

El terminali

Sistem yapılandırması ve lastik sensörü ile iletişim



Orijinal Kullanıcı el kitabının çevirisi El terminali

@ntinental **☆**

İçindekiler

| 1 | Genel hususlar7 | | | |
|---|-----------------|---|----|--|
| | 1.1 | Bu kullanıcı el kitabıyla ilgili bilgiler | 7 | |
| | 1.2 | .2 Sorumluluk sınırı | | |
| | 1.3 | 1.3 Telif hakkı | | |
| | 1.4 | Kısaltmalar | 8 | |
| | 1.5 | Sembol açıklaması | 9 | |
| | 1.6 | Uyarılar | 10 | |
| | 1.7 | Üreticinin adresi | 10 | |
| | 1.8 | Garanti koşulları | 11 | |
| | 1.9 | Müşteri Hizmetleri | 11 | |
| | | 1.9.1 Hataların giderilmesi | 11 | |
| | | 1.9.2 Güncellemeler | 11 | |
| 2 | Güv | enlik | 12 | |
| | 2.1 | Genel güvenlik bilgi notları | 12 | |
| | 2.2 | Belirli tehlikeler | 13 | |
| | | 2.2.1 Elektrik akımı nedeniyle tehlike | 13 | |
| | | 2.2.2 Patlama tehlikesi olan alanlarda tehlike | 13 | |
| | | 2.2.3 Tehlikeli madde taşıyıcılarında kullanıldığında tehlike | 14 | |
| | 2.3 | Yedek parçalar ve aksesuarlar | 15 | |
| | 2.4 | Amacına uygun kullanım | 15 | |
| | 2.5 | Öngörülebilir kusurlu kullanım | 16 | |
| 3 | Tek | nik veriler | 17 | |
| | | | | |
| 4 | Açı | klama | 19 | |
| | 4.1 | İşlev açıklaması | 19 | |
| | 4.2 | Cihaza genel bakış | 20 | |
| | | 4.2.1 Kumanda elemanları | 20 | |
| | | 4.2.2 Alt yüz | 21 | |
| | | 4.2.3 Bağlantılar | 22 | |
| | | 4.2.4 SD bellek kartı takma yeri | 22 | |
| | 4.3 Menü yapısı | | 23 | |

İçindekiler

| | 4.4 | Menü | kumanda | SI | 25 |
|---|-------|---------|-----------------------|--|----|
| | | 4.4.1 | Bir men | ü öğesinin çağırılması | 25 |
| | | 4.4.2 | Bir seçir | nin uyarlanması | 25 |
| | | 4.4.3 | Kayar çı | ıbuk sembolü | 25 |
| | | 4.4.4 | Dinamik | yardım | 26 |
| | 4.5 | Tip lev | 'hası | | 27 |
| 5 | İşlet | ime alı | nması | | 29 |
| | 5.1 | Teslim | at kapsar | nı ve nakliye hasar denetimi | 29 |
| | 5.2 | El tern | ninalinin | şarj edilmesi | 30 |
| | | 5.2.1 | Şarj dur | um göstergesi | 31 |
| | 5.3 | Bellek | kartının o | değiştirilmesi | 32 |
| | 5.4 | El tern | ninalinin a | açılması/kapatılması | 34 |
| | 5.5 | El tern | ninalinin | düzenlenmesi | 35 |
| 6 | İclot | im | | | 20 |
| 0 | | | | | |
| | 6.1 | Gener | Diigi notia | ari | |
| | 6.2 | El tern | Nalinin i Kalay ar | | 30 |
| | | 0.2.1 | | Querra da comuna ilaticiza hata ucadi | |
| | | | 0.2.1.1 | Okumada sorun - lietişini hata verdi | |
| | | | 0.2.1.2 | sensör var | 40 |
| | | 6.2.2 | Lastiăe | monteli bir sensörün öğrenmesi | |
| | | | 6.2.2.1 | Öğrenmede sorun - 2 farklı sensör | 42 |
| | | 6.2.3 | Lastik se | ensörü nesilleri | 43 |
| | 6.3 | Ekran | görünüm | leri | 44 |
| | 6.4 | Lastik | sensörü ı | menüsü | 47 |
| | | 6.4.1 | Tüm las | tiklerin kontrol edilmesi | 47 |
| | | | 6.4.1.1 | Araç adlarının girilmesi | 48 |
| | | | 6.4.1.2 | Araç yapılandırmasının seçilmesi | 49 |
| | | | 6.4.1.3 | Lastik sensörlerinin okuması/öğrenmesi | 50 |
| | | | 6.4.1.4 | Lastik sensör bilgilerinin görünümü | 52 |
| | | 6.4.2 | Sensör i | ç tarafta | 52 |
| | | | 6.4.2.1 | Aks yapılanmasının seçilmesi | 53 |
| | | | 6.4.2.2 | Lastik sensörlerinin öğrenmesi | 53 |
| | | | 6.4.2.3 | Sensörlerle iletişim | 55 |

@ntinental 🏂

| | 6.4.3 | Görünürde sensör | | |
|------------------------------|---------|----------------------------------|---|-----|
| | | 6.4.3.1 | Sensör kontrolü | 57 |
| | | 6.4.3.2 | Sensörün etkinleştirilmesi | 60 |
| | | 6.4.3.3 | Sensörün devreden çıkarılması | 61 |
| | 6.4.4 | Nes2 ke | ndi kendine etkinleştirme | 62 |
| | 6.4.5 | Sinyal to | oplayıcı | 63 |
| | 6.4.6 | Sinyal g | üç ayarı | 64 |
| 6.5 | Kurulum | | | |
| | 6.5.1 | ContiCo | nnect Upload | 65 |
| | 6.5.2 | Yeni kur | ulum | 65 |
| | | 6.5.2.1 | Araç adlarının girilmesi | 66 |
| | | 6.5.2.2 | Araç yapılandırmasının seçilmesi | 67 |
| | | 6.5.2.3 | Aksa özgü özelliklerin tanımlanması | 77 |
| | | 6.5.2.4 | Lastik sensörlerinin öğrenmesi | 80 |
| | | 6.5.2.5 | Yapılanmanın CPC sistemine aktarılması | 82 |
| | | 6.5.2.6 | Protokol dosyası | 84 |
| | | 6.5.2.7 | Olası sorunlar | |
| | 6.5.3 | Kurulum | na devam edilmesi | 93 |
| | | 6.5.3.1 | Tanımlama adı araca ait | 93 |
| | | 6.5.3.2 | Tanımlama adı araca ait değil: | 93 |
| | 6.5.4 | Test sür | üşü | 94 |
| | | 6.5.4.1 | Kamyon/Otobüs, ÇEKİCİ+DORSE veya Maden/Liman test sürüşü | 96 |
| | | 6.5.4.2 | Römork test sürüşü | |
| | | 6.5.4.3 | Test sürüşlerinde olası hata mesajları | 104 |
| 6.6 Kurulumun modifiye ediln | | imun moo | difiye edilmesi | 110 |
| | 6.6.1 | Mevcut | kurulumun modifiye edilmesi | 111 |
| | | 6.6.1.1 | Kurulumun kontrol edilmesi | 112 |
| | | 6.6.1.2 | Parametreleri uyarla | 113 |
| | | 6.6.1.3 | Sensör ID'lerini uyarla | 115 |
| 6.7 | Sistem | in devred | den çıkarılması/etkinleştirilmesi | 116 |
| | 6.7.1 | 6.7.1 CPC'yi devre dışı bırak116 | | |
| | 6.7.2 | CPC'yi etkinleştir117 | | |

İçindekiler

| 6.8 Teşhis | | 118 | | | |
|------------|------|----------|------------|---|---------|
| | | 6.8.1 | DTC (Ha | ta kodu) | 118 |
| | | | 6.8.1.1 | Genel hata kodlarının (DTC'ler) okunması | 121 |
| | | | 6.8.1.2 | Lastiğe bağlı hata kodlarının (DTC'ler) okunm | ıası128 |
| | | | 6.8.1.3 | Bütün hata kodlarının (DTC'ler) silinmesi | 133 |
| | | | 6.8.1.4 | Hata kodlarının (DTC'ler) kaydedilmesi | 134 |
| | | 6.8.2 | Yazılım | güncellemeleri | 135 |
| | | | 6.8.2.1 | El terminalindeki kullanılabilir yazılımlar | 136 |
| | | | 6.8.2.2 | Kamyon/Otobüs, Çekici + Dorse veya Maden/Liman | 137 |
| | | | 6.8.2.3 | Römork | 139 |
| | | | 6.8.2.4 | Yazılım güncelleme sırasında hatalar | 141 |
| | | 6.8.3 | CAN Ko | ntrol | 142 |
| | | | 6.8.3.1 | Temel mod | 142 |
| | | | 6.8.3.2 | Uzman modu | 143 |
| 7 | SD b | oellek k | artı | | 144 |
| | 7.1 | SD bel | lek kartıy | la ilgili genel bilgiler | 144 |
| | 7.2 | SD bel | lek kartır | ıdaki dosyaların kullanımı | 145 |
| | 7.3 | Klasör | yapısı | | 146 |
| | 7.4 | Protok | ol dosya | arı | 146 |
| 8 | Bak | ım | | | 148 |
| | 8.1 | El tern | ninali yaz | ılımının güncellenmesi | 148 |
| | 8.2 | Bilgisa | yar bağla | antısı | 149 |
| | 8.3 | Arıza t | eşhis kat | olosundaki sigortanın değiştirilmesi | 151 |
| | 8.4 | Temizl | ik | | 152 |
| | 8.5 | Depola | ama | | 152 |

@ntinental 🏂

| 9 | Arız | a giderme1 | 52 |
|----|-------|-----------------------------------|-----|
| | 9.1 | Sıfırlamanın yapılması1 | 152 |
| 10 | Tasf | iye1 | 53 |
| | 10.1 | Elektrikli/elektronik bileşenler1 | 153 |
| 11 | ABl | Jygunluk beyanı1 | 53 |
| 12 | Uyu | mluluk1 | 54 |
| | 12.1 | Toplu bakış1 | 154 |
| | 12.2 | ! Kanada1 | 154 |
| 13 | Diziı | n1 | 55 |

1 Genel hususlar

1.1 Bu kullanıcı el kitabıyla ilgili bilgiler

Bu kullanıcı el kitabı, TPM-02 el terminalinin bir bileşenidir ve el terminalinin amacına uygun kullanımı, güvenliği, işletime alınması ve ayrıca kumandası hakkında önemli bilgi notları verir.

Kullanıcı el kitabı, bu el terminalini kullanacak veya el terminalinde arıza giderme işlemi yapacak olan herkes tarafından okunmalı ve başvurulmalıdır.

Kullanıcı el kitabının sonraki kullanıcısını, bu el kitabı hakkında bilgilendirin.

1.2 Sorumluluk sınırı

Üretici, aşağıdaki nedenlerle meydana gelen hasarlar ve işletim arızaları için sorumluluk üstlenmez:

- Bu kullanıcı el kitabının dikkate alınmaması (Tereddüt halinde İngilizce versiyonu geçerlidir),
- Amacına uygun olmayan kullanım,
- Usulüne aykırı onarımlar,
- İzinsiz öngörülen değişiklikler veya
- Onaylanmamış yedek parçaların kullanılması.

1.3 Telif hakkı

Bu kullanıcı el kitabı telif haklarıyla korunmaktadır.

Continental Reifen Deutschland GmbH'nın açık onayı olmaksızın, bu kullanıcı el kitabı kısmen de olsa başka hiçbir amaçla çoğaltılamaz.

1.4 Kısaltmalar

Bu kullanıcı el kitabında, şu kısaltmalar kullanılmaktadır:

| Kısaltma: | Anlamı |
|-----------|---|
| ADR | Karayoluyla uluslararası tehlikeli madde nakliyesi ile ilgili Avrupa anlaşması (Accord européen relatif au transport international des marchandises Dangereuses par Route) |
| ATL | Otomatik römork algılama (Automatic Trailer Learning) |
| ССИ | Merkezi kumanda cihazı (Central Control Unit) |
| CSW | CAN-Switch - Anahtarlama modülü (CCU-Trailer içinde entegre) |
| DSP | Ekran |
| DTC | Arıza teşhis hata kodu (D iagnostic T rouble C ode) |
| HHT | El terminali (Hand-Held-Tool) |
| RX | İlave alıcı |
| SO | Çevre izleme (Surrounding Observer) |

1.5 Sembol açıklaması

Bu kullanıcı el kitabındaki uyarı bilgi notları, ayrıca uyarı sembolleriyle işaretlenmiştir. Bu kullanıcı el kitabında, şu uyarı sembolleri kullanılır:

| Sembol | Anlamı |
|--------|--|
| | Genel uyarı bilgi notu |
| 4 | Elektrik akımına karşı uyarı |
| i | Genel bilgi notları ve kullanımla ilgili faydalı tavsiyeler |
| E.S | Tasfiyeye yönelik çevre talimatlarına uyulması hakkında bilgi notu |
| | Bu sembole sahip elektrikli/elektronik bileşenler, normal evsel atıkla tasfiye edilmemelidir. |

1.6 Uyarılar

Mevcut kullanıcı el kitabında şu uyarı bilgi notları kullanılmaktadır:

| | | ▲ UYARI |
|--|--|--|
| | | Bu tehlike kademesindeki bir uyarı bilgi notu, tehlikeli bir durumu belirtir. |
| | | Tehlikeli durum önlenmezse, bu durum ağır yaralanmala- ra neden olabilir. |
| | | İnsanların ağır şekilde yaralanmasını önlemek için, bu uyarı bilgi notundaki talimatlara uyun. |

| DİKKAT |
|---|
| Bu tehlike sınıfına dahil bir uyarı bilgi notu, olası bir maddi hasara işaret eder. |
| Durumun önlenmemesi halinde, maddi hasarlar meydana gelebilir. |
| Bu uyarı bilgi notundaki talimatlara, maddi hasarları önlemek için riayet edilmelidir. |
| |
| |

BiLGi NOTU ▶ Bir bilgi notu, çalışmaya devam etmek için önem arz eden veya anlatılmakta olan çalışma adımını kolaylaştıran ilave bilgilere işaret eder.

1.7 Üreticinin adresi

Continental Reifen Deutschland GmbH

Vahrenwalder Straße 9

30165 Hannover

Almanya

www.contipressurecheck.com

1.8 Garanti koşulları

Sözleşmeyle belirlenmiş olası anlaşmalar haricinde, yasal garanti koşulları geçerlidir.

Daha fazla bilgiyi, Genel Hüküm ve Koşullarda bulabilirsiniz.

1.9 Müşteri Hizmetleri

1.9.1 Hataların giderilmesi



Diğer tüm gerekli bilgileri şu adresten bulabilirsiniz: *www.contipressurecheck.com*

1.9.2 Güncellemeler

Bu kullanıcı el kitabının güncel sürümünü ve diğer bilgileri şu adreste bulabilirsiniz:

www.contipressurecheck.com/downloads

ContiPressureCheck konusundaki bilgileri şu adreste bulabilirsiniz: *www.contipressurecheck.com*

2 Güvenlik

2.1 Genel güvenlik bilgi notları

El terminalinin güvenli kullanımı için, aşağıdaki genel güvenlik bilgi notlarını dikkate alınız:

- El terminalini kullanmaya başlamadan önce, dışarıdan görülebilen hasarlar bakımından kontrol edin. Hasarlı bir el terminalini çalıştırmayın.
- El terminalini düşürmeyin veya sert darbelere maruz bırakmayın.
- SD bellek kartının takma yeri hariç, el terminalini açmayın. El terminalinin iç tarafında, bakım yapılacak yapı parçaları bulunmamaktadır.
- El terminalinin aküsü değiştirilemez.
- El terminalindeki onarımları sadece üretici firmaya yaptırın. Usulüne aykırı onarımlar veya cihazın açılması durumunda, garanti yükümlülüğü sona erer.
- El terminalini neme ve sıvıların ya da cisimlerin sızmasına karşı koruyun. Sıvılarla teması halinde, el terminalini derhal elektrik beslemesinden ayırın.

2.2 Belirli tehlikeler

2.2.1 Elektrik akımı nedeniyle tehlike



2.2.2 Patlama tehlikesi olan alanlarda tehlike



Ontinental 🏂

2.2.3 Tehlikeli madde taşıyıcılarında kullanıldığında tehlike



2.3 Yedek parçalar ve aksesuarlar



2.4 Amacına uygun kullanım

El terminali sadece,

- Lastik sensörlerinin iletişimi ve ayarı,
- Basınç ve sıcaklık değerlerinin okunması,
- araçtaki sistemin düzenlenmesi/uyarlanması,
- Sistem performansının kontrol edilmesi,
- Arıza teşhisi,
- Bilgisayar ile el terminali arasında veri transferi,
- yazılımın güncellenmesi,
- sistemin CAN bağlantısını araç CAN veriyolu ile kontrol etmek için kullanılır.

Başka türlü veya bunun dışındaki bir kullanım, amacına uygun değildir.

Amacına uygun olmayan kullanımdan kaynaklanan zararlar nedeniyle herhangi bir hak talebinde bulunmak mümkün değildir.

Bu durumda riskin tamamı kullanıcıya aittir.

@ntinental 🏂

2.5 Öngörülebilir kusurlu kullanım



"2.4 Amacına uygun kullanım" sayfa 15 bölümünde belirtilen kullanım amacının dışında kalan herhangi bir tür kullanım, amacına uygun olarak kabul edilmez ve bu nedenle izin verilmez.

Yanlış kullanıma, örnek olarak şunlar dahildir:

- bu kılavuzdaki bilgilerin dikkate alınmaması,
- teknik verilerde belirtilen sınırlara uyulmaması,
- el terminalinin değiştirilmiş veya hatalı durumda çalıştırılması,
- el terminalinin patlama tehlikesi olan bir alanda kullanılması,
- "2.2 Belirli tehlikeler" sayfa 13 bölümünde yer alan güvenlik bilgi notlarının dikkate alınmaması.

