



ROTATION 300

MANUEL DE MONTAGE ET D'UTILISATION.

Version : V2 Français



Fiche de garantie



sans cette fiche, aucun retour sous garantie ne pourra être accepté

Voire nom : Voire adresse : Tel : Fax : Email :	Nom et adresse de votre concession :
Nom du boîtier :	
N° de série :	Date de mise en service :
Marque, modèle et année de la machine :	

Ces données nous permettront de faire le suivi de nos boîtiers et d'enregistrer la garantie.

Merci de faxer cette feuille au 03 21 08 06 95 ou de l'envoyer à :

AGROTRONIX - Service technique client
Parc d'Activité Industriel ARTOIS FLANDRES
150, rue d'Oslo
8, hôtel d'entreprises
62138 DOUVRAIN

Introduction

Le ROTATION 300 est destiné à équiper tout type d'outils. Il permet de visualiser les informations grâce à son écran LCD 2 x 12 caractères.

Les différentes fonctionnalités :

- Affichage de la vitesse d'avancement en km/h.
- Affichage simultané de la vitesse d'avancement et d'une information parmi :
 - Régime de rotation du capteur de rotation 1
 - Régime de rotation du capteur de rotation 2
 - Régime de rotation du capteur de rotation 3
 - Valeur du capteur analogique (pression ou angle)
- Compteur de surface partiel et total.
- Largeur de travail programmable.
- Compteur d'heures partiel et total.
- Gestion de capteur d'un capteur de pression ou d'un capteur d'angle (option)
- Gestion de 2 capteurs de rotations en plus du capteur rotation fourni (option)
- Gestion de 1 capteur de position ou fin de trémie (option)

Lire attentivement les instructions contenues dans ce manuel avant l'utilisation de l'appareil. AGROTRONIX décline toute responsabilité en cas de dommages provoqués par un usage ou une installation impropre.

PRECAUTIONS D'UTILISATION :

- **Respecter la tension d'alimentation et les polarités lors du branchement.**
- **Avant toute opération de soudure à l'arc débranchez l'appareil.**
- **Ne pas diriger de jet d'eau sur l'appareil.**
- **Utiliser exclusivement les accessoires ou les pièces d'origine préconisés par AGROTRONIX.**

Les informations et les dessins contenus dans ce manuel sont donnés à titre indicatif et peuvent être modifiés à tout moment sans préavis.

Sommaire

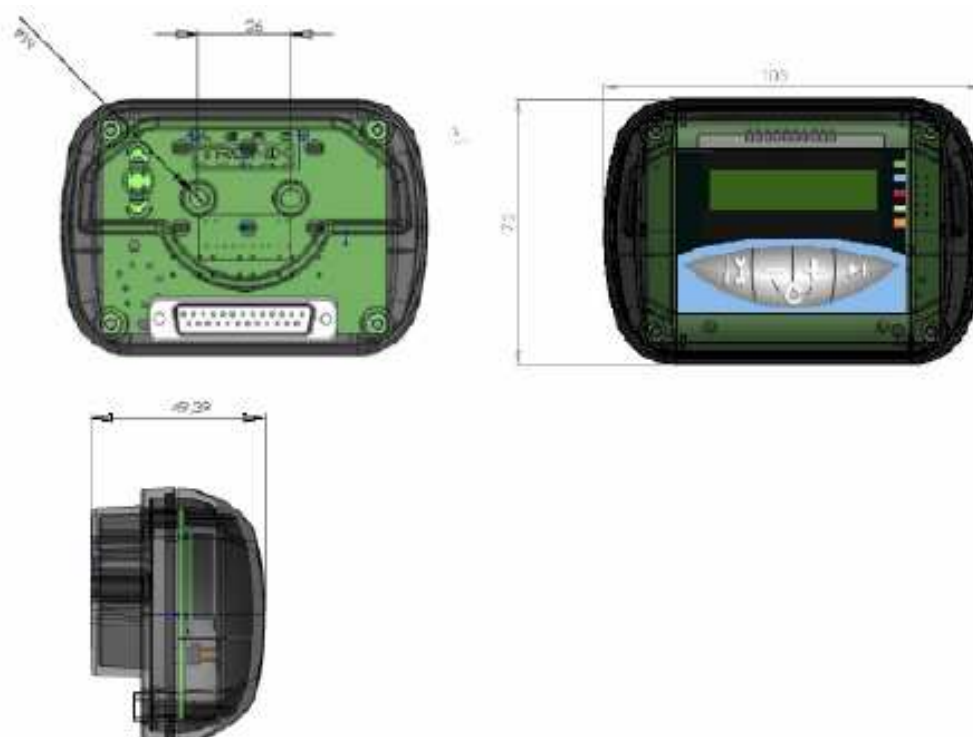
Fiche de garantie	3
Introduction	4
Sommaire	5
Composition du kit	7
Dimensions	7
Description des touches	8
Montage	9
Fixation du boîtier	9
Branchement électrique	9
Installation du capteur de roue, des capteurs de rotations et du capteur de détection de position	10
Installation du capteur de pression (option)	10
Installation du capteur d'angle (option)	10
Connexion dans la nouvelle boîte de dérivation	12
Programmation	13
Mise sous tension	13
Accès à la programmation	13
Programmation de la machine	13
Programmation de l'étalonnage du capteur de vitesse	13
Programmation de la largeur de travail	13
Programmation du détecteur de position de travail/Fin de trémie	14
Programmation de l'alarme de position/Alarme fin de trémie.....	14
Programmation du capteur de rotation 1	14
Programmation des seuils d'alarme de sous-régime et de sur-régime de la rotation 1	15
Programmation du capteur analogique pression/angle (option).....	16
Programmation de l'alarme basse de la pression ou d'angle	16
Programmation de l'alarme haute de pression ou d'angle	17
Programmation du type de calibration de pression ou d'angle	17
Programmation de la pression/angle minimum.....	18
Programmation de la pression/angle maximum	19
Programmation du mode de comptage de surface	20
Programmation du mode de comptage d'heures	21
Utilisation	22
Mise sous tension	22
Affichage de la vitesse de travail et du régime de rotation 1	22
Affichage de la vitesse de travail et du régime de rotation 2	22
Affichage de la vitesse de travail et du régime de rotation 3	22
Affichage de la pression ou de l'angle (option)	23
Affichage du compteur de surface partiel	23
Affichage du compteur de surface total	23
Affichage du compteur de heure partiel	24
Affichage du compteur de heure total	24
Alarmes	25
Alarme de rotations	25
Alarme de rotation 1	25
Alarme de rotation 2.....	25
Alarme de rotation 3.....	25
Alarme de pression (option).....	26

