



El terminali

Sistem yapılandırması ve lastik sensörü ile iletişim

(TR) Orijinal Kullanıcı el kitabının çevirisi
El terminali

İçindekiler

1 Genel hususlar	7
1.1 Bu kullanıcı el kitabıyla ilgili bilgiler	7
1.2 Sorumluluk sınırı	7
1.3 Telif hakkı.....	7
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
2 Güvenlik	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 Teknik veriler	17
4 Açıklama	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

4.4	Menü kumandası.....	25
4.4.1	Bir menü öğesinin çağırılması	25
4.4.2	Bir seçimin uyarlanması	25
4.4.3	Kayar çubuk sembolü.....	25
4.4.4	Dinamik yardım	26
4.5	Tip levhası.....	27
5	İşletime alınması.....	29
5.1	Teslimat kapsamı ve nakliye hasar denetimi.....	29
5.2	El terminalinin şarj edilmesi.....	30
5.2.1	Şarj durum göstergesi.....	31
5.3	Bellek kartının değiştirilmesi	32
5.4	El terminalinin açılması/kapatılması	34
5.5	El terminalinin düzenlenmesi.....	35
6	İşletim.....	38
6.1	Genel bilgi notları.....	38
6.2	El terminalinin kullanımı	38
6.2.1	Kolay erişilebilen bir sensörün okunması	39
6.2.1.1	Okumada sorun - iletişim hata verdi	39
6.2.1.2	Okumada sorun - kapsam dahilinde başka sensör var..	40
6.2.2	Lastiğe monteli bir sensörün öğrenmesi	40
6.2.2.1	Öğrenmede sorun - 2 farklı sensör	42
6.2.3	Lastik sensörü nesilleri	43
6.3	Ekran görünümleri	44
6.4	Lastik sensörü menüsü	47
6.4.1	Tüm lastiklerin 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 iç 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

6.4.3	Görünürde sensör	57
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 kendi kendine etkinleştirme.....	62
6.4.5	Sinyal toplayıcı.....	63
6.4.6	Sinyal güç ayarı	64
6.5	Kurulum.....	65
6.5.1	ContiConnect Upload	65
6.5.2	Yeni kurulum.....	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	86
6.5.3	Kurulumu 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 sürüşü	94
6.5.4.1	Kamyon/Otobüs, BAGLI veya Maden/Liman test sürüşü.....	96
6.5.4.2	Römork test sürüşü.....	101
6.5.4.3	Test sürüşlerinde olası hata mesajları	104
6.6	Kurulumun modifiye 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	Sistemin devreden çıkarılması/etkinleştirilmesi.....	116
6.7.1	CPC'yi devre dışı bırak.....	116
6.7.2	CPC'yi etkinleştir	117

6.8	Teşhis	118
6.8.1	DTC (Hata kodu)	118
6.8.1.1	Genel hata kodlarının (DTC'ler) okunması	121
6.8.1.2	Lastiğe bağlı hata kodlarının (DTC'ler) okunması	128
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, Bağlı veya Maden/Liman	137
6.8.2.3	Römork	139
6.8.2.4	Yazılım güncelleme sırasında hatalar	141
6.8.3	CAN Kontrol	142
6.8.3.1	Temel mod.....	142
6.8.3.2	Uzman modu.....	143
7	SD bellek kartı.....	144
7.1	SD bellek kartıyla ilgili genel bilgiler	144
7.2	SD bellek kartındaki dosyaların kullanımı	145
7.3	Klasör yapısı	146
7.4	Protokol dosyaları	146
8	Bakım	148
8.1	El terminali yazılımının güncellenmesi	148
8.2	Bilgisayar bağlantısı.....	149
8.3	Arıza teşhis kablosundaki sigortanın değiştirilmesi.....	151
8.4	Temizlik.....	152
8.5	Depolama.....	152

9	Arıza giderme	152
9.1	Sıfırlamanın yapılması.....	152
10	Tasfiye	153
10.1	Elektrikli/elektronik bileşenler	153
11	AB Uygunluk beyanı	153
12	Uyumluluk.....	154
12.1	Toplu bakış	154
12.2	Kanada	154
13	Dizin	155

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, işleme 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 kullanıcılarını, 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'nin 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)
CCU	Merkezi kumanda cihazı (Central Control Unit)
CSW	CAN-Switch - Anahtarlama modülü (CCU-Trailer içinde entegre)
DSP	Ekran
DTC	Arıza teşhis hata kodu (Diagnostic Trouble Code)
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
	Elektrik akımına karşı uyarı
	Genel bilgi notları ve kullanımla ilgili faydalı tavsiyeler
	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:

	<p style="text-align: center;">⚠ UYARI</p> <p>Bu tehlike kademesindeki bir uyarı bilgi notu, tehlikeli bir durumu belirtir.</p> <p>Tehlikeli durum önlenmezse, bu durum ağır yaralanmalara neden olabilir.</p> <p>► İnsanların ağır şekilde yaralanmasını önlemek için, bu uyarı bilgi notundaki talimatlara uyun.</p>
	<p style="text-align: center;">DİKKAT</p> <p>Bu tehlike sınıfına dahil bir uyarı bilgi notu, olası bir maddi hasara işaret eder.</p> <p>Durumun önlenmemesi halinde, maddi hasarlar meydana gelebilir.</p> <p>► Bu uyarı bilgi notundaki talimatlara, maddi hasarları önlemek için riayet edilmelidir.</p>
	<p style="text-align: center;">BİLGİ NOTU</p> <p>► Bir bilgi notu, çalışmaya devam etmek için önem arz eden veya anlatılmakta olan çalışma adımını kolaylaştıran ilave bilgilere işaret eder.</p>

1.7 Üreticinin adresi

Continental Reifen Deutschland GmbH

Continental-Plaza 1

30175 Hannover

Almanya

www.continental-tires.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

	<p style="text-align: center;">BİLGİ NOTU</p> <p>► Bu kullanıcı el kitabındaki kullanma talimatları hataların giderilmesi için yeterli olmuyorsa, müşteri hizmetlerine veya ilgili yerel firmaya başvurunuz.</p>
---	---

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

	⚠ UYARI
	<p>Elektrik akımı nedeniyle hayati tehlike!</p> <p>Gerilim altındaki kablolar veya modüllerle temas halinde hayati tehlike söz konusudur!</p> <ul style="list-style-type: none">▶ Sadece teslimat kapsamında yer alan şarj cihazını kullanın, aksi halde el terminali hasar görebilir.▶ Bağlantı tesisatı, gövde veya şarj cihazı hasarlandığı takdirde, el terminalini kullanmayın.▶ Asla şarj cihazının gövdesini açmayın. Gerilim ileten bağlantılara dokunulduğu ve/veya elektrikli ve mekanik yapı değiştirildiği takdirde, elektrik çarpması tehlikesi ortaya çıkar.▶ Şebeke adaptörünü veya el terminalini asla, suyun veya diğer sıvıların içine sokmayın.


2.2.2 Patlama tehlikesi olan alanlarda tehlike

	⚠ UYARI
	<p>Patlama tehlikesi!</p> <p>El terminali patlayıcı gazlar ve/veya gaz karışımları bulunan yerlerde ve özellikle benzin istasyonlarında kullanıldığı takdirde, patlama tehlikesi vardır.</p> <ul style="list-style-type: none">▶ El terminalini hiç bir koşulda, patlama tehlikesi olan yerlerde kullanmayın.

2.2.3 Tehlikeli madde taşıyıcılarında kullanıldığında tehlike

	⚠ UYARI
	<p>Tehlikeli madde nedeniyle tehlike!</p> <p>El terminalini tehlikeli maddelerin/taşıyıcıların yakınında kullanırken, çeşitli tehlikeler vardır (örneğin patlama tehlikesi).</p> <p>El terminali, tehlikeli maddelerin (ADR) taşındığı araçlarda, aşağıdaki koşullar altında kullanılabilir:</p> <ul style="list-style-type: none">▶ Sürücü kabininin içinde▶ Sürücü kabininin dışında, eğer<ul style="list-style-type: none">- araç duruyorsave- tehlikeli madde doldurulmuyor veya boşaltılmıyorsa. <p>Ayrıca, aşağıdaki talimatlar dikkate alınmalıdır:</p> <ul style="list-style-type: none">▶ El terminali asla, tehlikeli madde ile temasa geçmemelidir.▶ Taşınan tehlikeli maddeyle ilgili güvenlik talimatları dikkate alınmalıdır.

2.3 Yedek parçalar ve aksesuarlar

	DİKKAT
	<p>Yanlış yedek parçalar ve aksesuarlar nedeniyle hasarlar ve hatalı fonksiyonlar.</p> <p>Yanlış veya orijinal olmayan yedek parçalar ve aksesuarların kullanılması nedeniyle, el terminali veya araç bileşenleri hasar görebilir ve hatalı fonksiyonlar ortaya çıkabilir.</p> <ul style="list-style-type: none">▶ Yalnızca orijinal yedek parçalar kullanın.▶ El terminali ile sistem arasındaki veri transferi için sadece orijinal USB kablosunu kullanın, aksi halde veri transferinde hatalar meydana gelebilir.

2.4 Amacına uygun kullanım

El terminali sadece,


- Lastik sensörlerinin iletişimi ve uyarı,
- 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.

2.5 Öngörülebilir kusurlu kullanım


	▲ UYARI
	<p>Amacına uygun olmayan kullanım nedeniyle tehlike!</p> <p>Amacına uygun kullanılmadığında ve/veya başka türlü kullanıldığında, el terminalinden dolayı tehlikeler ve hasarlar meydana gelebilir.</p> <p>► El terminalini sadece amacına uygun kullanın.</p>

„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 Piksel arka plan aydınlatmalı monokrom Grafik-LCD	
Koruma türü	IP 54	
Akü paketi	Lityum iyon akü 800 mAh / 11,1 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 kutuplu	
Şarj cihazı bağlantısı	Delikli soket 1,3/3,5 mm 	
Bellek kartı		
Kart tipi	SD bellek kartı	
Maks. kapasite	32 GB (Teslimat kapsamı 8 GB)	

Yüksek frekans		
Frekans bölgesi	315 MHz - 868 MHz	
Kullanılan frekans	433,92 MHz	
Verici gücü	Sadece alım	
Alçak frekans		
Frekans	125 kHz	
Verici gücü	24,52 dBuA/m @ %180	
Takma adetleri		
USB soketi	asgari 1.000	Döngü
Arıza teşhis soketi	asgari 100	
Şarj cihazı soketi	asgari 10.000	
Şarj cihazı		
Tip	ICP20-150-1250D	
Giriş	90 ... 264 VAC / 47 ... 63 Hz	
Çıkış	14,25 V - 15,75 V / maks. 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

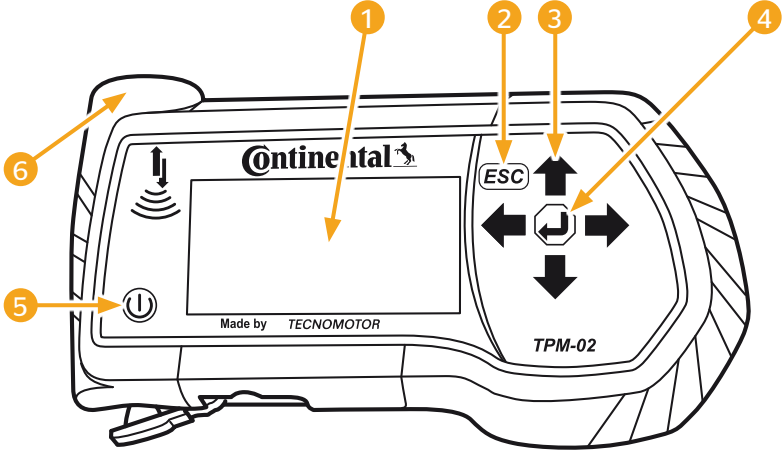
4.1 İşlev açıklaması






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 aktif**" 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.