3 Teknik veriler

| El terminali | | | | |
|----------------------------------|---|------------------------------|--|--|
| Boyutlar (U x G x Y) | 160 x 84 x 33 6.3 x 3.31 x 1.30 | mm inç | | |
| Ağırlık | 325 11.46 | g oz | | |
| Elektronik bileşenlerin ağırlığı | 292 10.3 | g oz | | |
| Ekran | 3 inç 128x64 arka plan aydın monokrom Gra | Piksel latmalı fik-LCD | | |
| Koruma türü | IP 54 | | | |
| Akü paketi | Lityum iyon 800 mAh / 11 | akü I,1 V | | |
| Çalışma sıcaklığı | -5 ila 50 23 ila 122 | °C °F | | |
| Depolama sıcaklığı | -20 ila 25 -4 ila 77 | °C °F | | |
| Bağlantılar | | | | |
| USB 2.0 (PC) | Tip A | | | |
| USB kablosu | Hirose 24 kut | uplu | | |
| | Delikli soket 1,3/3,5 | | | |
| Şarj cihazı bağlantısı | $\bigcirc - \bigcirc - \bigcirc - \bigcirc$ | | | |
| Bellek kartı | | | | |
| Kart tipi | SD bellek ka | artı | | |
| Maks. kapasite | 32 GB (Teslimat kapsar | nı 8 GB) | | |

🙆 ntinental 🖄

| Yüksek frekans | | | |
|---------------------|-----------------------|--------------|--|
| Frekans bölgesi | 315 MHz - 868 | 3 MHz | |
| Kullanılan frekans | 433,92 Mł | Ηz | |
| Verici gücü | Sadece alı | m | |
| Alçak frekans | | | |
| Frekans | 125 kHz | | |
| Verici gücü | 24,52 dBuA/m @ %180 | | |
| Takma adetleri | | | |
| USB soketi | asgari 1.000 | | |
| Arıza teşhis soketi | asgari 100 | Döngü | |
| Şarj cihazı soketi | asgari 10.000 | | |
| Şarj cihazı | | | |
| Тір | ICP20-150-12 | 250D | |
| Giriş | 90 264 VAC / 47 | 7 63 Hz | |
| Çıkış | 14,25 V - 15,75 V / n | naks. 1,25 A | |

Açıklama

2. nesil lastik sensörleri, lastik sensörlerinin Bluetooth üzerinden mobil cihaza bağlanması halinde el terminali (Hand-Held-Tool) ile çalışmak mümkün olmayacak şekilde işlev yapmaktadır.

Bluetooth'u desteklemedikleri için, 1. nesil lastik sensörlerinde durum böyle değildir.

4 Açıklama

4.1 İşlev açıklaması

TPM-02 el terminali, aşağıdaki fonksiyonlara sahip bir yapılandırma ve arıza teşhis cihazıdır:

- Lastik sensörlerinin kontrol edilmesi,
- Lastiklerde basınç ve sıcaklık ölçümü,
- Lastik sensörlerinin etkinleştirilmesi/devreden çıkarılması,
- 2. nesil lastik sensörlerinde "Gen2 otomatik aktiv" işlevini açın,
- Aracın/römorkun yeniden kurulumu
- Mevcut yapılanmanın kontrol edilmesi ve uyarlanması,
- Sistem performansının kontrol edilmesi (test sürüşü),
- Hata kodlarının (DTC'ler) okunması,
- Ekran (DSP), CCU ve çalıştırma modülü (CSW) için yazılım güncellemeleri,
- Araç ve ayar verilerinin protokol haline getirilmesi,
- Bilgisayar ile el terminali arasında iletişim,
- Sistemin CAN bağlantısını araç CAN veriyolu ile kontrol edin.

4.2 Cihaza genel bakış

4.2.1 Kumanda elemanları



| Poz. | Tanım | İşlev |
|------|---------------------|--|
| 1 | Ekran | Menülerin görünümü. |
| | | Bir alt menüden çıkış. Bazı menülerden geriye dönüş. |
| 2 | ESC tuşu <i>ESC</i> | ESC tuşuna 3 sn basın. = Bir işlemin kesilmesi. Menüyü sonlandırın. |
| 3 | Ok tuşları 📫 | Menünün içinde gezinme. Değerlerin ayarlanması. |
| 4 | GERI tuşu 🕘 | Bir seçimin onaylanması. Bir mesajın kabul edilmesi. Dinamik yardımın sonlandırılması. |
| 5 | AÇIK/KAPALI tuşu 🕕 | El terminalinin açılması/kapatılması. |
| 6 | Anten 💄 | Lastik sensörleriyle iletişim için anten. |

4.2.2 Alt yüz



| Poz. | Tanım |
|------|---|
| 1 | Ek uyumluluk etiketi |
| 2 | SD bellek kartı takma yeri |
| 3 | Tip levhası |
| 4 | Şarj cihazı bağlantı soketi için kapak |
| 5 | USB ve arıza teşhis kablosu bağlantı soketleri için kapak |
| 6 | Taşıma kemeri* için takma yeri |
| | (*Teslimat kapsamında yok.) |

🙆 ntinental 🔧

4.2.3 Bağlantılar



| Poz. | Tanım |
|------|-------------------------------|
| 1 | Şarj cihazı için bağlantı |
| 2 | İçe gömülü sıfırlama düğmesi |
| 3 | USB kablo bağlantısı |
| 4 | Arıza teşhis kablo bağlantısı |

4.2.4 SD bellek kartı takma yeri



4.3 Menü yapısı

| Lastik selisolu | 7 | |
|-----------------|-------------------------------|----------------------------|
| | Tüm lastiklerin kontrol edilm | esi |
| | Sensör iç tarafta | 7 |
| | Göster | |
| | | Kontrol et |
| | | Etkinleştir |
| | | Devr.dışı |
| | Görünürde sensör | |
| | | Sensör kontrolü |
| | | Sensörün etkinleştirilmesi |
| | | Sensörün devreden cıka- |
| | | rılması |
| | Gen2 otomatik aktiv | |
| | | Kontrol et |
| | | Acik |
| | | Kapalı |
| | Sinval toplayici | Rupun |
| | Sinyal qüç ayarı | _ |
| Kurulum | Siriyargaç ayarı | _ |
| Karalam | | |
| | Veni kurulum | - |
| | Kuruluma dovam ot | - |
| | | - |
| Madifikaayan | Test sur uşu | - |
| WOUTIKaSyOT | | |
| | Kurulumu guncelle | |
| | | Kurulumu kontrol et |
| | | Parametreleri uyarla |
| | | Sensör ID'lerini uyarla |
| | CPC'yi etkinleştir | _ |
| | CPC'yi devre dışı bırak | _ |
| Teşhis | 7 | |
| | DTC (Hata kodu) | _ |
| | | Genel DTC'ler |
| | | Lastiğe bağlı DTC'ler |
| | | Tüm DTC'leri sil |
| | | DTC'leri kaydet |
| | Yazılım güncelleme | |
| | | - |
| | | |
| | Bilgisavar bağlantısı | |
| | CAN Kontrol | _ |
| | 0, | _ |



| Ayarlar | | |
|---------|--------------|-------------------------|
| | Dil | _ |
| | | Česky / Çekçe |
| | | Dansk / Danimarkaca |
| | | Deutsch / Almanca |
| | | English / İngilizce |
| | | Español / İspanyolca |
| | | Français / Fransızca |
| | | Italiano / İtalyanca |
| | | Magyar / Macarca |
| | | Nederlands / Hollandaca |
| | | Norske / Norveççe |
| | | Polski / Lehçe |
| | | Português / Portekizce |
| | | Româna / Romence |
| | | Русский / Rusça |
| | | Slovenský / Slovakça |
| | | Soumi / Fince |
| | | Svenskt / İsveççe |
| | | Türkçe / Türkçe |
| | Birim | _ |
| | | Basınç |
| | | Sıcaklık |
| | Ayar Ses | _ |
| | | Ses |
| | | Titreşim |
| | Cihaz ayarı | _ |
| | | Otom. kapanma |
| | | Tarih/Saat |
| | | Tarihi kullan |
| | Yapılandırma | _ |
| | | Başlatma ayarı |
| | | Hedef basınç |
| | | Yardım |
| | | REDI sensörü |
| | Sürüm | |

4.4 Menü kumandası

El terminalinin kumandası, menü yönlendirmeli olarak cihazın tuşları üzerinden yapılır. Aşağıda, söz konusu kumanda adımları verilmektedir:

4.4.1 Bir menü öğesinin çağırılması

- Ok tuşlarıyla 🕯 istediğiniz menü noktasını seçin.
- GERI tuşuyla seçimi onaylayın ve seçilmiş olan menü noktasını çağırın.
- Menüde alt menüler varsa, ok tuşlarıyla ¹/₄ istediğiniz menü noktasını seçin ve GERI tuşuyla ²/₄ seçimi onaylayın.
- Bir önceki menü düzlemine geri dönmek için, ESC tuşuna ESC basın.
- Bir işlemi kesmek için, ESC tuşuna *ESC* 3 sn basın.

4.4.2 Bir seçimin uyarlanması

- ◆ Ok tuşlarıyla ← → ayarlar/olanaklar arasında seçim yapın.
- ◆ GERI tuşuyla 💭 seçimi onaylayın.

4.4.3 Kayar çubuk sembolü

Ekranın, bir sayfadaki bütün kayıtların gösterilmesi için yeterli olmaması halinde, sağ kenarda bir Kayar çubuk sembolü 🕂 veya î belirir. Ok tuşlarıyla 🕻 bütün kayıtlar çağrılabilir.

4.4.4 Dinamik yardım

Bazı alt menülerde, belirli bir süre sonra yardım metni otomatik olarak görünür. Bunlar otomatik olarak, ilgili menüdeki parametreler veya ayarlar hakkında faydalı bilgiler sağlar.

- ESC tuşu, GERI tuşu veya Ok tuşları ile, dinamik yardımdan çıkılabilir.
- "Ayarlar/Yapılandırma/Yardım" menü yolu üzerinden bu fonksiyon kapatılabilir veya açılabilir ve istenen bir süre ayarlanabilir.

4.5 Tip levhası

Tip etiketi, cihazın alt yüzünde yer alır.



@ntinental **☆**

Tip etiketi, cihazın alt yüzünde yer alır.

Anatel = Brezilya



5 İşletime alınması

5.1 Teslimat kapsamı ve nakliye hasar denetimi

El terminali, șu bileșenlerle birlikte teslim edilir:

- El terminali (8 GB SD bellek kartı dah.)
- Arıza teşhis kablosu
- USB kablosu
- Şarj cihazı
- 4 soket adaptörü EU (Avrupa Birliği), UL (ABD), UK (İngiltere), AU (Avustralya)
- Arıza teşhis kablosu için 2 yedek sigorta
- Taşıma çantası
- Kısa talimat
- Uyumluluk eki (Ürün no. 17340480000)
- Test raporları
- Uygunluk beyanı



BİLGİ NOTU

Teslimatı, bütünlüğü ve görünebilir hasarlar bakımından kontrol edin. Tam olmayan veya hasarlı bir teslimatı derhal, tedarikçiye/satıcıya bildirin.

🗿 ntinental 🏂

5.2 El terminalinin şarj edilmesi



 İlk kullanımdan önce cihazı, şarj talimatına uygun şekilde asgari 3 saat şarj edin.

- Cihaz her 3 ayda bir kere, şarj talimatına uygun şekilde asgari 3 saat şarj edilmelidir.
- El terminalini çalıştırın.
- Şebeke adaptörünün bağlantı soketi için el okuyucusunun lastik kapağını çıkarın ve şebeke adaptörünü bir prize takın.
- Yak. 10 saniye sonra cihaz otomatik olarak kapanır ve ekranda bir şarj

sembolü 💌 gösterilir.

Akü tamamen şarj olduğunda, şarj sembolünün verinde
 "%100" yazısı görünür.

| • | BİLGİ NOTU |
|---|---|
| | Yalnızca, birlikte verilen şarj cihazını kullanın. |
| | Şarj işlemi sırasında bir şarj sembolü sörterilme- diği takdirde, cihaz yeterince şarj olmamıştır. |
| | Şarj işlemi yak. 3 saat sürer. |
| | El terminali, onaylanmaması nedeniyle, şarj cihazına bağlı durumdayken çalıştırılmamalıdır. |

5.2.1 Şarj durum göstergesi

 El terminali akü işletimindeyken şarj durumu, ekranın sağ üst köşesindeki bir pil sembolü yardımıyla gösterilir.
 Pil sembolündeki şarj seviyesi, akünün saj garj durumuna eşdeğerdir.



- El terminali şarj cihazına bağlandığında, ekranda şarj sembolü
 görünür.
- Akü tamamen şarj olduğunda, şarj sembolünün verinde
 "%100" yazısı görünür.

5.3 Bellek kartının değiştirilmesi

El terminalinde takılı olan SD bellek kartında, ekran, CCU ve çalıştırma modülü (CSW) ürün yazılımının güncellenmesi için kullanılan dosyalar bulunmaktadır.

SD bellek kartı ayrıca, sistem dilleriyle ilgili dosyaları da içermekte ve el terminali tarafından üretilen rapor dosyalarını kaydetme yeri olarak kullanılmaktadır.

| 1 | BİLGİ NOTU |
|---|---|
| | El terminalinin sevkiyatı sırasında, bir SD bellek kartı yerleştirilmiş haldedir. |
| | SD bellek kartıyla iletişim için el terminali, USB kablosu üzerinden bilgisayar/laptop ile bağlanır, bakın Bölüm "8.2 Bilgisayar bağlantısı" sayfa 149. SD bellek kartı, el terminalinin içinde kalır. |
| | Bellek kartındaki verileri silmeyin veya değiştirmeyin, aksi halde el terminalinde arızalar ya da tümüyle dev- reden çıkması söz konusu olur. |
| | Protokol dosyaları istisna oluşturur! Bunlar, sistem üzerinde bir etkisi olmadan silinebilir. |



SD bellek kartının arızalı olması halinde, bellek kartının değiştirilmesi için şunlar yapılır:

- Sabitleme vidasını 2 kapağın 1 üzerinden sökün ve kapağı çıkarın.
- Bellek kartının kilidini, kartı içeriye doğru hafifçe bastırarak çözün.
- Bellek kartını değiştirin. Takma yerine yerleştirirken, kontakların doğru durduğuna dikkat edin.
- Bellek kartını, yerine oturana kadar içeri bastırın.
- Kapağı 1 oturtun ve sabitleme vidasını 2 sıkın.

| BİLGİ NOTU |
|---|
| Yeni SD bellek kartını düzenlemek için, geçerli yazılımı el terminali üzerinde tekrar kurun. |
| Yeni bir SD bellek kartının yerleştirilmesi için el termi- nalinin güncel yazılımı, www.contipressurecheck.com/hht internet adresinde yer almaktadır. |

5.4 El terminalinin açılması/kapatılması

El terminali, AÇIK/KAPALI tuşuna 🛈 basılarak açılır.

U tuşuna yeniden basıldığında, yak. 3 saniye boyunca el terminali kapalı kalır.

| 1 | BİLGİ NOTU |
|---|--|
| | İlk defa açılmasını takiben tercih edilen dili seçtikten sonra (Menü yolu "SETUP/LANGUAGE"), el terminali tam olarak düzenlenmelidir (bakın Bölüm "5.5 El termi- nalinin düzenlenmesi" sayfa 35). |
| | Ana menüdeki Tarih ve Saat göstergesi, "Ayarlar - Ci- haz ayarı - Tarihi kullan seçenekleri altında etkinleş- tirilebilir". |

5.5 El terminalinin düzenlenmesi

"Ayarlar" menüsünde, Dil, Birimler vb. gibi esası oluşturan cihaz ayarları belirlenir.

| Menü noktası | Anlamı | Seçim | |
|--------------|--|--|----------------------------------|
| Dil | Ekran kullanma dili | Danimarkaca. Almanca, İngilizce, Fince, Fransız- ca, İtalyanca, Hollandaca, Norveççe, Lehçe, Portekizce, Rumence, Rusça, İsveççe, Slovakça, İspanyolca, Çekçe, Türkçe, Macarca | |
| Birim | Basınç ve sıcaklık | Basınç | bar/psi |
| | birimi | Sıcaklık | °C/°F |
| | Ses ve/veya titre- | Ses | Açık/Kapalı |
| Ayar Ses | şim şeklinde sinyal çıkışı | Titreşim | Açık/Kapalı |
| | El terminalinin oto- matik kapanmasına kadar geçecek süre. | Otom. kapan- ma | Kapalı 5dak 10dak 15dak |
| Cihaz ayarı | Sistem tarihi ve saati | Tarih ve saat ayarı. Görünüm şekli seçilebilir. | |
| | Tarihi kullan | Tarih ve saatin kullanılması (evet / hayır). – Ana menüde görünüm – Protokol dosyalarında kullanım | |

| Menü noktası | Anlamı | Seçim | |
|--------------|--------------------------------------|--|-------------------------|
| | Başlatma ayarı | Her açılıştan sonra ayarla- rın gösterilip gösterilme- yeceğinin seçilmesi. | Açık/Kapalı |
| Yapılandırma | Yardım | Dinamik yar- dım sayfaları, ayarlanan süre dolduk- tan sonra görünür veya kapatılmıştır. | Kapalı / 5 sn /10 sn |
| | REDI sensörü | REDI sen- sörlerinin işlenmesi. | Açık/Kapalı |
| Sürüm | Ürün yazılımı hak- kında bilgiler | Yazılım sürümü ve seri nu- marası göstergesi. | |
- Ok tuşlarıyla ¹ istediğiniz menü noktasını seçin ve GERI tuşuyla Seçimi onaylayın.
- Alt menülerde, ok tuşlarıyla ¹/₄ menü noktaları arasında gezinin ve ok tuşlarıyla « → değerleri / ayarları değiştirin.
- İstediğiniz bir seçimi GERI tuşuyla onaylayın veya menüden ESC tuşuyla *ESC* çıkın.
 Seçim otomatik olarak kaydedilir ve gerektiğinde, menü bir düzey yukarıya devam ettirilir.
- ESC tuşuyla *ESC* "Ayarlar" menüsünden çıkıldığında, yapılan tüm değişiklikler otomatik olarak kaydedilir.



6 İşletim

6.1 Genel bilgi notları

Arızasız bir işletim için, aşağıdaki bilgi notlarını dikkate alın:

- El terminalini daima, tam şarjlı akülerle işletin, böylece tam gönderme gücü kullanımda olur.
- El terminalindeki kapakları, kir partiküllerinin veya sıvıların el terminalinin içine sızmaması için kapalı tutun.

6.2 El terminalinin kullanımı

Lastik sensörleriyle iletişimin sağlanabilmesi için, el terminali bir antenle donatılmıştır. Aşağıda, bütün menülerde kullanıldığı şekliyle iletişimin kurulması için yapılması gerekenler anlatılmaktadır.

| BİLGİ NOTU |
|--|
| Mümkün olan en iyi iletişimin sağlanması için, anten daima sensörün doğrultusunda tutulmalıdır. |
| Düzenleme sırasında Ses ve/veya Titreşim açılmış ise, başarılı okuma yapıldıktan sonra buna uygun bir sinyal verilecektir. |
| Okuma işlemi, yükselen gönderme gücüyle 3 kade- mede yapılır. O ana kadar hiç iletişim kurulamadığı takdirde, işlem kesilir. |

6.2.1 Kolay erişilebilen bir sensörün okunması

Sensörün kolay erişilebilir olması halinde, okuma için şunlar yapılır:

 El terminalinin antenini , şekilde gösterildiği gibi doğrudan sensöre doğru tutun.



6.2.1.1 Okumada sorun - iletişim hata verdi

Sensörle iletişimin mümkün olmaması halinde şu mesaj belirir:

```
İletişim başarısız!
Bkz. el kitabı.
```

Giderilmesi:

- 1. El terminalinin şarj durumunu gözden geçirin ve gerekt. şarj edin.
- 2. İşlemi başka bir lastik sensöründe tekrarlayın.
 - Bir iletişim kuruluyorsa, 1. lastik sensörü arızalıdır.
 - ▶ İletişim mümkün değilse, müşteri hizmetlerine başvurun.