Alarme de pression.....	26
Alarme d'angle.....	26
Alarme de vitesse de détection de position.....	26
Alarme batterie.....	26
Diagnostic panne.....	27
Notes.....	28
Liste de programmation.....	29
Conditions de garantie.....	30

Composition du kit

- 1 boîtier ROTATION 300.
- 1 Boite de dérivation avec câble de liaison cabine.
- 1 Support de boîtier.
- 1 Capteur de vitesse à effet hall, son faisceau et ses aimants.
- 1 Capteur de rotation à effet hall, son faisceau et son aimant associé.
- 1 Capteur d'angle et son faisceau (option).
- 1 Capteur de pression et son faisceau (option).
- 2 Capteurs de rotations complémentaires, leurs faisceaux et leurs aimants (option).
- 1 Manuel de montage et d'utilisation.

Dimensions



Description des touches



Touche “programmation” : permet l’accès aux paramètres et la validation d’une valeur saisie en programmation.



Touche “fonction” : permet d’accéder à l’affichage de la pression.



Touche “-” : permet de diminuer les valeurs en programmation.



Touche “+” : permet d’augmenter les valeurs en programmation.


L’appui simultané sur les touches “-” et “+” en programmation permet de revenir à la dernière valeur enregistrée ou de lancer un étalonnage automatique.

Pour les compteurs, l’appui simultané sur “-” et “+” provoque la remise à zéro.

Montage

Fixation du boîtier

Afin de fixer au mieux le boîtier, utilisez le support prévu à cet effet au dos de celui-ci. Le boîtier doit être installé de façon à être facilement accessible pour l'utilisateur.


 **Veillez à ce que le boîtier n'obstrue pas le champ de vision en aucun cas de l'utilisateur notamment lors des déplacements sur la route.**

Enfin, placez le boîtier afin qu'il soit protégé au mieux de toutes projections d'eau et qu'il soit soumis au minimum de vibrations

Branchement électrique

Le boîtier a été conçu pour fonctionner sur une alimentation par batterie 12 ou 24 volts, sa tension d'alimentation doit être comprise entre 10 et 30 volts.

Le câble d'alimentation du boîtier est le câble 2 conducteurs (1 bleu, 1 marron). Reliez le câble bleu à la masse batterie et le fil marron au plus batterie. Le boîtier s'allume dès qu'il est mis sous tension, il est donc possible de connecter le fil marron sur un plus après contact. Afin de prévenir tout problème d'alimentation, un fusible de 5A peut être monté sur le fil marron.

 **Une inversion des polarités de l'alimentation peut détériorer le boîtier. Ne pas connecter le fil bleu sur le châssis de l'appareil car cela peut provoquer des perturbations sur l'alimentation.**

La section minimum des câbles utilisés pour l'alimentation est de 0,75mm².

Une fois le branchement électrique réalisé, essayez de mettre le boîtier sous tension sans pour autant connecter le faisceau : l'écran du ROTATION 300 doit alors s'allumer.

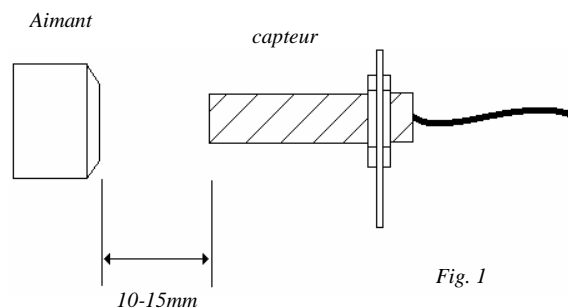
Installation du capteur de roue, des capteurs de rotations et du capteur de détection de position

Le capteur de roue permet de déterminer la vitesse d'avancement de la machine. Il peut être placé au niveau d'une roue. C'est un capteur de type inductif, il est donc prévu pour détecter des aimants spécifiques. Plus le nombre d'aimants détectés par tour est important plus la vitesse mesurée sera précise. Par contre, un trop grand nombre d'aimant risque d'empêcher le système de distinguer 2 aimants consécutifs à plus haute vitesse.

Installez le capteur de telle manière à ce qu'il soit exposé le moins possible aux chocs extérieur.

Le capteur doit être monter comme indiquer sur la figure 1 et il faut respecter la distance entre le capteur et les plots métalliques comme indiqué dans le tableau ci-dessous :

Type de capteur	Distance minimum	Distance maximum
M 12 (diamètre 12mm)	10 mm	15 mm



La fréquence du signal généré par le capteur ne doit pas excéder 200 Hz (200 impulsions par seconde).

L'écart entre 2 aimants doit être au minimum de 10 cm.



Connecter les capteurs au boîtier avant de le mettre sous tension.

Installation du capteur de pression (option)

Le capteur de pression est à raccorder sur le circuit hydraulique par un raccord ¼ pouce gaz. Avant de mettre le circuit sous pression, vérifiez que les pressions d'utilisation du capteur correspondent bien au circuit sur lequel il est connecté.

Installation du capteur d'angle (option)

Le capteur d'angle doit être installé en utilisant un support de fixation pour la partie fixe. La fixation se fait par deux vis de diamètres inférieurs à 4 mm. Ces deux vis sont distantes de 5 cm. Le perçage des points de fixation permet un ajustement en position de +/- 10°.

