



LIIKUTELTAVAN NOSTURIN OHJAUSJÄRJESTELMÄ

KÄYTTÖOHJE

TECHNION OY
Linkkikatu 15
21100 Naantali FINLAND

tel. +358 (0)40 191 100
fax +358 (0)2 438 9907

www.technion.fi

Johdanto

Nosturin xCrane-ohjausjärjestelmää käytetään erityyppisten nosturien hallintaan. Tässä käyttöoppaassa on xCrane-ohjausjärjestelmän turvallista ja tehokasta käyttöä varten ohjeet, joiden avulla voit maksimoida tuottavuuden.

Järjestelmän turvallinen ja tehokas käyttö takaa parhaan mahdollisen suorituskyvyn ja taloudellisen tuoton konesijoitukselle. Tästä syystä suosittelemme vahvasti, että luet nämä ohjeet huolellisesti ennen järjestelmän käyttöä.

Tämä käyttöohje on laadittu ja koottu siten, että sen järjestelmällinen lukeminen antaa selkeän kuvan ohjausjärjestelmän rakenteesta, toteutuksesta ja käytöstä.

Käyttöoppaan ensimmäisessä osassa käsitellään ohjausjärjestelmään liittyviä turvallisuusasioita.

Toisessa osassa luodaan yleiskatsaus järjestelmän arkkitehtuuriin ja graafiseen käyttöliittymään, jota seuraa yksityiskohtainen esitys graafisen käyttöliittymän kautta ohjattavista toiminnoista.

Kaikki tässä oppaassa esitetyt tekniset tiedot, toiminnot ja ohjeet perustuvat viimeisimpiin järjestelmän tietoihin, jotka olivat saatavilla tämän käyttöoppaan version laadinnan ajankohtana. Koska järjestelmää kehitetään jatkuvasti, valmistaja pidättää oikeuden tehdä tuotteeseen muutoksia ilman ennakkoilmoitusta.

Sisällysluettelo

1	Järjestelmän turvallisuus	7
1.1	Yleiset varoitukset	8
2	Järjestelmän arkkitehtuuri	11
3	Navigointi	13
3.1	Työnäkymä	14
3.1.1	Symbolien kuvaukset	15
3.1.2	Ponnausikkunoiden tiedot	19
3.2	Pääsivun painikkeet	20
3.2.1	Kuljettajan valinta	20
3.2.2	Yleisnopeus	20
3.2.3	USB-asetukset	21
3.2.4	Valikko	21
4	Käyttötilat	23
4.1	Keskeytystila	25
4.2	Tukijalkojen ohjaus	26
4.3	Kahvoilla ohjaamisen tila	27
4.4	Akselilukko	28
4.5	Vaunun vetoaisan ohjaus	29
4.6	Vaunun ajovoimansiirto	30
4.6.1	Tasauspyörästäön lukko	30
4.6.2	Vaunun jarru	30
4.7	Vinssin ohjaus	31
4.8	Kelluntatila	32
4.9	Radio-ohjaustila	33
5	Järjestelmän anturit	35
5.1	Ulkolämpötila	36
5.2	Hydrauliöljyn lämpötila	37
5.3	Hydrauli järjestelmän paineanturit	39
5.4	Kuorman paineanturi	40
5.5	Hydrauliöljyn suodattimen tukkeutumisen ilmaisin	41
5.6	Hydrauliöljyn määrän varoitus	43
6	Käyttäjän läsnäolon tunnistusominaisuudet	45
6.1	Penkkikytkimen tila	47
6.2	Ovikytkimen tila	48
6.3	Kuolleen miehen kytkimen tila	49
6.4	Tilapäisen läsnäolon tunnistustila	50
7	Technion Quick Trim	51
7.1	Johdanto	52
7.2	Nopeuden asetusprosessi	53
7.3	Quick Trim -esimerkkejä	55
8	Asetukset-valikko	57