6.2.1.2 Okumada sorun - kapsam dahilinde başka sensör var

Yayın kapsamı dahilinde başka bir sensör daha varsa, kontrol edilen sensör güvenli şekilde okunamayabilir.

Şu gösterge belirir:



Giderilmesi:

 Sensörü, diğer sensörlerin ya da başka arıza kaynaklarının menzilinden dışarı alın.

6.2.2 Lastiğe monteli bir sensörün öğrenmesi

Lastik sensörlerinin öğrenmesi için, şu gösterge belirir:



Animasyonda nokta işareti, belirlenmiş olan bir hızla ve belirtilmiş olan bir yönde, yanak boyunca yer değiştirir.



"Sensör iç tarafta", "Tüm last.kontr.et", "Yeni kurulum", "Kuruluma devam" et "veya Sensör ID" güncelle menülerinde, daha fazla durum mesajı görüntülenebilir. Lastik öğrenme süreci sırasında, aşağıdaki durum mesajları görüntülenebilir:

- SENSOR ARA
- SENSÖRÜ ETKİNLEŞTİR
- LASTİK KONUMUNU YAZ
- El terminalinin antenini , şekilde gösterildiği gibi lastiğin yanağına doğru tutun. Başlangıç noktası, nokta işaretidir.



 El terminalini, animasyondaki hıza uygun şekilde, lastiğin yanağı boyunca hareket ettirin. 🙆 ntinental 🏂

Her öğrenme işlemi için el terminali, sorgulama sinyallerini 3 gönderme kademesinde gönderir. Bu kademeler ekranda gösterilir.

 El terminalini her güç kademesi için bir defa, lastiğin tüm çevresinde yanak boyunca hareket ettirin.



6.2.2.1 Öğrenmede sorun - 2 farklı sensör

El terminali 2 farklı sensöre eriştiğinde, şu mesaj belirir.



• Bu lastik için öğrenme işlemini tekrarlayın.

6.2.3 Lastik sensörü nesilleri

İki nesil lastik sensörü mevcuttur

- Nesil 1: siyah kapak
- Nesil 2: turuncu kapak

El terminali karma işletimde bile (yani her iki nesilden lastik sensörlerinin bir araca takıldığı durumda), her iki nesil lastik sensörüyle birlikte çalışabilecek durumdadır.

1. neslin işlevlerine ek olarak, pil durumunun % cinsinden gösterilmesi 2. neslin yeni işlevlerinden biridir.

El terminali, bir lastiğe hangi nesilden lastik sensörünün takıldığını otomatik olarak algılar. Özel bir kullanıcı etkileşimi gerekli değildir.

6.3 Ekran görünümleri

Aracın görünümü:

| H CO 123 | |
|----------|--|
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |

Araç yapılandırmasının üstten görünümünü canlandırır.

| | BİLGİ NOTU |
|---|---|
| 1 | ► 6'dan fazla aks opsiyonunu seçerseniz, 7. ve 8. akslar ikinci bir sayfada gösterilecektir. İkinci sayfa, 6. aksın üzerindeki sağ ok tuşuna basılarak açılabilir. Ekranın sağ kenarındaki bir ok sembolü → yardımıyla gösterilir. |

Aks görünümü:



Aracın bir bölümündeki aksların/lastiklerin yapılandırmasını gösterir.

Lastik görünümü:

Lastik sensör verilerinin görselleştirilmesinde, lastik sembollerinin rengi ve içeriği değişir.

| Şekil | Anlamı | | |
|-------|---|--|--|
| | Mevcut lastik. | | |
| | Öğrenen sensör verilerle birlikte: | | |
| | 1. Lastiğin hava basıncı. | | |
| X.X | veya | | |
| | Mesaj veya RSSI sayısı (bakın "6.5.4 Test sürüşü" sayfa 94). | | |
| | Hatalı sensör. | | |
| | Hata ayrıntılarının gösterimi: | | |
| ! | İlgili ok tuşlarıyla lastiği seçin. (Lastik "[]" ile işaretlenir). | | |
| | Seçimi, GERI tuşuyla 🕗 onaylayın. | | |
| | (Olası hatalar, bakın Bölüm "6.4.3.1 Sensör kontrolü " sayfa 57 Tablo) | | |
| X.X | Öğrenmiş, devre dışındaki sensör (Taşıma modu) | | |
| | Sensör bulunamadı. | | |
| | Odak noktası aksın üzerindeyken, lastikler bu | | |
| | şekilde gösterilir. | | |
| | bir lastik öğretildmiş haldeyken (bu durum, öğretme işlemi kesintiye uğramış veya sensör kimlikleri değiş- tirilmiş ise söz konusu olabilir). | | |

"[]" ile işaretlenmiş olan bir lastik sembolü, menünün odak noktasındadır. Hata kodlarındaki (DTC) ayrıntılı bilgilerin görselleştirilmesi için, lastik sembolü ters çevrilerek veya yanıp sönerek gösterilebilir.

| Şekil | Anlamı | | | |
|-------|--|--------------------|--|--|
| X.X | Hata mesajlarının görünümünde şunlar geçerlidir: | | | |
| | Sembol yanıp sönüyor: | Aktif DTC`ler var. | | |
| | Sembol yanıp sönmüyor: | Pasif DTC`ler var. | | |
| | (Bakın "6.8.1.2 Lastiğe bağlı hata kodlarının (DTC`ler) okunması" sayfa 128) | | | |

6.4 Lastik sensörü menüsü

6.4.1 Tüm lastiklerin kontrol edilmesi

Bu menü noktası, ContiConnect Web portalında bir araç yapılandırmasının oluşturulmasına ve değiştirilmesine yarar. Bunun yanı sıra genel olarak, kendi CCU'su ve ekran göstergesi olmayan araçlarda sensör verilerinin sorgulanmasında da kullanılır. Komple araç yapılandırmasının öğretilmesi zorunludur.

Bazı sensörler bulunamıyorsa veya monte edilmemişse, bu sensörler için öğrenme işlemi ESC tuşuna basılarak atlanabilir. Bu durumda el terminali, öğretilecek olan bir sonraki lastikle devam eder.

Lastik sensörü - Tüm last.kontr.et

Lastiklerin sorgulanması 5 adımda yapılır:

- 1. Aracın tanımlanması
- 2. Araç yapılandırmasının seçimi
- 3. Lastik sensörlerinin okuması/öğrenmesi
- 4. Bir protokol dosyasının hazırlanması
- 5. Gerektiğinde: Sensör verileri ayrıntılarının gösterilmesi

6.4.1.1 Araç adlarının girilmesi

Aracın adı, aracın ve buna ait olan yapılandırmanın tanımlanması için kullanılır. Aracın adı, protokol dosyasında kaydedilir. Ayrıca bakın **"7.4 Protokol dosyaları" sayfa 146.**

| ARAC ADI |
|-----------------------|
| _ |
| 1 2 3 4 5 6 7 8 9 0 🗲 |
| |
| |

- ♦ Ok tuşlarıyla + +, sayıları ve harfleri seçin.
- 🔶 GERI tuşuyla 🜙 seçimi onaylayın.
- Aracın adı komple tamam ise, "OK" seçin ve GERI tuşuyla seçimi onaylayın.

| | BİLGİ NOTU |
|---|--|
| 1 | Araç adı için maksimum uzunluk 19 karakterdir. örn. H CO 123 |
| | Bir araç adı girilmezse, araç adı olarak "ARAÇ ADI YOK" kaydı sürdürülür. |

6.4.1.2 Araç yapılandırmasının seçilmesi

| Özellik | Anlamı | Seçim |
|--|--|---------------|
| | | Kamyon/Otobüs |
| Araç tipi | Aracın türü | Römork |
| | | Maden/Liman |
| Toplam akslar >6 | cslar >6 Seçim olanakları araç tipine bağlıdır. Sadece kamyon/otobüs araç tipi için mevcuttur. | |
| Bluetooth üzerinden eşleştirme yapmadan veri göndermek için 2. nesil lastik sensörünü etkinleş- tirir veya devre dışı bırakır. | | Evet/Hayır |

Seçim bittikten bir sonraki aşamada, olası bir araç yapılanmasının kuş bakışı perspektifi görünür:

- ◆ Ok tuşlarıyla ← →, değiştirilecek olan aksı seçin.
- Ok tuşlarıyla 🕇, ilgili aksın lastik yapılanmasını değiştirin.



6.4.1.3 Lastik sensörlerinin okuması/öğrenmesi

Şimdi, sensörlerin teker teker okumasına/öğrenmesine başlanabilir. Ekran üzerinde, güncel öğrenecek olan lastik "[]" ile işaretlenir:

| H CO 123 | |
|---------------|--|
| | |
| ↓ ↓ ILERLE | |
| | |

- El terminaliyle, araçtaki işaretlenen lastiğe yaklaşın.
- ♦ GERI tuşuyla 💭 öğrenme işlemini başlatın.

Ekranda, öğrenme süreciyle ilgili bir animasyon belirir.



El terminaline sensörü, "6.2.2 Lastiğe monteli bir sensörün öğrenmesi" sayfa 40 bölümünde anlatıldığı şekilde okutun.



Öğrenilen lastikler, **"6.3 Ekran görünümleri" sayfa 44** bölümünde olduğu gibi gösterilir.

| • | BİLGİ NOTU |
|---|---|
| ₽ | Lastik sensörlerinin öğrenmesi sırasındaki olası hata- ları, "Sensör, 2 aramanın ardından bulunamıyor", "Aynı anda 2 farklı sensör bulunuyor", "Sensörler etkinleşti- rilmemiş" ve "Öğrenme işlemi sırasında diğer kopma kriterleri" bölümlerinde anlatıldığı gibi giderin. |
| | Bir sensörün algılanmaması, öğrenmenin kesilmesine neden olur. Öğrenme işlemi, bir sonraki lastikte devam eder. |

Okuma/öğrenme sona erdikten sonra, otomatik olarak bir rapor dosyası oluşturulur ve SD bellek kartında kaydedilir.**"7.4 Protokol dosyaları"** sayfa 146

Ekranda şunlar gösterilir:

Rapor dosyası kaydedildi. H CO 123____ _V_YYYYAAGG_ssddss

↓ ILERLE

• GERI tuşuyla , protokol dosyası gösterimini sonlandırın.

Ekranda, aracın toplu görünümü belirir.

6.4.1.4 Lastik sensör bilgilerinin görünümü

Artık herhangi bir lastik sensörü seçilebilir.



- ◆ İstediğiniz lastik sensörünü ok tuşlarıyla 🛟 seçin.
- GERI tuşuyla 💭, lastik sensörü seçimini onaylayın.

Seçilen lastik sensörünün verileri gösterilir. Bakın bölüm "6.4.3.1 Sensör kontrolü" sayfa 57.

Aracın toplu görünümüne geri dönmek için:

- ◆ GERI tuşuna → veya ESC tuşuna ESC basın.
- Toplu görünümden geri dönüş, 15 saniye sonra otomatik olarak gerçekleşir.

Meni noktasından çıkmak için:

- ESC tuşunu *ESC* 3 saniye basılı tutun.

6.4.2 Sensör iç tarafta

Bir araçta kurulu olan sensörlerin lastiğe özgü olarak sorgulanması/ kullanımı için, istenen lastikler, sensörleriyle birlikte önceden öğrenmiş olmalıdır.

Lastik sensörü - Sensör iç tarafta

Lastiklerin sorgulanması 4 adımda yapılır:

- 1. Araç tipinin "Maden/Liman" olup olmadığının sorgulaması.
- 2. Aks yapılanmasının seçilmesi.
- 3. Lastik sensörlerinin öğrenmesi.
- 4. Lastik sensörleriyle doğrudan iletişim.



6.4.2.1 Aks yapılanmasının seçilmesi

Ekranda şunlar gösterilir:

| Konfig . | seç | | |
|----------|-----|--|---|
| ÷ | | | → |

- ♦ Ok tuşlarıyla 🗧 →, aks yapılanmalarının arasında gezinin.
- ♦ GERI tuşuyla 🜙 seçimi onaylayın.

6.4.2.2 Lastik sensörlerinin öğrenmesi

Şimdi, sensörlerin teker teker öğrenmesine başlanabilir. Ekran üzerinde, güncel öğrenecek olan lastik "[]" ile işaretlenir:

Ekranda şunlar gösterilir:

| Sensörleri | okut: | | |
|------------|-------|------|--|
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | |] [] | |

El terminaline sensörü, "6.2.2 Lastiğe monteli bir sensörün öğrenmesi" sayfa 40 bölümünde anlatıldığı şekilde okutun.

İşaretlenmiş lastikteki sensörün bulunması halinde, öğrenme sırasında var olan lastik basıncı lastik sembolünün içinde görünür ve öğrenecek olan bir sonraki lastik gösterilir.

Bütün lastiklere, ekranda öngörüldüğü şekilde öğretin. Öğrenecek olan son lastik için aşağıdaki ekran görüntülenir:



Son lastik de dahil olmak üzere tümünde öğrenme işlemi tamamlandığında, lastiklerin içindeki sensörler tek tek doğrudan sorgulanabilir.



6.4.2.3 Sensörlerle iletişim

Lastik sensörleriyle doğrudan iletişim için:

- ♦ Ok tuşlarıyla 🗧 →, lastiklerin arasında gezinin.
- Ok tuşlarıyla ¹/₄, 4 menü noktası arasında gezinin.
- ♦ GERI tuşuyla (J, seçilen işlemi uygulayın.

Ekranda şunlar gösterilir:



| Menü noktası | Anlamı |
|--------------|--|
| GÖSTER | En son okunmuş olan sensör verilerini 15 saniye gösterir. Veri girişi, "6.4.3.1 Sensör <i>kontrolü" sayfa 57</i> bölümündeki gibidir. |
| KONTR. | Lastik sensörünü yeniden sorgular ve güncel sensör verilerini 15 saniye gösterir. Veri girişi, "6.4.3.1 Sensör kontrolü" sayfa 57 bölü- mündeki gibidir. |
| ETKINL. | Seçilen sensörü etkinleştirir. "6.4.3.2 Sensörün etkinleştirilmesi" sayfa 60 bölümündeki fonksiyonla aynıdır. |
| DEVR.DIŞI | Seçilen sensörü devreden çıkarır. "6.4.3.3 Sensörün devreden çıkarılması" sayfa 61 bölümündeki fonksiyonla aynıdır. |

 "Sensör iç tarafta" menüsünü sonlandırmak için, ESC tuşuna ESC 3 saniye basın.

Aşağıdaki ekran belirir.

Çıkış menüsü ←→ Hayır

◆ Ok tuşlarıyla ← → "Evet" seçin ve GERI tuşuyla 📣 seçimi onaylayın.

6.4.3 Görünürde sensör

6.4.3.1 Sensör kontrolü

Lastik sensörü - Görünürde sensör - Sensör kontrol

Sensörü, "6.2.1 Kolay erişilebilen bir sensörün okunması" sayfa 39 bölümünde anlatıldığı gibi okutun.

Ekranda şunlar gösterilir:

| Sensör | kontrol | |
|---|--|------------------------|
| ID (NES) BASINÇ: Sıc: DURUM: POZ: PİL: | 400289C5 8.6 bar 23°C etkin 1Li (a) 60% | (62) <mark>ب</mark> =Q |

Yukarıdaki örnek 2. nesil lastik sensörü ile ilgilidir. 1. nesil lastik sensörü için yüzde olarak pil seviye göstergesi mevcut değildir.

| Alan | Anlamı | | |
|-----------|--|---|--|
| ID (heks) | Sensörün tanım nu | marası | |
| BASINÇ | Lastiğin hava basır | ıcı (demonte edilmiş halde 0 bar/0 psi). | |
| SIC | Lastikteki sıcaklık. | | |
| | Etkin = Park modu | Sensör sakin konumda. Her 2 dakika- da bir, bir mesaj gönderilir. | |
| DURUM | Devre dışı = Taşıma modu | Sensör mesajları, sadece sorulduğun- da gönderir. | |
| | START modu | Yak. 30 km/saat (18 mil/saat) hızdan itibaren 40 defa, her 16 saniyede bir, bir mesaj gönderilir. Ardından SÜRÜŞ- modu'na geçilir. | |
| | SÜRÜŞ modu | Sensör hareket halinde. Her 2 dakika- da bir, bir mesaj gönderilir. | |
| POZ | Römorktaki las- tik pozisyonu | ATL fonksiyonu için lastik pozisyonu + Pozisyon (Örn.: 1Sol - sol iç tarafta 1. aks) | |
| PİL | Yalnızca 2. nesil lastik sensörleri için görüntülenir: Sensö- rün pil seviyesi yüzde olarak. 1% adımlarla gösterilir. | | |

Şu hata mesajları görünebilir:

| Hata | Anlamı |
|-----------------------------|---|
| Sensör ARIZALI | Lastik sensörü işletilebilir durumda değil. Yeni bir sensörle değiştirin. |
| Dil. Zovaf | Lastik sensörünün içindeki pilin kapasitesi za- yıf. Lütfen yeni bir lastik sensörü ile değiştirin. |
| PIL: Zayli | Zayıf lastik sensörünü başka bir lastikte kul- lanmayın! |
| Sensör SABİT DEĞİL | Lastik modülü, lastiğin içinde gevşemiş veya baş aşağı monte edilmiş olabilir. Bir lastik sen- söründe bu hata mesajı ortaya çıktığında, bu çalışabilir halde değildir ve yeni bir sensörle değiştirilmesi gerekir. |
| HIZLANMA > 5 g < -5 g | Hareket etmeyen bir lastik sensöründe bu hata mesajı ortaya çıktığında, bu çalışabilir halde değildir ve yeni bir sensörle değiştiril- mesi gerekir. |



6.4.3.2 Sensörün etkinleştirilmesi

Teslimat konumundayken sensör henüz devre dışıdır ve kendiliğinden mesaj göndermez. Sensörün araçta kullanılabilmesi için, bir etkinleştirme yapılması gereklidir.

Lastik sensörü - Görünürde sensör - Sensörü etkinleştir

Sensörü, "6.2.1 Kolay erişilebilen bir sensörün okunması" sayfa 39 bölümünde anlatıldığı gibi okutun.

Sensör etkinleştirildikten sonra, aşağıdaki ekran görüntülenir:

| Sensörü | etkinleştir | |
|---|--|-----|
| ID(HEX): BASINÇ: Sıc: DURUM: POZ: PİL: | 1C28F787 8.6 bar 23°C etkin 1Li (a) 60% | ₽=Ѻ |

Yukarıdaki örnek 2. nesil lastik sensörü ile ilgilidir. 1. nesil lastik sensörü için yüzde olarak pil seviye göstergesi mevcut değildir.

6.4.3.3 Sensörün devreden çıkarılması

Uzun bir depolama süresi veya gönderilmesi için, sensör devreden çıkartılmalıdır.

Lastik sensörü - Görünürde sensör - Sensör devre dışı

Sensörü, "6.2.1 Kolay erişilebilen bir sensörün okunması" sayfa 39 bölümünde anlatıldığı gibi okutun.