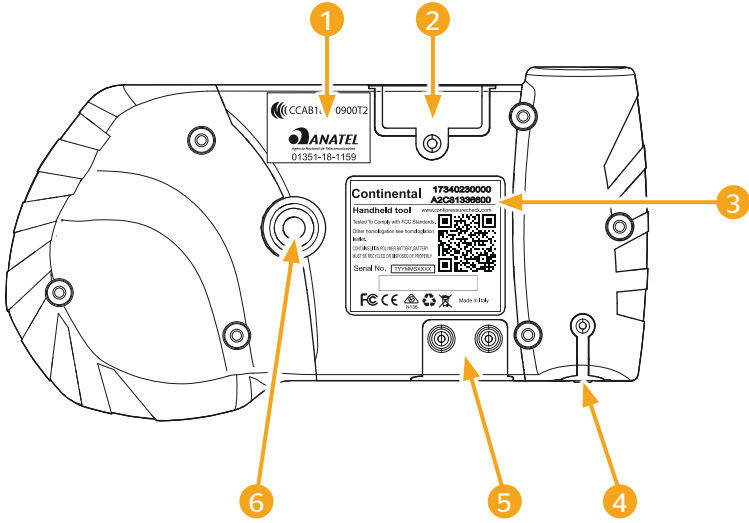
4.2 Cihaza genel bakış

4.2.1 Kumanda elemanları



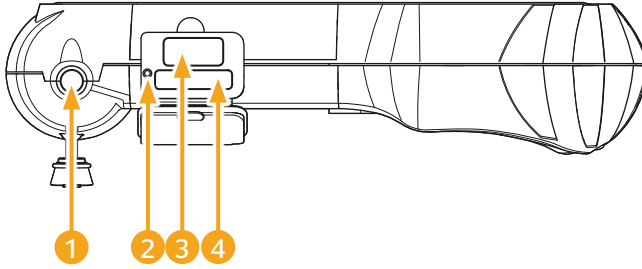
Poz.	Tanım	İşlev
1	Ekran	Menülerin görünümü.
2	ESC tuşu 	Bir alt menüden çıkış. Bazı menülerden geriye dönüş.
		ESC tuşuna 3 sn basın. = Bir işlemin kesilmesi. Menüyü sonlandırın.
3	Ok tuşları 	Menünün içinde gezinme. Değerlerin ayarlanması.
4	GERI tuşu 	Bir seçimin onaylanması. Bir mesajın kabul edilmesi.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

4.2.2 Alt yüz



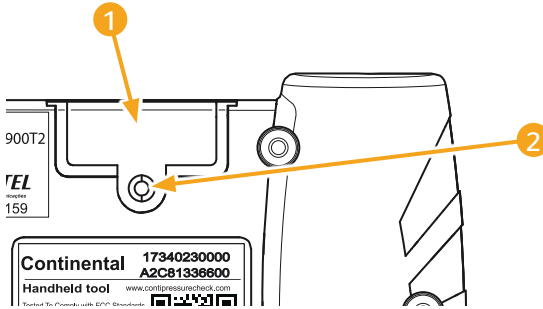
Poz.	Tanım
1	Ek uyumluluk etiketi
2	SD bellek kartı takma yeri
3	Tip levhası
4	Şarj cihazı bağlantı soketi için kapak
5	USB ve arıza teşhis kablosu bağlantı soketleri için kapak
6	Taşıma kemeri* için takma yeri (*Teslimat kapsamında yok.)

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



Poz.	Tanım
1	SD bellek kartı takma yeri kapağı
2	Kapak sabitleme vidası

4.3 Menü yapısı

Lastik sensörü

Tüm lastiklerin kontrol edilmesi

Sensör iç tarafta

Göster

Kontrol et

Etkinleştir

Devr.dışı

Görünürde sensör

Sensör kontrolü

Sensörün etkinleştirilmesi

Sensörün devreden çıkarılması

Gen2 otomatik aktif

Kontrol et

Açık

Kapalı

Sinyal toplayıcı

Sinyal güç ayarı

Kurulum

ContiConnect Upload

Yeni kurulum

Kurulumu devam et

Test sürüşü

Modifikasyon

Kurulumu güncelle

Kurulumu kontrol et

Parametreleri uyarla

Sensör ID'lerini uyarla

CPC'yi etkinleştir

CPC'yi devre dışı bırak

Teşhis

DTC (Hata kodu)

Genel DTC'ler

Lastiğe bağlı DTC'ler

Tüm DTC'leri sil

DTC'leri kaydet

Yazılım güncelleme

Bilgisayar bağlantısı

CAN Kontrol

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  istediğiniz menü noktasını seçin ve GERI tuşuyla  seçimi onaylayın.
- ◆ Bir önceki menü düzlemine geri dönmek için, ESC tuşuna  basın.
- ◆ Bir işlemi kesmek için, ESC tuşuna  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  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.



Poz.	Anlamı
1	Ürün numarası
2	FCC uyarınca uyumluluk işareti
3	Menşei
4	Evsel atıklarla tasfiye etmeyin
5	Yeniden değerlendirilebilir maddeler içermektedir
6	RCM uyarınca uyumluluk işareti (Avustralya)
7	UKCA uyarınca uyumluluk işareti (BK)
8	CE uyarınca uyumluluk işareti (Avrupa Birliği)
9	FCC uyarınca uyumluluk işareti (ABD)
10	Barkod
11	Seri numarası
12	Lityum polimer akü içerir. Akü geri dönüştürülmeli veya uygun şekilde tasfiye edilmelidir.
13	Daha fazla uyumluluk için bakın Uyumluluk broşürü
14	FCC standartlarına uyulmasıyla ilgili bilgi notu

Tip etiketi, cihazın alt yüzünde yer alır.




Poz.	Anlamı
1	CCAB numarası = Taywan
2	Anatel = Brezilya

5 İşletime alınması


5.1 Teslimat kapsamı ve nakliye hasar denetimi



El terminali, şu bileşenlerle 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.



5.2 El terminalinin şarj edilmesi


	<ul style="list-style-type: none">▶ 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  yerinde "%100" yazısı görünür.

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ Yalnızca, birlikte verilen şarj cihazını kullanın.▶ Şarj işlemi sırasında bir şarj sembolü  gösterilmediği 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  şarj durumuna eşdeğerdir.


	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ El terminalinin uzun bir süre boyunca şarj edilmemiş olması durumunda, el terminali açıldığında „Pil zayıf!“ uyarısı görünür. Tarih ve saat, bu nedenle yeniden ayarlanmalıdır.

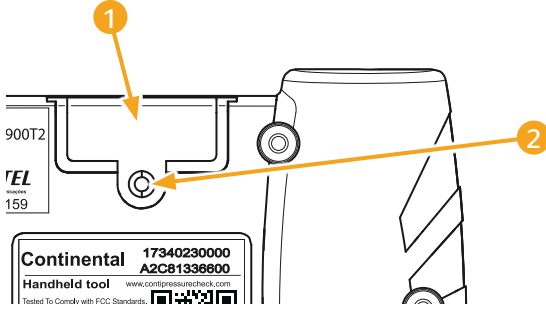
- El terminali şarj cihazına bağlandığında, ekranda şarj sembolü  görünür.
- Akü tamamen şarj olduğunda, şarj sembolünün  yerinde "**%100**" yazısı görünür.

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.

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ 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 devreden 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	
	<ul style="list-style-type: none">▶ Yeni SD bellek kartını düzenlemek için, geçerli yazılımı el terminali üzerinde tekrar kurun.▶ Yeni bir SD bellek kartının yerleştirilmesi için el terminalinin güncel yazılımı, www.continental-tires.com/products/b2b/services-and-solutions/ContiConnect/downloads/ internet adresinde yer almaktadır.

5.4 El terminalinin açılması/kapatılması

El terminali, AÇIK/KAPALI tuşuna  basılarak açılır.

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

BİLGİ NOTU	
	<ul style="list-style-type: none">▶ İlk defa açılmasını takiben tercih edilen dili seçtikten sonra (Menü yolu „SETUP/LANGUAGE“), el terminali tam olarak düzenlenmelidir (bakın Bölüm „5.5 El terminalinin düzenlenmesi“ sayfa 35).▶ Ana menüdeki Tarih ve Saat göstergesi, “Ayarlar - Cihaz ayarı - Tarihi kullan” seçenekleri altında etkinleştirilebilir.


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, Fransızca, İtalyanca, Hollandaca, Norveççe, Lehçe, Portekizce, Rumence, Rusça, İsveççe, Slovakça, İspanyolca, Çekçe, Türkçe, Macarca	
Birim	Basınç ve sıcaklık birimi	Basınç	bar/psi
		Sıcaklık	°C/°F
Ayar Ses	Ses ve/veya titreşim şeklinde sinyal çıkışı	Ses	Açık/Kapalı
		Titreşim	Açık/Kapalı
Cihaz ayarı	El terminalinin otomatik kapanmasına kadar geçecek süre.	Otom. kapanma	Kapalı 5dak 10dak 15dak
	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
Yapılandırma	Başlatma ayarı	Her açılıştan sonra ayarların gösterilip gösterilme-yeceğinin seçilmesi. Açık/Kapalı
	Yardım	Dinamik yardım sayfaları, ayarlanan süre dolduktan sonra görünür veya kapatılmıştır. Kapalı/ 5 sn/10 sn
	REDI sensörü	REDI sensörlerinin işlenmesi. Açık/Kapalı
Sürüm	Ürün yazılımı hakkında bilgiler	Yazılım sürümü ve seri numarası göstergesi.

- ◆ Ok tuşlarıyla ↑ istediğiniz menü noktasını seçin ve GERI tuşuyla (↵) seçimi onaylayın.
- ◆ Alt menülerde, ok tuşlarıyla ↑↓ menü noktaları arasında gezinin ve ok tuşlarıyla ←→ değerleri / ayarları değiştirin.
- ◆ İsteddiğiniz 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 çıktığında, yapılan tüm değişiklikler otomatik olarak kaydedilir.

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ 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 arızalıysa, sadece "ENGLISH" dili kullanılabilir.▶ İstenilen başlangıç sayfası, "AYARLAR/YAPILANDIRMA/BAŞLANGIÇ AYARI" menü noktası ile tanımlanabilir. "Başlangıç Ayarı" seçeneği "AÇIK" olarak yapılandırılmışsa, el terminali her açıldığında, dil seçimi ve ardından "Yapılandırma" menüsü belirir.▶ "REDI sensör" seçeneği "AYARLAR/YAPILANDIRMA" bölümünde "AÇIK" olarak yapılandırılmışsa, el terminali her açıldığında fabrika ayarlarına göre değiştirilmiş olan değere ilişkin bilgiler otomatik olarak verilir.

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 sızması için kapalı tutun.

6.2 El terminalinin kullanımı

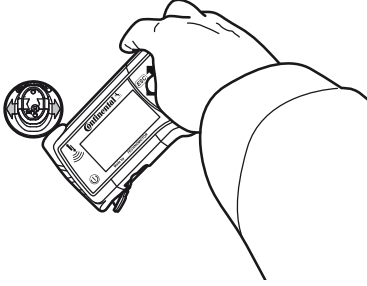
Lastik sensörleriyle iletişimin sağlanabilmesi için, el terminali bir antenle donatılmıştır. Aşağıda, bütün menülerde kullanıldığı şekliyle iletişimin kurulması için yapılması gerekenler anlatılmaktadır.

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ 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 kademede yapılır. O ana kadar hiç iletişim kurulamadığı takdirde, işlem kesilir.