Bien que la technologie du capteur soit basée sur une mesure sans contact, il convient de coupler l'axe de rotation à mesurer et l'axe du capteur en utilisant un dispositif permettant de limiter l'effort sur cet axe

La position zéro (centrée) de la plage de mesure correspond à placer le plat de l'axe capteur (en rouge) parallèle à l'axe de fixation du capteur (plat du côté du connecteur) comme sur la figure ci-dessous :

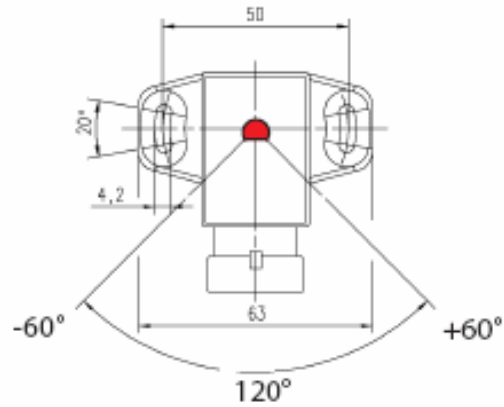
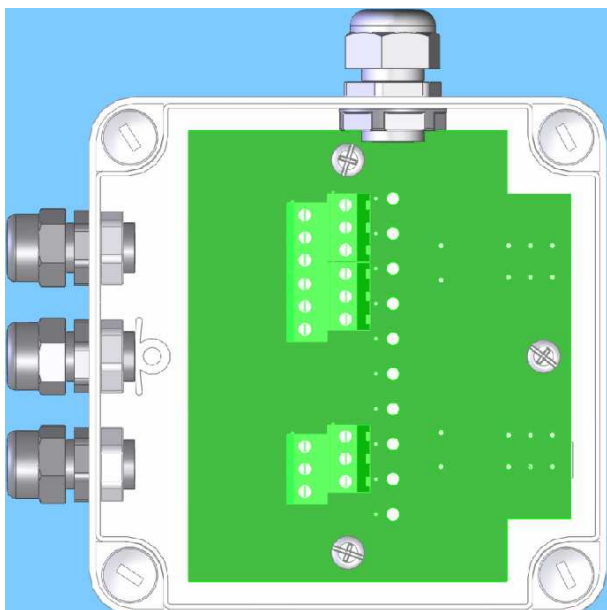


Fig.2

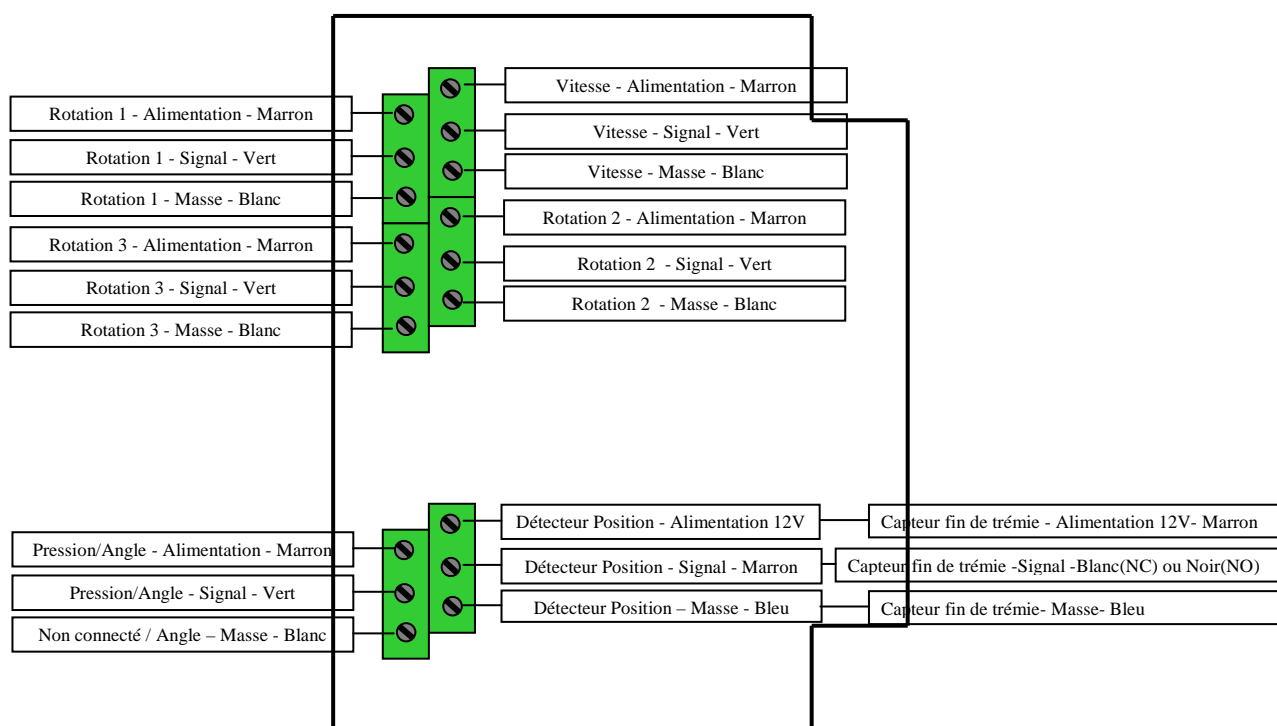
Attention : connectez les capteurs au boîtier avant de le mettre sous tension.

Connexion dans la nouvelle boîte de dérivation

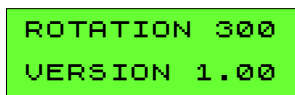
1. Passer les câbles au travers des PE.



2. Dénuder les fils puis câbler la carte comme suit :

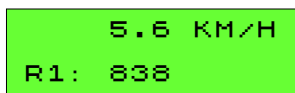


Programmation



ROTATION 300
VERSION 1.00

Fig.1




5.6 KM/H
R1: 838

Fig.2

Mise sous tension

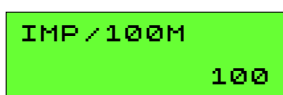
Pour mettre sous tension le ROTATION 300 branchez-le, l'écran affiche alors de façon fugitive (fig.1), puis il passe sur l'écran d'affichage de la vitesse d'avancement et de la vitesse de rotation R1 (fig.2).

Accès à la programmation

Pour accéder à la programmation appuyez sur la touche , l'écran affiche alors "IMP/100M" (fig.3).



