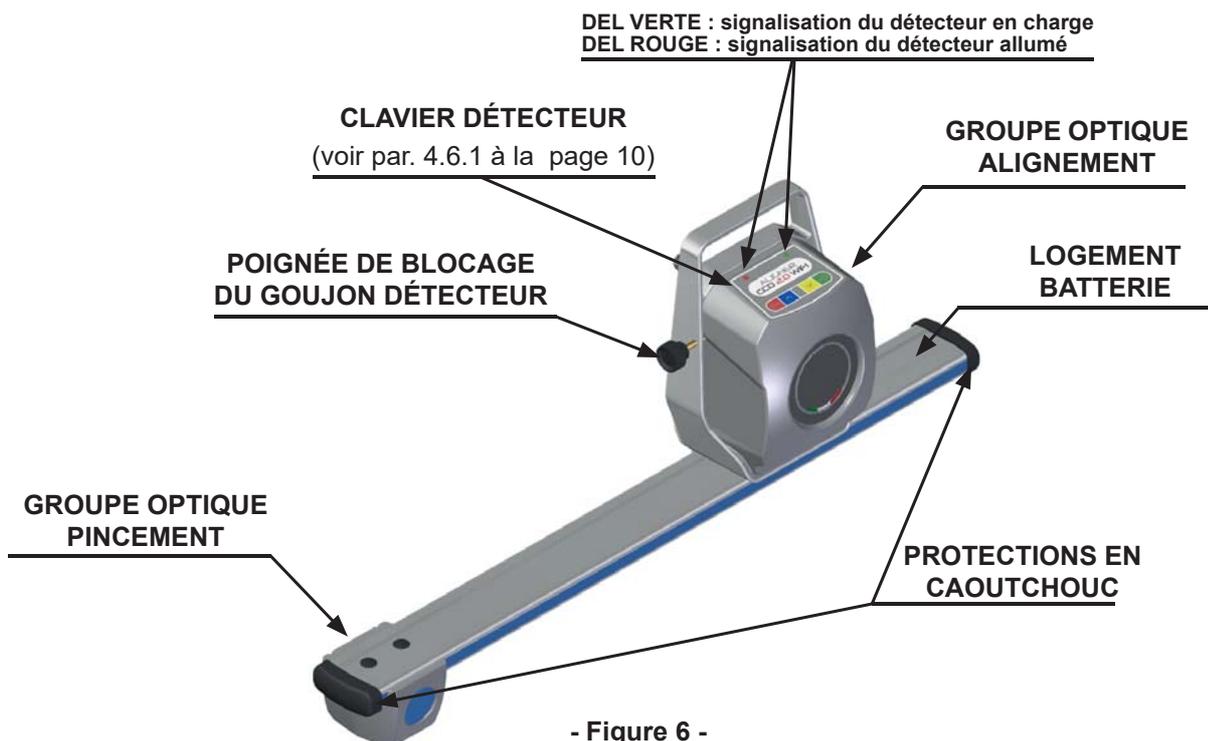
Les détecteurs avant communiquent via des  modules avec le dispositif de contrôle (Tablette), en se connectant au réseau WiFi généré par le point d'accès (voir Cap. 4.5 à la page 8)

Les données des détecteurs arrière sont transmises/reçues en passant par les détecteurs avant, par transmission à rayons infrarouges.

L'alimentation est assurée par des batteries rechargeables de 6V de longue durée. Les batteries des détecteurs avant et arrière sont rechargées au moyen des supports de recharge spéciaux situés sur le panneau (voir- Cap. 4 , - Figure 1).

Les données d'alimentation et la consommation des batteries rechargeables sont les suivantes :

| | DÉTECTEURS ARRIÈRE | DÉTECTEURS AVANT |
|--|----------------------------|----------------------------|
| Alimentation | Batterie NiMH 6V - 2000mAh | Batterie NiMH 6V - 2000mAh |
| Autonomie moyenne avec batterie chargée et en bon état | Environ 12 heures | Environ 10 heures |
| Temps moyen de recharge | Environ 10 heures | Environ 10 heures |



4.6.1 Claviers détecteurs



- Figure 7 -

| Tasti | | Descrizione |
|-------|--|--|
| | | Touche d'allumage du détecteur. |
| | | Pressées simultanément, elles éteignent manuellement le détecteur. |

Légende de la - Figure 7:

- A-
 - DEL verte allumée : la batterie du détecteur est en charge
- B-
 - DEL rouge allumée sans clignotement: le détecteur est allumé
 - DEL rouge clignotante : le détecteur est déchargé (quand la charge résiduelle de la batterie est inférieure ou égale à 30%) ; la DEL s'éteindra au bout de quelques minutes.

4.6.2 Extinction automatique des détecteurs

Les détecteurs s'éteignent automatiquement après environ 5 minutes s'ils ne reçoivent pas de données, c'est-à-dire lorsque le programme est dans une phase où aucune donnée n'est transmise/reçue pour la mesure (par exemple sur la page d'accueil) ou si la tablette est éteinte. Il est toujours possible d'éteindre manuellement les détecteurs (voir tableau au par. 4.6.1) lorsqu'ils ne sont pas utilisés.

4.6.3 Signalisation de batterie déchargée

Lorsque la charge résiduelle d'un ou de plusieurs détecteurs est INFÉRIEURE ou ÉGALE à 30 %, le programme affiche un symbole "⚠" d'« Avertissement » pour signaler une condition d'erreur (voir chap. à la page 9). Cliquer sur le symbole d'« Avertissement » pour afficher la page d'erreur « batterie déchargée » avec le pourcentage de charge (- Figure 8). Cette signalisation est également présente sur le détecteur dont la DEL rouge d'allumage clignote (voir par. 4.6.1 à la page 10).

Il est nécessaire de remettre le détecteur en charge le plus rapidement possible.



- Figure 8 -

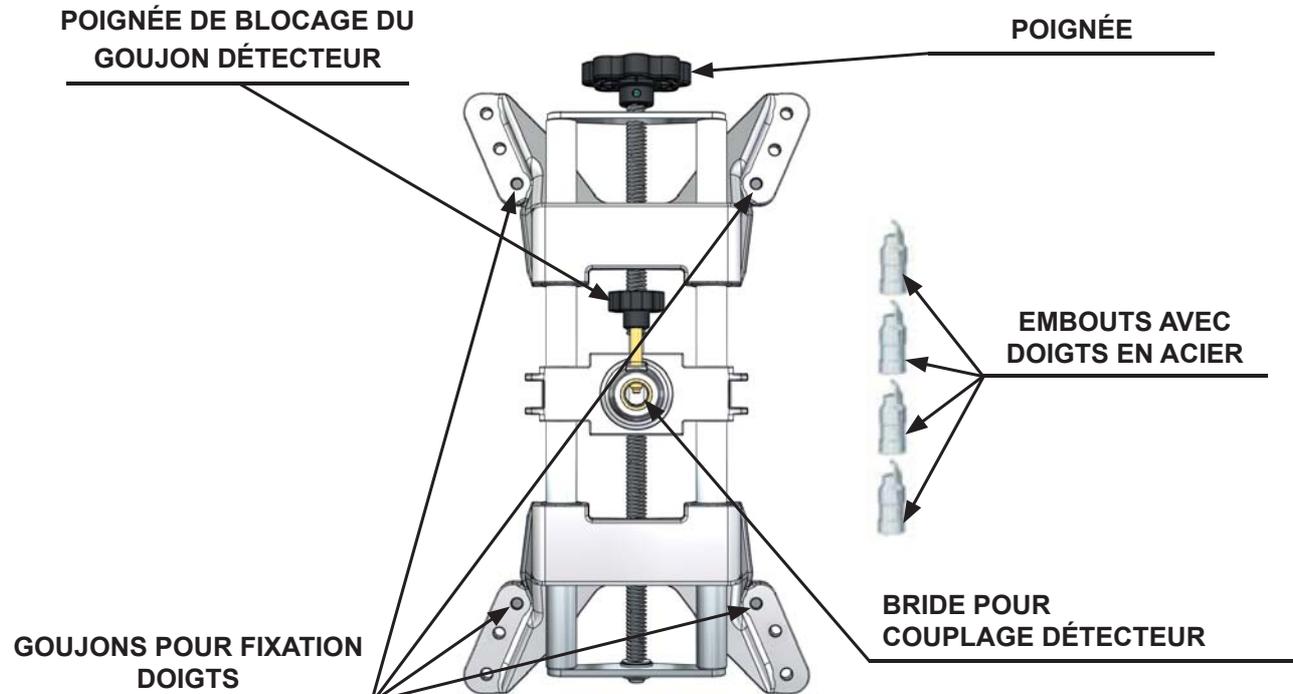
Pour sortir de la page de signalisation, appuyer sur la touche.

4.7 Griffes

Différents types de griffes peuvent être inclus dans la fourniture en fonction de la composition de la machine.

4.7.1 Graffe STDA33EU

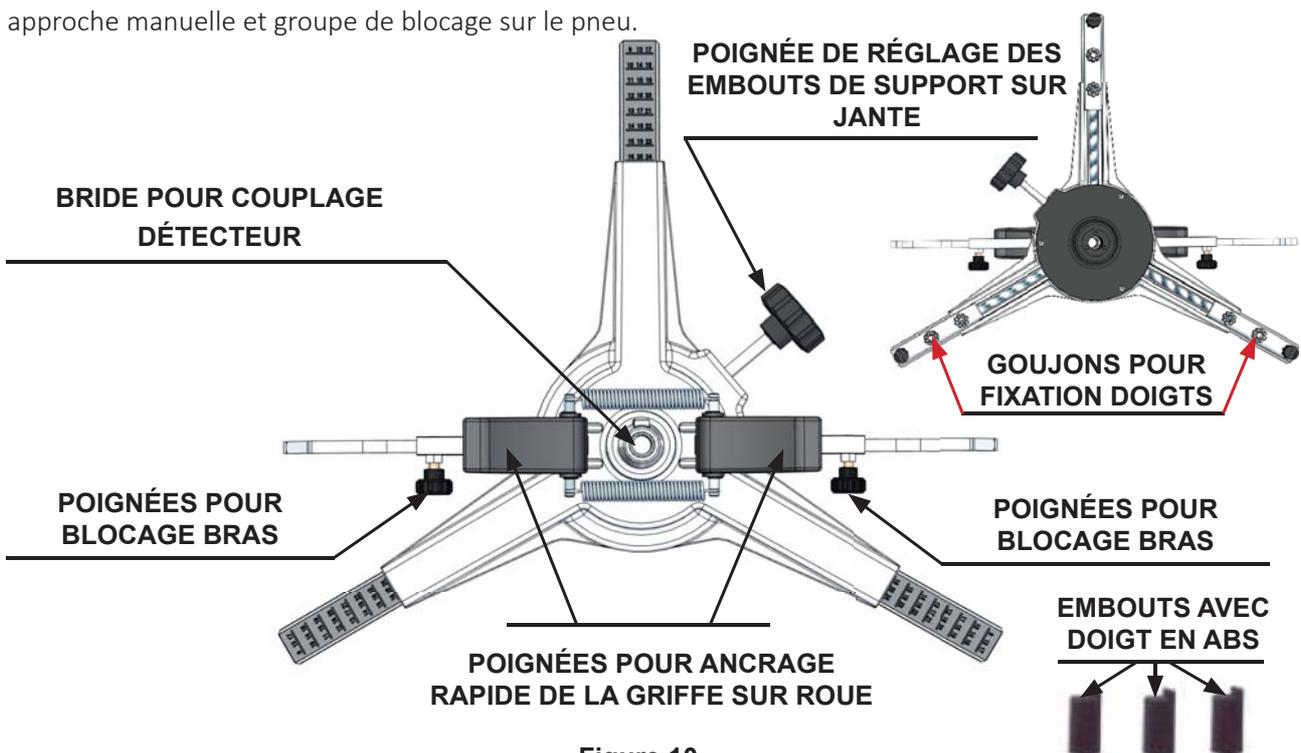
Les griffes STDA33EU sont de type à centrage automatique à vis pour roues en alliage de 10 à 24", avec doigts démontables.



- Figure 9 -

4.7.2 Griffes STDA35E

Les griffes STDA35E sont de type à centrage automatique à 3 points pour roues en alliage de 10 à 24" avec approche manuelle et groupe de blocage sur le pneu.

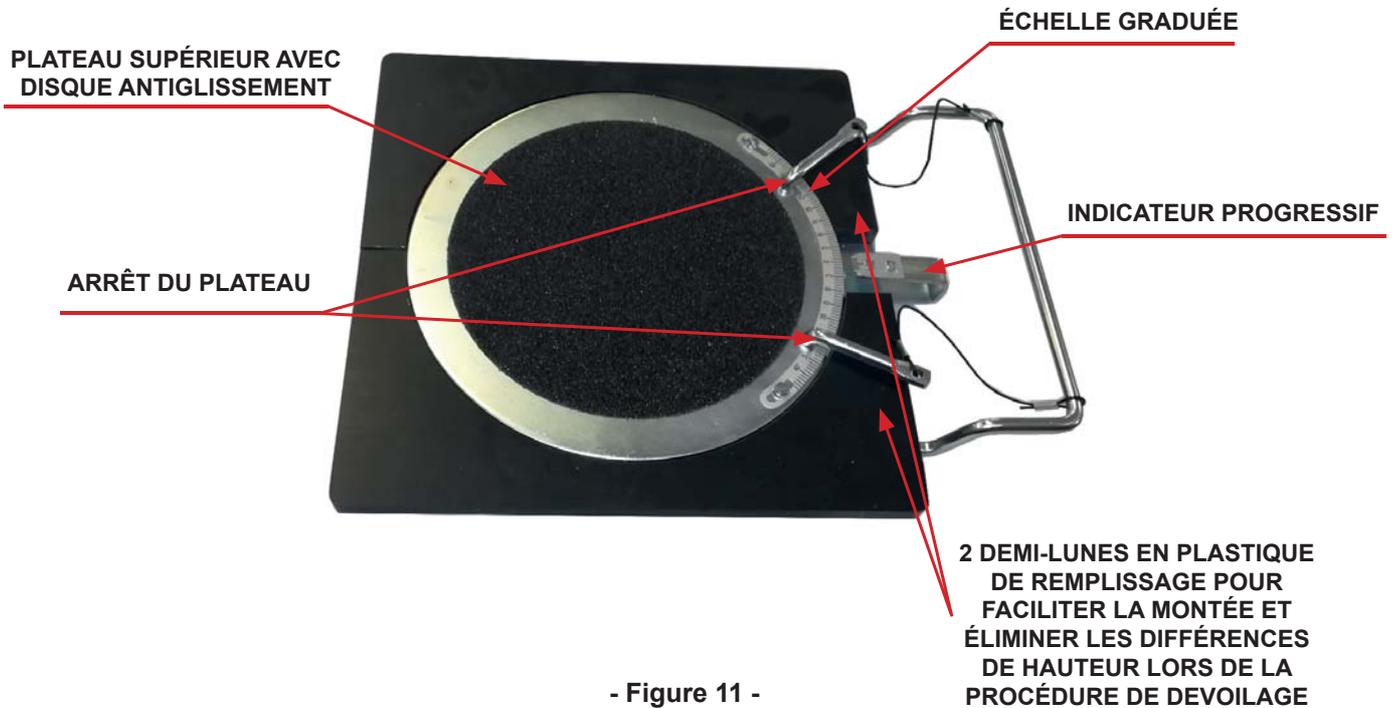


- Figure 10 -

4.8 Plateaux tournants

4.8.1 Plateaux tournants S110A7/P

Les plateaux tournants S110A7/P présentent un diamètre du plateau de 250 mm et une capacité de charge de 1 000 kg.