6.2.1 Kolay erişilebilen bir sensörün okunması

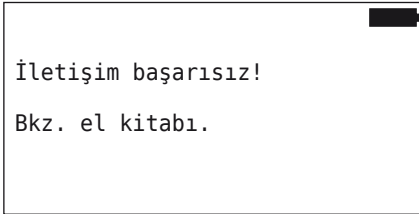
Sensörün kolay erişilebilir olması halinde, okuma için şunlar yapılır:

- ◆ El terminalinin antenini  şeklinde gösterildiği gibi doğrudan sensöre doğru tutun.



6.2.1.1 Okumada sorun - iletişim hata verdi

Sensörle iletişimin mümkün olmaması halinde şu mesaj belirir:



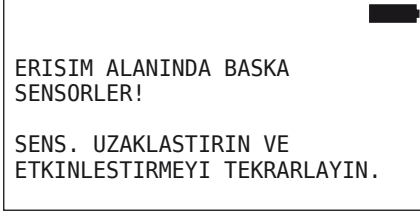
Giderilmesi:

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:

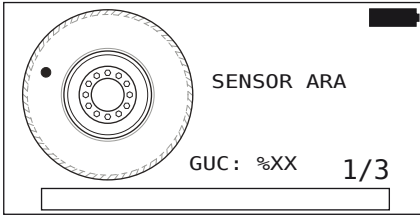


Giderilmesi:


- ◆ Sensörü, diğer sensörlerin ya da başka arıza kaynaklarının menzilden dışarı alın.

6.2.2 Lastiğe monteli bir sensörün öğrenmesi


Lastik sensörlerinin öğrenmesi için, şu gösterge belirir:

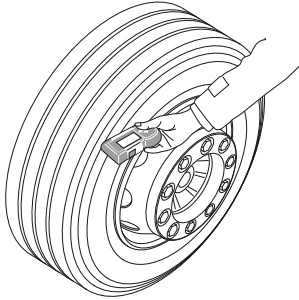


Animasyonda nokta işareti, belirlenmiş olan bir hızla ve belirtilmiş olan bir yönde, yanak boyunca yer değiştirir.

BİLGİ NOTU	
	► Yüzde sayısı, sorgulama sinyalinin mevcut olan yayın gücünü (GUC) verir.

“**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.

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.

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶  işareti yanağa dik konumu gösterir ve anteni, çalışma çizgisinin alt tarafı boyunca gezdirin.▶ Başlangıç noktasının konumuna ve animasyondaki dönme yönüne dikkat edin.

6.2.2.1 Öğrenmede sorun - 2 farklı sensör

El terminali 2 farklı sensöre eriştiğinde, şu mesaj belirir.

BIRDEN FAZLA SENSOR
ALGILANDI!

CIHAZI ANIMASYONDA
GÖSTERİLEN HIZ İLE
HAREKET ETTİR.

- ◆ Bu lastik için öğrenme işlemi tekrarlayın.

6.2.3 Lastik sens3r3 nesilleri

İki nesil lastik sens3r3 mevcuttur

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

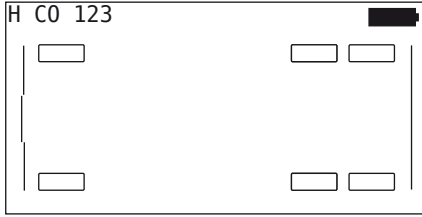
El terminali karma işletimde bile (yani her iki nesilden lastik sens3rleri- nin bir araca takıldığı durumda), her iki nesil lastik sens3r3yle birlikte çalışabilecek durumdadır.

1. neslin iřlevlerine ek olarak, pil durumunun % cinsinden g3sterilmesi
2. neslin yeni iřlevlerinden biridir.


El terminali, bir lastiğe hangi nesilden lastik sens3r3n3n takıldığını oto- matik olarak algılar. 3zel bir kullanıcı etkileşimi gerekli değildir.

6.3 Ekran görüntüleri

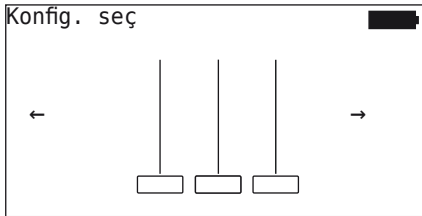
Aracın görünümü:



Araç yapılandırmasının üstten görünümünü canlandırır.

BİLGİ NOTU	
	<p>► 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.</p>








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. veya 2. Mesaj veya RSSI sayısı (bakın „6.5.4 Test sürüşü“ sayfa 94).
	Hatalı sensör. Hata ayrıntılarının gösterimi: <ul style="list-style-type: none"> ■ İlgili ok tuşlarıyla lastiği seçin. (Lastik "[I]" ile işaretlenir). ■ Seçimi, GERI tuşuyla  onaylayın. (Olası hatalar, bakın Bölüm „6.4.3.1 Sensör kontrolü“ sayfa 57 Tablo)
	Öğrenmiş, devre dışındaki sensör (Taşıma modu)
	Sensör bulunamadı.
	Odak noktası aksın üzerindeyken, lastikler bu <ul style="list-style-type: none"> ■ şekilde gösterilir. ■ bir lastik öğretildmiş haldeyken (bu durum, öğretme işlemi kesintiye uğramış veya sensör kimlikleri değiştirilmiş ise söz konusu olabilir).

"[I]" 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
	Hata mesajlarının görünümünde şunlar geçerlidir: Sembol yanıp sönüyor: Aktif DTC`ler var.
	Sembol yanıp sönüyor: 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	←
Q	W	E	R	T	Y	U	I	O	P	
A	S	D	F	G	H	J	K	L		
Z	X	C	V	B	N	M	↵	OK		

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


	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none"> ▶ 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
Araç tipi	Araçın türü	Kamyon/Otobüs
		Römork
		Maden/Liman
Toplam akslar >6	Seçim olanakları araç tipine bağlıdır. Sadece kamyon/otobüs araç tipi için mevcuttur.	Evet/Hayır
Bluet.vası.data	Bluetooth üzerinden eşleştirme yapmadan veri göndermek için 2. nesil lastik sensörünü etkinleştirir veya devre dışı bırakır.	Evet/Hayır

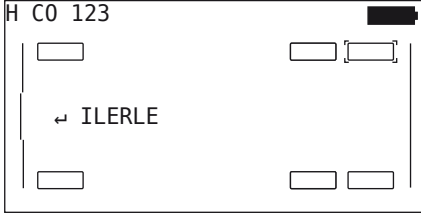
Seçim bittikten bir sonraki aşamada, olası bir araç yapılanmasının kuş bakışı perspektifi görünür:


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

	BİLGİ NOTU
	► Altıdan fazla aks seçildiğinde, yedinci ve sekizinci akslar ekranın sağ kenarında bir ok simgesiyle → gösterilmiş olan ikinci sayfada yer alır.

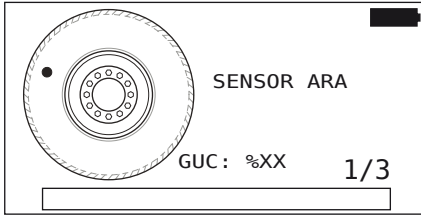
6.4.1.3 Lastik sensörlerinin okuması/öğrenmesi

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




- ◆ El terminaliyle, araçtaki işaretlenen lastiğe yaklaşın.
- ◆ GERI tuşuyla  öğrenme işlemi başlatın.

Ekranında, öğrenme süreciyle ilgili bir animasyon belirir.



- ◆ El terminaline sensörü, „6.2.2 Lastiğe monteli bir sensörün öğrenmesi“ sayfa 40 bölümünde anlatıldığı şekilde okutun.

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Başlangıç noktasına ve animasyondaki dönme yönüne dikkat edin. ▶ sensörlerle donatılmamış olan lastikler, ESC tuşuyla (ESC) atlanabilir. Bunlar kuş bakışı olarak, bir kutu içindeki çarpı işareti ile gösterilmiştir.

Öğrenilen lastikler, „6.3 Ekran görüntüleri“ sayfa 44 bölümünde olduğu gibi gösterilir.

i	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Lastik sensörlerinin öğrenmesi sırasındaki olası hataları, „Sensör, 2 aramanın ardından bulunamıyor“, „Aynı anda 2 farklı sensör bulunuyor“, „Sensörler etkinleştirilmemiş“ 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.

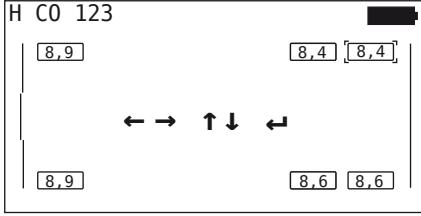
H C0 123_
_V_YYYYAAGG_ssddss
← İLERLE



- ◆ 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.





- ◆ İstedığınız 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 görünümünden geri dönüş, 15 saniye sonra otomatik olarak gerçekleşir.

Menü noktasından çıkmak için:

- ◆ ESC tuşunu **ESC** 3 saniye basılı tutun.
- ◆ Menü noktasının sonlandırılmasıyla ilgili sorgulamayı, ok tuşları  ve GERI tuşu  üzerinden "Evet" ile onaylayın.

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

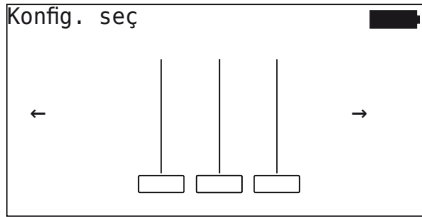
Lastiklerin sorgulanması 4 adımda yapılır:

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

	BİLGİ NOTU
	► " Maden/Liman " araç tipindeki araçlarda ESC tuşuyla, sensörlerle donatılmamış olan lastikler atlanabilir.

6.4.2.1 Aks yapılanmasının seçilmesi

Ekranda şunlar gösterilir:

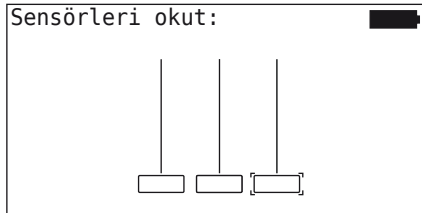


- ◆ Ok tuşlarıyla ← →, aks yapılanmalarının arasında gezinin.
- ◆ GERİ tuşuyla ↶ seçimi onaylayın.

6.4.2.2 Lastik sensörlerinin öğrenmesi

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

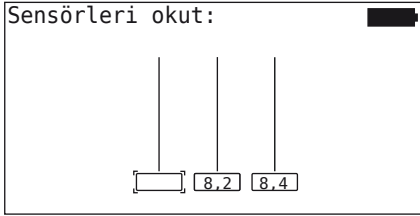
Ekranda şunlar gösterilir:




- ◆ 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 tamamlandı-ğında, lastiklerin içindeki sensörler tek tek doğrudan sorgulanabilir.

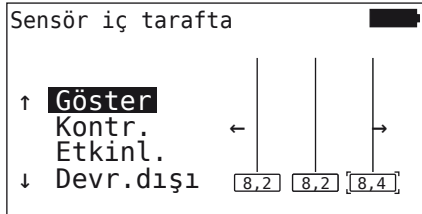
	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ Lastik sensörlerinin öğrenmesi sırasındaki olası hataları, „Sensör, 2 aramanın ardından bulunamıyor“ sayfa 86, „Aynı anda 2 farklı sensör bulunuyor“ sayfa 88, „Sensörler etkinleştirilmemiş“ sayfa 89 ve „Öğrenme işlemi sırasında diğer kopma kriterleri“ sayfa 90 bölümlerinde anlatıldığı gibi giderin.▶ Bir sensörün algılanmaması, öğrenmenin kesilmesine neden olur. Öğrenme işlemi, bir sonraki lastikte devam eder.