Sensör devre dışı bırakıldıktan sonra, aşağıdaki ekran görüntülenir:

| devre dışı | |
|---|--|
| 1C28F787 8.6 bar 23°C devre disi | €- |
| 1Li (a) | |
| | devre dışı 1C28F787 8.6 bar 23°C devre dışı 1Li (a) |

Yukarıdaki örnek 2. nesil lastik sensörü ile ilgilidir. 1. nesil lastik sensörü için yüzde olarak pil seviye göstergesi mevcut değildir.



6.4.4 Nes2 kendi kendine etkinleştirme

2. nesil lastik sensörü, basınç altındaki bir lastiğe takıldığında kendini otomatik olarak etkinleştirebilir.

Bu işlevin durumu bu menüden kontrol edilebilir, etkinleştirilebilir veya devre dışı bırakılabilir.

Bu işlev, 1. nesil lastik sensörleri tarafından desteklenmez.

| • | BİLGİ NOTU |
|---|--|
| L | Sensörler lastiklerin içinde monte edilmişse ve uçakla taşınmaları gerekiyorsa, "Gen2 otomatik aktiv." işlevi devre dışı bırakılmalıdır. |

"Yeni kurulum/Tüm last.kontr.et/ContiConnect Upload" yapıldığında, fonksiyon otomatik olarak devreye girer.

6.4.5 Sinyal toplayıcı

El tarminalinin sinyal alma alanı içindeki bütün sensörlerin algılanması için, **"Sinyal toplama"** menüsü üzerinden veriler toplanabilir.

Sensörler şunları aktarır:

- Sensörün tanım numarası (hex)
- Onaltılı olarak fonksiyon kodu (dahili kullanım için)
- Basınç (bar veya psi)
- Sıcaklık (°C veya °F)

Ekranın başlık satırında, başka bilgiler de gösterilir:

Alınan mesajların sayısı

Bu menü noktası, yanlışlıkla çalışma alanında bulunan sensörlerin tanımlanması amacıyla kullanılabilir.

Lastik sensörü - Sinyal toplama

Ekranda şunlar gösterilir:

| | | 7 | |
|----------|----|-----|----|
| 1C4517F8 | 8h | 8.1 | 23 |
| 4EDDEDB7 | 8h | 0.0 | 21 |
| 4002878A | Fh | 0.0 | 22 |
| 1C45068E | 8h | 0.0 | 22 |
| 6D645A71 | 8h | 0.0 | 23 |
| 1C47D37C | 8h | 0.0 | 22 |
| AD8E9606 | 8h | 0.0 | 23 |

• ESC tuşuyla (ESC), sinyal alımı sonlandırılır.

Ekranda şunlar gösterilir:

| STOP | | 7 | |
|----------|----|-----|----|
| 1C4517F8 | 8h | 8.1 | 23 |
| 4EDDEDB7 | 8h | 0.0 | 21 |
| 4002878A | Fh | 0.0 | 22 |
| 1C45068E | 8h | 0.0 | 22 |
| 6D645A71 | 8h | 0.0 | 23 |
| 1C47D37C | 8h | 0.0 | 22 |
| AD8E9606 | 8h | 0.0 | 23 |

ESC tuşuna *ESC* tekrar basılarak, "Sinyal toplama" fonksiyonu sonlandırılır.

6.4.6 Sinyal güç ayarı

El terminalinin çevresindeki bütün sensörlere bir sorgulama yapmak için, belirlenmiş bir gönderme gücüne sahip bir sinyal yayınlanabilir. Sinyalin etki alanı içindeki sensörler, şu verilerle yanıt verir:

- Sensörün tanım numarası (hex)
- Sensörün durumu (hex)
- Algılanan iki yanıt mesajının arasında geçen süre bilgisi (msn olarak).

Ekranın başlık satırında, başka bilgiler de gösterilir:

- Sorgulama sinyalinin yüzde olarak gönderme gücü (%)
- Alınan mesajların sayısı

Başlatma analiziyle, yüzde olarak hangi gönderme gücünden itibaren hangi sensörün yanıt verdiği algılanabilir.

Lastik sensörü - Sinyal güç ayarı

Ekranda şunlar gösterilir:

| 8% | 27 | | |
|----------|----|----|-----|
| 1C45186F | | 9h | 230 |
| 0165D7BA | | 9h | 30 |
| 4E960DB1 | | 9h | 160 |
| 1C45186F | | 9h | 210 |
| 1C4517F8 | | 9h | 50 |
| 1C45186F | | 9h | 350 |
| | | | |

 Ok tuşlarıyla , sorgulama sinyalinin yüzde olarak gönderme gücü yükseltilebilir veya düşürülebilir.



BİLGİ NOTU

- Fonksiyon başlatılırken, yüzde olarak gönderme gücü %0'dır ve anlatıldığı gibi yükseltilmelidir.
- ESC tuşuyla *(ESC)*, sorgulama sonlandırılır ve fonksiyon sona erdirilebilir.

6.5 Kurulum

6.5.1 ContiConnect Upload

"Tüm last.kontr.et" ve "ContiConnect Upload" aynı işleve sahip menülerdir. İşlev, yeni kullanıcıların Kurulum menüsü ile bağlantılı olarak bulabilmesi için farklı bir ad altında çoğaltılmıştır.

6.5.2 Yeni kurulum

Sistemin başlatılması 6 adımda yapılır:

- 1. Aracın tanımlanması
- 2. Araç yapılandırmasının seçimi
- 3. Aksa bağlı özelliklerin tanımlanması
- 4. Lastik sensörlerinin öğrenmesi
- 5. Yapılanmanın CPC sistemine aktarılması
- 6. Bir protokol dosyasının hazırlanması

| • | BİLGİ NOTU |
|---|--|
| 1 | Başlatma işlemi her zaman için, ESC tuşuna ESC 3 saniye basılarak sona erdirilebilir. |
| | Kurulum işlemine tekrar geçiş, "Kuruluma devam et" menü noktası üzerinden, kurulumun kesildiği nokta- dan hareketle mümkündür. Bakın bölüm "6.5.3 Kuruluma devam edilmesi" say- fa 93. |

Kurulum - Yeni kurulum

| | BİLGİ NOTU |
|---|---|
| ▲ | Ana menüde "Kurulum" noktası seçilerek, akülerin şarj durumu kontrol edilir. Bunun yeterli olmaması halinde: "Akü çok zayıf! HHT yükleyin ve yeniden deneyin." El terminalini, "5.2 El terminalinin şarj edilmesi" say- fa 30 bölümünde anlatıldığı gibi şarj edin. |

6.5.2.1 Araç adlarının girilmesi

Aracın adı, aracın ve buna ait olan yapılandırmanın tanımlanması için kullanılır. Aracın adı, CCU'da ve protokol dosyasında kaydedilir. Ayrıca bakın **"7.4 Protokol dosyaları" sayfa 146.**

| ARAC ADI |
|--|
| _ |
| 1 2 3 4 5 6 7 8 9 0 ← |
| |
| |

- ◆ Ok tuşlarıyla ← +, sayıları ve harfleri seçin.
- ♦ GERI tuşuyla 💭 seçimi onaylayın.
- Aracın adı komple tamam ise, "OK" seçin ve GERI tuşuyla seçimi onaylayın.

| 1 | BİLGİ NOTU |
|---|--|
| | Araç adı için maksimum uzunluk 19 karakterdir. örn. H CO 123 |
| | Bir araç adı girilmezse, araç adı olarak "ARAÇ ADI YOK" kaydı kullanılır. |

6.5.2.2 Araç yapılandırmasının seçilmesi

Aracın adı girildikten sonra, araca özgü parametreler yapılandırılır. Aşağıdaki tabloda, yapılandırılacak tüm parametrelerin listesi verilmiştir.

Parametre seçimine bağlı olarak, parametrelerin sayısı daha fazla veya daha az giriş içerebilir. Görüntülenen girişlerin altında veya üstünde başka parametreler mevcutsa, bunlar ekranın sağ kenarındaki ilgili oklar vardımıyla görülebilir.

- Ok tuşlarının ¹ yardımı ile, ilgili parametrenin seçimi yapılabilir.



| | DİKKAT |
|--|--|
| | Maddi hasar! |
| | Lastiklerin kullanım alanına bağlı olarak uyarı eşiklerinin adaptasyonu kendi sorumluluğunuzdadır. Fabrika ayarları sadece referans amaçlıdır. |
| | Uyarı eşiklerinin doğruluğu için sorumluluk kabul edilmez. |

@ntinental **☆**

| Özellik | Anlamı | Se | çim |
|------------------------------|---|---------------|-------|
| | Aracın türü | Kamyon/Otobüs | |
| Arac tipi | | Römork | |
| , noş tipi | | Bağlı | |
| | | Maden/Liman | |
| Mariana a Tanana karaka | Römorktaki uyarı lam- bası için yanıp sönen kod. (Seçim sadece, araç tipi "Römork" seçiliyken yapılır.) | AB | |
| Yanip sonme kodu | | ABD | |
| Bluet.vası.data | Bluetooth üzerinden eşleştirme yapmadan veri göndermek için 2. nesil lastik sensörünü etkinleş- tirir veya devre dışı bırakır. | Evet | Hayır |
| Aks sayısı >6? | Araçta 6'dan fazla aks ol- duğundaki yapılandırma. Araç tipine bağlı olarak maksimum 8 aks yapılan- dırılabilir. (Seçim sadece, araç tipi "Kamyon/Otobüs" seçiliy- ken yapılır.) | Evet | Hayır |
| ATL (AutoTrailerLearning) | Yeni bağlanmış olan bir römorkun otomatik algı- lanması, opsiyonel çevre izleme dahil (SO). (Seçim sadece, araç tipi "Kam- yon/Otobüs" seçiliyken yapılır.) Daha fazla bilgi için bakın Bölüm "Otoma- <i>tik römork algılama, çevre</i> <i>izleme dahil" sayfa 74</i>) | Evet | Hayır |

| Özellik | Anlamı | Seçim | |
|----------------------|--|----------------------------|-------|
| ATL + Pozisyon | Römorktaki lastiklerin ko- num tayini de dahil olmak üzere ATL'yi etkinleştirir. Sadece, azami 3 akslı römorklar için geçerli- dir. (Seçim sadece, araç tipi "Kamyon/Otobüs" seçiliyken yapılır.) Daha fazla bilgi için bakın Bölüm 6.5.2.3) | Evet | Hayır |
| ATL hedef basınç | ATL ile izlenen römork lastikleri için hedef basınç. | 1,8 11,9 bar 26 170 psi | |
| CAN veriyolu formatı | Ekran veya römork lambası kullanılırken, " CPC + J1939" formatının yapılandırılması gerekir. | CPC + J1939 | |
| | Diğer durumlarda sadece "J1939" kullanılması tavsi- ye edilir. | J1939 | |
| İlave alıcı | Araca bir ek alıcı takılıp takılmadığının yapılandı- rılması. (Yapılandırma, "ATL" veya araç tipi "Bağlı" etkinleştir- mesinde otomatik olarak belirlenir) | Evet | Hayır |
| Düşük basınç | Düşük basınç için uyarı eşiği. % değeri, yapılandırılmış olan hedef basıncı ifade eder. | -3% | 15% |

🔞 ntinental 🏂

| Özellik | Anlamı | Se | çim |
|--------------------|--|------------|---------------|
| Aşırı düşük basınç | Aşırı düşük basınç için uyarı eşiği. % değeri, yapılandırılmış olan hedef basıncı ifade eder. | -13%25% | |
| Sıcaklık | Sistemin bir bilgi notu gösterdiği lastik sıcaklık eşiğini belirler. | 501 122 | 15°C 239°F |
| Basınç farkı | İkiz lastiklerdeki basınç farkı belirtilen bir değeri aştığında uyarı oluşturup oluşturmayacağının yapı- landırılması. (İşlev yalnızca, seçilen CAN veriyolu formatı "CPC + J1939" ile mümkündür) | Evet | Hayır |
| Uyarı lambaları | Sadece J1939 CAN veriyo- lu olan araçlar için. Kontrol panelindeki uyarı lambalarının (RSL, AWL) kontrolünü sağlar. (Seçim sadece, araç tipi "Kamyon/Otobüs" veya "Bağlı" seçiliyken yapılır.) | Evet | Hayır |

1

BİLGİ NOTU

"ATL (AutoTrailerLearning)" özelliği hakkında

Lastik sensörlü tek bir lastik değiştirildiğinde, sistem bunu otomatik olarak algılar.

Bunun için bakın: *ContiPressureCheck - Kurulum el kitabı-Bölüm "Otomatik tekerlek değişim algılaması*.

ATL fonksiyonu seçildiğinde, "Otomatik tekerlek değişim algılaması" fonksiyonu devreden çıkarılır!

| BİLGİ NOTU |
|--|
| ATL hedef basınç özelliği hakkında |
| Römorkun tüm aksları için sadece tek bir nominal basınç tanımlanır! |
| Nominal basınç, her yeni bağlanan römork için geçer- lidir! |
| Nominal basınç, 1,8 bar (26 psi) ile 11,9 bar (173 psi) arasında ayarlanabilir. |
| 4,5 bar (65 psi) altındaki bir nominal basınçta, henüz küçük basınç farklılıklarında uyarı / alarm oluşur. |
| Nominal basınç belirlenirken, lastik üreticilerinin uyarı- ları dikkate alınmalıdır. |

| • | BİLGİ NOTU |
|---|---|
| 1 | Sistemi üçüncü taraf bir çözüme entegre ederken, tüm fonksiyonları ve ayarları kullanmak mümkün olmayabilir. Kurulum sırasında, üçüncü tarafın tavsiyelerini göz önüne alın. Özellikle pozisyonlu ATL, üçüncü taraf sağlayıcılar tarafından desteklenmez, bu da fonksiyonun başarısız olmasına yol açabilir. |

Araç tipine ve parametrelerin yapılandırmasına bağlı olarak, farklı aks-lastik yapılandırmaları mümkündür.





- ♦ Ok tuşlarıyla 🖡 ilgili aksın lastik yapılanmasını değiştirin.
- ♦ Ok tuşlarıyla + →, değiştirilecek olan aksı seçin.
- GERI tuşuyla 🜙, yapılandırılan seçimi onaylayın.

| | BİLGİ NOTU |
|---|--|
| 1 | Altıdan fazla aks seçildiğinde, yedinci ve sekizinci aks- lar ekranın sağ kenarında bir ok simgesiyle |
| | Araç tipine bağlı olarak, tüm araç konfigürasyonları desteklenmez. |
Özel durum "Bağlı"

Bu araç tipini, römorkun lastik sensörlerinin, kamyonun sistemi tarafından algılanması ve ekranda gösterilmesi gerektiğinde seçin.

Römorkun sensörleri bu amaçla, kamyonun CCU'sunda sabit olarak programlanır.

Bu araç tipi için ek alıcı gereklidir ve bu nedenle el terminali yardımıyla, sistem yapılanmasına otomatik olarak bağlanılır.

Römork kamyonla sürekli bağlantılı halde olmalıdır, aksi halde ekranda römork sensörleri için **"ALGILAMA YOK"** uyarı mesajı gösterilir (bakın Ekran Kullanıcı el kitabı)

"Bağlı" araç tipinde, kamyon ve römorkun her biri için aksların sayısı ayrı ayrı seçilir.

Toplamda, 8 akstan fazlası seçilemez.

"Bağlı" özel durumunda, kamyon ve römork için aks yapılandırmaları arka arkaya seçilir. İlk olarak, kamyondaki aksların yapılandırması yapılır ve GERİ tuşuna 💭 bastıktan sonra ise, römorkun yapılandırması yapılır.

Kamyon ve römork için aks yapılandırmasından sonra, ilk önce kamyon ve daha sonra römork için aksa özgü özelliklerin tanımı aynı prensibe göre yapılır.

- ◆ Ok tuşlarıyla + + seçimi değiştirin.
- 🔶 GERI tuşuyla 📣 seçimi onaylayın.



Otomatik römork algılama, çevre izleme dahil

Çevre izleme (Surrounding Observer kısaca SO), otomatik römork algılama (ATL) ile ilgili bir ek seçenektir.

| BİLGİ NOTU |
|---|
| ATL üzerinden römork izleme ancak, aracın asgari 10 dakika boyunca >30 km/saat (19 mph) hızla hare- ket ettirilmesi halinde fonksiyonel olur. |
| Ancak öğrenme aşaması tamamlandıktan sonra uyarı- lar gösterilebilir. |

Sürüşün hemen başlangıcında aşırı düşük basınçlı bir lastiği tespit edebilmek için, sistemde çevre izleme fonksiyonu, el terminali yardımıyla etkinleştirilebilir. ATL + SO çalıştırılmış haldeyken çevre izleme, sistem çalıştırıldıktan sonra tüm algılanan lastik sensörü sinyallerini değerlendirir ve bunlardaki bir aşırı düşük basınç durumunu kontrol eder.

| " HAYIR" [ATL kapalı] | > | ATL ve çevre izleme fonksiyonları kapalıdır. |
|---------------------------------|---|--|
| "ATL" [ATL açık] | > | Sadece ATL fonksiyonu açıktır. |
| "ATL + SO(D)" | > | ATL fonksiyonu ve çevre izleme, sürüş sırasında açıktır. |
| "ATL + SO(ST+D)" | > | ATL fonksiyonu ve çevre izleme, duruş halindey- ken ve sürüş sırasında açıktır. |

ATL işlevi, el terminali tarafından üç farklı versiyonda yapılandırılabilir.

İşletim

| SO opsi- yonu | Anlamı | İşlev |
|------------------|--|---|
| SO (D) | D = sürüşte (Driving) | SO (D) tarafından, duran araçlardan değil, hareketli araçlardan alınan tüm "ÇOK DÜŞÜK BASINÇ" uyarıları gösterilir. |
| SO (ST+D) | ST = duruşta (Stopped) + D = sürüşte (Driving) | SO (D) tarafından, duruş halindeki araçlar- dan alınan ve araç hareket halindeyken, hareketli araçlardan alınan tüm "ÇOK DÜŞÜK BASINÇ" uyarıları gösterilir. |

| | BİLGİ NOTU |
|---|--|
| ∎ | Çevre izlemede sadece, "ÇOK DÜŞÜK BASINÇ" uyarısı gösterilir. Diğer tüm uyarılar, ancak ATL tamamlandık- tan sonra gösterilir. |
| | Çevre izleme tarafından yapılan "ÇOK DÜŞÜK BASINÇ" uyarısı kendi römorkundan kaynaklanmaz, yakınlarda bulunan diğer araçlardan algılanarak gerçekleşir. Ancak sürücü yine de böyle bir uyarı halinde, kendi römorkunda da düşük basınç kontrolü yapabilir. |

Daha fazla bilgi için bakın Kullanıcı el kitabı.

Otomatik römork algılama + Pozisyon

"Otomatik römork algılama" fonksiyonu opsiyonel olarak, konum algılama ile yapılandırılabilir.

Konum algılama, römorkun ilgili lastik pozisyonlarıyla grafiksel gösterimi olan otomatik römork algılamanın tamamlanmasına izin verir.