- Figure 11 -

5 RÉGLAGE DE L'APPLICATION

5.1 Configuration du programme



Pour lancer le programme CCD2.0WiFi, cliquer sur l'icône ; le programme démarre et la page de présentation s'affiche sur la Tablette, à partir de laquelle il est possible d'accéder à toutes les fonctions principales de l'équipement.

Attention ! : les fonctions réellement disponibles pourraient dépendre du type de dispositif et de la version du système d'exploitation utilisé.



- Figure 12 -

Sélectionner la touche  pour continuer et lancer la procédure de diagnostic et de réglage du véhicule (voir par. 6 à la page 20).

Sélectionner la touche  pour exécuter la configuration du programme, l'on accède à un menu de configuration permettant de modifier les caractéristiques de l'application en fonction de ses besoins. Voir- Figure 13.



- Figure 13 -

Les différentes options possibles liées à chacun des menus indiqués dans - Figure 13 sont détaillées ci-après :



Application : - Figure 14 Il est possible d'activer et régler les fonctionnalités éventuellement disponibles dans sa propre configuration comme TEq-Link (par. 6.16 à la page 41) et Shoot&Go (par. 6.2 à la page 22). Il est possible d'effectuer une recherche WiFi pour la connexion des détecteurs avant au réseau partagé avec la Tablette (par. 5.2 à la page 16). Régler le passage automatique entre le réseau « Internet » et le réseau « connect » (voir 5.2.1 à la page 17). Les sons associés aux événements lors du réglage ou de la procédure de dévoilage peuvent être configurés.

Il est également possible de définir le mode « Démo » et accéder à l'activation de la licence (voir infos sur le guide rapide code M0335) aux infos sur l'Appli CCD2.0WiFi.



- Figure 14 -



Impostazioni: - Figure 15- Il est possible de modifier les paramètres relatifs aux unités de mesure et à la résolution des angles, définir la méthode de calcul du pincement « STANDARD » ou « USA » ou afficher des tolérances séparées entre le côté gauche et le côté droit.

Il est aussi possible de personnaliser certaines procédures de l'appareil de contrôle et de réglage de la géométrie des roues, telles que l'affichage du côté de conduite à droite ou à gauche de l'écran, et l'insertion de filtres de recherche sur l'affichage des véhicules à partir de sources historiques.



- Figure 15 -

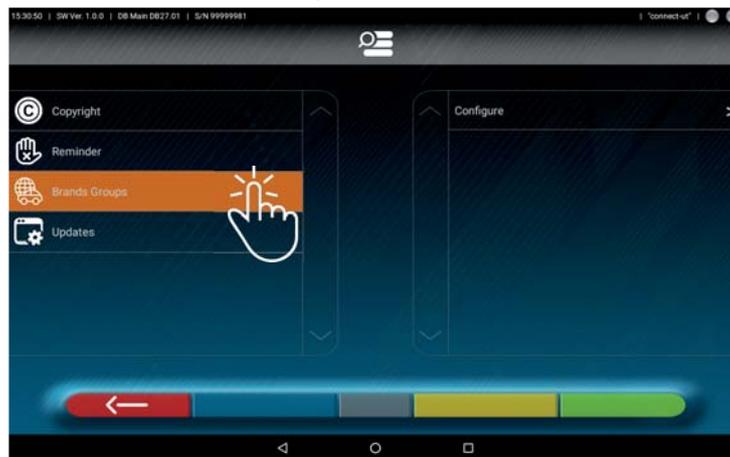


Stampante: - Figure 16 - Dans le menu « Imprimante », il est possible de personnaliser le rapport d'impression en saisissant les données dans l'atelier ; il est possible de sélectionner le type d'impression souhaité (graphique ou tabulaire) et de choisir les champs à saisir et qui seront ensuite affichés dans le rapport (opérateur, km parcourus, numéro de châssis, etc. ...).



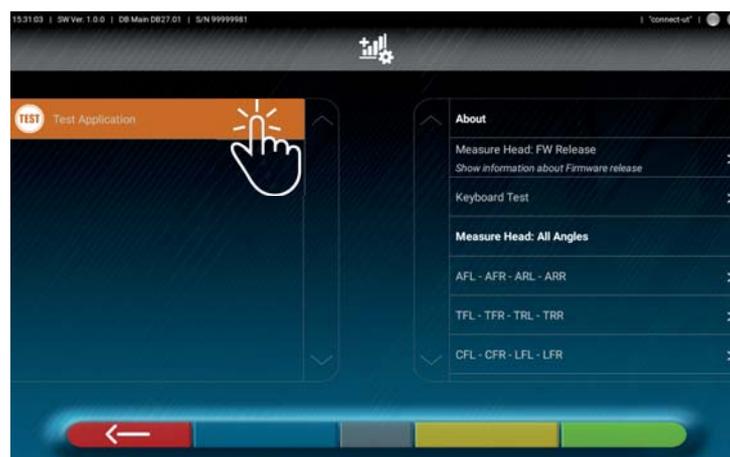
- Figure 16 -

 **Banca dati:** - Figure 17- Dans le menu « Banque de données », il est possible de configurer des groupes avec différentes marques à souhait, de mettre à jour la base de données et de lire les clauses de non-responsabilité des fournisseurs de données. Voir par. 4.3



- Figure 17 -

 **Test:** - Figure 18 - Dans le menu « Essais », plusieurs options sont disponibles pour analyser la fonctionnalité des différents dispositifs de mesure des détecteurs. Les instructions pour ces opérations sont fournies séparément et réservées au personnel spécialisé autorisé par le fabricant.



- Figure 18 -

 **Backup:** - Figure 19- Dans le menu « Essais », des options pour enregistrer et restaurer les configurations définies, ou restaurer les réglages d'usine de l'Appli, sont disponibles.



- Figure 19 -

Pour revenir au menu de configuration (- Figure 13-), appuyer sur la touche. 

5.2 Connexion des détecteurs

Avant de commencer à utiliser le logiciel de l'appareil de contrôle et de réglage de la géométrie des roues, au cas où cela n'aurait pas encore été fait, il faut connecter les capteurs avant à la Tablette, par la procédure « Recherche Wifi » du menu de configuration (voir- Figure 13-) Application > Recherche Wifi > Balayage Wifi.

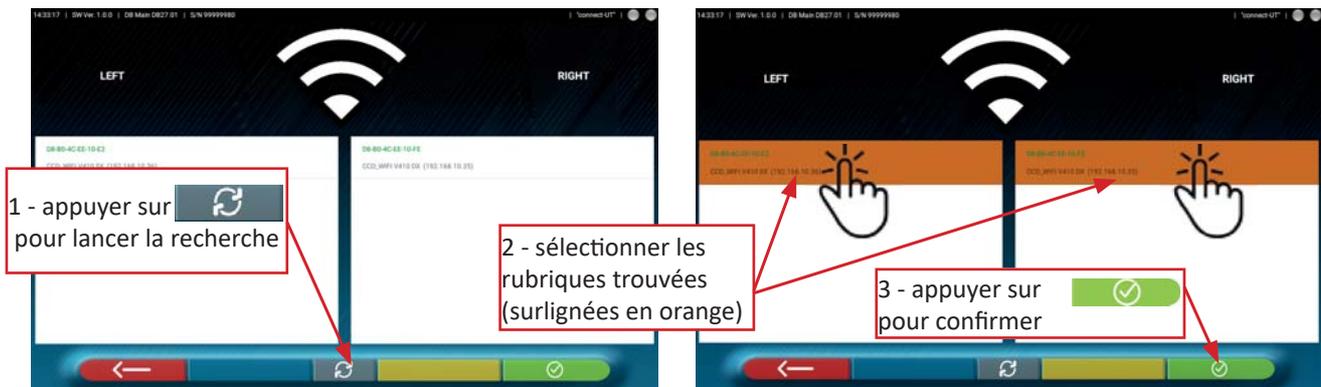


⚠ il faut d'abord connecter la Tablette au réseau WiFi « connect » - voir par. 4.5

- Figure 20 -

La page (- Figure 21-) où il faut appuyer sur la touche  pour lancer la recherche des détecteurs s'affiche.

Lorsque les détecteurs sont trouvés, sélectionner les deux rubriques (elles seront surlignées en orange) et appuyer sur la touche  pour confirmer.



- Figure 21 -

L'état de connexion des 2 capteurs avant est indiqué en haut à droite :

Les capteurs avant gauche et droit sont connectés au WIFI et prêts à communiquer avec la tablette → 
Les capteurs avant gauche et droit ne sont pas connectés au WIFI (par exemple, ils sont désactivés) → 



Détecteurs connectés

- Figure 22 -

5.2.1 Connexion Internet

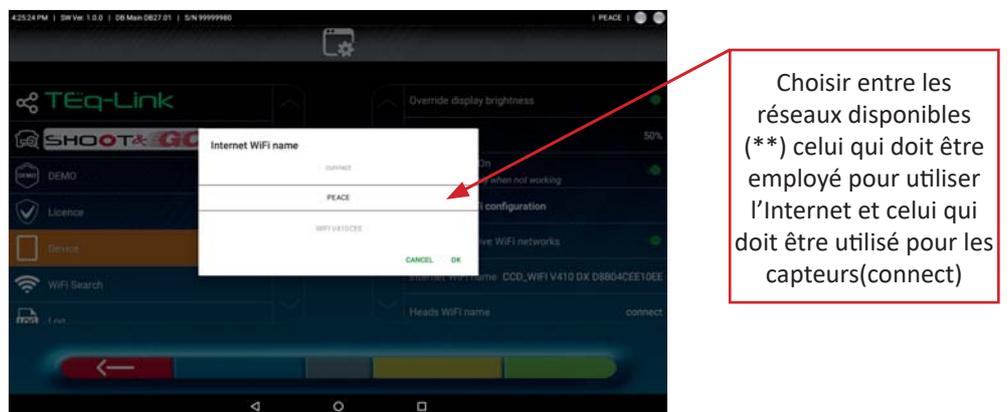
Afin de pouvoir utiliser les fonctionnalités qui nécessitent une connexion Internet (Shoot&Go, TEq-Link, partage de rapports d'impression), le port WAN du point d'accès doit être connecté à une prise ayant accès à la structure de données avec accès Internet (voir par. 4.5 à la page 8).

Cependant, il est également possible d'obtenir une connexion Internet en utilisant temporairement un réseau WiFi alternatif (*). Le passage entre le réseau Internet et le réseau « connect » des détecteurs peut être réglé automatiquement :

Accéder depuis le menu de configuration (voir- Figure 13 à la page 13) → Application > Dispositif et activer avec le sélecteur  On le réseau WIFI alternatif



- Figure 23 -



- Figure 24 -

L'application CCD2.0WiFi gère correctement le passage du réseau « Internet » au réseau « Détecteurs » :

- Au démarrage, elle se connecte toujours au réseau « Internet ».
- Lorsque la phase de préparation de dévoilage est atteinte, où il faut se connecter aux détecteurs (voir - Figure 48 à la page 28), si collega con la rete "Rilevatori" (connect).
- À la fin, lors de la saisie des données du véhicule et du client (voir- Figure 66 à la page 37), elle se connecte de nouveau au réseau « Internet ».

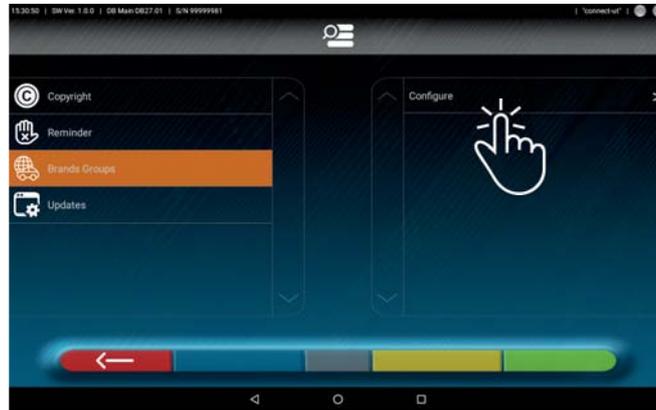
Remarque (*) La connexion Internet via le port WAN du point d'accès garantit une performance maximale. Pour cette raison, il n'est pas recommandé d'utiliser un réseau WiFi alternatif où le positionnement des antennes et le trafic du réseau (surcharge due à d'autres dispositifs connectés) ne peuvent pas être facilement contrôlés.

Remarque ():** Dans les dispositifs **android** il suffit que les réseaux en question soient enregistrés. Pour les dispositifs **ios**, en plus des réseaux « Internet » et « Détecteurs », il est nécessaire de définir les clés de passage correspondantes (elles doivent être obligatoirement WPA2-PSK).

5.3 Configuration de la BANQUE DE DONNÉES

Il est possible de personnaliser la banque de données des véhicules, en choisissant les « groupes » à afficher, ou de créer de nouveaux groupes ou modifier les groupes existants en ajoutant ou en supprimant des marques. Il est possible de consulter les infos sur les bases de données existantes ou de vérifier les nouvelles mises à jour disponibles.

Sélectionner l'option « BANQUE DE DONNÉES » dans la page de configuration du programme - Voir par. 5.1,- Figure 13- puis sélectionner Groupes Marques > Configurer



- Figure 25 -

5.3.1 Modification des Groupes

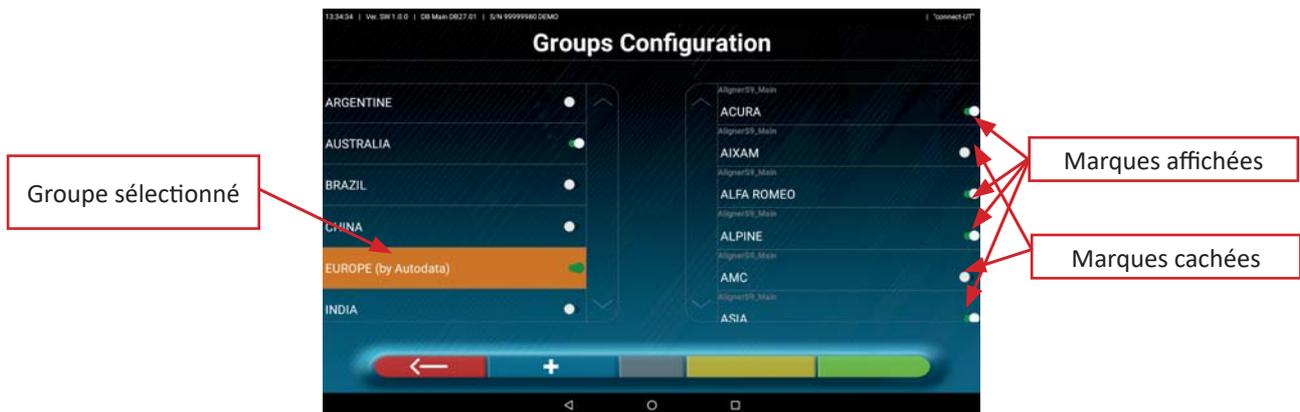
La page de - Figure 26 affiche une liste, avec les différents « profils » (groupes) de la BANQUE DE DONNÉES, contenant les MARQUES des véhicules en circulation dans les différents pays ou régions du monde.

Grâce aux sélecteurs switch On/ Off, il est possible de masquer et/ou afficher n'importe quel groupe afin de gérer la Banque de Données selon ses besoins.