6.4.2.3 Sensörlerle iletişim

Lastik sensörleriyle doğrudan iletişim için:

- ◆ Ok tuşlarıyla ← →, lastiklerin arasında gezinin.
- ◆ Ok tuşlarıyla ↑ ↓, 4 menü noktası arasında gezinin.
- ◆ GERİ tuşuyla ↶, seçilen işlemi uygulayın.

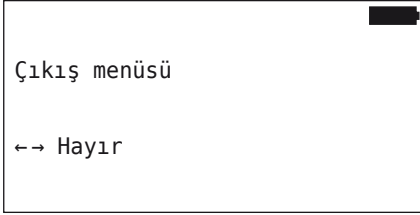
Ekranda şunlar gösterilir:




Menü noktası	Anlamı
GÖSTER	En son okunmuş olan sensör verilerini 15 saniye gösterir. Veri girişi, „6.4.3.1 Sensör kontrolü“ sayfa 57 bölümündeki gibidir.
KONTR.	Lastik sensörünü yeniden sorgular ve güncel sensör verilerini 15 saniye gösterir. Veri girişi, „6.4.3.1 Sensör kontrolü“ sayfa 57 bölümündeki gibidir.
ETKİNL.	Seçilen sensörü etkinleştirir. „6.4.3.2 Sensörün etkinleştirilmesi“ sayfa 60 bölümündeki fonksiyonla aynıdır.
DEV.R.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.



- ◆ Ok tuşlarıyla ↔ "Evet" seçin ve GERİ 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)	400289C5 (G2)
BASINÇ:	8.6 bar
Sıc:	23°C
DURUM:	etkin
POZ:	1Li (a)
PİL:	60%

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 numarası	
BASINÇ	Lastiğin hava basıncı (demonte edilmiş halde 0 bar/0 psi).	
SIC	Lastikteki sıcaklık.	
DURUM	Etkin = Park modu	Sensör sakın konumda. Her 2 dakikada bir, bir mesaj gönderilir.
	Devre dışı = Taşıma modu	Sensör mesajları, sadece sorulduğunda 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 dakikada bir, bir mesaj gönderilir.
POZ	Römorktaki lastik pozisyonu	ATL fonksiyonu için lastik pozisyonu + Pozisyon (Örn.: 1Sol - sol iç tarafta 1. aks)
PİL	Yalnızca 2. nesil lastik sensörleri için görüntülenir: Sensörün pil seviyesi yüzde olarak. 1% adımlarla gösterilir.	

Şu hata mesajları görünebilir:

Hata	Anlamı
Sensör ARIZALI	Lastik sensörü işletilebilir durumda değil. Yeni bir sensörle değiştirin.
PİL: Zayıf	Lastik sensörünün içindeki pilin kapasitesi zayıf. Lütfen yeni bir lastik sensörü ile değiştirin. Zayıf lastik sensörünü başka bir lastikte kullanmayın!
Sensör SABİT DEĞİL	Lastik modülü, lastiğin içinde gevşemiş veya baş aşağı monte edilmiş olabilir. Bir lastik sensöründe 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 değiştirilmesi gerekir.

	BİLGİ NOTU
	► Ekranda  görünümü gösterildiğinde, GERİ tuşu  yardımıyla kontrol işlemi tekrarlanabilir.

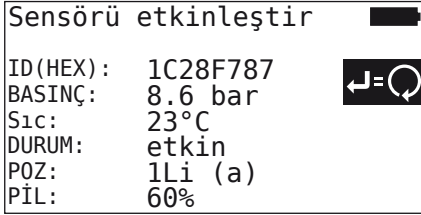
6.4.3.2 Sensörün etkinleştirilmesi

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:



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

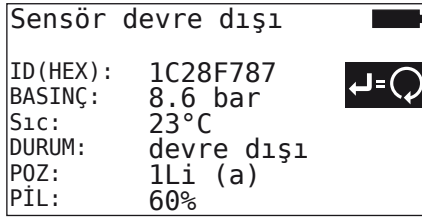
6.4.3.3 Sensörün devreden çıkarılması

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

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:



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


BİLGİ NOTU	
i	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Sensör "Devre dışı" konumundaysa, "Taşıma modu" ndadır ve kendiliğinden mesaj göndermez. ▶ Uçakta taşınması için, lastik sensörünün devreden çıkarılması zorunludur.

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
	▶ Sensörler lastiklerin içinde monte edilmişse ve uçakla taşınmaları gerekiyorsa, " Gen2 otomatik aktif. " işlevi devre dışı bırakılmalıdır.

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

6.4.5 Sinyal toplayıcı

El terminalinin 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

Ekranında 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.

Ekranında 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

Ekranında 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 , 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
	<ul style="list-style-type: none">▶ 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 noktadan hareketle mümkündür. Bakın bölüm „6.5.3 Kurulum devam edilmesi“ sayfa 93.

Kurulum - Yeni kurulum




i	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none"> ▶ 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“ sayfa 30 bölümünde anlatıldığı gibi şarj edin.

6.5.2.1 Araç adlarının girilmesi

Araçın 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	←
Q	W	E	R	T	Y	U	I	O	P	
A	S	D	F	G	H	J	K	L		
Z	X	C	V	B	N	M	↵	OK		





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


i	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none"> ▶ 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   yardımıyla görülebilir.

- Ok tuşlarının   yardımı ile, ilgili parametrenin seçimi yapılabilir.
- Ok tuşlarının   yardımı ile, bir parametre ile ilgili tercih değiştirilebilir.

	BİLGİ NOTU
	<p>Uyarı eşikleri için önerilen varsayılan değerler, nominal basıncın</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ %10 ("DÜŞÜK BASINÇ"), Örn. Seçilen hedef basıncın %90'ı <p>ve</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ %20 ("GÜÇLÜ DÜŞÜK BASINÇ"), Örn. Seçilen hedef basıncın %80'i.

	DİKKAT
	<p>Maddi hasar!</p> <p>Lastiklerin kullanım alanına bağlı olarak uyarı eşiklerinin adaptasyonu kendi sorumluluğunuzdadır. Fabrika ayarları sadece referans amaçlıdır.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ Uyarı eşiklerinin doğruluğu için sorumluluk kabul edilmez.

Özellik	Anlamı	Seçim	
Araç tipi	Araçın türü	Kamyon/Otobüs	
		Römork	
		Bağlı	
		Maden/Liman	
CCU	CCU ürün numarasına göre seçim yap. 17342650000: OE (R141) 17341880000: Satış sonrası 17340140000: Satış sonrası OE (R141) seçilirse, yalnızca ilgili parametreler gösterilecektir.	OE (R141), Satış sonrası	
Yanıp sönme kodu	Römorktaki uyarı lambası için yanıp sönen kod. (Seçim sadece, araç tipi " Römork " seçiliyken yapılır.)	AB	
		ABD	
Bluet.vası.data	Bluetooth üzerinden eşleştirme yapmadan veri göndermek için 2. nesil lastik sensörünü etkinleştirir veya devre dışı bırakır.	Evet	Hayır
Aks sayısı >6?	Araçta 6'dan fazla aks olduğundaki yapılandırma. Araç tipine bağlı olarak maksimum 8 aks yapılandırılabilir. (Seçim sadece, araç tipi " Kamyon/Otobüs " seçiliyken yapılır.)	Evet	Hayır

Özellik	Anlamı	Seçim	
ATL (AutoTrailerLearning)	Yeni bağlanmış olan bir römorkun otomatik algılanması, opsiyonel çevre izleme dahil (SO). (Seçim sadece, araç tipi " Kamyon/Otobüs " seçiliyken yapılır.) Daha fazla bilgi için bakın Bölüm „ Otomatik römork algılama, çevre izleme dahil “ sayfa 74)	Evet	Hayır
ATL + Pozisyon	Römorktaki lastiklerin konum tayini de dahil olmak üzere ATL'yi etkinleştirir. Sadece, azami 3 akslı römorklar için geçerlidir. (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. Diğer durumlarda sadece " J1939 " kullanılması tavsiye edilir.	CPC + J1939	
		J1939	
İlave alıcı	Araca bir ek alıcı takılıp takılmadığının yapılandırılması. (Yapılandırma, " ATL " veya araç tipi " Bağlı " etkinleştirilmesinde otomatik olarak belirlenir)	Evet	Hayır

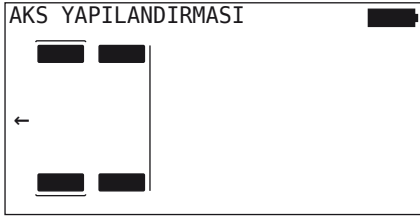
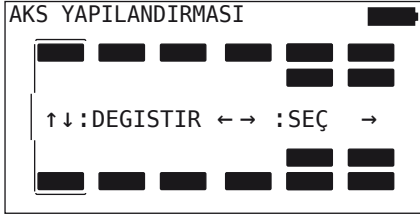
Özellik	Anlamı	Seçim	
Düşük basınç	Düşük basınç için uyarı eşiği. % değeri, yapılandırılmış olan hedef basıncı ifade eder.	-3%...-15%	
Aşırı düşük basınç	Aşırı düşük basınç için uyarı eşiği. % değeri, yapılandırılmış olan hedef basıncı ifade eder.	-13%...-25%	
Sıcaklık	Sistemin bir bilgi notu gösterdiği lastik sıcaklık eşiğini belirler.	50...115°C 122...239°F	
Basınç farkı	İkiz lastiklerdeki basınç farkı belirtilen bir değeri aştığında uyarı oluşturup oluşturmayacağını yapılandırılması. (İşlev yalnızca, seçilen CAN veriyolu formatı " CPC + J1939 " ile mümkündür)	Evet	Hayır
Uyarı lambaları	Sadece J1939 CAN veriyolu olan araçlar için. Kontrol panelindeki uyarı lambalarının (RSL, AWL) kontrolünü sağlar. (Seçim sadece, araç tipi " Kamyon/Otobüs " veya " Bağlı " seçiliyken yapılır.)	Evet	Hayır
Çevre sıcaklığı	Uygulamaya en uygun olan dış mekan sıcaklığını seçin. Bu opsiyon yalnızca CCU OE (R141) için mevcuttur.	5, 15, 25, 35°C 41, 59, 77, 95°F	




i	BİLGİ NOTU
	<p>"ATL (AutoTrailerLearning)" özelliği hakkında</p> <p>Lastik sensörlü tek bir lastik değiştirildiğinde, sistem bunu otomatik olarak algılar.</p> <p>Bunun için bakın: ContiConnect Pressure Check - Kurulum el kitabı- Bölüm "Otomatik tekerlek değişim algılaması.</p> <p>▶ ATL fonksiyonu seçildiğinde, "Otomatik tekerlek değişim algılaması" fonksiyonu devreden çıkarılır!</p>



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

i	BİLGİ NOTU
	<p>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.</p>

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	
	<ul style="list-style-type: none">▶ Altıdan fazla aks seçildiğinde, yedinci ve sekizinci akslar ekranın sağ kenarında bir ok simgesiyle  gösterilmiş olan ikinci sayfada yer alır. İkinci sayfa, altıncı aksın üzerindeki sağ ok tuşuna basılarak açılabilir.▶ 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.
- ◆ GERİ tuşuyla  seçimi onaylayın.

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Bu yapılandırmada, "ATL" fonksiyonu seçilemez. ▶ "Otomatik tekerlek değişim algılaması" fonksiyonu aktiftir. Bunun için bakın: ContiConnect Pressure Check - Kurulum el kitabı - Bölüm "Otomatik tekerlek değişim algılaması".

Otomatik römork algılama, çevre izleme dahil

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


	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ ATL üzerinden römork izleme ancak, aracın asgari 10 dakika boyunca >30 km/saat (19 mph) hızla hareket ettirilmesi halinde fonksiyonel olur.▶ Ancak öğrenme aşaması tamamlandıktan sonra uyarılar 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 çalıştırdıktan sonra tüm algılanan lastik sensörü sinyallerini değerlendirir ve bunlardaki bir aşırı düşük basınç durumunu kontrol eder.