8.1	Valikkorakenne	58
8.2	Asetukset - Nosturi	59
8.2.1	Maksiminopeus	59
8.2.2	Miniminopeus.	59
8.2.3	Aloitusrampit	60
8.2.4	Lopetusrampit.	60
8.2.5	Hidastin	61
8.2.6	Rotaattorin suunta.	61
8.2.7	Progressiivinen ohjaus	62
8.3	Asetusarvojen säätäminen	63
8.4	Tietojen tallentaminen	66
8.5	Asetukset - Kahvat.	67
8.5.1	Kalibrointi	67
8.5.2	Kuollut alue	68
8.5.3	Tärinän vaimennus	69
8.6	Asetukset - Diagnostiikka	70
8.6.1	Lähdöt.	70
8.6.2	Kahvat	70
8.6.3	Anturit	71
8.6.4	Sisääntulot	72
8.6.5	Järjestelmä	72
8.6.6	Ohjelmistot.	73
8.6.7	Vikaloki	73
8.7	Asetukset - Järjestelmä	74
8.7.1	Näytön asetukset.	74
8.7.2	Kopioi parametrit	75
8.7.3	Palauta tehdasasetukset	76
9	USB-asetukset.	77
9.1	Lue tiedot.	79
9.1.1	Varmuuskopioi.	79
9.1.2	Konfiguroi	79
9.1.3	Oletuskuljettaja.	79
9.1.4	Lokit	80
9.1.5	Nykyinen kuljettaja	80
9.2	Kirjoita tiedot.	81
9.2.1	Palauta	81
9.2.2	Konfiguroi	81
9.2.3	Oletuskuljettaja.	81
9.2.4	Nykyinen kuljettaja	82
9.3	Tiedostonsiirron tiedot.	83
9.3.1	Tiedostotoimintojen virheet	83



1 Järjestelmän turvallisuus

1.1 Yleiset varoitukset

Ohjausjärjestelmän käyttöön sisältyy seikkoja, jotka ovat tärkeitä koneen turvallisen käytön kannalta. Käyttäjien on noudatettava näitä. Varoitusten laiminlyönti mitätöi takuun.

VAROITUS



Huoltotöiden tekeminen, kun järjestelmään on kytketty virta ja kone on paineistettu, voi aiheuttaa kuoleman tai vakavan vamman.

Katkaise järjestelmästä virta ja päästä paine koneesta aina ennen huoltotöitä.

HUOMAUTUS



Vain koulutettu henkilöstö saa käyttää ja säätää xCrane-järjestelmää!

Tässä oppaassa parametreille annetut esimerkkiarvot ovat ohjearvoja, eivät ihanteellisia arvoja kaikille koneille.

HUOMAUTUS



Hitsaaminen moduulien liittimien ollessa kytkettyinä voi vaurioittaa järjestelmää.

Irrota aina kaikki moduulien liittimet ennen hitsaustöitä.

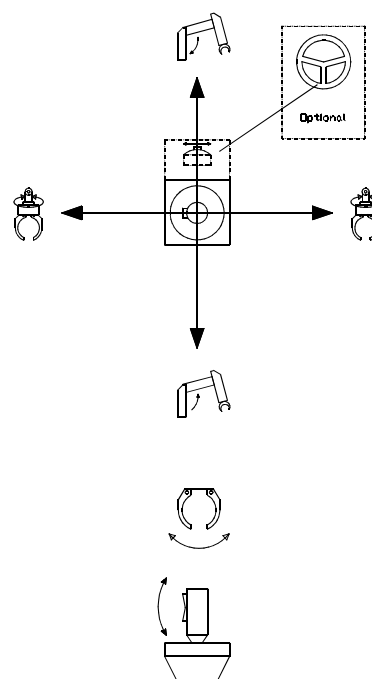
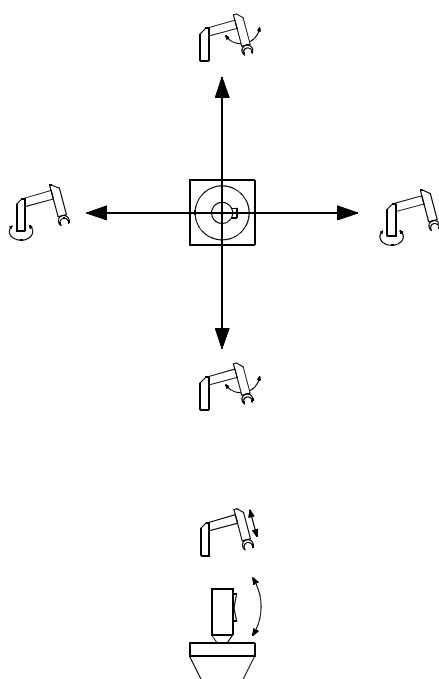
HUOMAUTUS