- Figure 26 -

En sélectionnant un groupe, il est également possible de le personnaliser en masquant et/ou en affichant les marques présentes, toujours à l'aide des sélecteurs switch On/ Off.



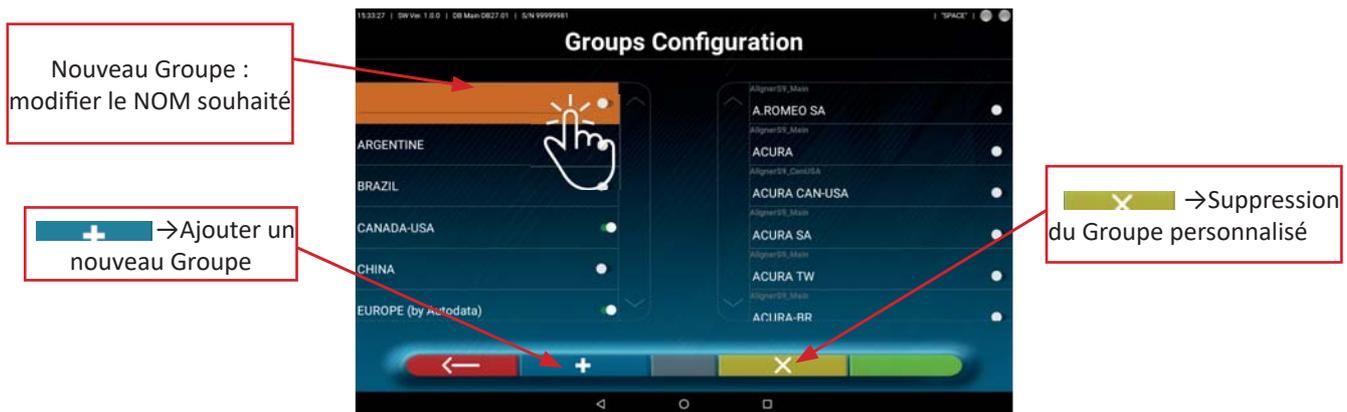
- Figure 27 -

5.3.2 Ajout de nouveaux Groupes

Il est également possible de créer un nouveau groupe personnalisé et y insérer les marques requises. Cliquer sur la touche , une nouvelle rubrique est générée en haut de la liste des groupes. Modifier le champ surligné en orange avec le nom du groupe souhaité.

Utiliser ensuite les sélecteurs switch  On/ Off pour définir les marques à afficher dans le nouveau Groupe.

Remarque : pour supprimer un Groupe personnalisé, cliquer sur la touche 



- Figure 28 -

5.3.3 Infos et Mise à jour Banque de Données

En cliquant sur l'icône « mises à jour », il est possible de consulter les informations sur la configuration et la version des bases de données présentes, ainsi que de vérifier la disponibilité de nouvelles mises à jour et éventuellement les télécharger (pour cela, il faut disposer d'une connexion Internet- voir le guide rapide code M0335).



- Figure 29 -

6 DIAGNOSTIC ET RÉGLAGE D'UN VÉHICULE

Pour lancer le programme CCD2.0WiFi, cliquer sur l'icône ; le programme démarre et la page d'accueil (- Figure 30) s'affiche, à partir de laquelle il est possible d'accéder aux principales fonctions de l'équipement.

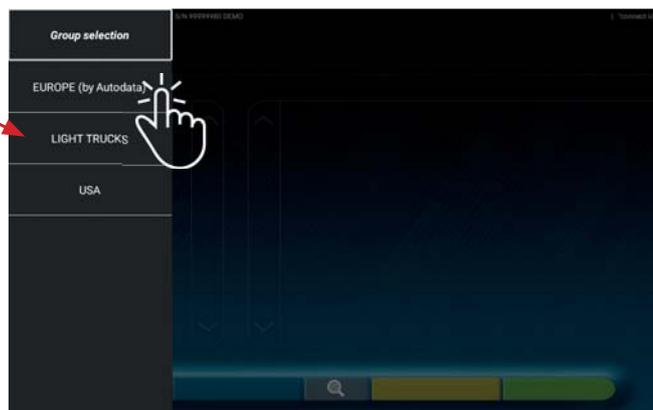


- Figure 30 -

Sélectionner la touche  pour poursuivre avec la sélection du véhicule dans la banque de données (voir par. 5.1)

6.1 Sélection de la marque et du modèle d'un véhicule

Liste avec les différents groupes dans la banque de données (voir par.5.3 à la page 18)



- Figure 31 -

Sélectionner le groupe parmi ceux qui sont disponibles, le programme affiche la liste des marques du groupe sélectionné (voir - Figure 32). En faisant défiler les listes de haut en bas, il est possible de sélectionner la marque et ensuite le modèle du véhicule.



- Figure 32 -

Marque sélectionnée

Recherche par nom/Vin

Modèle sélectionné

Choisir le véhicule parmi les modèles listés

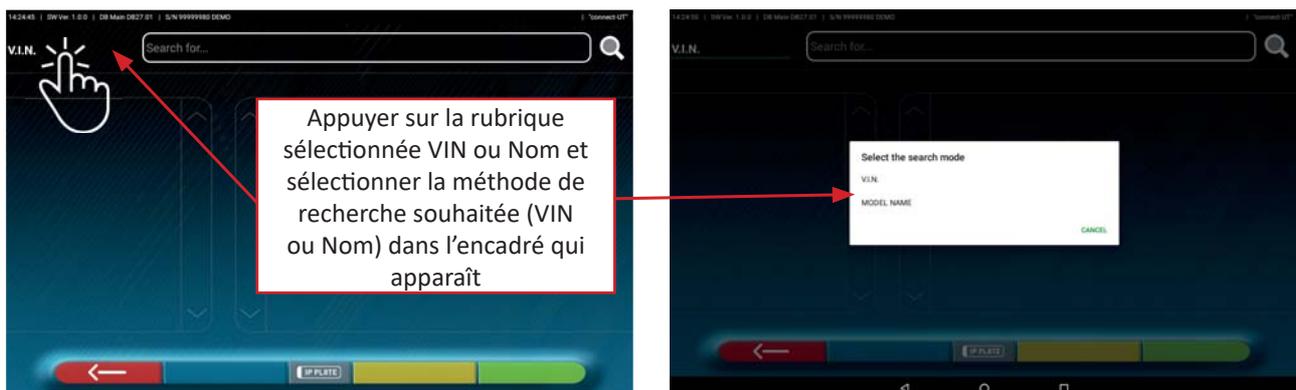
En appuyant sur la touche  depuis la  - Figure 32-, il est possible de sélectionner la méthode de recherche par nom.

Taper le nom du modèle dans l'encadré et appuyer sur l'icône , le véhicule ou le groupe de véhicules trouvés dans la base de données s'affiche.



- Figure 33 -

Remarque : si la base de données USA-MOTOR est présente dans le dispositif, la méthode de recherche peut être définie par « Nom » ou V.I.N. (*), Voir - Figure 34.



- Figure 34 -

(*) Le V.I.N. (Vehicle Identification Number) est un numéro de série unique utilisé par l'industrie automobile pour identifier les véhicules à moteur. Il se compose d'une plaque de 17 caractères alphanumériques généralement située à l'intérieur du compartiment moteur.

Pour définir à nouveau la méthode de sélection du véhicule « groupe/marque/modèle » (- Figure 32-), appuyer encore une fois sur la touche centrale  dans la page-écran de - Figure 33-.

Remarque : si la fonction **SHOOT&GO**, est activée, la touche centrale de - Figure 33- symbolise une plaque «  ». Appuyer sur cette touche pour sélectionner le mode de recherche de véhicule avec la fonction Shoot&Go (voir Cap. 6.2 à la page 22).

6.2 Recherche de véhicules avec « SHOOT & GO »

Pour sélectionner le véhicule en essai, il est possible d'utiliser la fonctionnalité optionnelle **SHOOT&GO** qui, après avoir saisi le numéro de la plaque d'immatriculation, interroge le service web approprié pour identifier le bon véhicule.



Attention! pour utiliser la fonctionnalité Shoot&Go, la Tablette doit avoir accès à Internet ; il est possible, par exemple, de connecter la prise WAN du point d'accès à une structure de données ayant accès à Internet (voir Cap. 4.5).

Il est également nécessaire de demander préventivement au fabricant d'activer la fonctionnalité pour son pays, en lui communiquant le numéro de série de son dispositif (voir les informations sur le guide rapide code M0335).

Si l'activation a été accordée, il est nécessaire, à partir du menu de configuration (voir par. 5.1), d'activer l'option

Shoot&Go dans la section « Application » , en plaçant le sélecteur switch  sur ON ((voir- Figure 14).

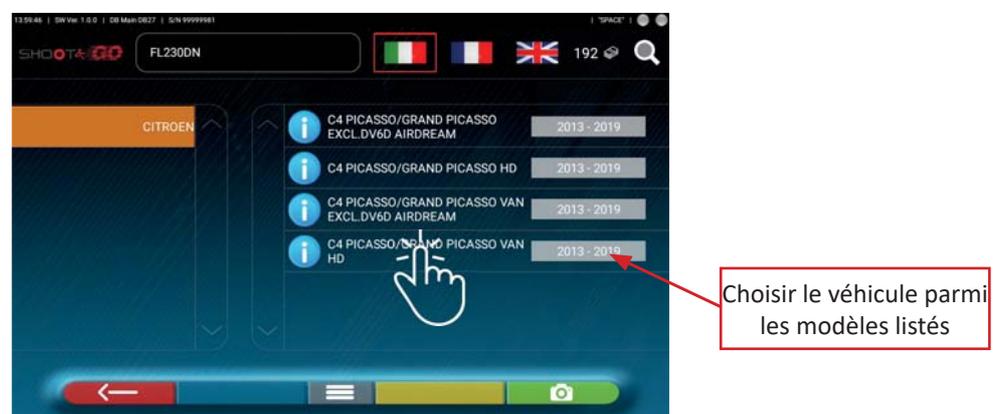


- Figure 35 -

Dans la partie supérieure sont indiqués les pays pour lesquels le service a été acheté (le pays sélectionné est encadré, normalement un seul pays est acheté).

Le nombre de crédits disponibles (193 dans l'exemple) est indiqué en haut à droite à côté de l'icône .

1. Taper le numéro de la plaque d'immatriculation en haut à gauche dans l'encadré (FL230DN) et 2. appuyer sur l'icône  pour lancer la recherche. Après quelques secondes, pour la plaque concernée, le véhicule ou l'ensemble de véhicules identifiés dans la base de données (voir - Figure 36-).



- Figure 36 -

REMARQUE: Si la plaque saisie n'est pas présente dans la Base de données centrale, le message « **PLAQUE NON RECONNUE** » ; s'affiche ; si la plaque a été reconnue mais qu'aucune donnée ne lui correspond, le message « **DONNÉES NON TROUVÉES** » s'affiche.

Il est également possible de prendre une photo de la plaque d'immatriculation du véhicule au lieu de taper les caractères manuellement :

Il faut activer la caméra de la Tablette en appuyant sur la  (voir - Figure 35).

Cadrer la plaque du véhicule dans l'encadré et prendre une photo en appuyant sur la touche prévue à cet effet . Ensuite, appuyer sur la touche « CONFIRMER »



- Figure 37 -

La photo de la plaque d'immatriculation est traitée et reconnue par le système (voir - Figure 38).

Appuyer sur la touche  pour lancer la recherche du véhicule avec la plaque d'immatriculation en question. Après quelques secondes, le véhicule ou le groupe de véhicules trouvés dans la base de données s'affiche (voir - Figure 36).



- Figure 38 -

6.3 Affichage des données techniques du véhicule sélectionné

Après avoir sélectionné le véhicule (voir par.-6.1 e-6.2), une page-écran avec les mesures et les tolérances des angles (valeur minimale, centrale et maximale) et d'autres données supplémentaires, telles que le diamètre de la jante, l'empattement, la largeur de la voie et toute condition de chargement et de réservoir (*) s'affiche. (- Figure 39-) s'affiche.

Conditions de chargement et de réservoir éventuelles

Valeurs d'empattement et de la largeur de voie en mm

Diamètre de la jante :
Remarque : il est également possible de modifier le diamètre affiché en appuyant sur le symbole de la jante.

| | mm | -2.24 | -1.12 | +0.00 |
|------------------|----|---------|---------|---------|
| Total toe | mm | -2.24 | -1.12 | +0.00 |
| Camber | Dg | -1.23° | -0.23° | +0.77° |
| Caster | Dg | +4.00° | +5.00° | +6.00° |
| King-pin | Dg | +10.40° | +11.00° | +11.60° |
| Incl.angle | Dg | --- | +10.77° | --- |
| Toe-out on turns | Dg | --- | --- | --- |

Tolérances des angles de l'essieu avant
Remarque : utiliser le défilement pour visualiser

| | mm | +0.53 | +2.18 | +3.83 |
|--------------|----|--------|--------|--------|
| Total toe | mm | +0.53 | +2.18 | +3.83 |
| Camber | Dg | -1.16° | -0.83° | -0.50° |
| Thrust angle | Dg | -0.25° | +0.00° | +0.25° |

Tolérances des angles de l'essieu arrière

- Figure 39 -

La page-écran avec les mesures et les tolérances peut être représentée comme dans - Figure 39-: avec une seule colonne de valeurs homogènes pour le côté gauche et le côté droit.

Dans le menu « Réglages »(voir- Figure 15 à la page 14) il est également possible de définir l'affichage des données séparées entre le côté gauche et le côté droit (certains véhicules peuvent présenter des valeurs de tolérance légèrement différentes pour le côté gauche et le côté droit).

En appuyant sur la touche  il est également possible d'afficher les mesures avec la valeur centrale et la tolérance totale « ± » (voir - Figure 40).

Appuyer sur la  touche pour afficher alternativement -min/centrale/max -centrale/tolérance « ± »

| | mm | -1.12 | 1.12 |
|------------------|----|---------|-------|
| Total toe | mm | -1.12 | 1.12 |
| Camber | Dg | -0.23° | 1.00° |
| Caster | Dg | +5.00° | 1.00° |
| King-pin | Dg | +11.00° | 0.60° |
| Incl.angle | Dg | +10.77° | --- |
| Toe-out on turns | Dg | --- | --- |

- Figure 40 -

Appuyer sur la touche  pour poursuivre avec les opérations préliminaires sur le véhicule (voir -par. 6.4)



(*) Le dispositif équipé de l'Appli CCD2.0WiFi contient des informations techniques, relatives aux véhicules, fournies par les banques de données officielles. L'accès au système et aux informations est soumis à la lecture et à l'acceptation d'une Clause de non-responsabilité, qui est affichée sur le dispositif après le premier démarrage de l'Appli.

6.3.1 Affichage des MESURES SUPPLÉMENTAIRES sur les HAUTEURS DE CHÂSSIS

Certains constructeurs (par exemple Mercedes, Renault) fournissent les valeurs de tolérance des angles en fonction de mesures particulières sur le châssis du véhicule.