ATL işlevi, el terminali tarafından üç farklı versiyonda yapılandırılabilir.

"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 halindeyken ve sürüş sırasında açıktır.

SO opsiyonu	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 araçlardan alınan ve araç hareket halindeyken, hareketli araçlardan alınan tüm " ÇOK DÜŞÜK BASINÇ " uyarıları gösterilir.

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Çevre izlemede sadece, "ÇOK DÜŞÜK BASINÇ" uyarısı gösterilir. Diğer tüm uyarılar, ancak ATL tamamlandıktan 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 yapılandırdıktan sonra römork(lar)ın sensörlerinin düzenlenmesi gereklidir.


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

6.5.2.3 Aksa özgü özelliklerin tanımlanması

Hedef basınç

H C0 123		
8,0	8,2	8,0


- ◆ Ok tuşlarıyla ← → aksların arasında gezinin.
- ◆ Ok tuşlarıyla ↑ ↓ istenen nominal basıncı ayarlayın.
- ◆ GERI tuşuyla (↶), ayarlanmış olan nominal basıncı onaylayın.

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none"> ▶ 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 uyarıları dikkate alınmalıdır.

Kaldırma aksı


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

H C0 123		
<input type="text"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="text"/>
-	✓	-
<input type="text"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="text"/>

- ◆ Ok tuşlarıyla ← → aksların arasında gezinin.
- ◆ Ok tuşlarıyla ↑ ↓ durumu değiştirin:
 - „✓“ = kaldırma aksı
 - „-“ = kaldırma aksı değil
- ◆ GERI tuşuyla  seçimi onaylayın.

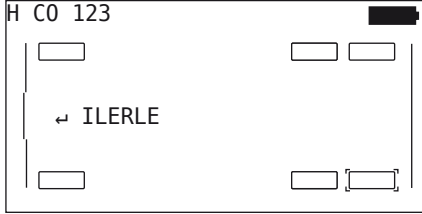
Sınır koşulları:


- Seçilen yapılanmada 2 aks (kamyonda veya sapanlı römorkta) veya sadece 1 aks (treylar dorsası) varsa, kaldırma aksının belirlendiği sayfa gösterilmez.
- Kamyonda veya sapanlı römorkta en az 2 aks, treylar 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).

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ 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 yapılandırılmalıdır. Bu yapılandırmada, yapılandırılmamış olan kaldırma akslarında yetkisiz "Sensör bulunamadı" hata uyarıları görünebilir.

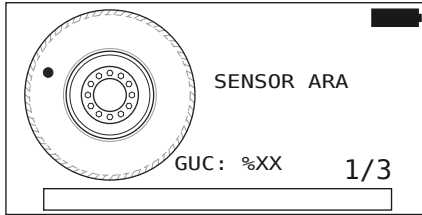
6.5.2.4 Lastik sensörlerinin öğrenmesi

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




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

Ekranında, öğrenme süreciyle ilgili bir animasyon belirir.



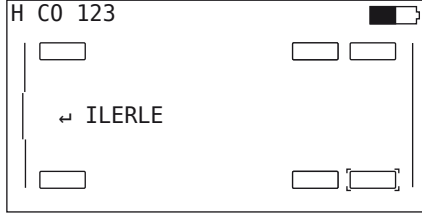
- ◆ El terminaline sensörü, „6.2.2 Lastiğe monteli bir sensörün öğrenmesi“ sayfa 40 bölümünde anlatıldığı şekilde okutun.
- ◆ Sensörün okunmasından sonra, ilgili lastik konumu sensöre yazılır. Bu bilgi, "ATL+POZİSYON" fonksiyonunun kullanımı (bakın Bölüm „6.5.2.2 Araç yapılandırmasının seçilmesi“ sayfa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

	BİLGİ NOTU
	► Başlangıç noktasına ve animasyondaki dönme yönüne dikkat edin.


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:



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


	BİLGİ NOTU
	► İçte kalan ikiz lastikteki lastik sensörünün öğrenmesi için, cihaz dıştaki ikiz lastikte kalabilir.

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:


```
H C0 123 █  
  
YAPILANDIRMA TAMAMLANDI.  
  
CIHAZI CPC SISTEMINE BAGLA.  
KONTAGI AC.  
VERI TRANSFERINI BASLAT.
```


	BİLGİ NOTU
	► Yapılanmanın güvenli bir şekilde aktarımının sağlanması için el terminali, veri aktarımı sırasında kapatılmamalı ya da işlem kesintiye uğramamalıdır.

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.
- ◆ Kontakı çalıştırın.
- ◆ GERİ 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.
- ◆ Kontaklı çalıştırın.
- ◆ GERİ tuşuyla  aktarmayı başlatın.

	BİLGİ NOTU
	▶ Römorkun kurulum sırasında elektrik beslemesi olmaması halinde römorkun CCU'su, el terminali üzerinden elektrikle beslenir.

Veri aktarımı sırasında şu mesaj belirir:

H C0 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 C0 123  
_I_YYYYAAGG_ssddss  
← ILERLE
```

Veri aktarma başarılı olduğunda, son olarak şu görüntü belirir:

```
H C0 123  
  
YUEKLEME TAMAMLANDI!
```

	BİLGİ NOTU
	<p>► Daima, öngörülen en son yapılanma el terminali üzerinde kaydedilir. Bunun sağladığı avantaj, aynı yapılanmaya sahip çok sayıda araçtaki yeniden başlatmanın kolaylaşmasıdır.</p>

	BİLGİ NOTU
	<p>► CCU üzerindeki her yazılım güncellemesi veya her parametre değişikliği sırasında ("Yeni kurulum", "Parametre 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 raporunda kaydedilir! Ayrıca bakın Bölüm „6.8 Teşhis“ sayfa 118</p>

6.5.2.7 Olası sorunlar

Sensör, 2 aramanın ardından bulunamıyor


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

```
H C0 123 [REDACTED]
  
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 C0 123 [REDACTED]
  
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 işleme 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, uyarılama hakkında temasa geçin. Sistemin başlatılması için, „**6.5.3 Kurulumu devam edilmesi**“ **sayfa 93** bölümünde anlatıldığı gibi devam edin.

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ Yakın çevrede, aynı anda sadece bir öğretim süreci gerçekleşebilir. Aksi takdirde öğrenme işlemi zarar görebilir, bu da, işlem tamamlandıktan sonra sistemin sınırlı kalmasına ve hatta işlevsel olmamasına neden olabilir.

Aynı anda 2 farklı sensör bulunuyor

Ekranında şu mesaj belirir:


H C0 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:

H C0 123 

BIRDEN FAZLA SENSOR
ALGILANDI!
ESLESTIRME SURECI
DURDURULDU.

BKZ. EL KITABI.

- ◆ Mesajı GERI tuşuyla  onaylayın.

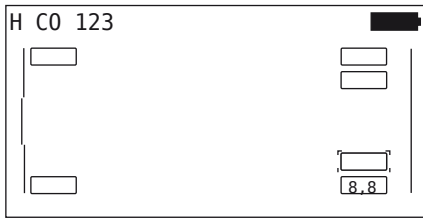
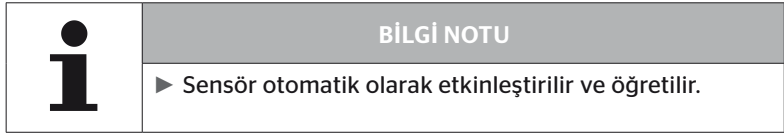
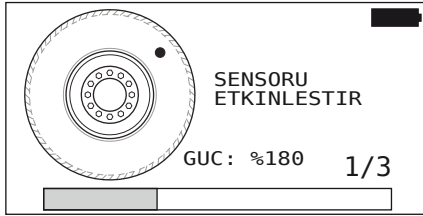
Giderilmesi:

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:



- ◆ 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.

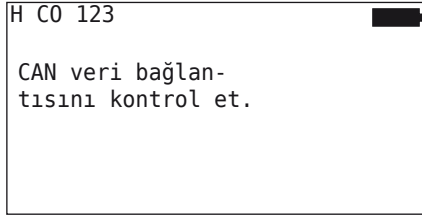
Lastik sensörü yenilenmediği sürece, öğrenme işlemi sona erdirilemez.

İstisnalar:

1. 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.




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, kantağın açık olduğunu kontrol 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.

Aktarılan yapılanma onaylanmıyor

Sistem yapılanmasının başarılı olmaması durumunda şu mesaj belirir:

H C0 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.


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

6.5.3 Kurulumu devam edilmesi


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

Kurulum - Kurulumu devam et


Ekranda şu mesaj belirir:

H C0 123	
TANIMLAMA ADI	
BU ARACA MI AİT?	
↔ Hayır	


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.

	BİLGİ NOTU
	▶ Öğretme işlemi sırasındaki bir kesintiden sonra, önceden öğretilmiş olan lastikler siyah lastik sembolleri olarak gösterilir.

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
	<ul style="list-style-type: none">▶ Kurulu olan tüm lastik sensörlerinin sinyal alma kalitesinin 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
	<ul style="list-style-type: none">▶ Test sürüşü için, asgari 30 km/saat (18 mph) hızın mümkün olacağı bir güzergah seçilmelidir.

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ "Test sürüşü" her zaman için, ESC tuşuna ESC 3 saniye basılarak sona erdirilebilir.

Tüm test sürüşlerinde geçerli:


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

Seçenek	Düzeltilici tedbirler
Sadece CCU kullanılıyor.	<ul style="list-style-type: none">■ CCU konumu ile donanımını optimize edin.■ İlave alıcıyla takviye yapın
CCU ve ilave alıcı kullanılıyor.	<ul style="list-style-type: none">■ Her iki bileşenin konumu ile donanımını optimize edin.
" BAĞLI " uygulama durumu kullanılıyor.	<ul style="list-style-type: none">■ Römorktaki lastik sensörlerinin sinyal alımının önceki tedbirlerle iyileştirilememesi halinde, römork müstakil bir sistem ile takviye edilmelidir.

6.5.4.1 Kamyon/Otobüs, BAĞLI 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.
- ◆ Kontakı çalıştırın.

	BİLGİ NOTU
	▶ Araç hareket ettirildiği takdirde, test sürüşünün başlatılabilmesi için önce asgari 20 dakika bekletilmelidir.


Kurulum - Test sürüşü

Ekranda şu sorgulama belirir.

Araç en az
20 dakikadır
sabit duruyor mu?

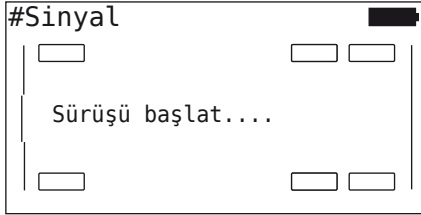
↔ Hayır

Bekleme süresi 20 dakikanın altında:

- ◆ Ok tuşlarıyla ↔ "**Hayır**" seçin ve menüden çıkmak için, GERİ tuşuyla  seçimi onaylayın.
- ◆ 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.