"ATL+Pozisyon" fonksiyonu aktifken, CCU "Kamyon/Otobüs" de yapılandırıldıktan sonra römork(lar)ın sensörlerinin düzenlenmesi gereklidir.

| • | BİLGİ NOTU |
|---|---|
| 1 | "Kamyon/Otobüs" ile potansiyel olarak bağlı olan tüm römorklar, "Tüm last.kontr.et" fonksiyonunun yardımıyla (bakın Bölüm "6.4.1 Tüm lastiklerin kontrol edilmesi" say- <i>fa</i> 47), el terminali üzerinden (ürün yazılımı 7.00 veya üzeri) düzenlenmelidir. ATL tamamlandıktan sonra, römork üzerindeki lastiklerin konumları sistem tarafından kullanılır. |

6.5.2.3 Aksa özgü özelliklerin tanımlanması

Hedef basınç

| H CO 123 | |
|----------|---------|
| | |
| 8,0 | 8,2 8,0 |
| | |

- ♦ Ok tuşlarıyla + → aksların arasında gezinin.
- Ok tuşlarıyla ¹/₄, istenen nominal basıncı ayarlayın.
- ♦ GERI tuşuyla 🥔, ayarlanmış olan nominal basıncı onaylayın.

| BİLGİ NOTU |
|--|
| Nominal basınç, 1,8 bar (26 psi) ile 11,9 bar (173 psi) arasında ayarlanabilir. |
| 4,5 bar (65 psi) altındaki bir nominal basınçta, henüz küçük basınç farklılıklarında uyarı / alarm oluşur. |
| Nominal basınç belirlenirken, lastik üreticilerinin uyarı- ları dikkate alınmalıdır. |

Kaldırma aksı

Araç tipine bağlı olarak bir aks, kaldırma aksı olarak da tanımlanabilir.



- ♦ Ok tuşlarıyla 🗧 🕈 aksların arasında gezinin.
- Ok tuşlarıyla 🕯 durumu değiştirin:
 - "✓" = kaldırma aksı
 - "-" = kaldırma aksı değil
- 🔶 GERI tuşuyla 📣 seçimi onaylayın.

Sınır koşulları:

- Seçilen yapılanmada 2 aks (kamyonda veya sapanlı römorkta) veya sadece 1 aks (treyler dorsası) varsa, kaldırma aksının belirlendiği sayfa gösterilmez.
- Kamyonda veya sapanlı römorkta en az 2 aks, treyler dorsasında ise en az 1 aks kaldırma aksı olamaz.
- Kamyonda veya sapanlı römorkta 1. aks, kaldırma aksı olarak belirlenemez.
- Toplamda her kurulum başına maksimum 2 aks, kaldırma aksı şeklinde belirlenebilir ("Bağlı" araç tipinin seçilmesi halinde, bu bir kurulum olarak geçerlidir).

İşletim

| | BİLGİ NOTU |
|---|---|
| 1 | Kaldırma aksının belirlenmesi, itinayla yapılmalıdır. Kaldırma akslarının yanlış belirlenmesi durumunda, sistem fonksiyonunun doğru olması sağlanamaz. |
| | Araçta 2'den fazla kaldırma aksı varsa, alıcıya göre en uzaktaki iki kaldırma aksı, el terminalinde de bu şekilde belirlenmelidir. Diğer kaldırma aksları, kaldırma fonksiyonu olmayan "normal" akslar şeklinde yapılan- dırılmalıdır. Bu yapılandırmada, yapılandırılmamış olan kaldırma akslarında yetkisiz "Sensör bulunamadı" hata uyarıları görünebilir. |

6.5.2.4 Lastik sensörlerinin öğrenmesi

Şimdi, sensörlerin teker teker öğrenmesine başlanabilir. Ekran üzerinde, güncel öğrenecek olan lastik "[]" ile işaretlenir:

| H CO 123 | |
|----------|--|
| | |
| u ILERLE | |
| | |

- El terminaliyle, araçtaki işaretlenen lastiğe yaklaşın.
- ♦ GERI tuşuyla 💭 öğrenme işlemini başlatın.

Ekranda, öğrenme süreciyle ilgili bir animasyon belirir.



- El terminaline sensörü, "6.2.2 Lastiğe monteli bir sensörün öğrenmesi" sayfa 40 bölümünde anlatıldığı şekilde okutun.
- Sensörün okunmasından sonra, ilgili lastik konumu sensöre yazılır. Bu bilgi, "ATL+POZİSYON" fonksiyonunun kullanımı (bakın Bölüm "6.5.2.2 Araç yapılandırmasının seçilmesi" sayfa 67) için gereklidir.



İşaretlenmiş olan lastiğin içinde sensör bulunduğunda, lastik sembolü değişir ve algılanan lastik basıncının olduğu bir giriş yapılır.

Öğrenecek olan bir sonraki lastik gösterilir.

Bütün lastiklere, ekranda öngörüldüğü şekilde öğretin. Öğrenecek olan son lastik için aşağıdaki ekran görüntülenir:

| H CO 123 | |
|----------|--|
| | |
| ↓ ILERLE | |
| | |

Öğrenme işlemi son lastik de dahil olmak üzere tüm lastiklerde tamamlandığında, yapılanmanın sisteme aktarılmasıyla işleme devam edilir.



🙆 ntinental 🔧

6.5.2.5 Yapılanmanın CPC sistemine aktarılması

Verilerin sisteme aktarılabilmesi için, el terminalinin arıza teşhis kablosu üzerinden sistemle bağlanması gerekir.

El terminalinin ekranında şu mesaj belirir:





Kamyonda/otobüste yapılanmanın aktarılması için, şu şekilde hareket edilmelidir:

- El terminalini ekranın boş soketine, arıza teşhis kablosu veya K veya L alt kablo demetinin arıza teşhis konnektörü üzerinden bağlayın.
- Kontağı çalıştırın.
- 🔶 GERI tuşuyla 🜙 aktarmayı başlatın.

Römorkta yapılanmanın aktarılması için, şu şekilde hareket edilmelidir:

- Basınç kontrol göstergesi ile römorkun kablo demeti arasındaki soket bağlantısını çözün.
- El terminalini, arıza teşhis kablosu üzerinden römork kablo demetine bağlayın.
- Kontağı çalıştırın.
- ♦ GERI tuşuyla 📣 aktarmayı başlatın.



Veri aktarımı sırasında şu mesaj belirir:

H CO 123

Yükleniyor.

Lütfen bekleyin...

 Veri transferi gerçekleştikten sonra el terminalini ayırın ve basınç kontrol göstergesine konnektör bağlantısını tekrar oluşturun.

6.5.2.6 Protokol dosyası

Yapılandırmanın sisteme veri aktarımı sona erdikten sonra, otomatik olarak bir rapor dosyası oluşturulur ve SD bellek kartında kaydedilir. Ayrıca bakın Bölüm **"7.4 Protokol dosyaları" sayfa 146**.

Ekranda şunlar gösterilir:

Rapor dosyası kaydedildi. H CO 123_____ _I_YYYYAAGG_ssddss & ILERLE

Veri aktarma başarılı olduğunda, son olarak şu görüntü belirir:

H CO 123

YUEKLEME TAMAMLANDI!

İşletim

| | BİLGİ NOTU |
|---|--|
| | Daima, öngörülen en son yapılanma el terminali üze- rinde kaydedilir. Bunun sağladığı avantaj, aynı yapılan- maya sahip çok sayıda araçtaki yeniden başlatmanın kolaylaşmasıdır. |
| | |
| | BİLGİ NOTU |
| ∎ | CCU üzerindeki her yazılım güncellemesi veya her parametre değişikliği sırasında ("Yeni kurulum", "Pa- rametre güncelle", "Sensör ID güncelle"), kaydedilmiş olan tüm DTC (Hata kodu) silinir! Her yazılım güncellemesinden önce, mevcut olan DTC'ler (Hata kodları) otomatik olarak bir DTC raporun- da kaydedilir! |
| | Ayrıca bakın Bölüm "6.8 Teşhis" sayfa 118 |

İşletim

6.5.2.7 Olası sorunlar

Sensör, 2 aramanın ardından bulunamıyor

İlk öğrenme denemesinin ardından hiç sensör bulunamadı. Ekranda şu mesaj belirir:

H CO 123 SENSOR BULUNAMADI! CIHAZI ANIMASYONDA GOSTERILEN HIZ ILE HAREKET ETTIR.

• Lastiğin öğrenme sürecini tekrarlayın.

El terminalinin ikinci öğrenme denemesinde de yine hiç sensör bulamaması halinde, öğrenme süreci durdurulur ve şu mesaj belirir:

H CO 123

SENSOR BULUNAMADI! ESLESTIRME SURECI DURDURULDU.

LASTIKTE SENSORUN BULUNUP BULUNMADIGINI KONTROL ET.

🔶 Mesajı GERI tuşuyla 🜙 onaylayın.

Giderilmesi:

- 1. El terminalinin şarj durumunu gözden geçirin.
 - ▶ Şarj durumu min. %40 olmalıdır.
 - Şarj durumunun yeterli olması halinde, lastikte sensör yoktur, sensör işletime hazır değildir veya sensör bozuktur.
- 2. Lastiği daha iyi gözden geçirmek için demonte edin.
- 3. Bazı lastiklerde ve özel araçlarda, sorgulama sinyalinin gücü duruma göre yeterli olmayabilir. Müşteri hizmetleriyle, uyarlama hakkında temasa geçin. Sistemin başlatılması için, **"6.5.3 Kuruluma devam** *edilmesi" sayfa 93* bölümünde anlatıldığı gibi devam edin.



İşletim

Aynı anda 2 farklı sensör bulunuyor

Ekranda şu mesaj belirir:

H CO 123 BIRDEN FAZLA SENSOR ALGILANDI! CIHAZI ANIMASYONDA GOSTERILEN HIZ ILE HAREKET ETTIR.

• Lastiğin öğrenme sürecini tekrarlayın.

El terminalinin tekrar aynı anda 2 sensör bulması halinde, öğrenme süreci durdurulur ve şu mesaj belirir:



Mesajı GERI tuşuyla avalayın.

Giderilmesi:

Lastiğin dışında 2 m'lik bir daire içinde başka sensörlerin de varlığını kontrol edin.

- Evet ise, sensörleri iletişim menzilinin dışına çıkartın ve öğrenme işlemini tekrarlayın.
- Hayır ise, aracı yak. 1 m ileri veya geri hareket ettirin ve öğrenme işlemini tekrarlayın.

Sensörler etkinleştirilmemiş

Ekranda şu mesaj belirir:





| H CO 123 | |
|----------|--------------|
| | |
| | [], [8,8] |

• Bir sonraki sensöre öğretin.

Öğrenme işlemi sırasında diğer kopma kriterleri

Öğrenme işlemi sırasında şu hatalar, bir kopma kriteri oluşturur:

- Sensör ARIZALI
- Pil ZAYIF
- Sensör SABİT DEĞİL

Bir lastik sensöründe söz konusu hatalardan biri mevcutsa, lastik demonte edilmeli ve sensör değiştirilmelidir.

Lastik sensörü yenilenmediği sürece, öğrenme işlemi sona erdirilemeyebilir.

İstisnalar:

 Araç tipi "Maden/Liman" seçiliyse ve "SENSÖR SABİT DEĞİL!" görüntülendiğinde, kullanıcı geri tuşuna basarak öğretme işlemine devam edebilir.

Yapılanmanın aktarılması olanaksız

CAN-Bus bağlantısı olmadığı takdirde, yapılandırmanın aktarılması mümkün değildir, ve aşağıdaki mesaj görülür.

| H CO 123 | |
|--|--|
| CAN veri bağlan- tısını kontrol et. | |
| | |

Giderilmesi:

- 1. El terminali, arıza teşhis kablosu ve sistem bileşenleri arasındaki bağlantıyı kontrol edin.
 - "DTC (hata kodu)" menüsünde, el terminali ile bileşenler arasındaki CAN bağlantılarını kontrol edin (bunun için bakın Bölüm "6.8.1 DTC (Hata kodu)" sayfa 118).
 - "CAN kontrolü" menüsünde, aracın kendi CAN'ına CAN bağlantısını kontrol edin (bunun için bakın Bölüm "6.8.3 CAN Kontrol" sayfa 142).
- 2. Kamyon kurulumunda, kontağın açık olduğunu kontol edin.
- 3. Yapılanmanın aktarılmasını tekrarlayın.
- 4. Yine bir CAN veriyolu bağlantısı olmadığı takdirde, menüden çıkın ve sistemin kablo bağlantısını gözden geçirin.



BİLGİ NOTU

Yukarıdaki hata gidermeler işe yaramıyorsa, müşteri hizmetlerine veya ilgili yerel firmaya başvurunuz.

🔞 ntinental 🏂

Aktarılan yapılanma onaylanmıyor

Sistem yapılanmasının başarılı olmaması durumunda şu mesaj belirir:

| H CO 123 | |
|----------|---------|
| Yükleme | hatası! |
| Bkz. el | kitabı. |
| | |

Giderilmesi:

Bu durumda, CCU ile arada bir iletişim arızası bulunmaktadır.

• Yapılanmanın aktarılmasını tekrarlayın.

Hata mesajı yeniden belirirse:

 CPC sisteminin elektriksel bağlantısının doğruluğunu kontrol edin ve ardından yapılandırma aktarımını tekrarlayın.



6.5.3 Kuruluma devam edilmesi

"Kuruluma devam et" menü noktası sadece, "Yeni kurulum" işlemi kesintiye uğradıktan sonra etkin olur.

Kurulum - Kuruluma devam et

Ekranda şu mesaj belirir:

| H CO | 123 | |
|--------------|---------------------------|--|
| TANI BU A | MLAMA ADI RACA MI AİT? | |
| · / I | luy 11 | |
| | | |

- 6.5.3.1 Tanımlama adı araca ait
 - Ok tuşlarıyla + = "Evet" seçin ve GERI tuşuyla) araç adını onaylayın.

Ardından yeniden başlatma işlemine, **"Yeni kurulum"** un kesintiye uğradığı yerden itibaren devam edilir.



- 6.5.3.2 Tanımlama adı araca ait değil:
 - Ok tuşlarıyla + + "Hayır" seçin ve menü noktasından çıkmak için GERI tuşuyla onaylayın, aksi halde bu araç üzerinde yanlış bir yapılanma kurulmuş olur.
 - Bu araç için yeni bir kurulum gerçekleştirin, bakın Bölüm "6.5.2 Yeni kurulum" sayfa 65.

6.5.4 Test sürüşü

"Test sürüşü" menü noktası, araçta kurulu olan sistemde sinyal alma kalitesinin kontrol edilmesi için kullanılır.

Bunun için, şu veriler toplanır:

- 1. Münferit sensörlerden alınan mesajların sayısı.
- 2. Münferit sensörlerin, sinyal alıcısında algılanan sinyal gücü.

Alınan veriler, el terminali tarafından değerlendirilir ve sonuç 3 grup içinde toplanır:

- Veri alma iyi
- Yeterli veri alma
- Sınırlı veri alma

| • | BİLGİ NOTU |
|---|--|
| 1 | Kurulu olan tüm lastik sensörlerinin sinyal alma kali- tesinin kontrol edilebilmesi için, tüm kaldırma aksları indirilmiş olmalıdır. |
| | Kaldırılmış olan kaldırma akslarındaki sensörler, test sürüşü sırasında göz önüne alınmaz. |
| | ATL fonksiyonu etkin haldeyken römorkun lastikleri, test sürüşü sırasında göz önüne alınmaz. |

| BİLGİ NOTU |
|--|
| Test sürüşü için, asgari 30 km/saat (18 mph) hızın mümkün olacağı bir güzergah seçilmelidir. |
| |

| _ | BİLGİ NOTU |
|----------|--|
| | "Test sürüşü" her zaman için, ESC tuşuna ESC 3 sani- ye basılarak sona erdirilebilir. |

Tüm test sürüşlerinde geçerli:

Test sürüşünün **"Veri alma iyi"** sonucuyla bitmemesi halinde, aşağıdaki düzeltici tedbirler mümkündür:

| Seçenek | Düzeltici tedbirler | |
|---|---------------------|---|
| Sadece CCU kulla- nılıyor. | = | CCU konumu ile donanımını optimize edin. İlave alıcıyla takviye yapın |
| CCU ve ilave alıcı kullanılıyor. | - | Her iki bileşenin konumu ile donanımını optimize edin. |
| " BAĞLI" uygu- lama durumu kullanılıyor. | - | Römorktaki lastik sensörlerinin sinyal alımı- nın önceki tedbirlerle iyileştirilememesi ha- linde, römork müstakil bir sistem ile takviye edilmelidir. |

6.5.4.1 Kamyon/Otobüs, ÇEKİCİ+DORSE veya Maden/Liman test sürüşü

Verilerin sistemden el terminaline aktarılabilmesi için, arıza teşhis kablosu üzerinden bir bağlantı kurulması gerekir.

- El terminalini ekranın boş soketine, arıza teşhis kablosu veya K veya L alt kablo demetinin arıza teşhis konnektörü üzerinden bağlayın.
- Kontağı çalıştırın.



Kurulum - Test sürüşü

Ekranda şu sorgulama belirir.



Bekleme süresi 20 dakikanın altında:

- İstenen bekleme süresi kadar bekleyin ve "Test sürüşü" menüsünü yeniden başlatın.

Bekleme süresi asgari 20 dakika:

- ◆ Ok tuşlarıyla ← → "Evet" seçin ve GERI tuşuyla 🜙 seçimi onaylayın.
- Sorumluluk sınırını okuyun ve GERI tuşuyla onaylayın.

| #Sinyal | |
|---------------|--|
| | |
| Sürüşü başlat | |
| | |

 Araçla test sürüşüne başlayın ve ilgili notların ekranda gösterilmesiyle birlikte test sürüşü sona erene kadar devam edin.

🔞 ntinental 🏂

Test sürüşü sırasında ekranda şu görüntü belirir:

| #Sinyal | |
|------------|--|
| | |
| Başlatıldı | |
| | |

Test sürüşü sona erdi ve el terminali bir protokol dosyası hazırlıyor:



Mesajdan sonra, protokol dosyasının hazırlanması için:

🔶 GERI tuşuna ┛ basın

Örn. şu bilgiler görünür:

| #Sinyal | 1↓ | |
|---|----|---------------|
| 15 | | 17 12 |
| Veri alma iyi | | |
| | | 16 12 |
| | | |
| | | |
| RSSI | | ↑↓ |
| RSSI | | ↑↓ 180 |
| RSSI ^[155] Veri alma iyi | | ↑↓ 180 |

İşletim

| Alan | Anlamı | | | |
|------------------|--|--|--|--|
| Başlık satırı | Sinyaller: Lastiklerde, her sensör için alınan mesajların sayısı gösterilir. | | | |
| | RSSI : Lastiklerde, ilgili sensörün tespit edilen sinyal gücü gösterilir. | | | |
| Lastik | Lastik sembollerinin RSSI göstergesindeki görünümü, sinyal alma kalitesine uygun şekilde değişir. | | | |
| sembol- | İyi sinyal alımı - Lastik "beyaz" (bakın Resim) | | | |
| leri | Yeterli sinyal alımı - Lastik "siyah" (ters dönük) | | | |
| | Sınırlı sinyal alımı - Lastik "yanıp söner" | | | |
| | Burada, test sürüşünün sonucu gösterilir. İyi, yeterli veya sınırlı sinyal alımı yayınlanır. | | | |
| Orta satır | Veri alma iyi Sinyal alma arızaları beklenmiyor. Yeterli Nadir durumlarda, gösterilen lastikte sinyal alma arızaları meydana gelebilir (parazitler; kötü hava koşulları). | | | |
| | Sınırlı sayıda Gösterilen lastikte, sık sık sinyal alma arızaları meyda- na gelebilir. | | | |

| BİLGİ NOTU |
|--|
| Genel olarak, RSSI değeri ne kadar yüksekse, sinyal alımı da o kadar iyidir. |
| alımı da o kadar iyidir. |

| BİLGİ NOTU |
|---|
| Test sürüşü sırasında bir kaldırma aksı kaldırıldığı takdirde, bu kaldırma aksının lastik sembollerinde sayı olmaz. |

Ontinental 🏂

- Ok tuşlarıyla ^{*} "Sinyaller" ile "RSSI" göstergeleri arasında tercih yapın.
- "BAĞLI" araç tipinde, ok tuşlarıyla + + "Kamyon" ile "Treyler" arasında tercih yapılabilir.
- Test sürüşünün sonucunu GERI tuşuyla Jonaylayın.