Käytä CAN-väylässä aina erityistä CAN-kaapelia, jossa on kierretty ja suojattu pari.

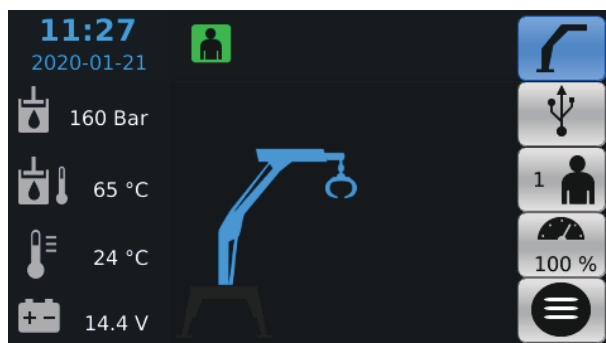
2 Järjestelmän arkkitehtuuri

Järjestelmä perustuu älykkäisiin elektronisiin ohjausyksiköihin, jotka on liitetty CAN-väylän kautta. Järjestelmän pääkomponentit ovat Technion-näytönohjain, Technion-ohjausyksikkö TEC152 ja kahvat. Järjestelmää voidaan käyttää myös ilman näyttöä.



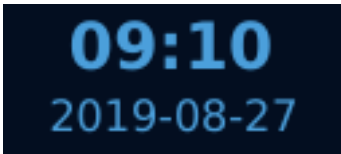
3 Navigointi

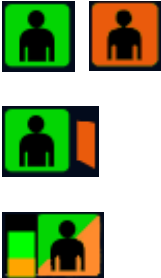
3.1 Työnäkymä



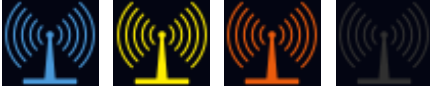
Työnäkymässä käyttäjä voi vaihtaa käyttäjää, kyseisen käyttäjän nopeutta ja käyttötilaa. Anturitiedot näkyvät työnäkymän vasemmassa reunassa. Yläpalkissa on joitakin käytettävissä olevia järjestelmäkuvakkeita. Nosturin valmistajan järjestelmäkoonpano määrittää, mitkä työnäkymän kuvakkeet ovat näkyvissä.

3.1.1 Symbolien kuvaukset

	Järjestelmän päivämäärä ja aika
	Jos tämä painikkeen symboli on näkyvissä, järjestelmässä on vikoja. Vikaloki voidaan avata painiketta painamalla. Jos varoituskolmio on oranssi, järjestelmässä on aktiivisia vikoja.
	Jos painikkeen symboli on näkyvissä, järjestelmään on liitetty USB-muistitikku ja USB-asetuksia voidaan käyttää.
 160 Bar	Hydraulijärjestelmän paine. Näyttää ulkoisen anturin mittaaman paineen. Tämä anturi on lisävaruste.
 24 °C	Ulkolämpötila. Näyttää ulkoisen anturin mittaaman ympäristön lämpötilan. Tämä anturi on lisävaruste.
 65 °C	Hydrauliöljyn lämpötila. Näyttää ulkoisen anturin mittaaman öljyn lämpötilan. Tämä anturi on lisävaruste.
 14.4 V	Käyttöjännite. Jännite luetaan sisäisesti xCrane-moduulissa.
	Ylikuormituksen ilmaisin. Mittaa noston puomin hydraulipainetta ja laskee paineen avulla, vaarantaako kuorma koneen tasapainon. Osoittimella on kolme tilaa: OK, varoitus ja hälytys. Tämä anturi on lisävaruste.