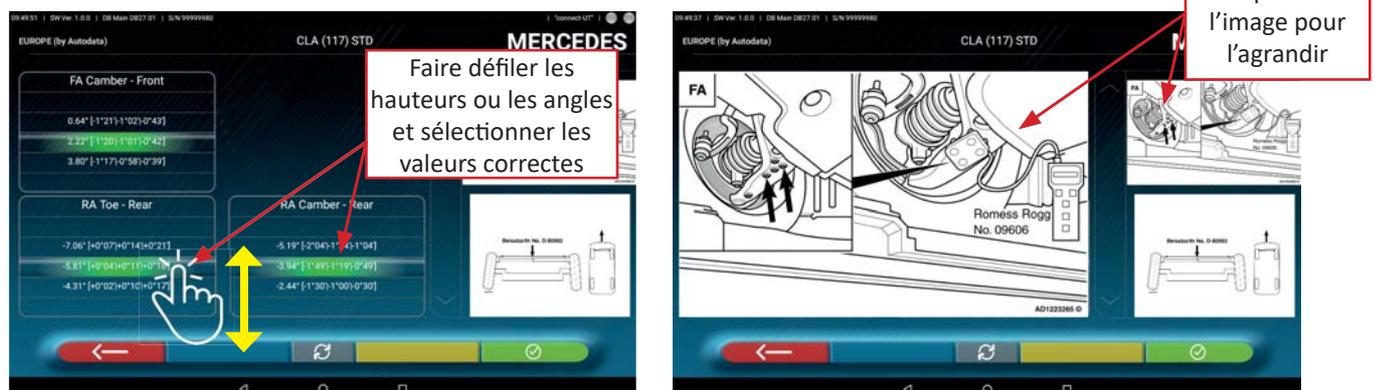
Lorsque le véhicule sélectionné a des valeurs de tolérance des angles liées à des mesures supplémentaires sur le châssis, la touche  est présente sur la page des données techniques (- Figure 41-). Appuyer sur la touche pour afficher la page des détails des mesures sur le châssis.



- Figure 41 -

Le programme affiche une page comme dans l'exemple de - Figure 42- , utiliser le défilement pour visualiser les différentes images, appuyer sur l'image pour l'agrandir.

Faire défiler les différentes hauteurs/angles dans les tableaux et sélectionner les valeurs correctes.



- Figure 42 -

Les mesures peuvent être saisies en les sélectionnant dans les tableaux, comme dans l'exemple sur - Figure 42- , ou en appuyant sur la touche  une page s'affiche, comme dans l'exemple sur - Figure 43-, où il est possible de saisir directement les valeurs.



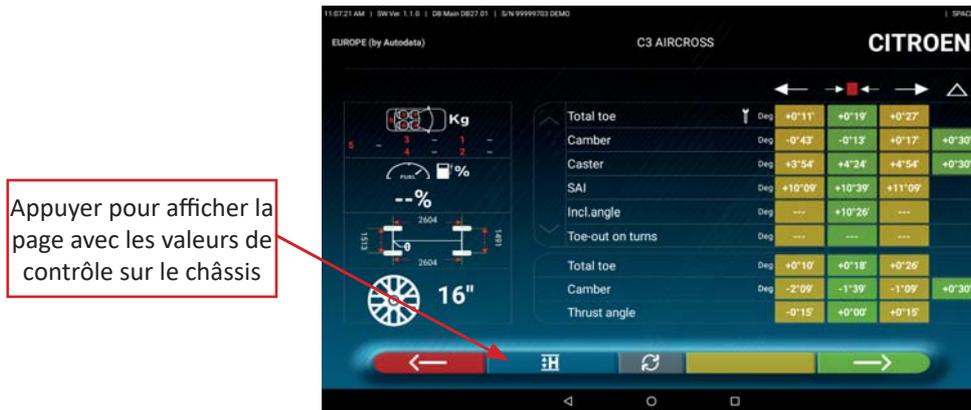
- Figure 43 -

Appuyer sur la touche  pour confirmer les valeurs saisies

6.3.2 Affichage des MESURES DE VÉRIFICATION sur les HAUTEURS DE CHÂSSIS

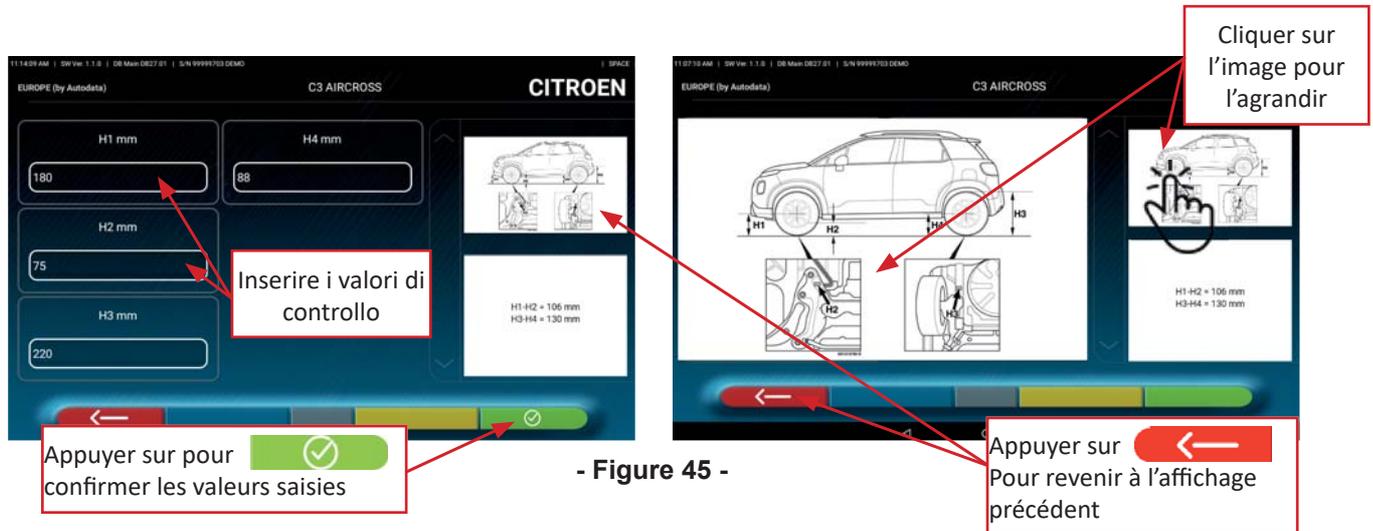
Certains constructeurs (par exemple, Citroën, Peugeot) fournissent des valeurs de tolérance pour des mesures particulières sur le châssis du véhicule (valeurs de contrôle).

Lorsque le véhicule sélectionné a des valeurs de tolérance avec des valeurs de contrôle, la touche  est présente dans la page des données techniques (- Figure 44-) è presente il tasto . Appuyer sur la touche pour afficher la page avec les détails des valeurs de contrôle.



- Figure 44 -

Le programme affiche une page comme dans l'exemple de - Figure 45, utiliser le défilement pour visualiser les différentes images, appuyer sur l'image pour l'agrandir.



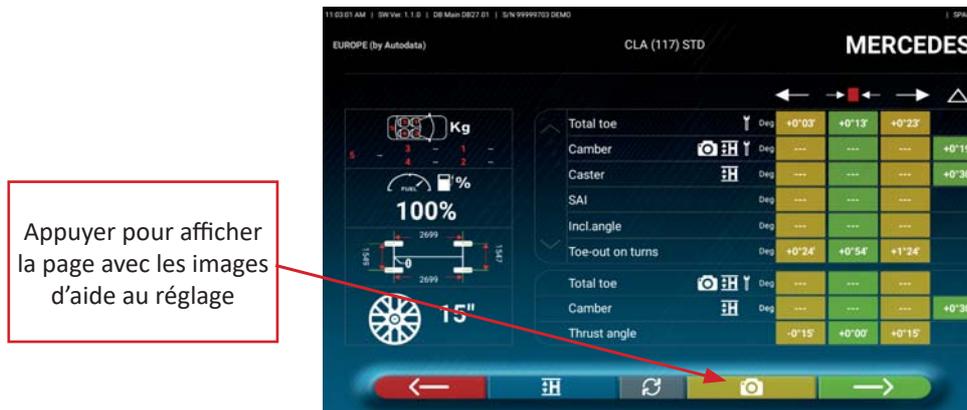
- Figure 45 -

Saisir directement les valeurs de contrôle, puis appuyer sur la touche  pour confirmer les valeurs saisies.

6.3.3 Affichage d'images pour AIDE durant le RÉGLAGE

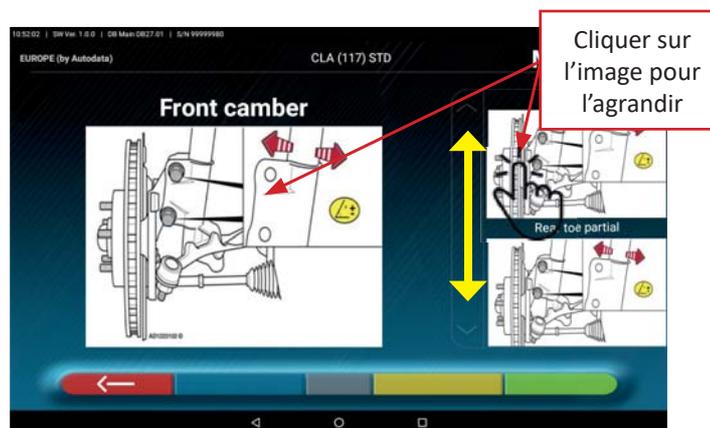
Pour plusieurs véhicules de certains constructeurs, des images d'aide au réglage sont disponibles, indiquant les modes de réglage sur les différents angles du véhicule, comme l'inclinaison et la chasse de l'essieu avant ou l'inclinaison et le pincement de l'essieu arrière.

Lorsque le véhicule sélectionné dispose d'images d'aide au réglage, la touche  est présente dans la page des données techniques (- Figure 46-). Appuyer sur la touche pour afficher les images d'aide au réglage.



- Figure 46 -

Le programme affiche une page comme dans l'exemple de - Figure 47-, utiliser le défilement pour visualiser les différentes images, appuyer sur l'image pour l'agrandir.



- Figure 47 -

Appuyer sur la touche  pour revenir à la page des données techniques du véhicule.

Remarque : même pendant la phase de réglage arrière ou avant (par. 6.11 à la page 33 e par. 6.12 à la page 34), s'il existe des images d'aide au réglage, la touche  est disponible pour les visualiser, si nécessaire.

6.4 Opérations préliminaires

6.4.1 Opérations préliminaires de contrôle du véhicule

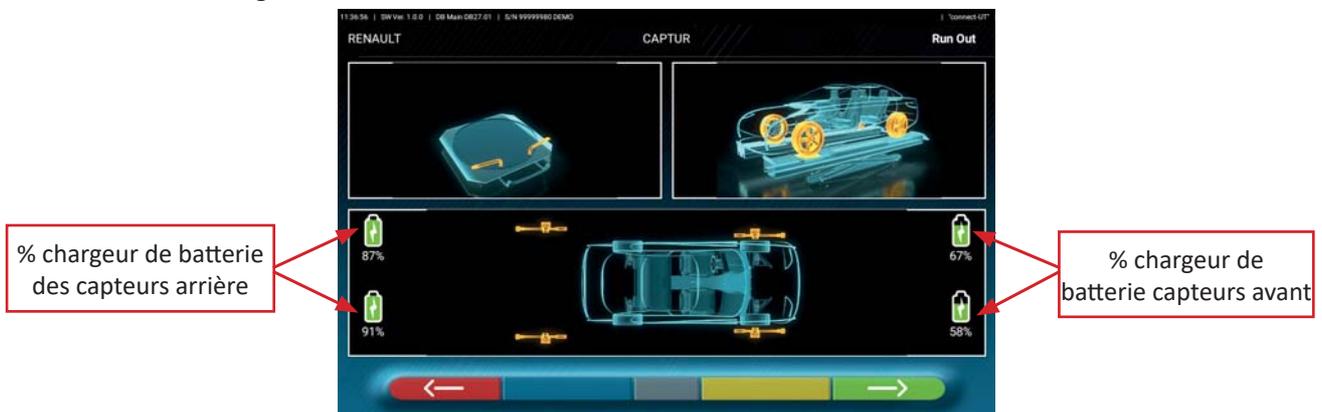
Avant de procéder au contrôle et au réglage de la géométrie des roues du véhicule, quelques vérifications préliminaires doivent être effectuées :

- Vérifier et, si nécessaire, éliminer tout jeu sur les suspensions et la timonerie de direction.
- Vérifier et, si nécessaire, éliminer tout durcissement ou toute défaillance des composants élastiques des suspensions.
- Régler la pression des pneus aux valeurs prescrites par le constructeur.
- Positionner et répartir les charges prévues par le fabricant.

6.4.2 Préparation à la procédure de compensation de l'excentration

Après avoir affiché la page des données techniques du véhicule (voir par. 6.3 à la page 24) appuyer sur la touche  pour continuer, la page de - Figure 48- qui montre la préparation du véhicule pour la procédure de dévoilage s'affiche :

- Bloquer les plateaux tournants
- Positionner le véhicule avec les roues avant sur les plateaux tournants
- Monter les griffes et les détecteurs sur les roues



- Figure 48 -

Remarque : lors de cette phase, les images représentant les 4 batteries des capteurs avec leur % de charge restante sont affichées.

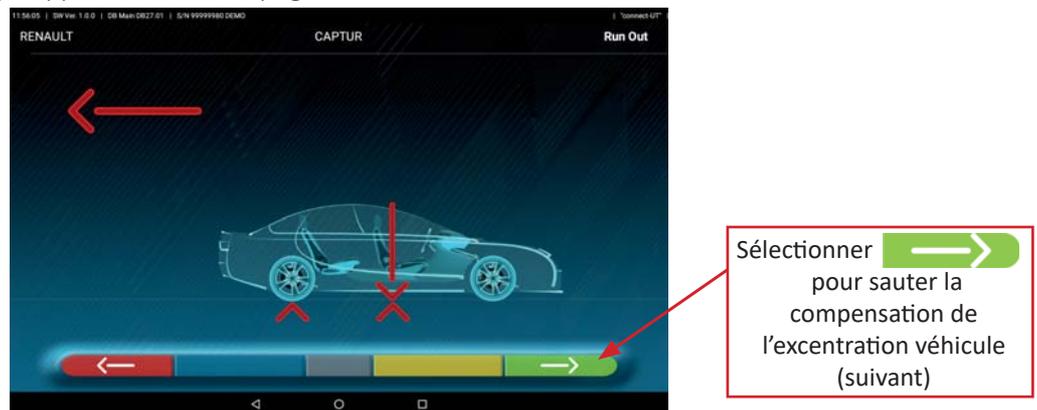
6.5 Dévoilage

La procédure de dévoilage est effectuée pour compenser toute excentration entre le plan passant par la roue et celui qui est effectivement mesuré.

Cette procédure peut toutefois être ignorée, le cas échéant, à l'aide de la touche  (voir - Figure 49-).