Test sürüşünün **"Veri alımı iyi"** sonucuyla **bitmemesi** halinde, aşağıdaki düzeltici tedbirler mümkündür. Ayrıca bakın Bölüm **"6.5.4 Test sürüşü"** sayfa 94.



6.5.4.2 Römork test sürüşü

Römorkta kurulu olan bir sistem için bir test sürüşü yapılacağı zaman, römorkun CCU'su bir **"Test sürüşü modu"**na alınmalıdır.

Römorkta test sürüşü için, kamyondakinden farklı olarak şu adımlar gerçekleştirilir:

- Römork sisteminin test sürüşü için etkinleştirilmesi (el terminali ile).
- 2. Deneme sürüşünün yapılması (el terminali OLMADAN).
- 3. Test sürüşü sonuçlarının değerlendirilmesi (el terminali ile).

1. ve 3. adımlarda şunlar göz önüne alınmalıdır:

- Basınç kontrol göstergesi ile römorkun kablo demeti arasındaki soket bağlantısını çözün.
- El terminalini, arıza teşhis kablosu üzerinden römork kablo demetine bağlayın.
- Kontağı çalıştırın.
 (Araç üzerinde besleme olmadığı takdirde, el terminali CCU'yu römorktan besler.)
- Ardından, el terminalini ayırın ve basınç kontrol göstergesine konnektör bağlantısını tekrar oluşturun.



Kurulum - Test sürüşü

Aracın tanımlama adıyla ilgili sorgulamayı, "6.5.4.1 Kamyon/Otobüs, ÇEKİCİ+DORSE veya Maden/Liman test sürüşü" sayfa 96 bölümünde olduğu gibi işleyin.

Ekranda şu sorgulama belirir.



◆ Ok tuşlarıyla ← → "Evet" seçin ve GERI tuşuyla 📣 seçimi onaylayın.

El terminali ilgili mesajla, römork sisteminin test sürüşü için etkinleştirildiğini onaylar.

- El terminalini ayırın ve basınç kontrol göstergesine konnektör bağlantısını tekrar oluşturun.
- Araçla test sürüşüne başlayın ve basınç kontrol göstergesi görsel bir sinyal verene kadar devam edin (60 saniye sürekli yanar).
- El terminalini anlatıldığı şekilde araca bağlayın ve "Test sürüşü" menüsünü yeniden başlatın, verileri değerlendirin.
 Değerlendirme otomatik olarak gerçekleşir ve değerlendirme, "6.5.4.1 Kamyon/Otobüs, ÇEKİCİ+DORSE veya Maden/Liman test sürüşü" sayfa 96 bölümüne benzer şekilde yapılır.

| • | BİLGİ NOTU |
|---|--|
| 1 | Araç hareket ettirildiği takdirde, test sürüşünün başla- tılabilmesi için önce asgari 20 dakika bekletilmelidir. |
| | Test sürüşünü sonlandırma kriterlerine erişilmediği sürece, basınç kontrol göstergesi özel bir koda göre yanıp söner (her 2 saniyede bir kısa çift yanma). |

6.5.4.3 Test sürüşlerinde olası hata mesajları

Test sürüşü sırasında bir hata oluştuğunda, test işleminin kesilmesine neden olur. Başka türlü belirtilmediği takdirde, bu bölümde açıklanan hata mesajları tüm araç tipleri için geçerlidir. Hatanın giderilmesinin ardından test sürüşü, en baştan başlatılmalıdır.



Uyarılar

Test sürüşü sırasında bir uyarı ortaya çıktığı takdirde (örn. **"DÜŞÜK BA-SINÇ"**), test sürüşü kesilir ve ekranda, aşağıdaki mesaj gösterilir:

| #Sinyal | ↑↓ |
|----------|------|
| 8 | 7 12 |
| Uyarılar | |
| 6 | 16 8 |

Bir protokol dosyası otomatik olarak oluşturulur ve SD bellek kartında kaydedilir.

- Test sürüşünü durdurun.
- 🔶 Mesajı GERI tuşuyla 💭 onaylayın.
- "6.8.1 DTC (Hata kodu)" sayfa 118 bölümünde anlatılan menü üzerinden hata kodlarını okutun ve hatayı uygun şekilde giderin.
- Aracı asgari 20 dakika bekletin.
- "Test sürüşü" menüsünü yeniden uygulayın.

CAN verileri yok



Test sürüşü sırasında CAN iletişimi kesildiği takdirde bu durum, test sürüşünün kesilmesine yol açar ve ekranda, aşağıdaki mesaj gösterilir:

| #Sinyal | ↑↓ ■ |
|----------------|------|
| 8 | 7 12 |
| CAN verisi yok | |
| 6 | 16 8 |

Bir protokol dosyası otomatik olarak oluşturulur ve SD bellek kartında kaydedilir.

- Test sürüşünü durdurun.
- Mesajı GERI tuşuyla Jonaylayın.
- Hata gidermeyi, "Yapılanmanın aktarılması olanaksız" sayfa 91 ve "Aktarılan yapılanma onaylanmıyor" sayfa 92 bölümlerindeki talimatlara uygun şekilde yapın.
- Aracı asgari 20 dakika bekletin.
- "Test sürüşü" menüsünü yeniden uygulayın.

Zaman aşımı

Deneme sürüşünün değerlendirilmesi için sadece, **"START modu"** lastik sensörü sinyalleri kullanılır (bakın Böl. **"Test sürüşü"** menü noktası yürütüldükten sonraki 20 dakika boyunca **"START modunda"** her tekerlek için yeterli sayıda sinyal alınmadığı takdirde, ekranda **"Zaman aşımı"** mesajı gösterilir.

| #Sinyal | î↓ Marin |
|-------------|-----------------|
| 9 | 13 6 |
| Zaman aşımı | |
| 8 | 12 7 |

Bir protokol dosyası otomatik olarak oluşturulur ve SD bellek kartında kaydedilir.

- Test sürüşünü durdurun.
- 🔶 Mesajı GERI tuşuyla 💭 onaylayın.

| Olası nedenler | Giderilmesi |
|--|--|
| Araç çok uzun süreyle, < 30 km/saat (18 mph) hızla hareket ettirildi | Aracı, yenilenen deneme sürüşünde daha hızlı sürün. |

- Aracı durdurun
- Aracı asgari 20 dakika bekletin.
- "Test sürüşü" menüsünü yeniden uygulayın.

Hata oluştu

Deneme sürüşünün değerlendirilmesi için sadece, **"START modu"** lastik sensörü sinyalleri kullanılır (bakın Böl. *"6.4.3.1 Sensör kontrolü" sayfa 57*). **"START modunda"** her tekerlek için yeterli sayıda sinyal alınmadan önce, **"SÜRÜŞ modundayken"** bir tekerlek için bir sinyal alındığı takdirde, ekranda **"Hata oluştu"** mesajı gösterilir.

| #Sinyal | ↑↓ |
|--------------------|-------|
| 15 | 17 12 |
| Hata oluștu | |
| | 16 9 |

Bir protokol dosyası otomatik olarak oluşturulur ve SD bellek kartında kaydedilir.

- Test sürüşünü durdurun.
- Mesajı GERI tuşuyla onaylayın.



| • | BİLGİ NOTU |
|---|--|
| 1 | Ok tuşlarıyla , "Sinyaller" ile "RSSI" göstergeleri arasında tercih yapılabilir (Ayrıca bakın Bölüm "6.5.4.1 Kamyon/Otobüs, ÇEKİCİ+DORSE veya Maden/Liman test sürüşü" sayfa 96). |

🔞 ntinental 🏂

| Olası nedenler | Giderilmesi |
|---|--|
| Araç 20 dakikadan daha kısa bir süre önce hareket ettiril- miş olmasına rağmen, araçla test sürüşüne başlandı. | Aracı, deneme sürüşüne başlamadan önce asgari 20 dakika bekletin. |
| CCU ve/veya ek alıcı uygun olmayan bir yere monte edilmiş veya uygun olma- yan şekilde hizalanmış, bu nedenle "START modunda" bazı tekerlek konumlarından yeterli sinyal alınmadı. Bu tekerlek konumları, "SIN- YALLER" ekranında ters dön- dürülmüş olarak gösterilir. | CCU ile ilave alıcının konumunu ve hizalanmasını kontrol edin ve gerekt. değiştirin. |

- Aracı durdurun
- Hata kaynağını tabloya uygun şekilde kontrol edin ve gerekt. hatayı giderin.
- Aracı asgari 20 dakika bekletin.
- "Test sürüşü" menüsünü yeniden uygulayın.
Basınç kontrol göstergesi

Etkinleştirmenin ardından basınç kontrol göstergesi tanımlanmış olan yanıp sönme kodunu göstermediği takdirde (her 2 saniyede bir kısa çift yanma), römorkla test sürüşünü başlatmayın.

| Olası nedenler | Giderilmesi |
|---|---|
| Etkinleştirme başarısız. | Etkinleştirmeyi tekrarlayın. |
| Basınç kontrol göstergesi bozuk | Bileşenleri ve el terminalini, arıza teşhis kablosuyla birleştirin. El terminalini çalıştırın. Basınç kontrol göstergesinin yandığını kontrol edin. |
| Römork sisteminin araç üze- rinden enerji beslemesi yok. | Enerji beslemesini oluşturun. |

🙆 ntinental 🏂

6.6 Kurulumun modifiye edilmesi

| • | BİLGİ NOTU |
|---|---|
| I | Ana menüde "Modifikasyon" noktası seçilerek, akülerin şarj durumu kontrol edilir. Bunun yeterli olmaması halinde: "Akü çok zayıf! HHT yükleyin ve yeniden deneyin." El terminalini, "5.2 El terminalinin şarj edilmesi" sayfa 30 bölümünde anlatıldığı gibi şarj edin. |



| BİLGİ NOTU |
|--|
| Uyarı eşikleri için önerilen varsayılan değerler, nominal basıncın |
| %10 ("DÜŞÜK BASINÇ"), Örn. Seçilen hedef basıncın %90'ı |
| ve %20 ("GÜÇLÜ DÜŞÜK BASINÇ"), Örn. Seçilen hedef basıncın %80'i. |



6.6.1 Mevcut kurulumun modifiye edilmesi

Modifikasyon - Kurulumu güncelle

Bu ana menüde, şu alt menü noktaları bulunmaktadır:

- Kurulumu kontrol et
- Parametreleri uyarla
- Sensör ID'lerini uyarla

Alt menü noktalarının kullanımıyla ilgili ön koşul:

CCU ile iletişim için el terminali, sistem ile bağlanmış olmalıdır.

| • | BİLGİ NOTU |
|---|--|
| | CCU ile el terminali arasında hiç iletişim kurulamadığı takdirde, işlem kesilir ve durumla ilgili bir mesaj belirir. Giderilmesi için: |
| | » Bakın Bölüm "Yapılanmanın aktarılması olanak- sız" sayfa 91 ve "Aktarılan yapılanma onaylan- mıyor" sayfa 92. |

| _ | BİLGİ NOTU |
|----------|---|
| 1 | CCU üzerindeki her parametre değişikliği sırasında ("Yeni kurulum", "Parametre güncelle", "Sensör ID güncelle"), kaydedilmiş olan tüm DTC'ler (Hata kodları) silinir! Ayrıca bakın Bölüm "6.8 Teşhis" sayfa 118 |



İşletim

6.6.1.1 Kurulumun kontrol edilmesi

Modifikasyon - Kurulumu güncelle - Kurulumu kontr. et

"Kurulumu kontr. et" menü noktası altında, mevcut kurulumun parametreleri gösterilir. Burada hiçbir değişiklik öngörülemez.

Parametre listesi, araç tipine ve yapılandırmaya bağlı olarak değişir.

Parametrelerin gözden geçirilmesinin ardından GERİ tuşu (J) ile, ayarlanmış olan hedef basınçların ve kaldırma akslarının kuş bakışı perpektif görünümlerine geçilir.

Mevcut bileşenlerin (ECU, DSP, RX) seri numaralarına genel bakışın ardından tekrar, **"Kurulumu güncelle"** alt menüsü görünür.

6.6.1.2 Parametreleri uyarla

Modifikasyon - Kurulumu güncelle - Parametre güncelle

"Parametrelerin uyarlanması" menü noktası altında, parametreler değiştirilebilir:

Aşağıdaki parametreler, herhangi bir değişiklikten muaf tutulur:

- Araç tipi
- Aksların ve lastiklerin sayısı



Menü noktası seçildikten sonra, ilk önce araç adının sorgulaması yapılır.



Burada araç adı, **"6.5.2.1 Araç adlarının girilmesi" sayfa 66** bölümünde anlatıldığı şekilde sanal bir klavye yardımıyla girilebilir ya da değiştirilebilir veya mevcut ad, GERI tuşuyla () onaylanabilir.

🙆 ntinental 🔧

Parametreler değiştirildikten sonra, bunlar CCU üzerine aktarılabilir.

Şu mesajlar görünür:

H CO 123

YAPILANDIRMA TAMAMLANDI.

CIHAZI CPC SISTEMINE BAGLA. KONTAGI AC. VERI TRANSFERINI BASLAT.

♦ GERI tuşuyla 🜙 yüklemeyi başlatın.

```
H CO 123
```

Yükleniyor.

Lütfen bekleyin...

Veri transferi başarılı olmadığı takdirde, Böl. **"Yapılanmanın aktarılması** olanaksız" sayfa 91 veya Böl. **"Aktarılan yapılanma onaylanmıyor**" sayfa 92 içinde anlatılanları yapın. Aksi halde, **"Kurulumu güncelle"** alt menüsü tekrar görünür.

Parametrelerin her değişimi için bir protokol dosyası otomatik olarak oluşturulur ve SD bellek kartında kaydedilir.

6.6.1.3 Sensör ID'lerini uyarla

Modifikasyon - Kurulumu güncelle - Sensör ID güncelle

Bu menüde, kullanıcı sensör ID'lerini değiştirebilir, böylece CCU'nun geri kalan yapılandırması değişmeden kalır (örn. birkaç tekerlek değişikliğinden veya lastik konumlarının değiştirilmesinden sonra).

"Sensör ID'lerinin uyarlanması" alt menüsünü seçtikten sonra yapılandırma, aracın CCU'sundan yüklenir.

Yapılandırma başarılı bir şekilde yüklendikten sonra, değiştirilecek lastiklerin sorgulaması yapılır. **"Bazıları"** seçeneğiyle, tüm lastikler yerine münferit lastikler değiştirilebilir. Değiştirilecek olan lastikler, takip eden kuşbakışı görünümünden seçilmelidir.

Bunun ardından, el terminali öğrenme işlemi için hazırdır.

Lastik sensörlerinin öğrenmesi için arıza teşhis kablosunu el terminalinden çıkarın ve **"6.5.2.4 Lastik sensörlerinin öğrenmesi" sayfa 80** bölümündekileri yapın.

Lastik sensörleri başarılı şekilde öğrendikten sonra, yeni yapılandırmanın sisteme aktarılması amacıyla el terminali, arıza teşhis kablosu üzerinden sistemle birleştirilmelidir.

Sensör ID'lerinin her değişimi için bir protokol dosyası otomatik olarak oluşturulur ve SD bellek kartında kaydedilir.

🙆 ntinental 🏂

6.7 Sistemin devreden çıkarılması/etkinleştirilmesi

6.7.1 CPC'yi devre dışı bırak

Sistemin sürücüyü rahatsız edebilecek olan ve kısa süre içinde giderilmesi olanaksız bir hatalı davranış göstermesi halinde, sistem geçici olarak devreden çıkarılabilir.

• El terminalini, arıza teşhis kablosu yardımıyla sisteme bağlayın.

Modifikasyon - CPC d. dışı bırak

Menü noktası, toplam sistemin devreden çıkarılması için kullanılır.

Şu mesaj belirir:



CPC sistemi başarılı olarak devreden çıkarılmadığı takdirde bu durum, sistem düzeyinde şu şekilde gösterilir:

- Kamyon: Ekran mesajı "SİSTEM ETKİN DEĞİL"
- Römork: Basınç kontrol göstergesi çalışmıyor.



6.7.2 CPC'yi etkinleştir

Araçta sistemin etkinleştirilmesi için:

• El terminalini, arıza teşhis kablosu yardımıyla sisteme bağlayın.

Modifikasyon - CPC'nin etkinleştirilmesi

Menü noktası, araçtaki toplam sistemin etkinleştirilmesi için kullanılır. Şu mesaj belirir:



Başarılı etkinleştirmenin ardından, CPC sistem tekrar tam fonksiyonel.



6.8 Teşhis

6.8.1 DTC (Hata kodu)



BİLGİ NOTU

- Sistem bileşenlerine bağlı olarak, azami 20 etkin DTC tutulur.
 - CCU üzerindeki her yazılım güncellemesi veya her parametre değişikliği sırasında ("Yeni kurulum", "Parametre güncelle", "Sensör ID güncelle"), kaydedilmiş olan tüm DTC'ler (Hata kodları) silinir!



Arıza teşhis - DTC (Hata kodu)

Hata mesajlarında, genel ve lastiğe bağlı hata mesajları arasında farklılık vardır.

İlk olarak CAN-Bus bağlantısı gözden geçirilir.

Bağlantı bulunmadığı takdirde şu mesaj belirir:



 Bileşenlere olan (CCU, ekran ve CAN-Switch) CAN-Bus iletişimini gözden geçirin.

Bir bağlantı olması halinde, bütün bileşenlerin durum bilgilerinin yer aldığı bir mesaj belirir:



 Sistemin DTC'lerini (hata kodları) okumak için GERI tuşuna basın.