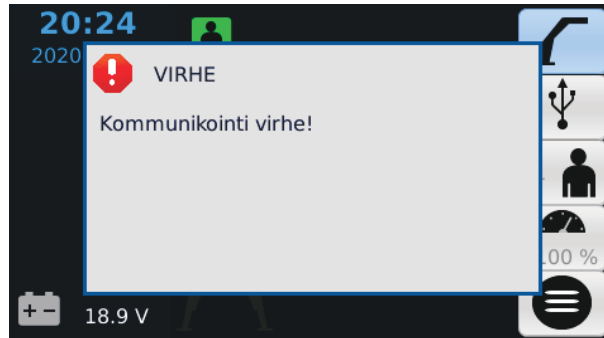
	Käyttäjän penkin ilmaisin ja avoimen/suljetun oven ilmaisin. Jos nosturissa on penkkikytkinturvatoiminto, nosturia ei voi käyttää, jos käyttäjä ei ole käyttäjän penkillä. Penkin tila näkyy näytön symbolissa. Jos symboli on vihreä, käyttäjä istuu kunnolla käyttäjän penkillä. Symboli on oranssi, kun penkki on tyhjä. Kun oven symboli on näkyvissä, ovi on auki. Jos symboli on vihreä ja oranssi, käyttäjän tilapäinen läsnäolotila on aktiivinen. Kuvakkeen vasemmalla puolella oleva vihreä ja oranssi palkki osoittaa jäljellä olevan ennalta määritetyn ajan. Tämä anturi on lisävaruste.
	Kelluntatila aktiivinen. Tämä symboli on näkyvissä, jos käyttäjä on aktivoinut kelluntatilan kytkimestä. Tässä tilassa nosturin nosto-, puomi- ja kääntöventtiilit ovat kelluntatilassa, jotta voidaan varmistaa, että nosturi seuraa vaunua.
	Nosturi ei ole "kotona" eikä se ole aktiivinen. Kahvat on aktivoitu ohjaamaan muita toimintoja, kuten tukijalkojen liikuttamista.
	Nosturi ei ole "kotona" ja se on aktiivinen. Kahvat on aktivoitu nosturin siirtämistä varten.
	Nosturi on "kotona" eikä se ole aktiivinen.

	Nosturi on "kotona" ja se on aktiivinen.
	Tukijalat eivät ole "kotona" eivätkä ne ole aktiivisia. Kahvat on aktivoitu ohjaamaan muita toimintoja, kuten nosturin liikuttamista.
	Tukijalat eivät ole "kotona" ja ne ovat aktiivisia. Kahvat on aktivoitu tukijalkojen siirtämistä varten.
	Tukijalat ovat "kotona" ja ne eivät ole aktiivisia.
	Tukijalat ovat "kotona" ja ne ovat aktiivisia.
	Järjestelmässä on ohjaustoiminto, mutta sitä ei ole aktivoitu.
	Ohjaus kahvoilla aktivoitu.
	Akselilukko on otettu käyttöön ja aktiivinen, jos tämä symboli on näkyvissä.
	Vaunun ajovoimansiirto aktivoitu.
	Tasauspyörästäön lukko on aktiivinen. Tasauspyörästäön lukitustoimintoa voidaan käyttää vaunun ajovoimansiirron kanssa.
	Vaunun jarru on aktiivinen.
	Vinssin ohjaus poistettu käytöstä.
	Vinssin ohjaus käytössä.