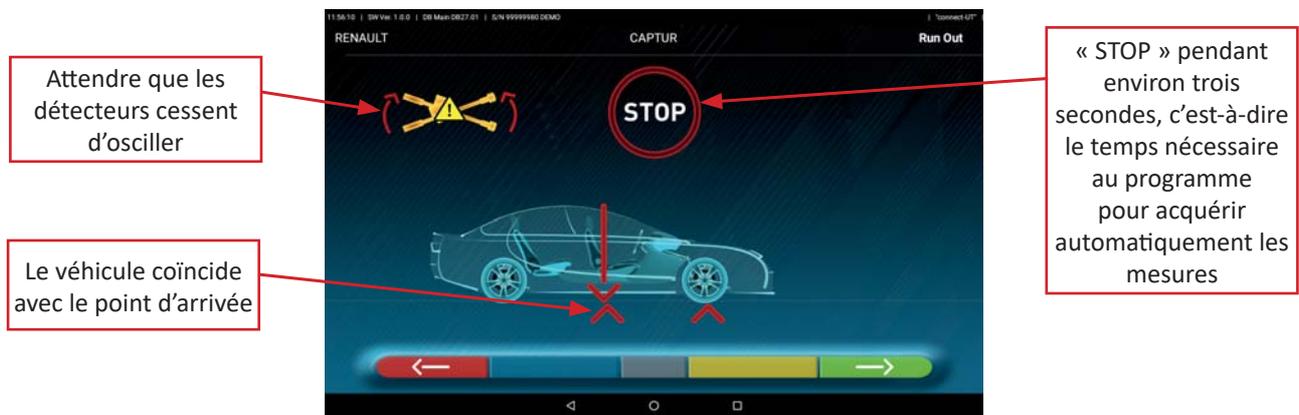
6.5.1 Dévoilage par poussée avec acquisition automatique

Dans la phase de préparation de dévoilage (voir par. 6.4.1 à la page 28) sélectionner la touche . La page-écran suivante s'affiche. Pour effectuer l'opération de compensation de l'excentration, toujours suivre les instructions visuelles qui apparaissent sur la page-écran.



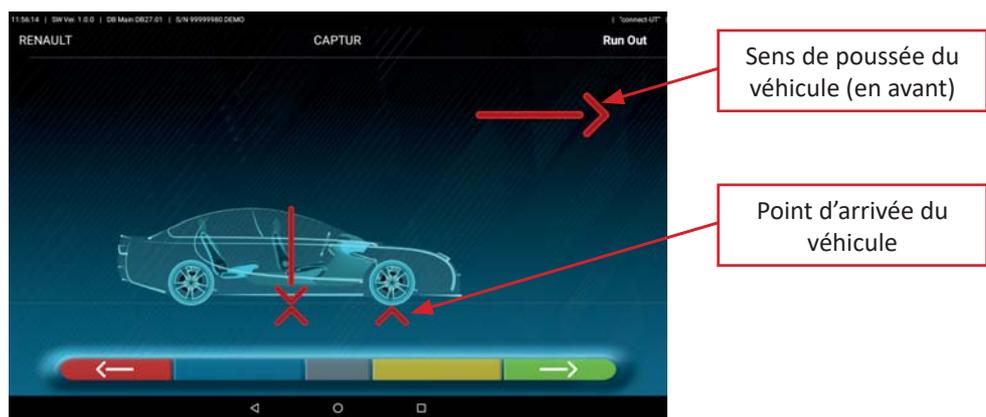
- Figure 49 -

DÉBLOQUER les détecteurs à l'aide de la poignée appropriée (voir- Figure 6) pour leur permettre de tourner librement et au véhicule de se déplacer. Déplacer le véhicule en arrière, très lentement, jusqu'à ce que la flèche du véhicule coïncide avec le point d'arrivée.



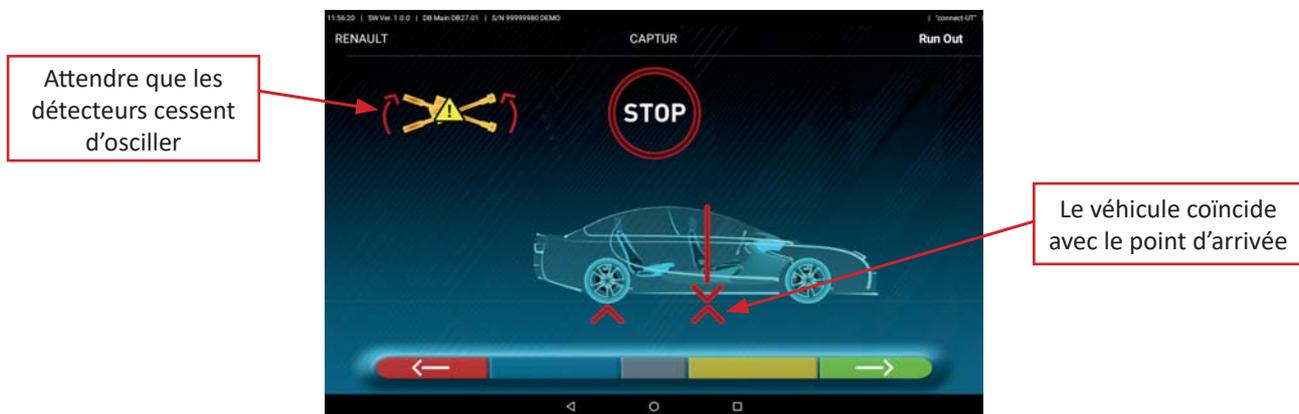
- Figure 50 -

Dès que le véhicule correspond au point d'arrivée, attendre que les détecteurs cessent d'osciller, « STOP » s'affiche pendant environ trois secondes, c'est-à-dire le temps nécessaire au programme pour acquérir les mesures. Ensuite, le programme affiche la page-écran suivante :



- Figure 51 -

Déplacer le véhicule de nouveau en avant, jusqu'à ce que la flèche du véhicule coïncide avec le point d'arrivée (point final), le message « STOP » est affiché pendant environ trois secondes, les mesures sont acquises. La procédure de dévoilage par poussée est terminée.

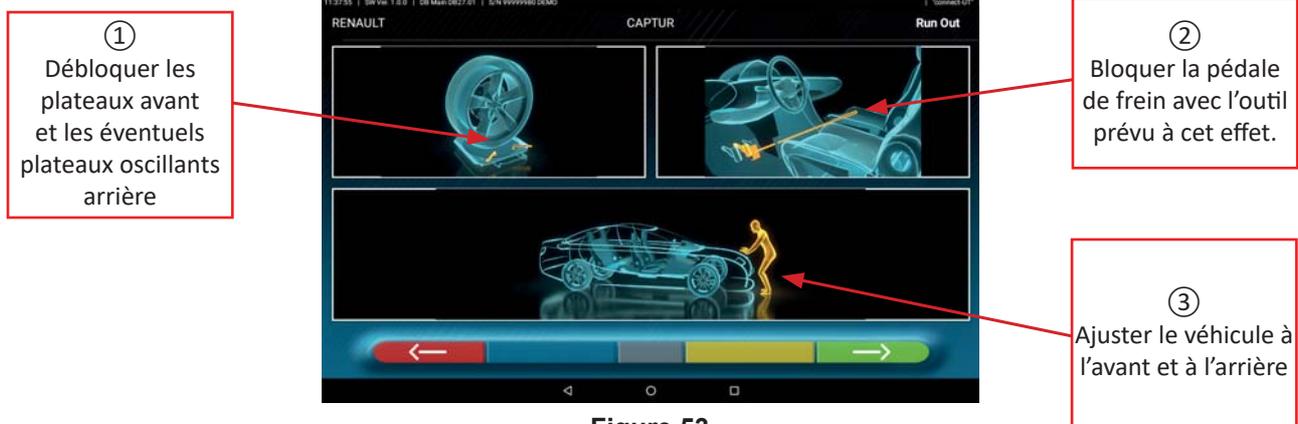


- Figure 52 -

Une fois la dévoilage exécutée, le programme passe automatiquement à la phase suivante: Préparation aux mesures (par. 6.6 à la page 30).

6.6 Préparation aux mesures

Après avoir réalisé la procédure de dévoilage, comme expliqué dans le par. 6.5 à la page 28, il faut préparer le véhicule aux mesures. La page-écran suivante apparaît :



- Figure 53 -

- 1) Débloquer les plateaux avant et les éventuels plateaux arrière
- 2) Freiner les roues avec le frein à main et bloquer la pédale de frein avec l'outil prévu à cet effet (nécessaire en cas de braquage pour le calcul exact des angles d'inclinaison et la chasse du montant).
- 3) Ajuster le véhicule à l'avant et à l'arrière. Cette opération est nécessaire si le véhicule a été préalablement levé avec les suspensions relâchées (par exemple, en cas de compensation de l'excentration avec les roues soulevées).

Appuyer sur la touche pour revenir à la procédure de run-out de dévoilage (par. 6.5 à la page 28)

Appuyer sur la touche pour poursuivre avec la procédure d'alignement (par. 6.7 à la page 30).

6.7 Alignement et mise à niveau des détecteurs

Après avoir réalisé l'opération de préparation aux mesures, comme expliqué dans par. 6.6 à la page 30, la page-écran de - Figure 54-; s'affiche ; la procédure d'alignement et de mise à niveau des détecteurs doit être effectuée :



- Figure 54 -

Tourner le volant de gauche à droite, ou vice versa, jusqu'à ce que les roues soient alignées, c'est-à-dire jusqu'à ce que le niveau du visualiseur apparaisse au centre ;

Régler les détecteurs jusqu'à ce qu'ils soient à niveau et les freiner en agissant sur les poignées appropriées. Cette opération doit être effectuée pour les quatre détecteurs.

Après que les détecteurs ont été alignés et mis à niveau, une image qui représente un « STOP » apparaît, indiquant que le programme est en train d'acquiescer les mesures, puis le programme poursuit automatiquement

ATTENTION: Cela peut être le cas si le véhicule, sur lequel les opérations sont effectuées, est équipé d'un spoiler avant qui empêche les détecteurs de communiquer entre eux. Dans ce cas, la procédure spéciale « spoiler » est automatiquement lancée (voir par. 6 à la page 20).

6.8 Procédure de braquage

Après avoir effectué la procédure d'alignement et de mise à niveau des détecteurs (voir par. 6.7 à la page 30), la page-écran de - Figure 55 ; s'affiche, où il est possible d'effectuer la procédure de braquage, qui sert à déterminer les mesures des angles de :

- Chasse- Inclinaison montant- Angle inclus

En suivant les indications à l'écran, tourner le volant pour amener le niveau du visualiseur au point d'arrivée surligné en vert, d'abord à gauche, puis à droite et enfin au centre.

Après le retour des roues au centre, le programme se déroule automatiquement et affiche la page de diagnostic (par. 6.9 à la page 32).

Remarque : La procédure de braquage peut également être ignorée en sélectionnant la touche  : les valeurs des mesures mentionnées ci-dessus ne seront pas affichées et la page de diagnostic sera directement affichée (par. 6.9 à la page 32).



- Figure 55 -

(*) Mode de braquage pour acquisition Chasse/inclinaison montant

-  → Braquage à 10°
-  → Braquage à 20°
-  → Braquage ACKERMANN (à 20° avec géométrie de braquage)

(**) Braquage maximal :

En sélectionnant la touche , la page ci-contre apparaît (- Figure 56-), où il est possible de saisir manuellement les valeurs maximales de braquage qui sont utilisées pour évaluer le centrage du boîtier de direction. Elles doivent être lues sur l'échelle graduée des plateaux tournants (- Figure 11 à la page 12).

Après avoir saisi les valeurs, confirmer avec la touche .

Les valeurs maximales de braquage seront indiquées dans le rapport d'impression final.

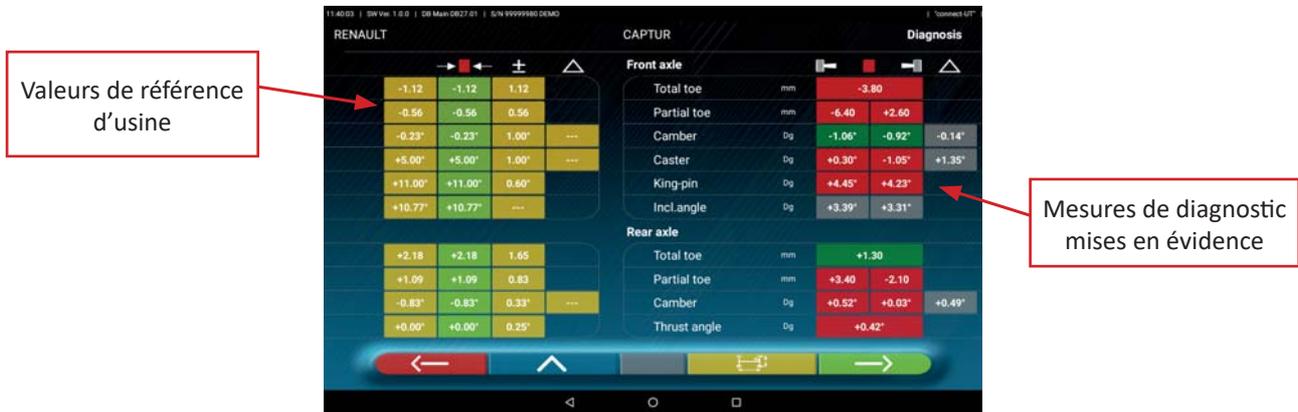


- Figure 56 -

6.9 Diagnostic du véhicule

Après avoir effectué la procédure de braquage (voir par. 6.8 à la page 31), une page présentant le résumé des mesures effectuées (- Figure 57 à la page 32).

Sur le côté gauche sont indiquées les valeurs de référence de l'usine, sur le côté droit les mesures du diagnostic ; les valeurs sont surlignées en vert si elles sont dans la tolérance, en rouge si elles sont hors tolérance, en gris si les tolérances ne sont pas présentes.



- Figure 57 -

Appuyer sur la touche  pour revenir à la procédure de braquage (par. 6.8 à la page 31).

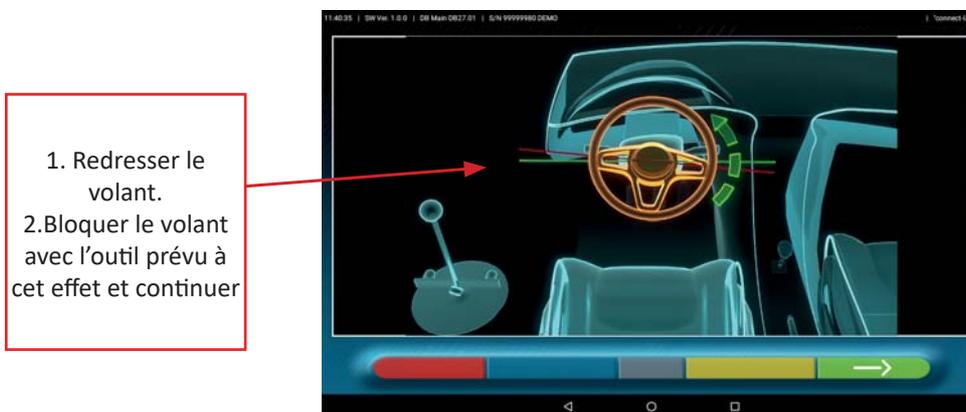
Appuyer sur la touche  pour accéder à la phase de saisie des données du véhicule et du client (voir - Figure 66 à la page 37) à partir de laquelle il est possible d'imprimer (voir par. 6.14 à la page 37), partager les mesures effectuées (voir par. 6.15 à la page 40) ou éventuellement enregistrer les essais (si le TEq-Link est présent voir par. 6.16 à la page 41).

Appuyer sur la touche  pour afficher la page de diagnostic du châssis (par. 6.13.1 à la page 36).

Appuyer sur la touche  pour poursuivre avec la préparation au réglage (voir par. 6.10 à la page 32).

6.10 Préparation au réglage

En sélectionnant la touche  de la page de résumé des mesures de diagnostic (par. 6.9 à la page 32), une page montrant la préparation au réglage est présentée. Suivre les instructions sur le dispositif pour compléter la préparation au réglage :



- Figure 58 -

Appuyer sur la touche  pour poursuivre avec le réglage de l'essieu arrière (par. 6.11 à la page 33).