Programmation de la machine


Programmation de l'étalonnage du capteur de vitesse



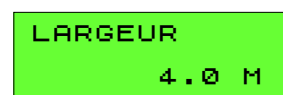
IMP/100M
100

Fig.3

Ce paramètre permet l'étalonnage du capteur de vitesse en impulsions pour 100 mètres (fig.3). Pour saisir la valeur, il faut faire varier le chiffre correspondant avec les touches  et . La valeur peut aller de 0 à 9999.



Pour enregistrer la valeur, appuyez sur la touche , l'écran affiche alors "LARGEUR" (fig.4).


Programmation de la largeur de travail

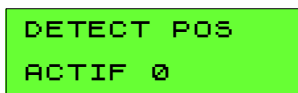


LARGEUR
4.0 M

Fig.4

Ce paramètre permet de renseigner le boîtier sur la largeur de travail de l'outil. Pour saisir la valeur, il faut faire varier le chiffre correspondant avec les touches  et . La valeur peut aller de 0 à 9999.

Pour enregistrer la valeur, appuyez sur la touche , l'écran affiche alors "DETECT POS" (fig.5).





DETECT POS
ACTIF 0

Fig.5

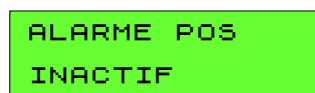
Programmation du détecteur de position de travail/ Capteur fin de trémie

Ce paramètre permet de régler le fonctionnement du détecteur de position ou du capteur de fin de trémie:

- ⇒ ACTIF 0 = actif en absence d'un aimant
- ⇒ ACTIF 1 = actif en présence d'un aimant


⇒ Pour faire varier la valeur, on utilise les touches  et .

Il est possible d'utiliser ce dispositif pour activer des compteurs ou pour déclencher une alarme



ALARME POS
INACTIF



Fig.6


Pour enregistrer la valeur, appuyez sur la touche , l'écran affiche alors "ALARME POS" (fig.6).

Programmation de l'alarme de position/ Alarme fin de trémie

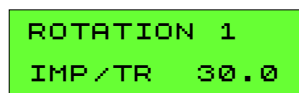
Ce paramètre permet de régler le mode de fonctionnement de l'alarme liée au détecteur de position :

- ⇒ INACTIF
- ⇒ ACTIF 0 = actif en absence d'un aimant
- ⇒ ACTIF 1 = actif en présence d'un aimant

Pour faire varier la valeur, on utilise les touches  et .



Pour enregistrer la valeur, appuyez sur la touche , l'écran affiche alors "ROTATION 1" (fig.7).


Programmation du capteur de rotation 1





ROTATION 1
IMP/TR 30.0

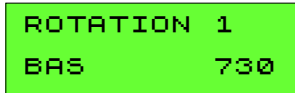
Fig.7

Ce paramètre permet de régler le capteur de régime de rotation 1. La valeur est à fournir en impulsions par tour (fig.7). Pour saisir la valeur, il faut faire varier le chiffre correspondant avec les touches  et . La valeur peut aller de 0,0 à 999,9.

Pour enregistrer la valeur, appuyez sur la touche , l'écran affiche alors "ROTATION 1 BAS" (fig.8).


Programmation des seuils d'alarme de sous-régime et de sur-régime de la rotation 1

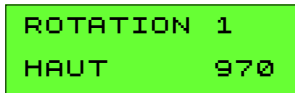
Ce paramètre permet de renseigner le boîtier sur le seuil de déclenchement de l'alarme basse de régime de rotation en tours par minute (fig.8). Pour saisir la valeur, il faut faire varier le chiffre correspondant avec les touches  et . La valeur peut aller de 0 à 9999.



ROTATION 1
BAS 730



Fig.8


Pour enregistrer la valeur, appuyez sur la touche , l'écran affiche alors "ROTATION 1 HAUT" (fig.9).

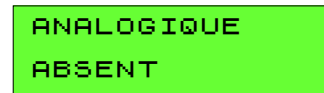


ROTATION 1
HAUT 970

Fig.9


Ce paramètre permet de renseigner le boîtier sur le seuil de déclenchement de l'alarme haute de régime de rotation en tours par minute (fig.9). Pour saisir la valeur, il faut faire varier le chiffre correspondant avec les touches  et . La valeur peut aller de 0 à 9999.

Pour enregistrer la valeur, appuyez sur la touche , l'écran affiche alors les réglages des 2 autres capteurs de rotation (ROTATION 2 et ROTATION 3).



ANALOGIQUE
ABSENT

Fig.10

Une fois ces réglages effectués un nouvel appui sur la touche  fait passer à l'écran "ANALOGIQUE" (fig.10).

Programmation du capteur analogique pression/angle (option)

ANALOGIQUE
ABSENT

Fig.10



ANALOGIQUE
PRESSION

Fig.11


ANALOGIQUE
ANGLE

Fig.12

Ce paramètre permet de renseigner au boîtier si l'équipement doit gérer un capteur analogique. Sélectionner à l'aide des

touches  et  si un capteur analogique est :



- « ABSENT »: aucun capteur analogique installé (fig.10)
- « PRESSION »: un capteur de pression est installé (fig. 11)
- « ANGLE »: un capteur angulaire est installé (fig. 12).

Pour enregistrer la valeur, appuyez sur la touche , l'écran affiche alors "COMPTE SURF" (fig.15) si le capteur est absent.

Sinon il affiche "ALARME PRES. BAS" si le capteur de pression est sélectionné (fig.13) ou "ALARME ANGLE BAS" si le capteur d'angle est sélectionné (fig. 14).

Programmation de l'alarme basse de la pression ou d'angle

Ce paramètre permet de renseigner le boîtier sur le seuil de déclenchement de l'alarme basse de la pression (fig.13) ou d'angle (fig.14). Pour saisir la valeur, il faut faire varier le


chiffre correspondant avec les touches  et . La valeur peut aller de -999 à 999.

ALARME PRES.
BAS 1

Fig.13

ALARME ANGLE
BAS -45

Fig.14

Pour enregistrer la valeur, appuyez sur la touche , l'écran affiche alors " ALARME PRES. HAUT" (fig.15) ou "ALARME ANGLE HAUT" (fig.16).