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

Test sürüşü sırasında ekranda şu görüntü belirir:


```
#Sinyal [REDACTED]
| [ ] [ ] [ ] |
|   Başlatıldı....   |
| [ ] [ ] [ ] |
```

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

```
[REDACTED]
Rapor dosyası
kaydedildi.

H C0 123
_T_YYYYAAGG_ssddss
← İLERLE
```

Mesajdan sonra, protokol dosyasının hazırlanması için:

- ◆ GERI tuşuna  basın

Örn. şu bilgiler görünür:


```
#Sinyal ↑↓ [REDACTED]
| 15 [ ] 17 [ ] 12 |
|   Veri alma iyi   |
| 14 [ ] 16 [ ] 12 |
```

```
RSSI ↑↓ [REDACTED]
| 155 [ ] 180 [ ] 121 |
|   Veri alma iyi   |
| 153 [ ] 178 [ ] 125 |
```


Alan	Anlamı
Başlık satırı	<p>Sinyaller: Lastiklerde, her sensör için alınan mesajların sayısı gösterilir.</p> <p>RSSI: Lastiklerde, ilgili sensörün tespit edilen sinyal gücü gösterilir.</p>
Lastik sembolleri	<p>Lastik sembollerinin RSSI göstergesindeki görünümü, sinyal alma kalitesine uygun şekilde değişir.</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ İyi sinyal alımı - Lastik "beyaz" (bakın Resim) ■ Yeterli sinyal alımı - Lastik "siyah" (ters dönük) ■ Sınırlı sinyal alımı - Lastik "yanıp söner"
Orta satır	<p>Burada, test sürüşünün sonucu gösterilir. İyi, yeterli veya sınırlı sinyal alımı yayınlanır.</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ 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 meydana gelebilir.

i	BİLGİ NOTU
	<p>► Genel olarak, RSSI değeri ne kadar yüksekse, sinyal alımı da o kadar iyidir.</p>

i	BİLGİ NOTU
	<p>► Test sürüşü sırasında bir kaldırma aksı kaldırıldığı takdirde, bu kaldırma aksının lastik sembollerinde sayı olmaz.</p>

- ◆ Ok tuşlarıyla \updownarrow "Sinyal" ile "RSSI" göstergeleri arasında tercih yapın.
- ◆ "BAĞLI" araç tipinde, ok tuşlarıyla $\leftarrow \rightarrow$ "Kamyon" ile "Treyler" arasında tercih yapılabilir.
- ◆ Test sürüşünün sonucunu GERI tuşuyla  onaylayın.

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

	BİLGİ NOTU
	<p>Protokol dosyası kaydedilirken bir hata ortaya çıktığında:</p> <ul style="list-style-type: none">▶ SD bellek kartının cihaza doğru takıldığından emin olun. Bakın Bölüm „5.3 Bellek kartının değiştirilmesi“ sayfa 32.▶ SD bellek kartına "Arıza teşhis/PC bağlantısı" ile erişimi kontrol edin. Bakın bölüm „8.2 Bilgisayar bağlantısı“ sayfa 149.

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:

1. 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.
- ◆ Kontaklı çalıştırın.
(Araç üzerinde besleme olmadığı takdirde, el terminali CCU'yu römorktan besler.)
- ◆ Ardından, el terminalini ayırın ve basınç kontrol göstergesine konektör bağlantısını tekrar oluşturun.

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ CSW yazılım sürümü <10 olduğu takdirde, römork için bir test sürüşü mümkün değildir.▶ CSW yazılımını uygun şekilde güncelleyin. Bakın Bölüm „6.8.2 Yazılım güncellemeleri“ sayfa 135

Kurulum - Test sürüşü

- ◆ Aracın tanımlama adıyla ilgili sorgulamayı, „**6.5.4.1 Kamyon/Otobüs, BAGLI veya Maden/Liman test sürüşü**“ sayfa 96 bölümünde olduğu gibi işleyin.

Ekranda şu sorgulama belirir.

[REDACTED]


Araçta test sürüşü
etkinleştirilsinmi?

↔ Hayır

- ◆ Ok tuşlarıyla ↔ "Evet" seçin ve GERİ 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 süreli 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, BAGLI veya Maden/Liman test sürüşü“ sayfa 96** bölümüne benzer şekilde yapılır.

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ Araç hareket ettirildiği takdirde, test sürüşünün başlatılabilmesi 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).

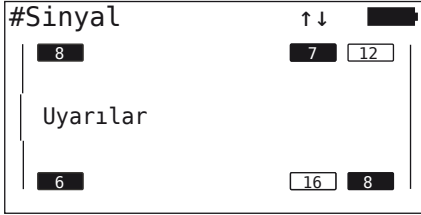
6.5.4.3 Test sürüşlerinde olası hata mesajları

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.

	BİLGİ NOTU
	<p>► Test sürüşünün yeniden başlatılabilmesi için, araç önce asgari 20 dakika bekletilmelidir.</p>


Uyarılar

Test sürüşü sırasında bir uyarı ortaya çıktığı takdirde (örn. “**DÜŞÜK BASINÇ**”), test sürüşü kesilir ve ekranda, aşağıdaki mesaj gösterilir:



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

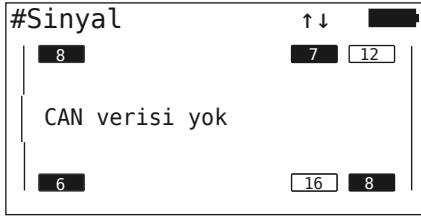
Bu durumda:

- ◆ 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

i	BİLGİ NOTU
	▶ Hata mesajı sadece, " Kamyon/Otobüs, ÇEKİCİ + DORSE veya Maden/Liman " test sürüşünde ortaya çıkabilir!

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



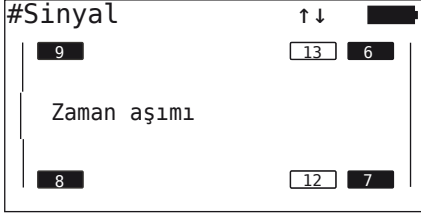
Bir protokol dosyası otomatik olarak oluşturulur ve SD bellek kartında kaydedilir.

Bu durumda:

- ◆ Test sürüşünü durdurun.
- ◆ Mesajı GERI tuşuyla (↶) onaylayın.
- ◆ 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.



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

Bu durumda:

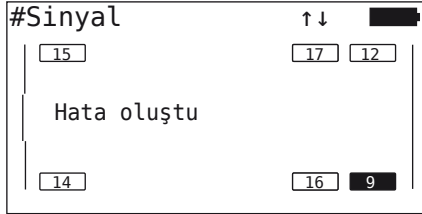
- ◆ Test sürüşünü durdurun.
- ◆ Mesajı GERİ tuşuyla  onaylayın.

Olası nedenler	Giderilmesi
Araç çok uzun süreyle, < 30 km/saat (18 mph) hızla hareket ettirildi	Araç, 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.





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

Bu durumda:

- ◆ Test sürüşünü durdurun.
- ◆ Mesajı GERI tuşuyla  onaylayın.

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

	BİLGİ NOTU
	► Ok tuşlarıyla  "Sinyal" ile "RSSI" göstergeleri arasında tercih yapılabilir (Ayrıca bakın Bölüm „ 6.5.4.1 Kamyon/Otobüs, BAGLI veya Maden/Liman test sürüşü “ sayfa 96).

Olası nedenler	Giderilmesi
Araç 20 dakikadan daha kısa bir süre önce hareket ettirilmiş 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 olmayan şekilde hizalanmış, bu nedenle "START modunda" bazı tekerlek konumlarından yeterli sinyal alınmadı. Bu tekerlek konumları, "SINYALLER" ekranında ters döndürülmüş olarak gösterilir.	CCU ile ilave alıcının konumunu ve hizalanmasını kontrol edin ve gerektiği gibi değiştirin.


- ◆ Aracı durdurun
- ◆ Hata kaynağını tabloya uygun şekilde kontrol edin ve gerektiği gibi 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 üzerinden enerji beslemesi yok.	Enerji beslemesini oluşturun.

6.6 Kurulumun modifiye edilmesi

	BİLGİ NOTU
	<p>► Ana menüde "Modifikasyon" noktası seçilerek, akülerin şarj durumu kontrol edilir. Bunun yeterli olmaması halinde:</p> <p>„Akü çok zayıf! HHT yükleyin ve yeniden deneyin.“ El terminalini, „5.2 El terminalinin şarj edilmesi“ sayfa 30 bölümünde anlatıldığı gibi şarj edin.</p>

	BİLGİ NOTU
	<p>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.</p>

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

	DİKKAT
	<p>Maddi hasar!</p> <p>Lastiklerin kullanım alanına bağlı olarak uyarı eşiklerinin adaptasyonu kendi sorumluluğunuzdadır. Fabrika ayarları sadece referans amaçlıdır.</p> <p>► Uyarı eşiklerinin doğruluğu için sorumluluk kabul edilmez.</p>

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
	<p>► CCU ile el terminali arasında hiç iletişim kurulmadığı takdirde, işlem kesilir ve durumla ilgili bir mesaj belirir. Giderilmesi için:</p> <p style="padding-left: 20px;">» Bakın Bölüm „Yapılanmanın aktarılması olarak-sız“ sayfa 91 ve „Aktarılan yapılanma onaylanmıyor“ sayfa 92.</p>


	BİLGİ NOTU
	<p>► CCU üzerindeki her parametre değişikliği sırasında (“Yeni kurulum”, “Parametre güncelle”, “Sensör ID güncelle”), kaydedilmiş olan tüm DTC'ler (Hata kodları) silinir!</p> <p>Ayrıca bakın Bölüm „6.8 Teşhis“ sayfa 118</p>

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  ile, ayarlanmış olan hedef basınçların ve kaldırma akslarının kuş bakışı perpektif görünümüne 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

	BİLGİ NOTU
	<p>Lastik sensörlü tek bir lastik değiştirildiğinde, sistem bunu otomatik olarak algılar. Bunun için bakın: ContiConnect Pressure Check - Kurulum el kitabı - Bölüm "Otomatik tekerlek değişim algılaması".</p> <p>▶ ATL fonksiyonu seçildiğinde, "Otomatik tekerlek değişim algılaması" fonksiyonu devreden çıkarılır!</p>

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

ARAÇ ADI █

H CO 123

1	2	3	4	5	6	7	8	9	0	←
Q	W	E	R	T	Y	U	I	O	P	
A	S	D	F	G	H	J	K	L		
Z	X	C	V	B	N	M	↵	OK		

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.

Parametreler değiştirildikten sonra, bunlar CCU üzerine aktarılabilir.