🗿 ntinental 🏂

BİLGİ NOTU

CCU, DSP veya CSW bileşenlerinin **"Bağlandı"** durumunda olmasına rağmen, DTC'lerin okunması sırasında **"DTC okuma hatası!"** hata mesajı belirdiği takdirde:

Bu bileşenlerin yazılımının doğru kurulmuş olduğunu kontrol edin. Ayrıca bakın Bölüm "Yazılım güncelleme sırasında hatalar" sayfa 141.

1

BİLGİ NOTU

Sisteme ek bir alıcı monte edilmişse, CCU'nun **"Ek alıcı: EVET**" parametresine uygun şekilde yapılandırıldığından emin olunmalıdır. **"Arıza teşhis - DTC (hata kodu)"** menüsüne genel bakışta, RX yanlışlıkla bağlanmamış şeklinde görüntüleniyorsa, CCU yapılandırması muhtemelen hatalı olabilir.

Bu durumda, CCU'nun yapılandırmasını kontrol edin ve gerekirse değiştirin (bakın Bölüm "6.6.1.1 Kurulumun kontrol edilmesi" sayfa 112 ve "6.6.1.2 Parametreleri uyarla" sayfa 113).

6.8.1.1 Genel hata kodlarının (DTC'ler) okunması

Arıza teşhis - DTC (Hata kodu) - Genel DTC'ler

Aşağıdaki bileşenlerle ilgili genel hata kodları okunabilir:

- CCU (Kumanda cihazı)
- CSW (Çalıştırma modülü)
- DSP (Ekran)

Bütün hatalar bir listede gösterilir. Ok tuşlarıyla 🕻 listelenmiş olan bütün mesajlar görülebilir.



🔞 ntinental 🖄

| | 6 | | 3 | 4 | |
|-----------------|---|---|---|--|---|
| :Ger | nel | DTC ' | ler | | |
| 12 - | ME | ́1 А:1 | 12 | M:32 | 2 |
| Ek alıcı ile | | | | | |
| kisa devre veya | | | | | |
| blo | kopi | uk. | | | 1// |
| | | | | | 1/4 |
| | :Ger 12 - alı den sa d blo | :Genel 12 - MEI alıcı : den tes: sa devre blo kopu | 2 :Genel DTC' 12 - MEM A:1 alıcı ile den tesisatt sa devre vey blo kopuk. | 2 3 :Genel DTC'ler 12 - MEM A:112 alıcı ile den tesisatta sa devre veya blo kopuk. | 2 3 :Genel DTC'ler 12 - MEM A:112 M:32 alıcı ile den tesisatta sa devre veya blo kopuk. |

| 1 | Hata kodu | |
|-------------|-----------------|--|
| 6 | Llata durumu | ACT: aktif hata |
| Hata durumu | | MEM: pasif hata |
| 3 | Aktif sayacı | Yukarıdaki örnekte hata, 112 ateşleme çevrimi için aktifti (A: 112). |
| 4 | Pasif sayacı | Yukarıdaki örnekte hata, 32 ateşleme çevri- minden bu yana pasifti (M: 32). |
| 5 | Hata açıklaması | |

- Hata kodları, bir açıklama ve bunları gidermek için önlemler ile birlikte, sonraki sayfalarda yer almaktadır.
- Aktif hatalar (ACT durumu) ortadan kaldırılmalıdır. Bir pasif hata (MEM durumu) daha önce giderildi.
- Aktif sayacı, hatanın kaç ateşleme çevriminden bu yana (aktif hatalar için) bulunduğunu ya da kaç ateşleme çevriminden sonra (pasif hatalar için) giderildiğini gösterir. Aktif sayacı, azami 255 değerine ulaşır. Bu, "A: 255" görüntülendiğinde hatanın 255 ateşleme çevrimi veya daha uzun süre boyunca etkin olduğu anlamına gelir.
- Bir hata giderildiğinde, durum MEM olarak ayarlanır. Pasif sayacı, hatanın kaç ateşleme çevrimi öncesinde giderildiğini gösterir. 40 ateşleme çevriminden (M: 40) sonra, pasif hatalar otomatik olarak silinir.
- Ekranla ilgili olan hata kodlarında, ateşleme çevrimleri sayılmaz.

Hataların giderilmesiyle ilgili not:

- Bir bileşen değiştirilmeden önce, bütün DTC'ler kaydedilmeli ve ardından silinmelidir.
- Sistemi kapatın ve bir dakika sonra tekrar çalıştırın.
- Sistemin yeni başlamasından 2 dakika sonra, DTC'leri yeniden kontrol edin.
- İlgili DTC tekrar ortaya çıkarsa, bileşenlerin değiştirilmesi gerekir.



Şu hata kodları görünebilir:

CCU için:

| DTC | Açıklama | Giderilmesi |
|-------|--|---|
| | | » Ekran ve CCU konnektörlerini kontrol edin. |
| 9001 | CAN lietiminde nata. | » Kabloyu kontrol edin. |
| | | » CCU'yu kontrol edin. |
| 0.010 | İlave alıcıya hiç veri akta- | » İlave alıcı ve CCU konnektörle- rini kontrol edin. |
| 9010 | rımı yok. | » Kabloyu kontrol edin. |
| | | » İlave alıcıyı kontrol edin. |
| | İlave alıcıya giden kab- loda kısa devre var veya kablo kopuk. | » İlave alıcı ve CCU konnektörle- rini kontrol edin. |
| 9012 | | » Kabloyu kontrol edin. |
| | | » İlave alıcıyı kontrol edin. |
| 9A01 | Besleme gerilimi çok düşük. | » Kurulu gerilimin min. 12V oldu- ğunu kontrol edin. |
| 9A02 | Besleme gerilimi çok | » Kurulu gerilimin maks. 28V olduğunu kontrol edin. |
| | yuksek. | » CCU'yu değiştirin. |
| 1F16 | Lastik sensörlerinden sinyal alımında telsiz arızası. | » Yerinizi değiştirin (Telsiz arıza- ları uyarısı). |
| 9B02 | CCU hatalı. | » CCU'yu değiştirin. |
| 9B03 | CCU hatalı. | » CCU'yu değiştirin. |

İşletim

| DTC | Açıklama | Giderilmesi |
|------|---|--|
| 9F15 | Lastik sensörleri takılı değil veya etkinleştiril- memiş. | » Lastik sensörlerinin gerçekten takılı olduklarını, el terminaliyle kontrol edin. Bunun için öğ- renme işlemini, Böl. "6.4.1 Tüm lastiklerin kontrol edilmesi" sayfa 47. veya » CPC sistemi, Böl. "6.5.2 Yeni kurulum" uyarınca yapılandırın. |
| 9F13 | Sistem yapılandırılma- mış. | » CPC sistemi, Böl. "6.5.2 Yeni <i>kurulum</i> " uyarınca yapılandırın. |

Ekran için:

| DTC | Açıklama | Giderilmesi |
|------|----------------|----------------------|
| 9B04 | Ekran arızalı. | » Ekranı değiştirin. |

Çalıştırma modülü (CSW) için:

| DTC | Açıklama | Giderilmesi | |
|------|--|--|--|
| 9F02 | CCU Trailer hatalı. | » CCU'yu değiştirin. | |
| 9F03 | CAN iletiminde hata. | » CCU konnektörlerini kontrol edin. » CCU ile basınç kontrol gös- tergesi arasındaki kabloyu kontrol edin. » CCU'yu kontrol edin. | |
| 9F04 | Harici besleme gerilimi çok düşük. | » Kurulu gerilimin min. 12V olduğunu kontrol edin. | |
| 9F05 | Harici besleme gerilimi çok yüksek. | » Kurulu gerilimin maks. 28V olduğunu kontrol edin. | |
| 9F06 | Dahili besleme gerilimi çok düşük. | » Kurulu gerilimin min. 12V olduğunu kontrol edin. | |
| 9F07 | Dahili besleme gerilimi çok yüksek. | » Kurulu gerilimin maks. 28V olduğunu kontrol edin. » CCU'yu değiştirin. | |
| 9F08 | İlave alıcının besleme gerilimi çok düşük. | » Kurulu gerilimin min. 12V olduğunu kontrol edin. | |
| 9F09 | İlave alıcının besleme gerilimi çok yüksek. | » Kurulu gerilimin maks. 28V olduğunu kontrol edin. » CCU'yu değiştirin. | |
| 9F0A | Basınç kontrol gösterge- sinde kısa devre. | » CCU ile basınç kontrol göstergesi arasındaki kabloyu kontrol edin. » Basınç kontrol göstergesinin sağlamlığını kontrol edin. (Bileşenleri ve el terminalini, arıza teşhis kablosuyla | |
| | | birleştirin. El terminalini çalıştırın. Basınç kontrol göstergesinin yandığını kontrol edin. | |

İşletim

| DTC | Açıklama | Giderilmesi |
|------|---|---|
| 9F0B | Basınç kontrol göstergesi bağlanmamış. | » CCU ile basınç kontrol gös- tergesi arasındaki kabloyu kontrol edin. |
| | | » Basınç kontrol göstergesini el terminaliyle kontrol edin (bakın DTC 9F0A kılavuzu) |
| | | Basınç kontrol göstergesinde- ki arıza teşhis soketi, bir DTC sorgulaması meydana gel- meden 5 dakika süreyle açık kaldığı takdirde, bu DTC (9F0B) etkinleşir. |

🙆 ntinental 🖄

6.8.1.2 Lastiğe bağlı hata kodlarının (DTC'ler) okunması

"Lastiğe bağlı DTC'ler" menü noktası altında, belirli bir lastikle ilgili hatalar okunabilir.

Arıza teşhis - DTC (Hata kodu) - Lastiğe bağlı DTC

Ekranda yapılanma, kuş bakışı perspektifte görünür. Hata mesajlı lastik konumları siyah renkle işaretlenmiştir: Ayrıca bakın Bölüm **"6.3 Ekran** görünümleri" sayfa 44.



| | BİLGİ NOTU |
|---|--|
| 1 | Yanıp sönen, siyah renkli lastik: bu lastikte, en az bir aktif hata bulunmaktadır. |
| | Siyah renkli lastik: bu lastikte, en az bir pasif hata bulunmaktadır. |
| | Hata kodları (DTC'ler), her 30 saniyede bir otomatik olarak güncellenir. |
| | ATL olan bir yapılandırmada, römork lastiklerinin DTC'leri el terminali tarafından algılanmaz. |
| | Lastiğe özgü hiçbir DTC bulunmadığı takdirde, "Lasti- ğe bağlı DTC bulunamadı." mesajı gösterilir. |
| | » GERI tuşuyla 💭 kuş bakışı perpektif görünüme geçin. |
| | » Burada sadece lastik basınçları gösterilir. |

 Ok tuşlarıyla + istediğiniz menü noktasını seçin. Seçilmiş olan lastik, "[]" ile işaretlenir.

("**Bağlı**" yapılandırmasında, ok tuşları ← → kullanılarak, römorkun ya da kamyonun akslarına geçiş yapılabilir.)

 Hatayı göstermek için ok tuşlarına basın (sadece siyah veya yanıp sönen lastikler için mümkündür).

| BİLGİ NOTU |
|---|
| Lastik sembollerinin içindeki sayılar, bar veya psi ola- rak güncel lastik basınçlarını verir. |
| Bütün lastiklerin içinde basınç değerlerinin gösterilme- si, azami 2 dakika zaman alır. |
| 2 dakika sonra henüz hiçbir basınç değeri gösteril- mediği takdirde, lastik sensörü uygun olmayan bir konumdadır ve sinyal alınamaz veya sensör bozuktur. |
| CAN formatı olarak sadece "J1939" standardı seçilmiş- se, laştikle ilgili DTC'ler icin başınclar göşterilmez. |

🔞 ntinental 🔧



| 1 | Hata kodu | |
|---|-----------------|---|
| 2 | Hata durumu | ACT: aktif hata |
| | | MEM: pasif hata |
| 3 | Aktif sayacı | Yukarıdaki örnekte hata, 2 ateşleme çevrimi için aktifti (A: 2). |
| 4 | Pasif sayacı | Yukarıdaki örnekte hata hala aktiftir (M: 0). |
| 5 | Hata açıklaması | |

- Hata kodları, bir açıklama ve bunları gidermek için önlemler ile birlikte, sonraki sayfalarda yer almaktadır.
- Aktif hatalar (ACT durumu) ortadan kaldırılmalıdır. Bir pasif hata (MEM durumu) daha önce giderildi.
- Aktif sayacı, hatanın kaç ateşleme çevriminden bu yana (aktif hatalar için) bulunduğunu ya da kaç ateşleme çevriminden sonra (pasif hatalar için) giderildiğini gösterir. Aktif sayacı, azami 255 değerine ulaşır. Bu, "A: 255" görüntülendiğinde hatanın 255 ateşleme çevrimi veya daha uzun süre boyunca etkin olduğu anlamına gelir.
- Bir hata giderildiğinde, durum MEM olarak ayarlanır. Pasif sayacı, hatanın kaç ateşleme çevrimi öncesinde giderildiğini gösterir. 40 ateşleme çevriminden (M: 40) sonra, pasif hatalar otomatik olarak silinir.

Şu hata kodları görünebilir:

| DTC | Açıklama | Giderilmesi |
|--|---|--|
| | SINVAL YOK | Kötü sinyal alımı. |
| 90## Lastik sensör verileri alınamıyor. | » CCU ve/veya ilave alıcının mon- taj konumunu ve hizalanmasını kontrol edin. | |
| 91##* | TEKERLEK BLOKELİ | » Tekerleğin serbest dönebildiği- ni kontrol edin. |
| 92## | Lastik sensörünün pili çok zayıf. | » TTM'yi değiştirin. |
| 13## | DÜŞÜK BASINÇ 1. uyarı kademesine erişildi. | » Lastik hava basıncını önerilen değere yükseltin. |
| 14## | ÇOK DÜŞÜK BASINÇ 2. uyarı kademesine erişildi. | » Lastikte hasar kontrolü yapın. » Lastikte hasar yoksa, lastik hava basıncını önerilen değere yükseltin. |
| 15## | ANI HAVA KAYBI Lastik çok hızlı basınç kaybediyor. | » Lastik, supap ve jantta sızdır- mazlık kontrolü yapın. |
| 16## | SICAKLIK Lastik sensörü kritik sıcaklık algıladı. | Lastik sensörü çok yüksek sıcaklı- ğa maruz kalmış. » Lastik ve frende fonksiyon kontrolü yapın. |
| 1A## | BASINÇ FARKI ikiz lastikler arasında algılandı. | » Lastik hava basıncını önerilen değere yükseltin. |
| 97## | SENSÖR HATASI Lastik sensörü arızalı. | » Lastik sensörünü değiştirin. |

Ontinental 🔧

| DTC | Açıklama | Giderilmesi |
|------|---|---|
| 18## | Lastik sensörü kendili- ğinden kapanıyor: Azami sıcaklığa erişildi. | Lastik sensörü çok yüksek sıcaklı- ğa maruz kalmış. » Lastik ve frende fonksiyon kontrolü yapın. |
| 19## | SENSÖR KONTROL Lastik sensörü hatalı takıldı. | » Lastiği demonte edin. Lastik sensörünü yenileyin. |
| 1D## | SENSÖRÜ KONTROL ET Lastik sensörü lastikte gevşek. | » Lastiği demonte edin. Lastik sensörünü yenileyin. |

* Bu hata mesajı opsiyoneldir ve sistem sürümlerinin hepsinde geçerli değildir.

| • | BİLGİ NOTU |
|---|--|
| | ##, lastik konumunu belirten Hex koduyla ilgili bir yer imidir. Buradaki konum, seçilmiş olan yapılandırmaya bağlıdır. |

6.8.1.3 Bütün hata kodlarının (DTC'ler) silinmesi

"Tüm DTC'leri sil" menü noktası altında, bütün bileşenlerin hata mesajları silinebilir.

Arıza teşhis - DTC (Hata kodu) - Tüm DTC'leri sil

Ekranda şu mesaj belirir:



- ◆ Ok tuşlarıyla ← → "EVET" seçin.
- Bütün bileşenlerin hata mesajlarını silmek için GERI tuşuna basın.

Ardından, **"DTC'ler başarıyla silindi"** veya **"DTC'ler başarıyla silinmedi"** mesajı belirir. Son durumda, silme işlemini tekrarlayın.

6.8.1.4 Hata kodlarının (DTC'ler) kaydedilmesi

Bu menü noktası yardımıyla, hata mesajları kaydedilebilir.

Arıza teşhis - DTC (Hata kodu) - DTC'leri kaydet

Ekranda şu mesaj belirir:

| Rapor dosyası kaydedildi. |
|--|
| H CO 123 _D_YYYYAAGG_ssddss ↩ ILERLE |

Bir protokol dosyası oluşturulur ve SD bellek kartında kaydedilir.

| BİLGİ NOTU |
|---|
| Hiçbir DTC bulunmadığı takdirde, "DTC'ler bulunama- dı" mesajı gösterilir. |
| DTC'lerin kaydedilmesi sadece, SD bellek kartı takılıy- ken mümkündür. Ayrıca bakın Bölüm "7.4 Protokol dosyaları" sayfa 146. |

6.8.2 Yazılım güncellemeleri

Arıza teşhis - Yazılım güncelleme

| • | BİLGİ NOTU |
|---|---|
| | CSW (çalıştırma modülü) bileşeni, sadece römork için bir sistemde mevcuttur. |
| | DSP (ekran) bileşeni, sadece kamyon/otobüs için bir sistemde mevcuttur. |
| | Yazılım güncellemesini başlatmadan önce, akülerin şarj durumu kontrol edilir. Bunun yeterli olmaması halinde: "Akü çok zayıf! HHT yükleyin ve yeniden deneyin." |
| | El terminalini, "5.2 El terminalinin şarj edilmesi" say- fa 30 bölümünde anlatıldığı gibi şarj edin. |
| | Güvenli bir yazılım güncellemesinin sağlanması için, el terminali veri aktarımı sırasında kapatılmamalı ya da işlem kesintiye uğramamalıdır. Güncellenecek olan bileşenlerin (CCU, DSP, CSW), kalıcı şekilde hasar gör- mesi olasılığı söz konusudur. |

Aşağıdaki bileşenlerle ilgili bir yazılım güncellemesi yapılabilir:

- CCU (Kumanda cihazı)
- CSW (Çalıştırma modülü)
- DSP (Ekran)

6.8.2.1 El terminalindeki kullanılabilir yazılımlar

El terminalindeki kullanılabilir bileşen yazılımlarının kontrolü için, çevrimdışı modundaki menü noktası (sisteme bağlantı yok) çağrılabilir.

Sadece, her bir bileşen için el terminalinde kaydedilmiş olan sürümler gösterilir.

| Kullanılabilir SW | |
|---------------------------------------|--|
| CCU: | |
| YENİ SÜRÜM: 1.09 | |
| DSP: | |
| CSW: | |
| YENİ SÜRÜM: 10 CAN BAĞLANTISI YOK. | |

6.8.2.2 Kamyon/Otobüs, Çekici + Dorse veya Maden/Liman

"Kamyon/Otobüs", **"Bağlı"** veya **"Maden/Liman"** yazılım güncellemesi için, şu şekilde hareket edilmelidir:

- El terminalini ekranın boş soketine, arıza teşhis kablosu veya K veya L alt kablo demetinin arıza teşhis konnektörü üzerinden bağlayın.
- Kontağı çalıştırın.