6.11 Réglage de l'essieu arrière

Le réglage de l'essieu arrière se fait en appuyant sur la touche  de - Figure 58 à la page 32, après avoir effectué les opérations de préparation au réglage (par. 6.10 à la page 32).

Effectuer le réglage, si autorisé, dans l'ordre suivant :

Inclinaison arrière- Semi-pincement arrière (cela détermine également l'angle de poussée).



- Figure 59 -

Appuyer sur la touche  pour effectuer la procédure « Jack-Hold », réglage avec les roues levées (6.12.1 à la page 35).

S'il existe des images pour l'aide au réglage (par. 6.3.3 à la page 27), Appuyer sur la touche  pour les afficher.

Appuyer sur la touche  pour poursuivre avec le réglage de l'essieu avant (par. 6.12 à la page 34).

REMARQUE : Si la fonctionnalité « réglage par le son » a été configurée dans le  « Application » (voir Cap.5.1 à la page 13- Figure 14 à la page 14), en cliquant sur l'angle souhaité, apparaît sous une indication «  » et un « Bip » sera émis avec une fréquence variable par rapport à la valeur elle-même.

Bip avec une fréquence très lente → valeur hors tolérance

Bip avec une fréquence lente → valeur proche de la tolérance

Bip avec une fréquence rapide → valeur dans la tolérance

Bip continu → valeur exactement au centre de la tolérance

Cliquer à nouveau sur le coin pour supprimer l'indication  et désactiver le « Bip ».

6.12 Réglage de l'essieu avant

Le réglage de l'essieu avant se fait en appuyant sur la touche  dans la page de réglage de l'essieu arrière (- Figure 59) et après avoir effectué les opérations de préparation au réglage (voir par. 6.10 à la page 32). L'ordre recommandé des coins à régler est le suivant : CHASSE- INCLINAISON- PINCEMENT.

ATTENTION : Les valeurs de chasse, en entrant dans cette phase, sont « GELÉES » et affichées en gris. Pour « DÉGELER » les valeurs mentionnées ci-dessus, il faut : appuyer au niveau des valeurs « Chasse » ; les symboles « > » « < » s'affichent et la touche  apparaît en bas, en appuyant sur cette touche les valeurs deviennent Rouges ou Vertes (selon la tolérance) et le curseur «  » apparaît sous la valeur. Une fois que les valeurs de chasse ont été enregistrées, ou même si elles ne sont pas enregistrées et jugées correctes, il est conseillé de « RECONGELER » les valeurs ci-dessus en appuyant toujours sur la touche  .

Ensuite, régler l'essieu avant



- Figure 60 -

Appuyer sur la touche  pour effectuer la procédure « Jack-Hold », réglage avec les roues levées (6.12.1 à la page 35)

S'il existe des images pour l'aide au réglage (par. 6.3.3 à la page 27), appuyer sur la touche  pour les afficher.

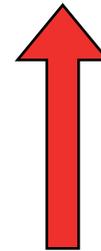
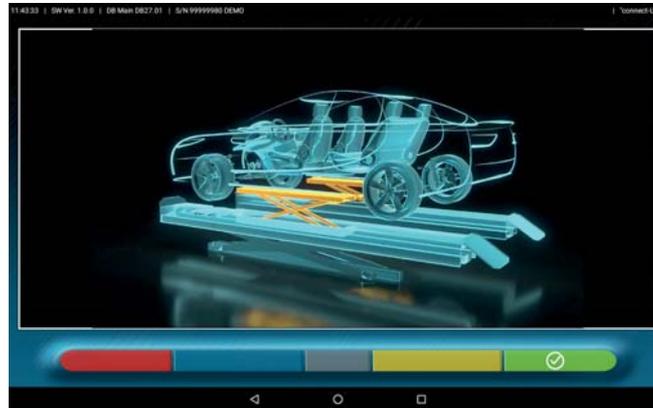
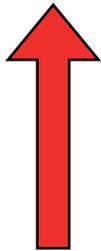
Appuyer sur la touche  pour poursuivre avec le résumé des données de DIAGNOSTIC et de RÉGLAGE (par. 6.13 à la page 36).

6.12.1 Procédure de "Jack-Hold"

À partir de la page de réglage des mesures (voir- par. 6.11 e 6.12) appuyer sur la touche  pour exécuter la procédure JACK-HOLD (réglage avec les roues levées).

Suivre les instructions visuelles qui s'affichent à l'écran.

Lever le véhicule



- Figure 61 -

Lorsque le véhicule est levé, appuyer sur la touche  pour confirmer le soulèvement du véhicule; Avec le véhicule levé il est maintenant possible d'effectuer l'enregistrement.

En appuyant sur la touche  il est possible de passer du réglage arrière à celui avant et vice versa ;

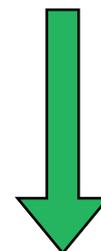
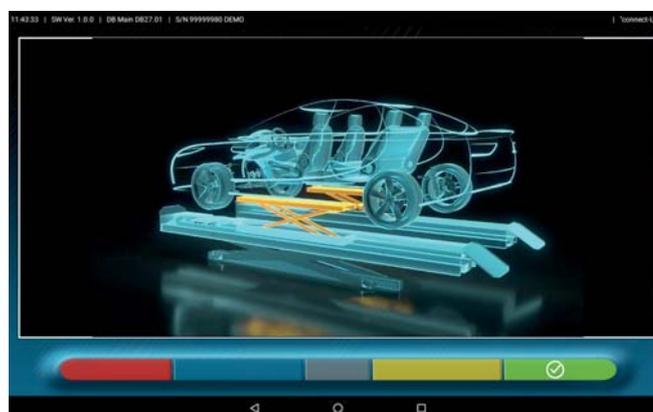
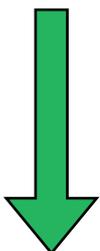


L'icône  lorsque le véhicule est levé prend l'apparence  avec les flèches rouges vers le bas

Appuyer  sur pour passer de l'arrière à l'avant et vice versa

- Figure 62 -

Une fois le réglage complété, appuyer sur la touche  pour baisser le véhicule et confirmer avec la touche  lorsqu'il est correctement appuyé sur les plates-formes.



- Figure 63 -

À ce stade du réglage, le programme affiche à nouveau - Figure 60 (voir par. 6.12 à la page 34) appuyer sur la touche  pour afficher le résumé final (par. 6.13 à la page 36)

6.13 Récapitulatif des données de DIAGNOSTIC et RÉGLAGE

Lorsque la phase de réglage avant du véhicule est terminée (voir- Figure 60 à la page 34), après avoir appuyé sur la touche  , la page de - Figure 64 avec le résumé des données de Diagnostic et de Réglage apparaît.



- Figure 64 -

En appuyant sur la touche  , le programme accède à la phase de saisie des données du véhicule et du client (voir- Figure 66) à partir de laquelle il est possible d'imprimer ou de partager les mesures effectuées (voir par. 6.14 à la page 37) et éventuellement enregistrer les essais (si le TEq-Link est présent - voir par. 6.15 à la page 40).

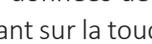
En appuyant sur la touche  , le programme revient à la phase d'opérations préliminaires (par. 6.4 à la page 28).

Remarque : si des réglages considérables ont été effectués, il est conseillé de répéter la phase de diagnostic en partant de la phase d'opérations préliminaires afin de recalculer correctement les mesures des angles.

En appuyant sur la touche  , le programme affiche la page de diagnostic du châssis (par. 6.13.1 à la page 36).

Appuyer sur la touche  pour revenir à la phase de réglage arrière (par. 6.11 à la page 33).

6.13.1 Diagnosi telaio

Dans la page de résumé des données de Diagnostic (par. 6.9) et dans la page de résumé du Diagnostic et de Réglage (par. 6.13) en appuyant sur la touche  , une page s'affiche avec la représentation graphique du véhicule avec les mesures du set-back (déviations essieu) pour les essieux avant et arrière.



- Figure 65 -

Cette mesure est effectuée pendant la phase d'alignement du véhicule (voir par. 6.7 à la page 30).

Appuyer sur la touche  pour quitter et revenir à la phase précédente.

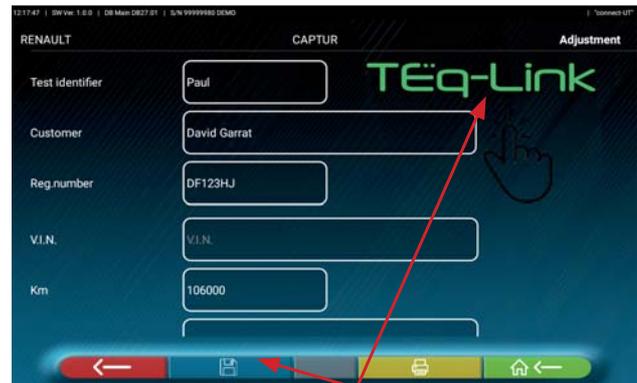
6.14 Impression des mesures effectuées

En sélectionnant la touche  de la page de résumé des essais effectués (voir 6.13 à la page 36), la page-écran suivante apparaît, où il est possible de saisir les données du véhicule et du client :



Saisie des données du véhicule et du client

Possibilité d'insérer des photos du véhicule en appuyant sur l'icône



L'essai peut être enregistré si la fonctionnalité TEq-Link est configurée (voir - par. 6.16)

- Figure 66 -



Photo également incluse dans l'impression

- Figure 67 -

Appuyer sur la touche  pour revenir à la phase de réglage de l'essieu avant (par. 6.12 à la page 34). Appuyer sur la touche  pour afficher l'aperçu avant impression de l'essai effectué a (voir- Figure 68); le rapport est disponible sous deux formats (graphique ou tabulaire- voir exemples dans les pages suivantes) configurables dans le menu « IMPRIMER »(voir- Figure 64 à la page 36); Appuyer de nouveau sur la touche  pour produire le rapport (*).



Aperçu avant impression

Remarque : Si l'impression graphique est définie, deux pages sont générées, l'une avec les valeurs de Diagnostic et l'autre avec les valeurs de Réglage

- Figure 68 -

Appuyer sur la touche  de la page de - Figure 67, pour terminer l'essai et revenir à la page d'accueil.

(*) L'imprimante n'est pas fournie avec le système CCD2.0WiFi. Il est toujours possible d'utiliser des imprimantes WiFi génériques Android ou compatibles iOS, et de les connecter au réseau WiFi « connect » du point d'accès fourni (voir - par. 4.5).

Si on ne dispose pas d'une imprimante, il est possible d'enregistrer le fichier .pdf de l'essai en local et l'exporter ultérieurement.

6.14.1 Exemple d'impression tabulaire

**ALIGNER
CCD2.0WiFi**

Customer: David Garrat
Reg. number: DF123HJ
Vehicle make: RENAULT

SW Ver. 1.0.0
FW: FL → FR ←
RL → RR ←
Database: DB Main DB27.01

Date: 25/11/2019 12:14

Chassis n. Vehicle: CAPTUR

Km: 106000
Rim diam.: 15"

Données du véhicule et du client
Date/heure

Espace réservé à la personnalisation des données de l'atelier

| | Nominal values | | Diagnosis | | Adjustment | |
|------------------|----------------|---------|-----------|--------|------------|--------|
| | ← | → | ← | → | ← | → |
| Total toe | Dg | -0°20' | +0°00' | -0°04' | -0°05' | △ |
| Partial toe | Dg | -0°10' | +0°00' | -0°15' | -0°07' | +0°02' |
| Camber | Dg | -1°14' | +0°46' | -1°06' | -1°06' | -0°53' |
| Caster | Dg | +4°00' | +6°00' | +0°17' | +0°17' | -1°05' |
| King-pin | Dg | +10°24' | +11°36' | +4°23' | +4°14' | +4°14' |
| Incl. angle | Dg | --- | --- | +3°17' | +3°17' | +3°21' |
| Toe-out on turns | Dg | --- | --- | --- | --- | --- |
| Steering in | Dg | --- | --- | --- | --- | --- |
| Steering out | Dg | --- | --- | --- | --- | --- |
| Total toe | Dg | +0°02' | +0°17' | +0°39' | +0°39' | +0°39' |
| Partial toe | Dg | +0°02' | +0°17' | +0°31' | +0°31' | +0°08' |
| Camber | Dg | -1°10' | -0°30' | +0°31' | +0°31' | +0°12' |
| Thrust angle | Dg | -0°15' | +0°15' | +0°11' | +0°11' | +0°19' |

Valeurs nominales d'usine du véhicule en essai

Valeurs mesurées lors du diagnostic

Valeurs mesurées après la phase de réglage

photo d'identification du véhicule (si elle a été prise)



- Figure 69 -

6.14.2 Exemple d'impression graphique

ALIGNER
CCD2.0WiFi

Espace réservé à la personnalisation
des données de l'atelier

Customer David Garrat
Vehicle RENAULT CAPTUR
Date 26/11/2019 12:23
Reg.number DG345JT
Km 106000

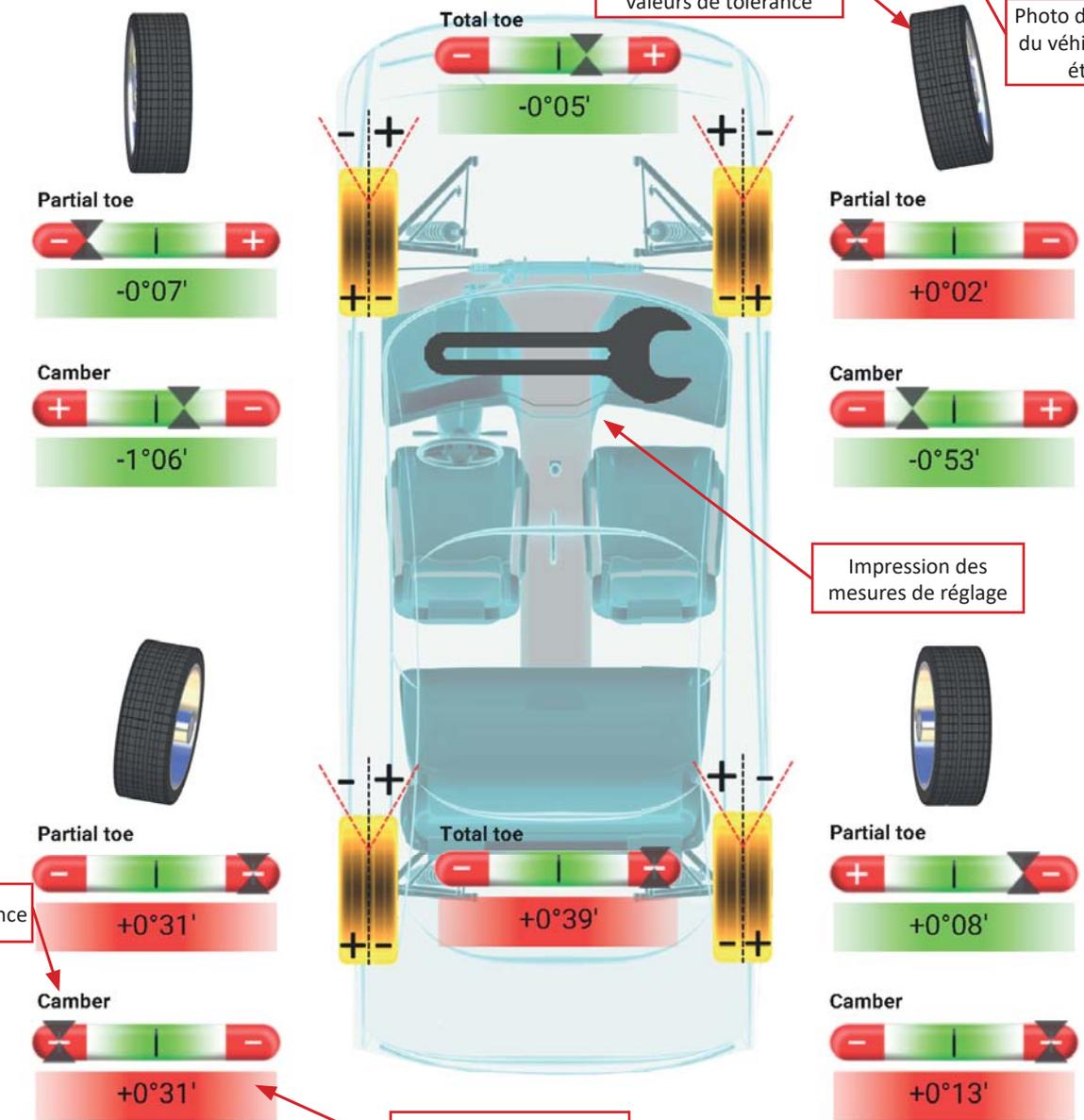
Chassis n.
VIN
Rim diam. 15

Données du véhicule et du client
Date/heure



Photo d'identification
du véhicule (si elle a
été prise)