ALARME PRES.
HAUT 15


Fig.15

ALARME ANGLE
HAUT 45

Fig.16

Programmation de l'alarme haute de pression ou d'angle

Ce paramètre permet de renseigner le boîtier sur le seuil de déclenchement de l'alarme haute de pression (fig.15) ou d'angle (fig.16). Pour saisir la valeur, il faut faire varier le chiffre correspondant avec les touches  et . La valeur peut aller de -999 à 999.

Pour enregistrer la valeur, appuyez sur la touche , l'écran affiche alors "CALIB USINE" (fig.17).



Programmation du type de calibration de pression ou d'angle

CALIB USINE
OUI


Fig.17

CALIB USINE
NON

Fig.18

Ce paramètre permet de choisir le mode de calibration de pression. Pour saisir ce mode, il faut le choisir avec les touches  et . Deux modes sont possibles :

- OUI : calibration en mode usine (boîtier étalonné en usine) (fig.17).
- NON : calibration en mode apprentissage (boîtier étalonner par l'installateur) (fig.18).



Pour enregistrer le mode, appuyez sur la touche , l'écran affiche alors soit "MIN 4 MA" (fig.19) si vous choisissez le mode usine soit "PRES. BAS" (fig.20) ou "ANGLE BAS" si vous choisissez le mode apprentissage.


Programmation de la pression/angle minimum

Si vous avez choisi la calibration en mode usine :



Fig.19

Ce paramètre permet de régler la pression minimum du capteur de pression (fig.19). Ajustez la valeur de pression minimum à l'aide des touches  et . Il s'agit de la valeur à afficher pour un signal capteur de 4 mA.

Pour enregistrer la valeur, appuyez sur la touche , l'écran passe sur l'écran de programmation de la pression maximum "MAX 20 MA" (fig.23).

Si vous avez choisi la calibration en mode apprentissage :

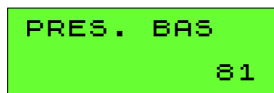


Fig.20

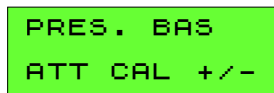


Fig.21

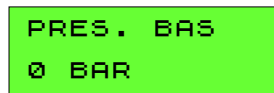







Fig.22

Ce paramètre permet de régler la pression minimum du capteur de pression. Il faut stabiliser le circuit à une pression basse d'utilisation. L'écran affiche alternativement "PRES. BAS" (fig.20) et "PRES. BAS ATT CAL +/-" (fig.21).

Appuyer simultanément sur les touches  et  jusqu'à ce que l'écran affiche "PRES. BAS X BAR" (X = valeur minimum de pression) (fig.22). Une fois la calibration terminée, le système indique la valeur de la pression basse théorique (fig.22), réglez cette valeur à l'aide des touches  et  pour la faire correspondre à la valeur réelle.

Pour le capteur d'angle, on procède de façon similaire, l'écran indiquant simplement « ANGLE » au lieu de « PRES. »

Pour enregistrer la valeur, appuyez sur la touche , l'écran passe sur l'écran de programmation de la pression haute "PRES. HAUT" (fig.24).

Programmation de la pression/angle maximum

Si vous avez choisi la calibration en mode usine :

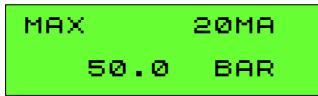





Fig.23

Ce paramètre permet de régler la pression maximum du capteur de pression (fig.23). Ajustez la valeur de pression maximum à l'aide des touches  et . Il s'agit de la valeur à afficher pour un signal capteur de 20 mA.

Pour valider la programmation, appuyez sur la touche . L'écran affiche alors "COMPTE SURF" (fig.27).

Si vous avez choisi la calibration en mode apprentissage :

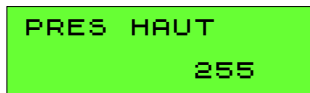


Fig.24

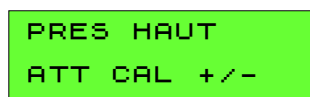






Fig.25

Ce paramètre permet de régler la pression maximum du capteur de pression. Il faut stabiliser le circuit à une pression haute d'utilisation. L'écran affiche alternativement "PRES HAUT" (fig.24) et "PRES HAUT ATT CAL +/-" (fig.25).

Appuyer simultanément sur les touches  et  jusqu'à ce que l'écran affiche "PRES HAUT X BAR" (X = valeur maximum de pression) (fig.26). Une fois la calibration terminée, le système indique la valeur de pression haute théorique (fig.26), réglez cette valeur à l'aide des touches

 et  pour la faire correspondre à la valeur réelle.

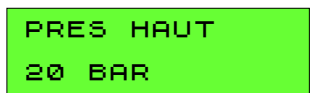



Fig.26

Pour valider la programmation, appuyez sur la touche . Alors l'écran affiche "COMPTE SURF" (fig.27).

Programmation du mode de comptage de surface

Ce paramètre permet de renseigner le boîtier sur la condition qui provoque l'activation du comptage de surface (partiel et total) parmi :

- ⇒ PERMANENT : comptage dès mise sous tension
- ⇒ DETECTION : comptage quand détecteur de position actif
- ⇒ ROUE : comptage quand détection d'une vitesse sur le capteur de roue (fréquence supérieure à 10 Hz)
- ⇒ R1 : comptage quand détection d'une rotation sur le capteur de rotation 1 (fréquence supérieure à 10 Hz)
- ⇒ R2 : comptage quand détection d'une rotation sur le capteur de rotation 2 (fréquence supérieure à 10 Hz)
- ⇒ R3 : comptage quand détection d'une rotation sur le capteur de rotation 3 (fréquence supérieure à 10 Hz)
- ⇒ ROTATION : comptage quand détection d'une rotation sur l'un des capteurs de rotation 1, 2 ou 3 (fréquence supérieure à 10 Hz)

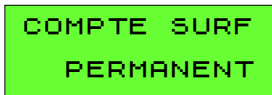


Fig.27

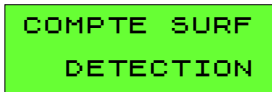


Fig.28

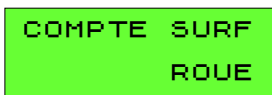


Fig.29

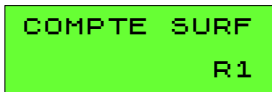


Fig.30

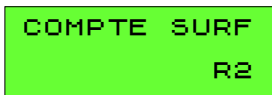


Fig.31

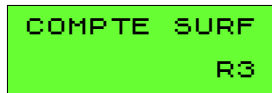


Fig.32

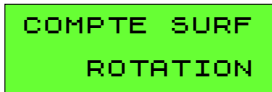




Fig.33

Sélectionner à l'aide des touches  et  le choix du mode d'activation du comptage de surface (fig 27 à 33).