Şu mesajlar görünür:

```
H C0 123 ██████  
  
YAPILANDIRMA TAMAMLANDI.  
  
CIHAZI CPC SISTEMINE BAGLA.  
KONTAGI AC.  
VERI TRANSFERINI BASLAT.
```

◆ GERI tuşuyla  yüklemeyi başlatın.

```
H C0 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 yapılan-
dırma, 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.

6.7 Sistemin devreden çıkarılması/etkinleştirilmesi

6.7.1 CPC'yi devre dışı bırak

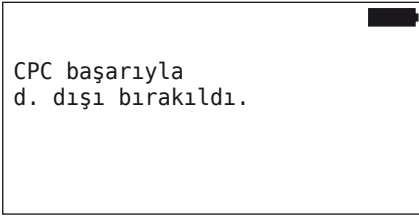
Sistemin sürücüyü rahatsız edebilecek olan ve kısa süre içinde giderilmesi olanaksız bir hatalı davranış göstermesi halinde, sistem geçici olarak devreden çıkarılabilir.

- ◆ 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.

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ CCU ile el terminali arasında hiç iletişim kurulmadığı takdirde, işlem kesilir ve durumla ilgili bir mesaj belirir. Giderilmesi için:<ul style="list-style-type: none">» Bakın Bölüm „Yapılanmanın aktarılması olanaksız“ sayfa 91 ve „Aktarılan yapılanma onaylanmıyor“ sayfa 92.

6.7.2 CPC'yi etkinleştir

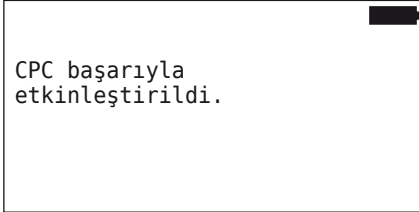
Araçta sistemin etkinleştirilmesi için:

- ◆ 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.

	BİLGİ NOTU
	<p>► CCU ile el terminali arasında hiç iletişim kurulmadığı takdirde, işlem kesilir ve durumla ilgili bir mesaj belirir. Giderilmesi için:</p> <ul style="list-style-type: none">» Bakın Bölüm „Yapılanmanın aktarılması olarak-sız“ <i>sayfa 91</i> ve „Aktarılan yapılanma onaylanmıyor“ <i>sayfa 92</i>.

6.8 Teşhis

6.8.1 DTC (Hata kodu)

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ 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!

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ Ana menüde "DTC (Hata kodu)" noktası seçilerek, akülerin şarj durumu kontrol edilir. Bunun yeterli olması halinde: „Akü çok zayıf! HHT yükleyin ve yeniden deneyin."

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:

```
H C0 123
CAN veri bağlan-
tısını kontrol et.
```

- ◆ 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:

```
Bağlantı durumu:
CCU - Evet
DSP - Evet
CSW - Hayır
DTC'LERİN OKUNMASI
```

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

```
DTC (Hata kodu)
Genel DTC'ler
Lastiğe bağlı DTC
Tüm DTC'leri sil
DTC'leri kaydet
```

i	BİLGİ NOTU
	<p>CCU, DSP veya CSW bileşenlerinin "Bağlandı" durumunda olmasına rağmen, DTC'lerin okunması sırasında "DTC okuma hatası!" hata mesajı belirdiği takdirde:</p> <ul style="list-style-type: none">► Bu bileşenlerin yazılımının doğru kurulmuş olduğunu kontrol edin. Ayrıca bakın Bölüm „Yazılım güncelleme sırasında hatalar“ sayfa 141.


i	BİLGİ NOTU
	<p>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 yanlılıkla bağlanmamış şekilde görüntüleniyorsa, CCU yapılandırması muhtemelen hatalı olabilir.</p> <ul style="list-style-type: none">► 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

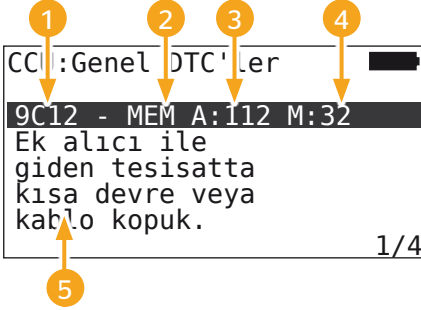
Arıza teşhis - DTC (Hata kodu) - Genel DTC'ler

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.

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ Hata kodları (DTC'ler), her 30 saniyede bir otomatik olarak güncellenir.▶ Hiçbir genel DTC bulunmadığı takdirde, "Genel DTC'ler bulunamadı" mesajı gösterilir.




1	Hata kodu	
2	Hata durumu	ACT: aktif hata MEM: pasif hata
3	Aktif sayacı	Yukarıdaki örnekte hata, 112 ateşleme çevrimi için aktifti (A: 112).
4	Pasif sayacı	Yukarıdaki örnekte hata, 32 ateşleme çevriminden 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.

	BİLGİ NOTU
	► Bir bileşen değiştirildiğinde daima, bununla ilgili DTC bildirilmeli veya DTC rapor dosyası gönderilmelidir.

Şu hata kodları görünebilir:

CCU için:

DTC	Açıklama	Giderilmesi
9C01	CAN iletiminde hata.	» Ekran ve CCU konnektörlerini kontrol edin. » Kabloyu kontrol edin. » CCU'yu kontrol edin.
9C10	İlave alıcıya hiç veri aktarımı yok.	» İlave alıcı ve CCU konnektörlerini kontrol edin. » Kabloyu kontrol edin. » İlave alıcıyı kontrol edin.
9C12	İlave alıcıya giden kabloda kısa devre var veya kablo kopuk.	» İlave alıcı ve CCU konnektörlerini kontrol edin. » Kabloyu kontrol edin. » İlave alıcıyı kontrol edin.
9A01	Besleme gerilimi çok düşük.	» Kurulu gerilimin min. 12V olduğunu kontrol edin.
9A02	Besleme gerilimi çok yüksek.	» Kurulu gerilimin maks. 28V olduğunu kontrol edin. » CCU'yu değiştirin.
1F16	Lastik sensörlerinden sinyal alımında telsiz arızası.	» Yerinizi değiştirin (Telsiz arızaları uyarısı).
9B02	CCU hatalı.	» CCU'yu değiştirin.
9B03	CCU hatalı.	» CCU'yu değiştirin.

DTC	Açıklama	Giderilmesi
9F15	Lastik sensörleri takılı değil veya etkinleştirilmemiş.	» Lastik sensörlerinin gerçekten takılı olduklarını, el terminaliyle kontrol edin. Bunun için öğrenme işlemini, Böl. „ 6.4.1 Tüm lastiklerin kontrol edilmesi “ sayfa 47 . veya » CPC sistemi, Böl. „ 6.5.2 Yeni kurulum “ uyarınca yapılandırın.
9F13	Sistem yapılandırılmamış.	» CPC sistemi, Böl. „ 6.5.2 Yeni kurulum “ 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 göstergesi 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 göstergesinde 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.

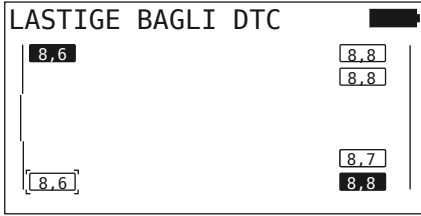
DTC	Açıklama	Giderilmesi
9F0B	Basınç kontrol göstergesi bağlanmamış.	<ul style="list-style-type: none">» CCU ile basınç kontrol göstergesi arasındaki kabloyu kontrol edin.» Basınç kontrol göstergesini el terminaliyle kontrol edin (bakın DTC 9FOA kılavuzu) Basınç kontrol göstergesindeki arıza teşhis soketi, bir DTC sorgulaması meydana gelmeden 5 dakika süreyle açık kaldığı takdirde, bu DTC (9F0B) etkinleşir.



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

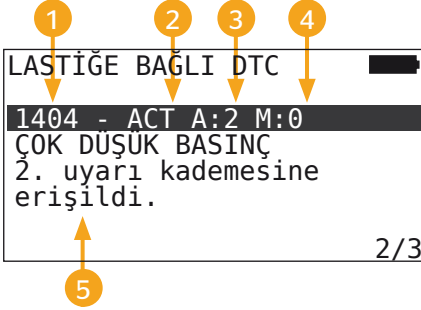
Ekranda yapılanma, kuş bakışı perspektifte görünür. Hata mesajı lastik konumları siyah renkle işaretlenmiştir: Ayrıca bakın Bölüm „**6.3 Ekran görünümleri**“ sayfa **44**.



	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none"> ▶ 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 yapılandırılmada, römork lastiklerinin DTC'leri el terminali tarafından algılanmaz. ▶ Lastiğe özgü hiçbir DTC bulunmadığı takdirde, "Lastiğe bağlı DTC bulunamadı." mesajı gösterilir. <ul style="list-style-type: none"> » GERİ tuşuyla  kuş bakışı perpektif görünümüne geçin. » Burada sadece lastik basınçları gösterilir.

- ◆ Ok tuşlarıyla  istediğiniz menü noktasını seçin. Seçilmiş olan lastik, "[I]" 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
	<ul style="list-style-type: none">▶ Lastik sembollerinin içindeki sayılar, bar veya psi olarak güncel lastik basınçlarını verir.▶ Bütün lastiklerin içinde basınç değerlerinin gösterilmesi, azami 2 dakika zaman alır.▶ 2 dakika sonra henüz hiçbir basınç değeri gösterilmediği takdirde, lastik sensörü uygun olmayan bir konumdadır ve sinyal alınamaz veya sensör bozuktur.▶ CAN formatı olarak sadece "J1939" standardı seçilmişse, lastikle ilgili DTC'ler için basınçlar gösterilmez.



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
90##	SİNYAL YOK Lastik sensör verileri alınamıyor.	Kötü sinyal alımı. » CCU ve/veya ilave alıcının montaj konumunu ve hizalanmasını kontrol edin.
91##*	TEKERLEK BLOKELİ	» Tekerleğin serbest dönebildiğini 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 sızdırmazlık kontrolü yapın.
16##	SICAKLIK Lastik sensörü kritik sıcaklık algıladı.	Lastik sensörü çok yüksek sıcaklığa 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.

DTC	Açıklama	Giderilmesi
18##	Lastik sensörü kendiliğinden kapanıyor: Azami sıcaklığa erişildi.	Lastik sensörü çok yüksek sıcaklığa maruz kalmış. » Lastik ve fren fonksiyon kontrolü yapın.
19##	SENSÖR KONTROL Lastik sensörü hatalı takıldı.	» Lastiği demonte edin. Lastik sensörünü yenileyin.
1D##	SENSÖR KONTROL Lastik sensörü lastikte gevşek.	» Lastiği demonte edin. Lastik sensörünü yenileyin.

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

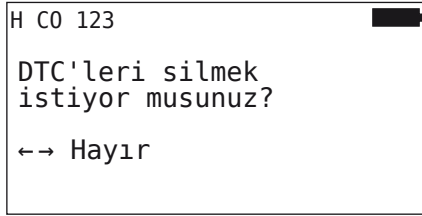
	BİLGİ NOTU
	► ##, lastik konumunu belirten Hex koduyla ilgili bir yer imidir. Buradaki konum, seçilmiş olan yapılandırmaya bağlıdır.


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 GERİ 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 C0 123  
_D_YYYYAAGG_ssddss  
← İLERLE
```

Bir protokol dosyası oluşturulur ve SD bellek kartında kaydedilir.

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ Hiçbir DTC bulunmadığı takdirde, "DTC'ler bulunamadı" mesajı gösterilir.▶ DTC'lerin kaydedilmesi sadece, SD bellek kartı takılıyken mümkündür. Ayrıca bakın Bölüm „7.4 Protokol dosyaları“ <i>sayfa 146</i>.

6.8.2 Yazılım güncellemeleri

Arıza teşhis - Yazılım güncelleme

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none"> ▶ 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“ sayfa 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 görmesi 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:	--
YENİ SÜRÜM: 3.00	
CSW:	--
YENİ SÜRÜM: 10	
CAN BAĞLANTISI YOK.	

6.8.2.2 Kamyon/Otobüs, Bağlı 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.
- ◆ Konağı 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:           Sür: 2.24
YENİ SÜRÜM: 3.00
CSW:           --
GÜNCELLEME İÇİN ↵ 'A BAS
  
```

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.

	BİLGİ NOTU
	<p>▶ CCU yazılım güncellemesi sırasında ekranda, "SİSTEM HATASI" göstergesi görünebilir. Bu mesaj, başarılı CCU güncellemesinin ardından artık gösterilmez.</p>

- ◆ GERI tuşuyla  CCU ile ilgili yazılım aktarımını başlatın.