El terminalinde daha güncel bir yazılım sürümü mevcutsa, bu durum şu mesaj yardımıyla gösterilir:

| Yazılım günc. | | |
|----------------------------------|-------|------|
| CCU: | Sür: | 1.07 |
| YENİ SÜRÜM: 1.09 | | |
| DSP: YENİ SÜRÜM: 3.00 CSW: | Sür: | 2.24 |
| GÜNCELLEME İÇİN ⊷ | 'A BA | S |

500 KBaud'lu bir CAN veriyolu ortamında yazılım güncellemesi mümkün değildir. El terminali, **"500 Kbaud'da desteklenmiyor"** mesajını gösteriyor.

CCU'yu 250 KBaud ile bağlayın ve ardından yazılımı güncelleyin.



◆ GERI tuşuyla 💭 CCU ile ilgili yazılım aktarımını başlatın.

| Yazılım günc. | |
|-------------------|-----------|
| CCU: | Sür: 1.09 |
| GÜNCEL | |
| DSP: | Sür: 2.24 |
| YENI SURUM: 3.00 | |
| CSW: | |
| | |
| GUNCELLEME IÇIN ↔ | A BAS |

◆ GERI tuşuyla 🬙 ekran ile ilgili yazılım aktarımını başlatın.

Bileşenlerin yazılımı başarılı şekilde güncellendiğinde şu mesaj belirir:

| günc. | | |
|-------|-------|-----------------------|
| | Sür: | 1.09 |
| | c " | 2 00 |
| | Sur: | 3.00 |
| | | |
| | | |
| | | |
| | günc. | günc. Sür: Sür: |

| - | BİLGİ NOTU |
|---|---|
| | Kamyon/otobüs CCU'sunda hiç CSW bulunmadığından dolayı, CSW ile ilgili bir yazılım sürümü gösterilmiyor. |
| | "HHT GÜNCEL DEĞİL" mesajı gösterildiğinde, el ter- minalinin yazılımını güncelleyin. Bakın bölüm "8.1 El terminali yazılımının güncellenmesi" sayfa 148. |
| | CCU güncellemesi başarısız olduğunda, kaydedilmiş olan araç yapılandırması silinir. Yenilenen, başarılı yazılım güncellemesinin ardından araç yapılandırması tekrarlanmalıdır. Bakın bölüm "6.5.2 Yeni kurulum" sayfa 65. |



6.8.2.3 Römork

Römorkta yazılım güncellemesi için, şu şekilde hareket edilmelidir:

- Basınç kontrol göstergesi ile römorkun kablo demeti arasındaki soket bağlantısını çözün.
- El terminalini, arıza teşhis kablosu üzerinden römorkun kablo demetine bağlayın.
- Kontağı çalıştırın.



El terminalinde daha güncel bir yazılım sürümü mevcutsa, bu durum şu mesaj yardımıyla gösterilir:

| Yazılım günc. | | |
|------------------------|--------|-----|
| CCU: | Sür: 1 | .07 |
| YENİ SÜRÜM: 1.09 | | |
| DSP: | _ | |
| CSW: YENT SÜBÜM: 10 | Sür: | 08 |
| ب GÜNCELLEME İÇİN | 'A BAS | |

♦ GERI tuşuyla 💭 CCU ile ilgili yazılım aktarımını başlatın.

| Yazılım günc. CCU: ^{GÜNCEL} | SÜR: | 1.09 |
|--|---------|------|
| DSP: | | |
| CSW: | SÜR: | 08 |
| YENI SURUM: 10 | | |
| GÜNCELLEME İÇİN | ⊶ 'A BA | S |

 GERI tuşuyla , CSW (çalıştırma modülü) ile ilgili yazılım aktarımını başlatın.

İşletim

Bileşenlerin yazılımı başarılı şekilde güncellendiğinde şu mesaj belirir:



 Römorkun CCU'su için güncelleme başarıyla gerçekleştikten sonra, el terminalini ayırın ve basınç kontrol göstergesine konnektör bağlantısını tekrar oluşturun.





6.8.2.4 Yazılım güncelleme sırasında hatalar

Yazılım güncellemesi başarısız olduğunda, bununla ilgili bir uyarı notu görünür.

| H CO 123 | |
|--------------------|--|
| Güncelleme hatası. | |
| Bakın El kitabı. | |

Güncel sürüm numarası okunamaz ve bu durum, aşağıdaki şekilde gösterilir.



Bu durumda:

• Yazılın güncellemesini tekrarlayın.

Hata yeniden ortaya çıktığında:

• Bileşenleri değiştirin.

6.8.3 CAN Kontrol

"CAN Kontrol" menüsü, sistem ile aracın kendi CAN'ı arasındaki CAN veriyolu bağlantısını kontrol etmek için kullanılır.

El terminali, 250 kbit/s ve 500 kbit/s baud hızlarını destekler. CAN veriyolu bağlıysa, el terminali otomatik olarak uygun baud hızını kontrol eder ve seçer. CAN veriyolu bağlandığında, el terminali kontrol eder ve ilgili baud hızını otomatik olarak seçer.



6.8.3.1 Temel mod

Sistem ya da el terminali aracın CAN veriyolu ile düzgün bağlanmışsa, "Bağlandı" mesajı görünür.

 Bu durumda, hem sistemin hem aracın kendi CAN veriyolu doğru şekilde bağlanmıştır.

Sistem ya da el terminali aracın CAN veriyolu ile düzgün bağlanmamışsa, **"Bağlanmadı"** mesajı görünür.

- Bu durumda, sistem el terminali ile düzgün bağlanmıştır, ancak aracın kendi CAN veriyolu ile bağlantı yoktur.
- Aracın CAN'ına istenen CAN veriyolu bağlantısı gözden geçirilmelidir.

6.8.3.2 Uzman modu



Uzman modunda, CAN veriyoluna bağlı olan kumanda cihazlarının tüm adresleri görüntülenir.

Örnek: 0x33 - sistemin CCU'su

7 SD bellek kartı

7.1 SD bellek kartıyla ilgili genel bilgiler


7.2 SD bellek kartındaki dosyaların kullanımı

SD bellek kartına erişim, bilgisayara yapılan bir USB bağlantısıyla sağlanır, bakın Bölüm **"8.2 Bilgisayar bağlantısı" sayfa 149**.

- Klasör yapısı ve tanımı değiştirilemez.
- Tüm dosyaların içerikleri ve bunların adları değiştirilemez.
- Bellek kartının üzerindeki dosyaların hiçbiri silinemez!
 "REPORT" klasöründeki "Protokol dosyaları" bir istisna oluşturur, bunlar kopyalanabilir ve silinebilir.



7.3 Klasör yapısı

SD BELLEK KARTI

| CONFIG |
|----------|
| LANGUAGE |
| REPORT |
| TEMP |
| UPDATE |

7.4 Protokol dosyaları

El terminaliyle çalışırken oluşturulan protokol dosyaları, SD bellek kartındaki **"REPORT"** klasöründe kaydedilir, bakın Bölüm **"7.3 Klasör yapısı"**.

Her bir protokol dosyasının tanımlanması için, otomatik olarak belirgin adlar verilir. Bunlar, şu verilerden bir araya gelmektedir:

| | C | OSYA ADI | | |
|------------------------|---|-------------|----------------------|---|
| Araç adı | Uygulanan menü fonk- siyonunu tanımlayan | Tarih | Saat | Kurulumda- ki alt fonksi- yonlar için harf kodu |
| | harf kodu | (Seri No.)* | (Devam eden No.)* | (Opsiyonel) |
| | | YYYYAAGG | ssddss | IN = Yeni kuru- Ium veya |
| Maks. 19 karak- ter | T = Test sü- rüşü D = DTC I = Kurulum V = Tüm las- tikleri kontrol et | (XXXXXX)* | (ZZZZ)* | kuruluma devam et MP = Parametre güncelle MS = Sensör ID güncelle SU = Yazılım gün- cellemesi |

* Seri No. ve Devam eden No. sadece, Ayarlar - Cihaz ayarı - Tarihi kullan menüsünde Tarih/ Saat devreden çıkarıldığında belirir.

| | BİLGİ NOTU |
|--|---|
| | Ana menüdeki Tarih ve Saat göstergesi, Ayarlar - Cihaz ayarı - Tarihi kullan seçenekleri altında etkinleştirilebilir. |
| | Bu durumda: |
| | — dosya adındaki tarih ve saat, sürekli sayacın yerine kullanılır. |
| | — rapor dosyalarında tarih ve saat kaydedilir. |

Protokol dosyaları bilgisayara aktarılabilir (bakın Böl. **"8.2 Bilgisayar bağ***lantısı" sayfa 149*) ve gerektiğinde silinebilir.

| | BİLGİ NOTU |
|---|---|
| 1 | SD bellek kartı takılı değilken, protokol dosyalarının kaydedilmesi mümkün değildir! Bir hata mesajı görü- nür. Giderilmesi için: |
| | » SD bellek kartının cihaza doğru takıldığından emin olun. Bakın Bölüm "5.3 Bellek kartının değiştirilmesi" sayfa 32. |
| | » SD bellek kartına "Arıza teşhis/bilgisayar bağlantısı" ile erişimi kontrol edin. Bakın bölüm "8.2 Bilgisayar bağlantısı" sayfa 149. |



BİLGİ NOTU

Protokol dosyalarının değerlendirilmesi için bir yazılım programı önerilmektedir (bakın www.contipressurecheck.com/hht).

El terminali

8 Bakım

8.1 El terminali yazılımının güncellenmesi

El terminalinin yazılım güncellemesi için, web sayfasındaki talimat izlenmelidir:

www.contipressurecheck.com/hht

| • | BİLGİ NOTU |
|----------|--|
| L | Menü, temel ayarlarda İngilizce diliyle başlar. Dil ayarı için: "SETUP/LANGUAGE" menü yolunu takip edin ve istediğiniz dili seçin. |
| | El terminalinde SD bellek kartı takılı değilse veya bellek kartı erişilebilir durumda değilse, sadece "ENGLISH" dili kullanılabilir. |
| | Bir yazılım güncellemesinden sonra, tercih edilen dil seçiminin ardından el terminalinin yeniden ayarlanma- sı gerekir. Bakın Bölüm "5.5 El terminalinin düzenlen- mesi" sayfa 35. |
| | Yazılım güncellemesi sırasında, Kurulum ana menü- sünün önceden kaydedilmiş araç yapılandırmalarının üzerine fabrika ayarları yazılmıştır ve yeniden tanımla- ma yapılması gerekir. |
| | · |
| _ | BİLGİ NOTU |

Yazılım güncellemeleri için web sitesini düzenli olarak kontrol edin.

8.2 Bilgisayar bağlantısı

Bu menü noktasında, aşağıdaki amaçlar için SD bellek kartı ile bir bilgisayar/Laptop arasında iletişim kurulur:

Protokol dosyalarının bilgisayara/Laptopa aktarılması.

Arıza teşhis - Bilgisayar bağlantısı

SD bellek kartı ile iletişim (veri transferi) amacıyla, SD bellek kartı el terminalinde kalabilir. Bilgisayar/Laptop ile iletişim, USB kablosu üzerinden yapılır.

İletişimin kurulması için yapılması gereken:

 "Arıza teşhis/bilgisayar bağlantısı" menü noktasını seçin ve Enter ile onaylayın.

Şu gösterge belirir:



🙆 ntinental 🏂

BİLGİ NOTU

SD bellek kartı takılı veya erişilebilir durumda değilse, bir dil ayarı yapılamaz.

- El terminalini bilgisayara bağlamak için, "Arıza teşhis/ bilgisayar bağlantısı" menü yolunu takip edin.
- El terminalini, USB kablosu yardımıyla bilgisayara/Laptopa bağlayın.

Şu gösterge belirir:





- "REPORT" klasörü üzerindeki protokol dosyaları, bilgisayar/Laptop üzerinde kopyalanabilir veya taşınabilir.
- Veri transferi sona erdikten sonra, el terminalini Windows oturumunda kapatın ve USB kablosunu çıkartın.

8.3 Arıza teşhis kablosundaki sigortanın değiştirilmesi

Basınç kontrol göstergesiyle iletişim yoksa veya treyler sistemi CCU'sunun arıza teşhis kablosu üzerinden elektrik beslemesi mümkün olmuyorsa, arıza teşhis kablosundaki sigortanın değiştirilmesi gerekir.



Arıza teşhis kablosundaki sigortanın değiştirilmesi için şunları yapın:

Eski sigortayı çıkartın (bakın Ok).



 Yeni sigortayı dikkatlice yerleştirin, bu sırada pinlerin konumuna dikkat edin.



8.4 Temizlik

El terminalinin gövdesi kirlendiğinde, hafif nemli, lif bırakmayan bir bezle temizleyin. Çözücü madde içeren temizleyiciler kullanmayın.

8.5 Depolama

Depolama için geçerli talimatlar şunlardır:

- Kuru yerde muhafaza edin. Maksimum bağıl hava nemi: %80, yoğuşma olmamalı.
- Doğrudan güneş ışınlarına karşı koruyun. Depolama sıcaklığı
 -20 ... +25 °C/-4...77°F arasında olmalıdır.



9 Arıza giderme

9.1 Sıfırlamanın yapılması

El terminalinin şarjlı akülere rağmen çalışmaması halinde, el terminalinin sıfırlanması zorunludur. El terminalini sıfırlamak için, bağlantı yuvalarının yanındaki Reset düğmesine bir tükenmez kalemin veya açılmış haldeki bir büro ataçının ucuyla bastırın.



10 Tasfiye

10.1 Elektrikli/elektronik bileşenler

Bu cihaz, normal ev çöpüyle birlikte atılmamalıdır.

El terminali, gövdenin içinde sabit monteli olan ve yerinden sökülemeyen bir lityum pil içermektedir. Kullanım ömrü tamamlandıktan sonra el terminali güncel olarak geçerli yerel, bölgesel ve ulusal yasalara ve düzenlemelere göre tasfiye edilmelidir. Bunun için cihaz, elektrikli/ elektronik bileşenleri, toplama yerine veya sistem distribütörüne teslim edilmelidir. Veya aşağıdaki sistem toplama yerine geri gönderilebilir.

Merkezi sistem toplama yerinin adresi: Continental Trading GmbH "Abteilung Entsorgung" VDO-Straße 1, Gebäude B14, 64832 Babenhausen Almanya

11 AB Uygunluk beyanı

Cihazınızın seri numarasını içeren orijinal Uygunluk Beyanı, teslimay kapsamına dahil edilmiştir.

Seri numarası olmayan bir sürüm, şu web adresinden temin edilebilir: *www.contipressurecheck.com/hht*.

12 Uyumluluk

12.1 Toplu bakış

Mevcut uyumluluklara genel bakışı, ilgili ek formun (Hand-Held Tool Homologation Overview Art.Nr. 17340490000) içinde bulabilirsiniz. Avrıca www.continressurecheck.com/hht/downloads.adresinden.de

Ayrıca, *www.contipressurecheck.com/hht/downloads* adresinden de temin edilebilir.

12.2 Kanada

 Canada, Industry Canada (IC) Notices
 "This device complies with Industry Canada license-exempt RSS standard(s). Operation is subject to the following two conditions:

(1) this device may not cause interference, and

(2) this device must accept any interference, including interference that may cause undesired operation of the device."

 Canada, avis d'Industry Canada (IC)
 "Le présent appareil est conforme aux CNR d'Industrie Canada applicables aux appareils radio exempts de licence. L'exploitation est autorisée aux deux conditions suivantes :
 (1) l'appareil ne doit pas produire de brouillage, et
 (2) l'utilisateur de l'appareil doit accenter tout brouillage radius

(2) l'utilisateur de l'appareil doit accepter tout brouillage radioélectrique subi, même si le brouillage est susceptible d'en compromettre le fonctionnement."

This Class B digital apparatus complies with Canadian ICES-003 plus the RES-GEN, 003 (2010-12) and RSS210, issue 8 (2010-12).

13 Dizin

Α

Arıza teşhis kablosundaki sigortanın değiştirilmesi152

B

| Bilgisayar bağlan | sı150 |
|-------------------|-------|
|-------------------|-------|

D

| Depolama . | | | | | | | | | | .1 | 15 | 3 |
|------------|--|--|--|--|--|--|--|--|--|----|----|---|
| | | | | | | | | | | | | |

Ε

| El terminali yazılımının | |
|--------------------------|----|
| güncellenmesi1 | 49 |

G

| Güvenlik12 | 2 |
|------------|---|
|------------|---|

I

| İşletime alınması | 30 |
|------------------------------|----|
| Cihazın açılması/kapatılması | 35 |
| Cihazın düzenlenmesi | 36 |
| Cihazın şarj edilmesi | 31 |
| İşlev açıklaması | 19 |

Κ

| Kısaltmalar | 8 |
|-----------------------------|------|
| Kullanım | |
| Cihazın kullanımı | . 39 |
| Sensörün okunması | .40 |
| Sensörün öğrenmesi | .41 |
| Kurulumun modifiye edilmesi | 111 |

Μ

| Menüler |
|---------------------------------|
| Kurulum |
| Kuruluma devam edilmesi94 |
| Lastik sensörü48 |
| GEVŞEK konumunun sıfırlanması53 |
| Sensör kontrolü58 |
| Sensörün etkinleştirilmesi61 |
| Modifikasyon |
| Kurulumu kontrol et113 |
| Parametreleri uyarla 114 |
| Sensör ID"lerini uyarla116 |
| Teşhis |
| DTC"ler119 |
| Yazılım güncellemeleri136 |
| Menü yapısı 23 |
| Müşteri Hizmetleri11 |
| Güncellemeler11 |
| Hataların giderilmesi11 |
| Onarımlar 11 |
| |

Ρ

| Protokol dosyalar | L. | | | • | • | • | • | • | • | • | • | • | | | 1 | 4 | 7 | 1 |
|-------------------|----|--|--|---|---|---|---|---|---|---|---|---|--|--|---|---|---|---|
|-------------------|----|--|--|---|---|---|---|---|---|---|---|---|--|--|---|---|---|---|

R

| Reset. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | 1 | 5 | 3 | , |
|--------|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|---|---|---|---|
|--------|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|---|---|---|---|

S

| SD bellek kartı | |
|-------------------|-----|
| Kart değiştirme | 33 |
| Semboller | . 9 |
| Sorumluluk sınırı | . 7 |
| Şarj durumu | 32 |

@ntinental 🏂

Т

| Tasfiye1 | 54 |
|------------------|----|
| Teknik veriler | 17 |
| Temizlik1 | 53 |
| Teslimat kapsamı | 30 |
| Tip levhası | 28 |

U

| Uyarılar | . 10 |
|-------------------|------|
| Uygunluk beyanı | 154 |
| Uyumluluk | 155 |
| Üreticinin adresi | . 10 |

Dizin

Continental Reifen Deutschland GmbH

Vahrenwalder Str. 9 30165 Hanover

Almanya

www.contipressurecheck.com www.continental-truck-tires.com www.continental-corporation.com