Pour enregistrer la valeur, appuyez sur la touche , l'écran affiche alors "COMPTE HEURE" (fig.34).

Programmation du mode de comptage d'heures

Ce paramètre permet de renseigner le boîtier sur la condition qui provoque l'activation du comptage d'heure (partiel et total) parmi :

A green LCD display with two lines of text. The top line reads 'COMPTE SURF' and the bottom line reads 'PERMANENT'.

Fig.34

A green LCD display with two lines of text. The top line reads 'COMPTE SURF' and the bottom line reads 'DETECTION'.

Fig.35

A green LCD display with two lines of text. The top line reads 'COMPTE SURF' and the bottom line reads 'ROUE'.

Fig.36

A green LCD display with two lines of text. The top line reads 'COMPTE SURF' and the bottom line reads 'R1'.

Fig.37

A green LCD display with two lines of text. The top line reads 'COMPTE SURF' and the bottom line reads 'R2'.

Fig.38



A green LCD display with two lines of text. The top line reads 'COMPTE SURF' and the bottom line reads 'R3'.


Fig.39

A green LCD display with two lines of text. The top line reads 'COMPTE SURF' and the bottom line reads 'ROTATION'.

Fig.40

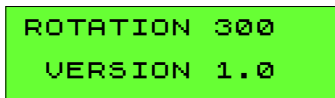
- ⇒ PERMANENT : comptage dès mise sous tension
- ⇒ DETECTION : comptage quand détecteur de position actif
- ⇒ ROUE : comptage quand détection d'une vitesse sur le capteur de roue (fréquence supérieure à 10 Hz)
- ⇒ R1 : comptage quand détection d'une rotation sur le capteur de rotation 1 (fréquence supérieure à 10 Hz)
- ⇒ R2 : comptage quand détection d'une rotation sur le capteur de rotation 2 (fréquence supérieure à 10 Hz)
- ⇒ R3 : comptage quand détection d'une rotation sur le capteur de rotation 3 (fréquence supérieure à 10 Hz)
- ⇒ ROTATION : comptage quand détection d'une rotation sur l'un des capteurs de rotation 1, 2 ou 3 (fréquence supérieure à 10 Hz)

Sélectionner à l'aide des touches  et  le choix du mode d'activation du comptage de surface (fig 34 à 40).

Pour enregistrer la valeur, appuyez sur la touche , l'écran affiche alors "IMP/100M" (fig.3).

Utilisation

Mise sous tension

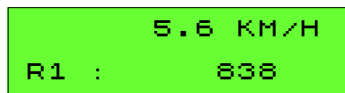


ROTATION 300
VERSION 1.0

Fig.41

Pour mettre sous tension le ROTATION 300 branchez-le, l'écran affiche alors de façon fugitive "ROTATION 300 VERSION 1.0" (fig.41), puis il passe sur l'écran d'affichage de la vitesse et de la rotation 1 (fig.42).


Affichage de la vitesse de travail et du régime de rotation 1



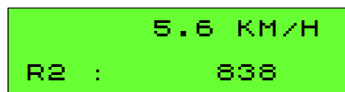
5.6 KM/H
R1 : 838

Fig.42

Cet écran permet d'afficher la vitesse d'avancement (en haut de l'écran) et le régime de rotation du capteur de rotation 1 (en bas de l'écran) (fig.42).

Pour passer à l'écran suivant, appuyez sur la touche , l'écran affiche alors la vitesse et la rotation 2 (fig.43).


Affichage de la vitesse de travail et du régime de rotation 2



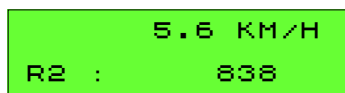
5.6 KM/H
R2 : 838

Fig.43

Cet écran permet d'afficher la vitesse d'avancement (en haut de l'écran) et le régime de rotation du capteur de rotation 2 (en bas de l'écran) (fig.43).

Pour passer à l'écran suivant appuyez sur la touche , l'écran affiche alors la vitesse et la rotation 3 (fig.44).


Affichage de la vitesse de travail et du régime de rotation 3



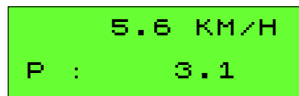
5.6 KM/H
R2 : 838

Fig.44

Cet écran permet d'afficher la vitesse d'avancement (en haut de l'écran) et le régime de rotation du capteur de rotation 3 (en bas de l'écran) (fig.44).

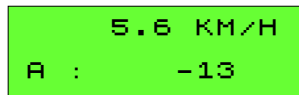
Pour passer à l'écran suivant appuyez sur la touche , l'écran affiche alors la vitesse et la pression ou l'angle (fig.45/46).

Affichage de la pression ou de l'angle (option)



5.6 KM/H
P : 3.1

Fig.45




5.6 KM/H
A : -13



Fig.46

Cet écran permet d'afficher la vitesse de travail (en haut de l'écran) et la pression (en bas de l'écran) (fig.45) si l'équipement contient un capteur de pression.


Si c'est le capteur d'angle qui est activé, cet écran permet d'afficher la vitesse de travail (en haut de l'écran) et la valeur de l'angle (en bas de l'écran) (fig.46).

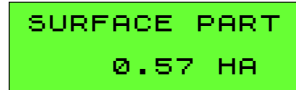
Pour passer à l'écran suivant appuyez sur la touche , l'écran affiche alors "SURFACE PART" (fig.47).