Représentation graphique
de la roue en fonction des
valeurs de tolérance



Impression des
mesures de réglage

Barre de tolérance

Valeur indiquée en rouge
/ vert, qu'elle soit ou
non dans les limites de la
tolérance

SW Ver. 1.0.0
Fw FL - FR -
Database DB Main DB27.01

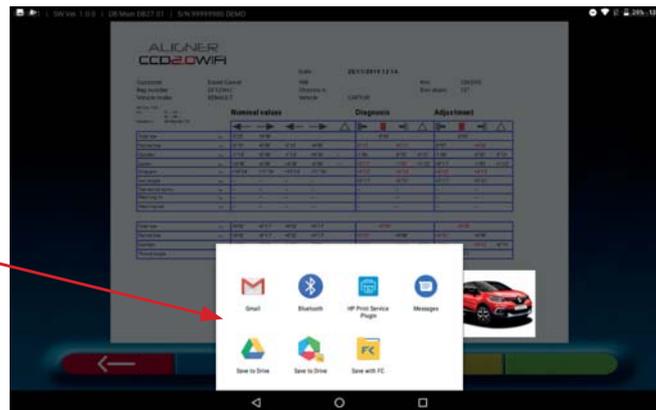
- Figure 70 -

6.15 Partage de l'essai effectué

À la fin de l'essai, il est possible de partager, par exemple par e-mail, le rapport avec les résultats et toutes les données du véhicule.

⚠ Attention! Pour partager par e-mail, la Tablette doit avoir accès à Internet ; par exemple, la prise WAN du point d'accès peut être connectée à une structure de données avec accès à Internet (voir Cap. 4.5).

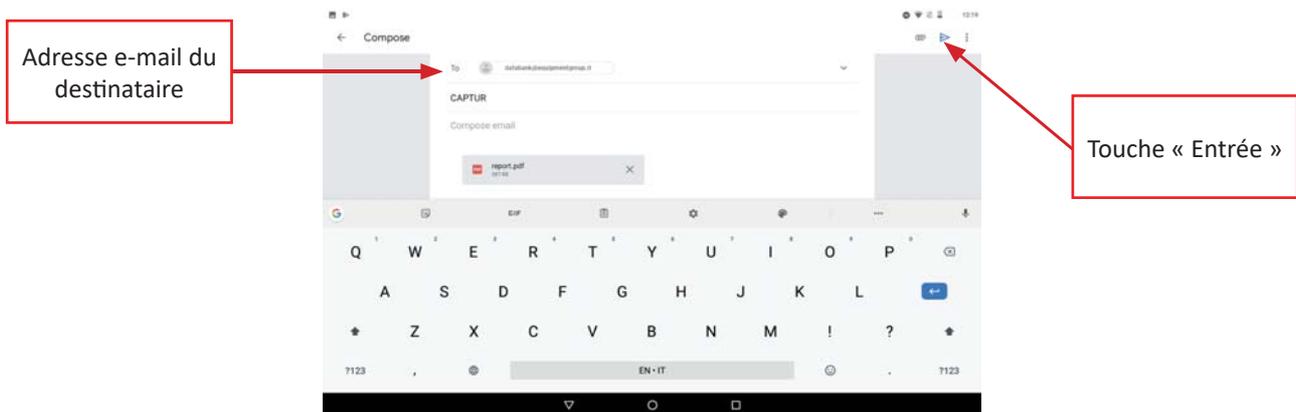
Après avoir visualisé la page d'aperçu avant impression (voir- Figure 68), appuyer sur la touche  , une fenêtre avec des options de partage possibles apparaît (voir- Figure 71).



- Figure 71 -

Sélectionner la méthode de partage ; dans cet exemple  "E-MAIL"

Taper l'adresse e-mail du destinataire et appuyer sur la touche  "Invio"



- Figure 72 -

Le rapport d'impression est envoyé dans un fichier pdf.
Après l'envoi du courriel, la page d'aperçu avant (- Figure 68) s'affiche à nouveau.

6.16 Sauvegarde des essais effectués avec TEq-Link

À la fin de l'essai, il est possible d'enregistrer le rapport avec les résultats et toutes les données relatives au véhicule, via la fonctionnalité **TEq-Link**.

Il est nécessaire d'installer le logiciel « TEq-Link Web Manager » dans un ordinateur personnel connecté au réseau informatique de l'atelier et de connecter la Tablette à la même structure de données, par exemple en connectant le point d'accès à une prise réseau partagée avec l'ordinateur où le logiciel « TEq-Link Web Manager » est installé (voir Cap. 3.5; voir aussi les références sur le guide rapide code M0335).

! **Attention!** Il est nécessaire de demander préventivement au fabricant d'activer la fonctionnalité, en communiquant le numéro de série de son dispositif (voir les informations sur le guide rapide code M0335) et de configurer l'Appli avec les références de l'ordinateur sur lequel est installé le logiciel « TEq-Link Web Manager » (Voir par. 6.16.1 à la page 41).

Une fois l'essai terminé, pendant la phase de saisie des données du client (voir- Figure 66 à la page 37), il est possible de sauvegarder les résultats de l'essai en utilisant la touche 

Lorsque les essais effectués sont sauvegardés, leurs résultats deviennent immédiatement accessibles depuis n'importe quel ordinateur ou dispositif mobile du réseau partagé avec la Tablette.

6.16.1 Configuration fonctionnalité TEq-Link

Avant d'enregistrer l'essai avec la fonctionnalité TEq-Link, il faut d'abord entrer les références de l'ordinateur où le logiciel « TEq-Link Web Manager » est installé.

Accéder depuis le menu de configuration (voir- par. 5.1) aux réglages « Application »  et sélectionner l'option **TEq-Link**.

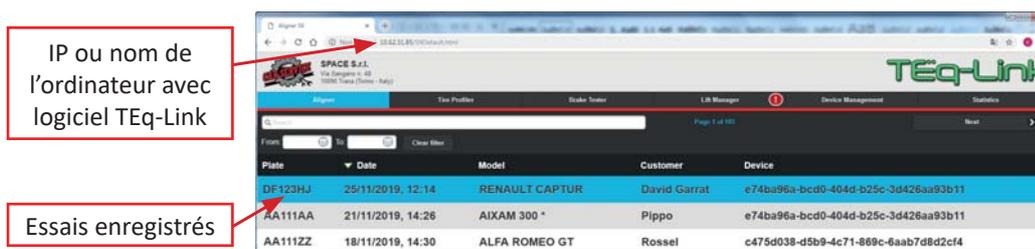
Saisir ensuite l'adresse IP de l'ordinateur sur lequel le logiciel « TEq-Link Web Manager » est installé, ou saisir le nom de l'ordinateur lui-même voir- Figure 73.



Saisir l'adresse I.P. ou le nom de l'ordinateur avec le logiciel « TEqLink Web Manager »

- Figure 73 -

Depuis n'importe quel ordinateur ou dispositif mobile du même réseau, il suffit de saisir dans la barre d'adresse du navigateur l'I.P. ou le nom de l'ordinateur avec le logiciel « TEqLink Web Manager » pour accéder à la page principale de gestion des essais enregistrés ; voir l'exemple dans - Figure 74.



IP ou nom de l'ordinateur avec logiciel TEq-Link

Essais enregistrés

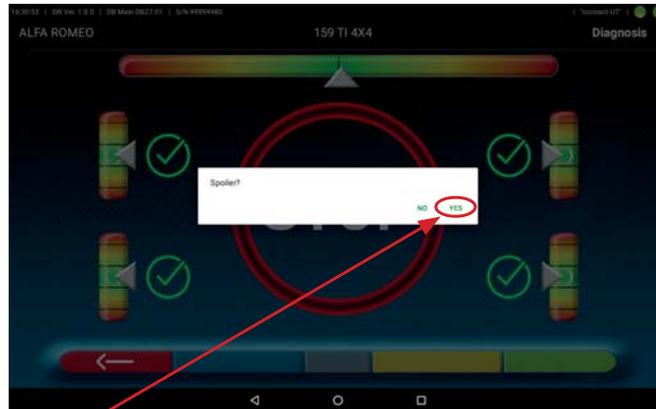
- Figure 74 -

Remarque : la même page s'ouvre également sur la Tablette en cliquant sur la touche  de la page d'accueil de l'application (voir- Figure 30).

7 PROCÉDURE SPOILER ESSIEU AVANT

Pendant les opérations d'alignement et de mise à niveau des détecteurs (voir par. 6.7 à la page 30), on pourrait avoir un véhicule équipé de spoiler avant, qui empêche aux détecteurs avant d'effectuer la mesure par le biais des transducteurs du pincement à l'extrémité du bras (voir- Figure 6 à la page 9).

S'il n'est pas possible de relever la mesure, le problème est automatiquement détecté et géré par le programme, qui présente la page-écran suivante :



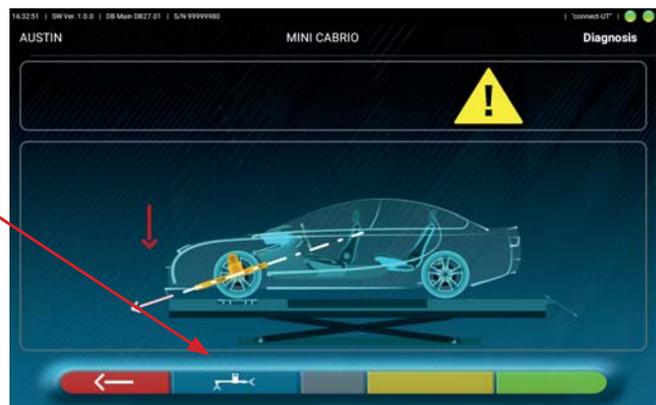
- Figure 75 -

En appuyant sur la rubrique YES, la procédure Spoiler va commencer (voir- Figure 75).

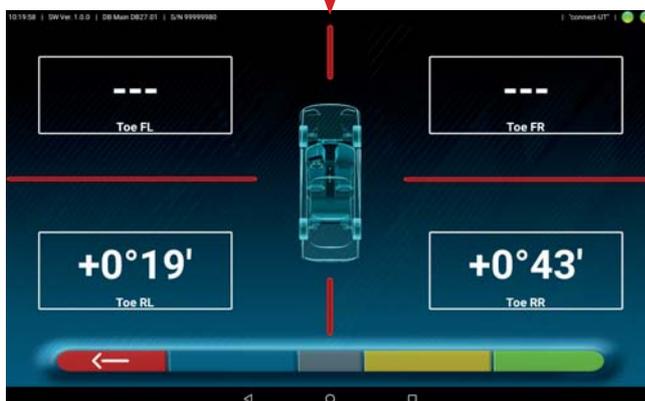
Attention : La procédure Spoiler peut parfois être nécessaire, même lorsqu'il n'y a pas d'obstacle entre les détecteurs avant, mais ils ne peuvent pas mesurer parce que les valeurs sont en dehors de la plage maximale de $\pm 2,50^\circ$.

Par exemple, le véhicule est accidenté et aucun réglage n'a été effectué.

Dans ce cas, il est possible d'appuyer sur la touche  pour afficher une page-écran où les indications angulaires des pincements sont disponibles.

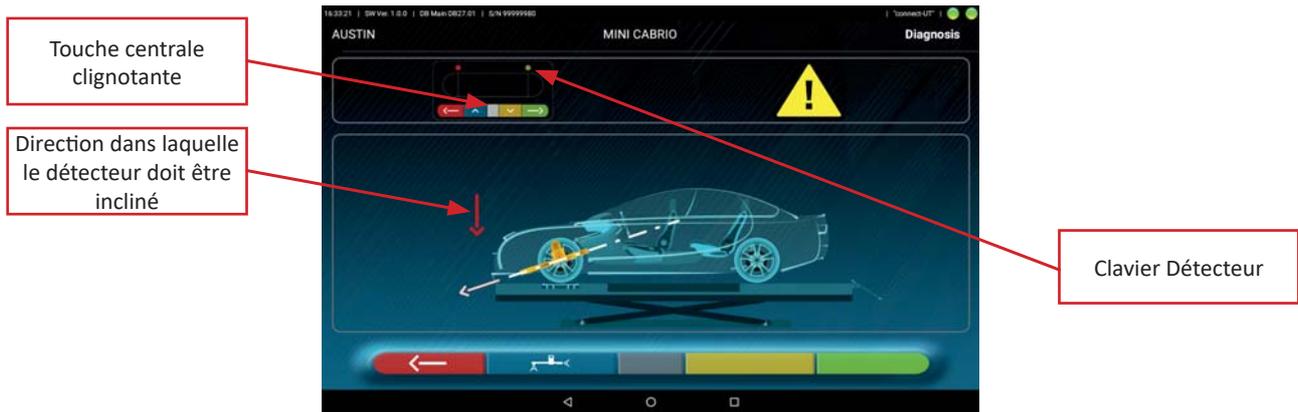


- Figure 76 -



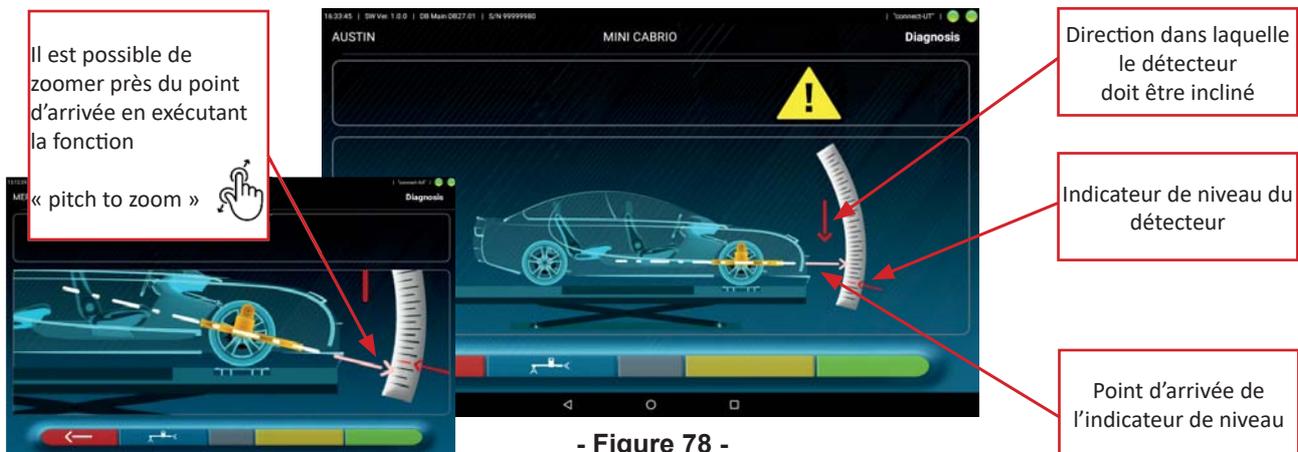
Si c'est le cas, enregistrer les valeurs de pincement avant, si possible près de 0° . Après avoir obtenu de bonnes valeurs ($<2,5^\circ$), en appuyant sur la touche,  la phase d'alignement est répétée (voir - Cap. 6.7) et ensuite si la procédure spoiler n'est pas nécessaire le programme continue avec la phase suivante (voir - Cap. 6.8).