```


Yazılım günc. ██████████
CCU:           Sür: 1.09
GÜNCEL
DSP:           Sür: 2.24
YENİ SÜRÜM: 3.00
CSW:           --
GÜNCELLEME İÇİN ↵ 'A BAS
  
```

- ◆ GERI tuşuyla  ekran ile ilgili yazılım aktarımını başlatın.

Bileşenlerin yazılımı başarılı şekilde güncellendiğinde şu mesaj belirir:

Yazılım günc.	
CCU:	Sür: 1.09
GÜNCEL	
DSP:	Sür: 3.00
GÜNCEL	
CSW:	--
	--

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ Kamyon/otobüs CCU'sunda hiç CSW bulunmadığından dolayı, CSW ile ilgili bir yazılım sürümü gösterilmiyor.▶ "HHT GÜNCEL DEĞİL" mesajı gösterildiğinde, el terminalinin 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.

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ ESC tuşuyla (ESC) her yazılım güncelleme sayfasından Arıza teşhis menüsüne geri dönebilir.

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.
- ◆ Kontaklı çalıştırın.

i	BİLGİ NOTU
	► Römorkun kurulum sırasında elektrik beslemesi olmaması halinde römorkun CCU'su, el terminali üzerinden elektrikle beslenir.

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:                Sür: 08
YENİ SÜRÜM: 10
GÜNCELLEME İÇİN ↵ 'A BAS
  
```

- ◆ GERI tuşuyla  CCU ile ilgili yazılım aktarımını başlatın.

```


Yazılım günc. ██████████
CCU:                SÜR: 1.09
GÜNCEL
DSP:                --
CSW:                SÜR: 08
YENİ SÜRÜM: 10
GÜNCELLEME İÇİN ↵ 'A BAS
  
```


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

Bileşenlerin yazılımı başarılı şekilde güncellendiğinde şu mesaj belirir:

Yazılım günc.	
CCU:	Sür: 1.09
GÜNCEL	
DSP:	--
	--
CSW:	Sür: 10
GÜNCEL	

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

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Römork yapılandırmasında hiç ekran bulunmadığından dolayı, DSP ile ilgili bir yazılım sürümü gösterilmiyor. ▶ "HHT GÜNCEL DEĞİL" mesajı gösterildiğinde, el terminalinin 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.

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none"> ▶ ESC tuşuyla (ESC) her yazılım güncelleme sayfasından Arıza teşhis menüsüne geri dönebilir.

6.8.2.4 Yazılım güncelleme sırasında hatalar

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

```
H C0 123
Güncelleme hatası.
Bakın El kitabı.
```

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

```
Yazılım günc.
CCU:          Sür:  --
YENİ SÜRÜM: 1.09
DSP:          --
CSW:          Sür:  08
YENİ SÜRÜM: 10
GÜNCELLEME İÇİN 'A BAS
```

Bu durumda:

- ◆ Yazılım 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.

BİLGİ NOTU	
	<p>► El terminali CAN veriyolu ile düzgün bağlanmamışsa veya parazit alıyorsa, "CAN veriyolu bağlantısını kontrol et" hata mesajı görünür. Bu durumda, sistemin kablo döşemesi gözden geçirilmelidir.</p>

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


	BİLGİ NOTU
	Uzman modu, yalnızca eğitilmiş uzmanlara önerilir.

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

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ SD bellek kartı takılı olmadan el terminali, sadece "İngilizce menü dili" ile çalışır!▶ SD bellek kartı takılı olmadan, hiçbir dil ayarı yapılamaz!▶ DTC'lerin ve protokol dosyalarının kaydedilmesi, SD bellek kartı takılı değilken mümkün değildir.▶ SD kartı bilgisayara bağlıysa ve kullanıcı bilgisayar üzerinden SD bellek kartı üzerindeki bir şeyi değiştirmişse, değişikliklerin geçerli olması için el terminali kapatılmalı ve tekrar açılmalıdır.

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.

DİKKAT	
	<p>SD bellek kartındaki dosyaların yanlış kullanımı nedeniyle sistemde kesinti!</p> <p>"SD bellek kartındaki dosyaların kullanımı" ile ilgili talimatların dikkate alınmaması nedeniyle:</p> <ul style="list-style-type: none">– el terminali tümüyle devreden çıkabilir.– sistem hatalı çalışabilir veya tümüyle devreden çıkabilir.– çalışmanın devamıyla ilgili protokol dosyaları kullanılamaz hale gelebilir. <p>► Maddi hasarları önlemek için, "SD bellek kartındaki dosyaların kullanımı" ile ilgili talimatları izleyin.</p>

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:


DOSYA ADI				
Araç adı	Uygulanan menü fonksiyonunu tanımlayan harf kodu	Tarih	Saat	Kurulumdaki alt fonksiyonlar için harf kodu
		(Seri No.)*	(Devam eden No.)*	(Opsiyonel)
Maks. 19 karakter	T = Test sürüşü D = DTC I = Kurulum V = Tüm lastikleri kontrol et	YYYYAAGG	ssddss	IN = Yeni kurulum veya kurulum devam et
		(XXXXXX)*	(ZZZZ)*	MP = Parametre güncelle MS = Sensör ID güncelle SU = Yazılım güncellemesi

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

	BİLGİ NOTU
	<p>► Ana menüdeki Tarih ve Saat göstergesi, Ayarlar - Cihaz ayarı - Tarihi kullan seçenekleri altında etkinleştirilebilir.</p> <p>Bu durumda:</p> <ul style="list-style-type: none">– dosya adındaki tarih ve saat, sürekli sayacın yerine kullanılır.– rapor dosyalarında tarih ve saat kaydedilir.

Protokol dosyaları bilgisayara aktarılabilir (bakın Böl. „**8.2 Bilgisayar bağlantısı**“ sayfa 149) ve gerektiğinde silinebilir.

	BİLGİ NOTU
	<p>► SD bellek kartı takılı değilken, protokol dosyalarının kaydedilmesi mümkün değildir! Bir hata mesajı görünür.</p> <p>Giderilmesi için:</p> <ul style="list-style-type: none">» 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
	<p>► Protokol dosyalarının değerlendirilmesi için bir yazılım programı önerilmektedir.</p>


8 Bakım

8.1 El terminali yazılımının güncellenmesi

El terminalinin yazılım güncellemesi için, web sayfasındaki talimat izlenmelidir:

<https://www.continental-tires.com/products/b2b/services-and-solutions/ContiConnect/downloads/>

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ 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 ayarlanması gerekir. Bakın Bölüm „5.5 El terminalinin düzenlenmesi“ sayfa 35.▶ Yazılım güncellemesi sırasında, Kurulum ana menüsünün önceden kaydedilmiş araç yapılandırmalarının üzerine fabrika ayarları yazılmıştır ve yeniden tanımlama yapılması gerekir.

	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ 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.

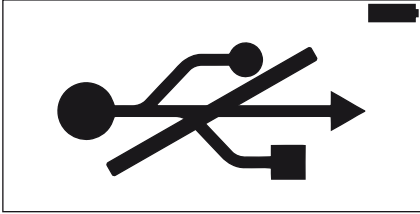
Arıza teşhis - Bilgisayar bağlantısı

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.

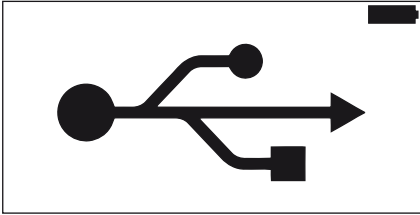
Şu gösterge belirir:



i	BİLGİ NOTU
	<p>SD bellek kartı takılı veya erişilebilir durumda değilse, bir dil ayarı yapılamaz.</p> <ul style="list-style-type: none">▶ El terminalini bilgisayara bağlamak için, “Arıza teşhis/bilgisayar bağlantısı” menü yolunu takip edin.

- ◆ El terminalini, USB kablosu yardımıyla bilgisayara/Laptopa bağlayın.

Şu gösterge belirir:




i	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ Bu işlem ilk seferinde, el terminali tanınana kadar biraz uzun sürebilir.▶ Bağlantı kurulumu, tersine sıralamayla da yapılabilir: Önce USB kablosunu bağlayın, ardından “Arıza teşhis/bilgisayar bağlantısı” gerçekleştirin.

- ◆ “**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.

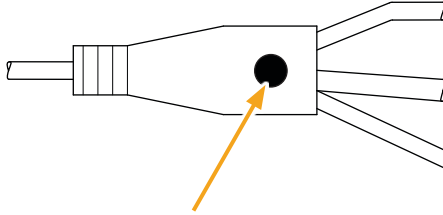
8.3 Arıza teşhis kablosundaki sigortanın değiştirilmesi

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

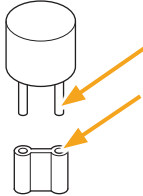
	BİLGİ NOTU
	<ul style="list-style-type: none">▶ Sadece Wickmann firmasının, 315 mA Serie 373 TR5 orijinal sigortalarını kullanın.▶ El terminaliyle birlikte, iki yedek sigorta verilmektedir.

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:

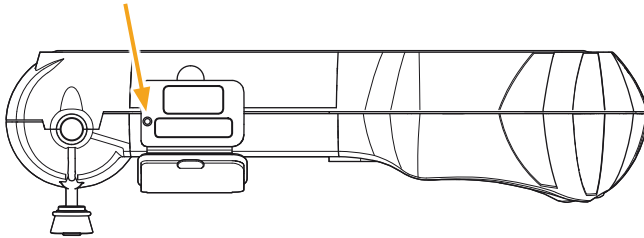
- Kuru yerde muhafaza edin. Maksimum bağıl hava nemi: %80, yoğunlaşma olmamalı.
- Doğrudan güneş ışınlarına karşı koruyun. Depolama sıcaklığı -20 ... +25 °C/-4...77°F arasında olmalıdır.

i	BİLGİ NOTU
	► El terminalini kullandıktan sonra, birlikte verilen taşıma çantasında saklayın.

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 kalem veya açılmış haldeki bir büro ataçının ucuyla bastırın.



10 Tasfiye

10.1 Elektrikli/elektronik bileşenler

Bu cihaz, normal ev çöprüyle 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:

Georg Ebeling Spedition GmbH

An der Autobahn 9-11

30900 Wedemark

Almanya

11 AB Uygunluk beyanı

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

Seri numarası olmayan bir sürüm, şu web adresinden temin edilebilir:

<https://www.continental-tires.com/products/b2b/services-and-solutions/ContiConnect/downloads/>.

12 Uyumluluk

12.1 Toplu bakış

Mevcut uyumluluklara genel bakışı, ilgili ek formun (Hand-Held Tool Homologation Overview Art.Nr. 17340490000) içinde bulabilirsiniz.

Ayrıca, <https://www.continental-tires.com/products/b2b/services-and-solutions/ContiConnect/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 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

A

Arıza teşhis kablosundaki sigortanın değiştirilmesi152

B

Bilgisayar bağlantısı150

D

Depolama153

E

El terminali yazılımının güncellenmesi149

G

Güvenlik 12

I

İşletime alınması 30

Cihazın açılması/kapatılması... 35

Cihazın düzenlenmesi 36

Cihazın şarj edilmesi 31

İşlev açıklaması..... 19

K

Kısaltmalar 8

Kullanım

Cihazın kullanımı 39

Sensörün okunması 40

Sensörün öğrenmesi 41

Kurulumun modifiye edilmesi...111

M

Menüler

Kurulum

Kurulumu devam edilmesi ... 94

Lastik sensörü..... 48

GEVŞEK konumunun

sıfırlanması 53

Sensör kontrolü 58

Sensörün etkinleştirilmesi. 61

Modifikasyon

Kurulumu kontrol et 113

Parametreleri uyarla 114

Sensör ID"lerini uyarla 116

Teşhis

DTC"ler 119

Yazılım güncellemeleri 136

Menü yapısı 23

Müşteri Hizmetleri..... 11

Güncellemeler..... 11

Hataların giderilmesi 11

Onarımlar 11

P

Protokol dosyaları 147

R

Reset 153

S

SD bellek kartı

Kart değiştirme 33

Semboller 9

Sorumluluk sınırı 7

Şarj durumu 32

T

Tasfiye	154
Teknik veriler	17
Temizlik	153
Teslimat kapsamı	30
Tip levhası	28

U

Uyarılar	10
Uygunluk beyanı	154
Uyumluluk	155
Üreticinin adresi	10

Continental Reifen Deutschland GmbH

Continental-Plaza 1

30175 Hanover

Almanya

www.conticonnect.com

www.continental-tires.com