Affichage du compteur de surface partiel

Cet écran permet d'afficher le compteur de surface partiel (fig.47). Le compteur partiel peut être remis à zéro. Pour cela il suffit d'appuyer simultanément sur les touches  et  lorsque que la valeur du compteur est affichée.

La taille du compteur partiel de surface est de 0,00 à 99999.99 Ha.



Pour passer à l'écran suivant appuyez sur la touche , l'écran affiche alors "SURFACE TOT" (fig.48).




SURFACE PART
0.57 HA

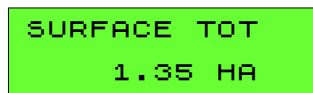
Fig.47

Affichage du compteur de surface total

Cet écran permet d'afficher le compteur de surface total (fig.48). Le compteur de surface total peut être remis à zéro. Pour cela il suffit d'appuyer simultanément sur les touches  et  lorsque que la valeur du compteur est affichée.

La taille du compteur de surface total est de 0,00 à 99999.99 Ha.

Pour passer à l'écran suivant appuyez sur la touche , l'écran affiche alors "HEURE PART" (fig.49).



SURFACE TOT
1.35 HA

Fig.48

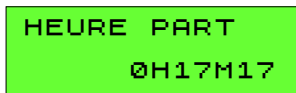





Fig.49

Affichage du compteur d'heure partiel

Cet écran permet d'afficher le compteur d'heure partiel (fig.49). Le compteur d'heure partiel peut être remis à zéro. Pour cela il suffit d'appuyer simultanément sur les touches  et  lorsque que la valeur du compteur est affichée. La taille du compteur d'heure partiel est de 0H00M00s à 99999H59M59s.

Pour passer à l'écran suivant appuyez sur la touche , l'écran affiche alors "HEURE TOTALE" (fig.50).

Affichage du compteur d'heure total

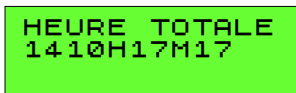





Fig.50

Cet écran permet d'afficher le compteur d'heure total (fig.50). Le compteur d'heure total peut être remis à zéro. Pour cela il suffit d'appuyer simultanément sur les touches  et  lorsque que la valeur du compteur est affichée. La taille du compteur d'heure total est de 0H00M00s à 99999H59M59s.

Pour passer à l'écran suivant appuyez sur la touche , l'écran d'affichage de la vitesse et de la rotation 1 (fig.42).

Alarmes

Alarme de rotations

Alarme de rotation 1

A green rectangular box with the text "ALARME" on the first line and "R1" on the second line.

Fig.51

Si le régime de rotation mesuré sur le capteur de rotation R1 descend en dessous du seuil de sous-régime ou monte au dessus du seuil de sur-régime (seuils fournis lors de la programmation), alors le système affiche de façon intermittente sur l'écran le message «ALARME R1 » et le buzzer sonne (fig 51).

Alarme de rotation 2

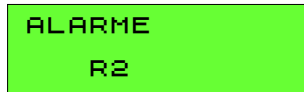
A green rectangular box with the text "ALARME" on the first line and "R2" on the second line.

Fig.52

Si le régime de rotation mesuré sur le capteur de rotation R2 descend en dessous du seuil de sous-régime ou monte au dessus du seuil de sur-régime (seuils fournis lors de la programmation), alors le système affiche de façon intermittente sur la deuxième ligne de l'écran le message « R2 » et le buzzer sonne (fig 52).

Alarme de rotation 3

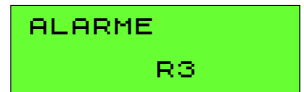
A green rectangular box with the text "ALARME" on the first line and "R3" on the second line.

Fig.53

Si le régime de rotation mesuré sur le capteur de rotation R3 descend en dessous du seuil de sous-régime ou monte au dessus du seuil de sur-régime (seuils fournis lors de la programmation), alors le système affiche de façon intermittente sur la deuxième ligne de l'écran le message « R3 » et le buzzer sonne (fig 53).

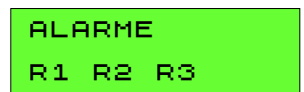
A green rectangular box with the text "ALARME" on the first line and "R1 R2 R3" on the second line.

Fig.54

En cas d'alarme simultanée sur les 3 capteurs de rotation alors le système affiche de façon intermittente sur la deuxième ligne le message « R1 R2 R3 » (fig.54) et le buzzer sonne.

Alarme de pression (option)

Alarme de pression



Fig.55

Si la pression mesurée descend en dessous du seuil de pression minimum ou monte au dessus du seuil de pression maximum (seuils fournis lors de la programmation), alors le système affiche “ALARME PRE” (fig.55) de façon intermittente avec l’affichage et le buzzer sonne.

Alarme d’angle



Fig.56

Si l’angle mesuré descend en dessous du seuil d’angle minimum ou monte au dessus du seuil d’angle maximum (seuils fournis lors de la programmation), alors le système affiche “ALARME ANG” (fig.56) de façon intermittente avec l’affichage et le buzzer sonne.

Alarme du détection de position / fin de trémie

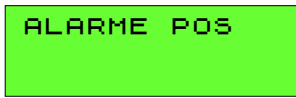


Fig.57

Si le signal présent sur le détecteur de position correspond à celui paramétré pour déclencher l’alarme de position (défini lors de la programmation), alors le système affiche “ALARME POS” (fig.57) de façon intermittente avec l’affichage et le buzzer sonne.

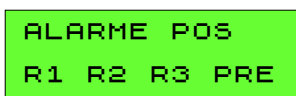


Fig.58

Si toutes les alarmes sont actives simultanément, alors le système affiche “ALARME POS R1 R2 R3 PRE” (fig.58) de façon intermittente avec l’affichage et le buzzer sonne.

Alarme batterie

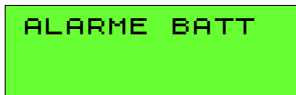


Fig.59

En cas de problème sur la tension d’alimentation le système indique “ALARME BATT” (fig.59).