Une représentation graphique de la procédure est illustrée (- Figure 77): La flèche indique qu'il faut débloquent le détecteur avant gauche, le baisser suffisamment pour que le transducteur situé à l'extrémité du bras soit en dessous du spoiler. Freiner à nouveau le détecteur. La touche centrale du clavier du détecteur affiché à l'écran commence à clignoter, indiquant qu'il est nécessaire d'appuyer sur la touche du détecteur concerné pour continuer.



- Figure 77 -

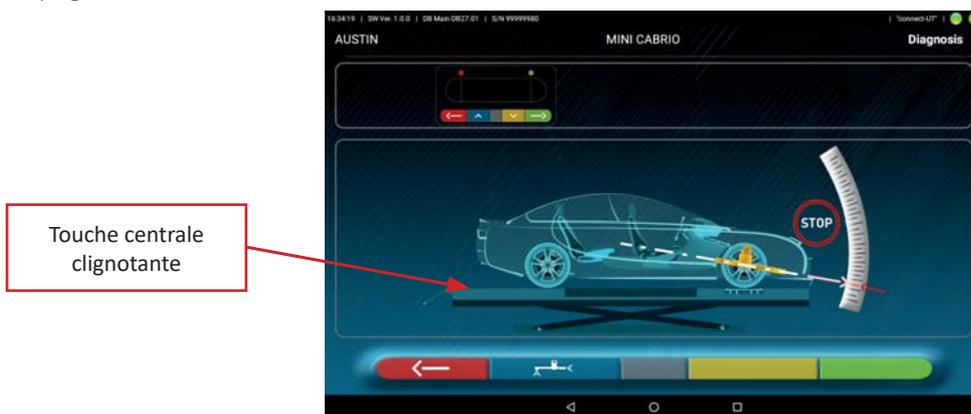
La page-écran affichée en appuyant sur la touche est la suivante :



- Figure 78 -

À ce stade, débloquer le détecteur avant droit, le baisser jusqu'à ce que l'indicateur de niveau ne corresponde parfaitement au point d'arrivée et bloquer à nouveau le détecteur.

La page-écran affichée est la suivante :



- Figure 79 -

Dans- Figure 79- la touche centrale du clavier du détecteur clignote, indiquant qu'il faut appuyer à nouveau sur

cette touche pour continuer. En appuyant sur la touche centrale, le symbole  reste affiché pendant quelques secondes au centre de la page, pendant l'acquisition de la mesure de l'angle.

Après l'acquisition, s'affichera à nouveau la page-écran des opérations d'alignement et de mise à niveau des détecteurs (voir par. 6.7 à la page 30):

Il sera nécessaire de remettre à niveau les détecteurs avant ; puisqu'il n'est plus nécessaire de mesurer avec les transducteurs le pincement sur l'extrémité du bras (elle est acquise avec le programme Spoiler), le programme passe automatiquement à la phase suivante (procédure de braquage voir par. 6.8 à la page 31).

8 SIGNALISATION D'ERREURS

Pendant la transmission/réception des données entre les détecteurs et la Tablette, ou pendant la mesure des angles (par exemple pendant le réglage), un symbole «  » d'« Avertissement » peut apparaître pour indiquer une condition d'erreur ; Voir- Figure 80.

Cliquer sur l'icône « Avertissement » pour voir le détail de l'erreur détectée



- Figure 80 -

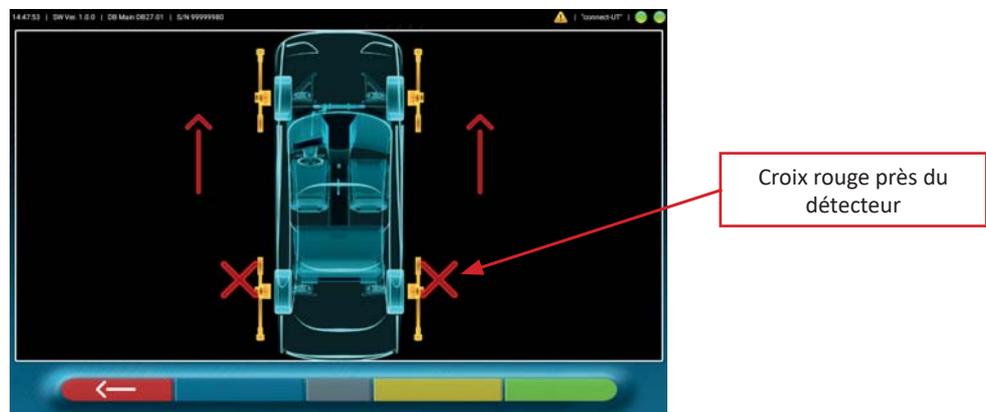
Deux types d'erreurs peuvent être mis en évidence :

Erreurs- transmission/réception de données entre les détecteurs -Voir cap. 8.1

Erreurs de mesure des angles dans le plan horizontal -Voir Cap. 8.2

En outre, il est possible qu'une condition de « batterie déchargée » soit signalée - Voir Cap. 3.6.3

8.1 Erreur de transmission/réception de données entre les détecteurs



- Figure 81 -

Cela indique qu'il y a une anomalie d'émission/réception due à un ou plusieurs des problèmes suivants :

- Les émetteurs-récepteurs infrarouges des détecteurs ne fonctionnent pas.
- Une panne ou une interférence radio est présente dans le système de transmission.
- Il y a un obstacle (par exemple, une porte de véhicule ouverte) entre les détecteurs avant et arrière.

Remarque : Les détecteurs arrière ne communiquent pas directement avec la tablette : leurs données sont transmises/reçues par les détecteurs avant, de sorte que si un détecteur avant ne fonctionne pas correctement, il serait impossible de transmettre les données du détecteur arrière correspondant, même s'il fonctionnait.

Si on remédie au problème à l'origine du mauvais fonctionnement (ex. si on ferme la porte du véhicule) la page d'erreur disparaît immédiatement et la page de mesure s'affiche sur la tablette. Si le problème persiste, il est nécessaire de vérifier le matériel en contactant le service d'assistance technique.

8.2 Erreur de mesure des angles dans le plan horizontal



- Figure 82 -

Cette page d'erreur indique qu'une ou plusieurs mesures infrarouges dans le plan horizontal ne peuvent pas être effectuées.

Les causes peuvent être multiples :

- Un ou plusieurs capteurs CCD (transducteur numérique pour la mesure des angles dans le plan horizontal) ne fonctionnent pas.
- Un ou plusieurs émetteurs de lumière infrarouge pour la mesure des angles dans le plan horizontal (DEL I.R.) ne fonctionnent pas.
- Il y a un obstacle entre les détecteurs avant et arrière.

Si on remédie au problème à l'origine du mauvais fonctionnement, la page d'erreur disparaît immédiatement et la page de mesure s'affiche à l'écran. Si le problème persiste, il est nécessaire de vérifier le matériel en contactant le service d'assistance technique.

9 INCONVENIENTS



Ci-après sont listés certains problèmes potentiels susceptibles d'affecter l'appareil de contrôle et de réglage de la géométrie des roues.

La société BUTLER S.p.A. décline toute responsabilité en cas de préjudice corporel ou matériel faisant suite à l'intervention du personnel non autorisé ou à l'utilisation de pièces de rechange non originales.

Avant de réaliser une quelconque intervention sur l'installation, il faut couper l'alimentation électrique.

En cas de doute, ne pas interpréter, contacter préventivement l'assistance technique BUTLER S.p.A. de façon à recevoir des indications afin de pouvoir accomplir les opérations en toute sécurité.

| INCONVENIENT | CAUSE | SOLUTION |
|---|---|---|
| Les détecteurs ne s'allument pas | - Batterie complètement déchargée | - Recharger la batterie |
| Les détecteurs ne sont pas rechargés sur les supports | - Absence de tension sur le réseau - Fusibles de protection grillés | - Contrôler la tension du réseau - Contrôler les fusibles de protection |
| Les détecteurs ne communiquent pas avec la Tablette | - Absence de tension sur le réseau - Fusibles de protection grillés - Point d'accès déconnecté du réseau - Tablette non connectée au réseau WiFi | - Contrôler la tension du réseau - Contrôler les fusibles de protection - Connectée d'accès déconnecté au réseau - Connectée la tablette au réseau Wi-Fi |

10 ENTRETIEN



ATTENTION ! Avant tout travail d'entretien, il est nécessaire de débrancher la machine du réseau électrique en coupant l'alimentation générale.

Pour le nettoyage des panneaux ou tablettes en plastique, utiliser des détergents neutres (TOUJOURS ÉVITER LES LIQUIDES CONTENANTS DES SOLVANTS).

Les détecteurs peuvent être nettoyés avec un chiffon humide, puis séchés. Ne pas vaporiser de liquides directement sur les détecteurs et éviter le nettoyage à l'air comprimé trop puissant

Maintenir la propreté des filtres des groupes optiques en utilisant un chiffon à peine humide, ne pas utiliser de solvants ; Le nettoyage et les autres opérations relatives à l'entretien de la Tablette sont décrits dans le manuel fourni avec celle-ci. Toujours se référer à ce dernier avant de réaliser une quelconque opération d'entretien sur la Tablette.

11 STOCKAGE ET MISE AU REBUT



Stockage - En cas de stockage prolongé, il faut déconnecter les sources d'alimentation et les batteries des détecteurs et protéger les groupes optiques des détecteurs qui pourraient se détériorer en raison d'un dépôt excessif de poussière.

Mise au rebut - Lorsqu'on décide de ne plus utiliser cet appareil, il est recommandé de le rendre inopérant : Il est conseillé de rendre inoffensives les parties susceptibles d'être une source de danger. Évaluer la classification du bien selon le degré d'élimination.

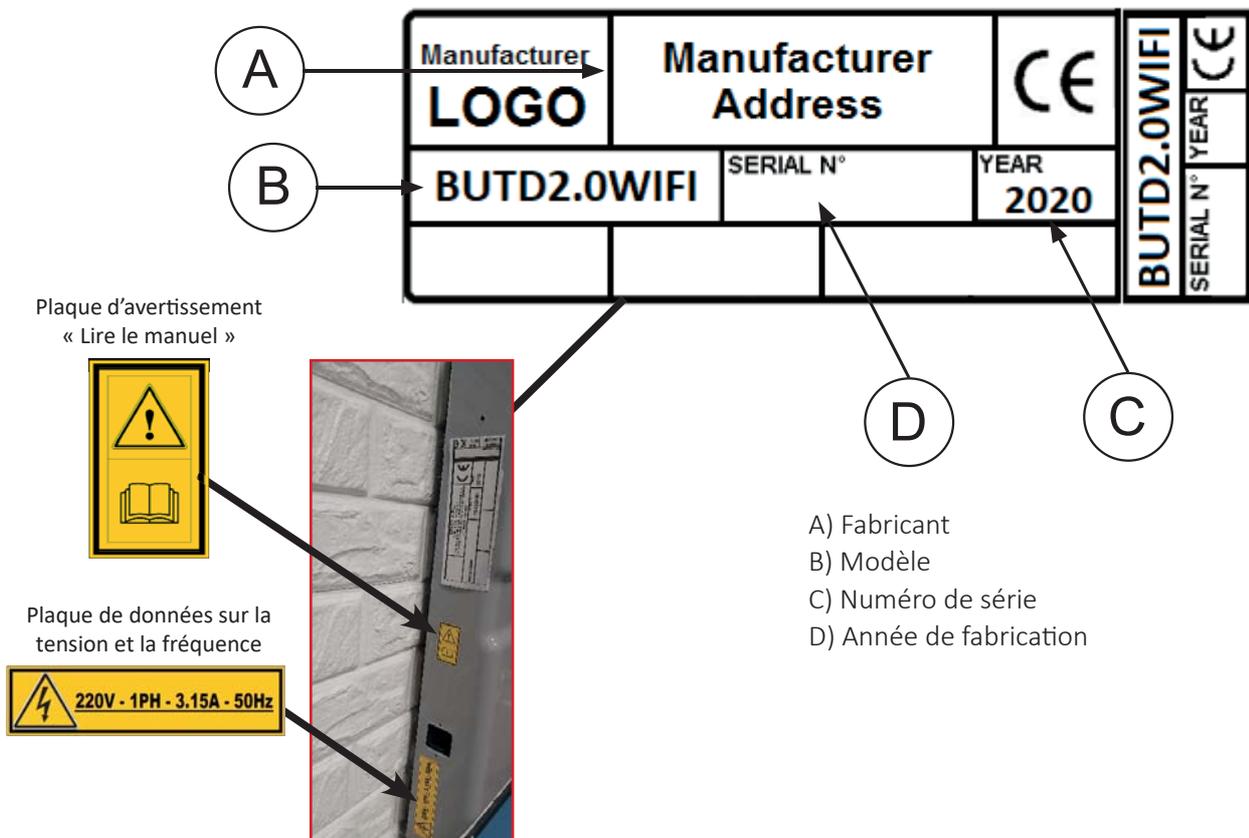
Mettre au rebut comme ferraille et s'adresser aux centres de collecte spécialisés.

Si le produit à éliminer est considéré comme un déchet spécial, démonter et diviser en parties homogènes, mettre ensuite au rebut en respectant les lois en vigueur.



Afin d'informer les utilisateurs sur les modalités d'élimination correcte des piles et accumulateurs, nous communiquons ce qui suit : Le sens du symbole de la poubelle barrée reportée sur l'accumulateur indique que le produit ne doit pas être considéré comme un déchet ordinaire et jeté indifféremment aux ordures (c'est-à-dire avec les « déchets urbains mixtes »), il doit au contraire être géré séparément, afin qu'il soit correctement recyclé ou traité, que toute substance dangereuse pour l'environnement soit retirée et éliminée de manière sûre et que les matières premières pouvant être réutilisées soient extraites et recyclées. Pour des informations plus détaillées sur la gestion de la fin de vie des piles et des accumulateurs, consulter le Service Après-Vente.

12 DONNÉES D'IDENTIFICATION DE LA MACHINE



ATTENTION : Il est absolument interdit de falsifier, graver, altérer ou carrément enlever les plaques signalétiques de la machine ; ne pas couvrir avec des panneaux provisoires etc. dans la mesure où elles doivent toujours être bien visibles.

Maintenir ces plaques toujours propres, exemptes de graisse et de toute saleté.

AVERTISSEMENT : Si pour des raisons accidentelles, les plaques signalétiques sont endommagées (détachées de la machine, abîmées ou illisibles, même partiellement) notifier immédiatement le fait au fabricant.