Diagnostic panne

Défaut	Cause	Solution
Le boîtier ne s'allume pas	Absence d'alimentation	- Vérifier le branchement - Vérifier l'absence de court-circuit
La vitesse ou l'un des régimes de rotation ne s'affiche pas	Erreur de programmation	- Vérifier la programmation du capteur de vitesse et des capteurs de rotation
	Pas de signal d'un capteur	- Vérifier les connexions.
La pression ou l'angle ne s'affiche pas	Erreur de programmation	- Vérifier la programmation du capteur de pression ou d'angle
	Pas de signal du capteur	- Vérifier la connexion.

Notes

Liste de programmation

PROG	Valeur usine	Valeur	Désignation
IMP/100M	360		Nombre d'impulsions pour 100 m pour le capteur de vitesse (imp/100m).
LARGEUR	36		Largeur de travail en mètres
DETECT POS	ACTIF 0		Détecteur de position (ACTIF 0 = actif en absence d'un aimant, ACTIF 1 = actif en présence d'un aimant) => possibilité d'usage pour activer des compteurs
ALARME POS	ACTIF 0		Alarme de position (ACTIF 0 = actif en absence d'un aimant, ACTIF 1 = actif en présence d'un aimant, INACTIF = pas d'alarme)
ROTATION 1 IMP/TR	60		Impulsion par tour du capteur de rotation 1
ROTATION 1 BAS	100		Seuil d'alarme basse du capteur de rotation 1 (sous-régime)
ROTATION 1 HAUT	200		Seuil d'alarme haute du capteur de rotation 1 (sur-régime)
ROTATION 2 IMP/TR	60		Impulsion par tour du capteur de rotation 2
ROTATION 2 BAS	100		Seuil d'alarme basse du capteur de rotation 2 (sous-régime)
ROTATION 2 HAUT	200		Seuil d'alarme haute du capteur de rotation 2 (sur-régime)
ROTATION 3 IMP/TR	60		Impulsion par tour du capteur de rotation 3
ROTATION 3 BAS	100		Seuil d'alarme basse du capteur de rotation 3 (sous-régime)
ROTATION 3 HAUT	200		Seuil d'alarme haute du capteur de rotation 3 (sur-régime)
ANALOGIQUE	ABSENT		Activation du capteur analogique 4-20 mA (ABSENT, PRESSION, ANGLE)
ALARME PRES. [ANGLE] BAS	5		Seuil d'alarme bas du capteur de pression (sous-pression)
ALARME PRES. [ANGLE] HAUT	10		Seuil d'alarme haut du capteur de pression (sur-pression)
CALIB USINE	OUI		OUI : réglage de la valeur de pression pour 4 et 20 mA NON : apprentissage d'une valeur basse et haute pour calibrer l'affichage de pression [angle]
MIN 4 mA / PRES. BAS [MIN 4 mA / ANGLE BAS]	-		MIN 4 mA : valeur de pression pour 4 mA au capteur (mode usine) PRES. BAS [ANGLE BAS]: valeur basse de pression [angle] pour laquelle on réalise un point de calibrage (mode apprentissage)
MAX 20 mA / PRES. HAUT [MAX 20 mA / ANGLE HAUT]	-		P MAX : valeur de pression pour 20 mA au capteur (mode usine) P HAUT : valeur haute de pression pour laquelle on réalise un point de calibrage (mode apprentissage)
COMPTE SURF	PERMANENT		Mode d'activation du compteur de surface parmi : <ul style="list-style-type: none"> - PERMANENT : comptage dès mise sous tension - DETECT POS : comptage quand détecteur de position actif - ROUE : comptage quand rotation du capteur de vitesse - R 1 : comptage quand rotation du capteur de rotation 1 - R 2 : comptage quand rotation du capteur de rotation 2 - R 3 : comptage quand rotation du capteur de rotation 3 - ROTATION : comptage quand rotation d'un capteur de rotation
COMPTE HEURE	PERMANENT		Mode d'activation du compteur de surface parmi : <ul style="list-style-type: none"> - PERMANENT : comptage dès mise sous tension - DETECT POS : comptage quand détecteur de position actif - ROUE : comptage quand rotation du capteur de vitesse - R 1 : comptage quand rotation du capteur de rotation 1 - R 2 : comptage quand rotation du capteur de rotation 2 - R 3 : comptage quand rotation du capteur de rotation 3 - ROTATION : comptage quand rotation d'un capteur de rotation

Conditions de garantie

- AGROTRONIX garantie le ROTATION 300 pendant une période de 12 mois à compter de la date d'achat par le client (la date figurant sur le bon de livraison faisant foi). Les pièces, qui après avoir été examinées par AGROTRONIX, auront été reconnues comme ayant un défaut de fabrication ou de matériau seront réparées ou remplacées gratuitement. Ne sont pas couverts par la garantie :
 - Le transport de la pièce auprès du service après vente,
 - Le démontage / remontage du ROTATION 300 sur l'engin.
- Ne sont pas non plus couverts par la garantie :
 - Les dégâts dus au transport (éraflures, bosselures ou autres),
 - Les dégâts dus à une mauvaise installation ou à une installation électrique inadéquate ou insuffisante, à de mauvaises conditions environnementales, climatiques ou d'autre nature non conforme,
 - Les dégâts dus à l'utilisation de produits inadaptés,
 - Les dégâts provoqués par la négligence, la manipulation, l'incapacité ou des réparations effectuées par un personnel non agréé,
 - L'installation et le réglage,
 - Les consultations et les vérifications de convenance,
 - Toutes pièces soumises à l'usure normale.
- La remise en service de l'appareil s'effectuera dans les délais compatibles avec les exigences d'organisation du service après vente. Avant d'être envoyés en réparation, les groupes ou les composants à réparer ou à remplacer doivent être débarrassés de tous les résidus de produits chimiques.
- Les réparations effectuées sous garantie ne donnent lieu à aucune prorogation ou renouvellement de garantie.
- Personne n'est autorisé à modifier les termes et les conditions de garantie ou à délivrer d'autres certificats verbaux ou écrits.
- AGROTRONIX n'est tenu à aucun versement à titre de dommages et intérêts pour les dégâts causés à des personnes ou à des biens ou pour toute perte due à une inactivité forcée de la machine
- Les pièces remplacées sous garantie demeurent la propriété d'AGROTRONIX.
- Pour tout controverse, seul le tribunal de Béthune (France) est compétent.