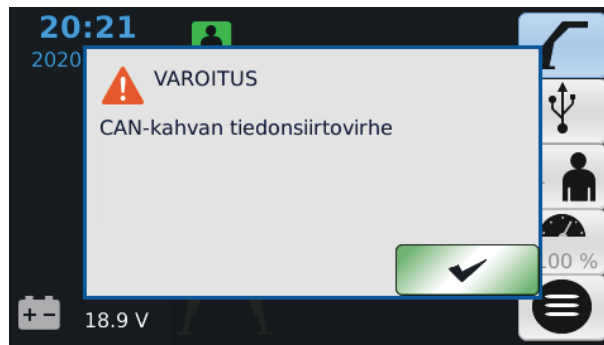
	Vaunun vetoaisan ohjaus poistettu käytöstä.
	Vaunun vetoaisan ohjaus on käytössä.
	Öljynsuodattimen paineenkytkimen ilmais.
	Hydrauliöljyn vähäisen määrän ilmais.
	Radio-ohjauksen ilmais. Sininen symboli ilmaisee suuren radiosignaalin voimakkuuden. Keltainen symboli ilmaisee pienen radiosignaalin voimakkuuden. Punainen symboli ilmaisee radiosignaalin menetyksen. Harmaa symboli ilmaisee, että radio-ohjaus ei ole käytössä.

3.1.2 Ponnahdusikkunoiden tiedot

Jos CAN-yhteys TEC152-ohjaimen ja näytön välillä on estynyt, seuraava ponnahdusikkuna tulee näkyviin.

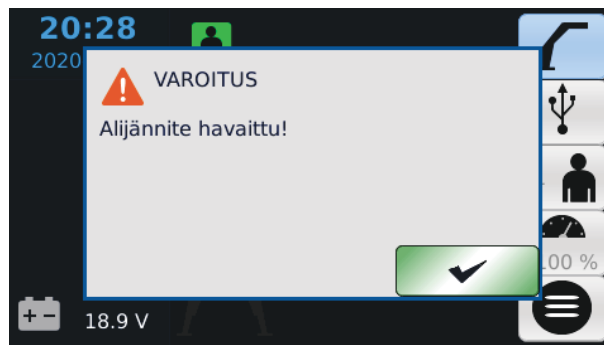


Jos havaitaan vika, se ilmoitetaan käyttäjälle ponnahdusikkunassa.



Vikaponnahdusikkuna ilmoittaa käyttäjälle, missä vika on havaittu (kahva, venttiilin ohjaus tai syöttö).

Jos järjestelmän jännite laskee tietyn tason alapuolelle, tilanne ilmoitetaan kuljettajalle seuraavalla ponnahdusikkunalla.



Jos alijännitetilanne toteutuu, kaikki nosturin liikkeet pysähtyvät. Järjestelmän tulisi palautua tästä tilanteesta, ja työskentely voi jatkua kahvat keskittämällä. Ponnahdusikkuna voidaan kuitata painamalla OK-painiketta.

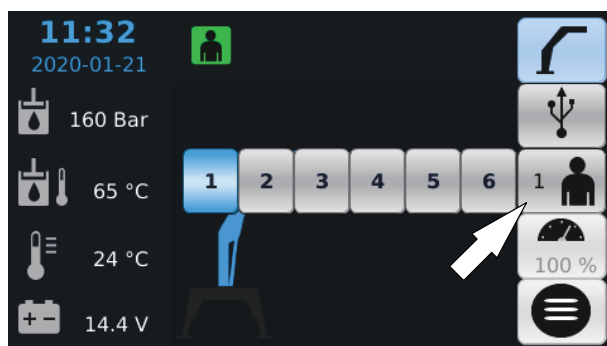
3.2 Pääsivun painikkeet

Päätyönäkymässä voidaan muuttaa useita asetuksia.

1. Valikko
2. Yleisnopeus
3. Kuljettajan valinta
4. USB-asetukset
5. Not in use

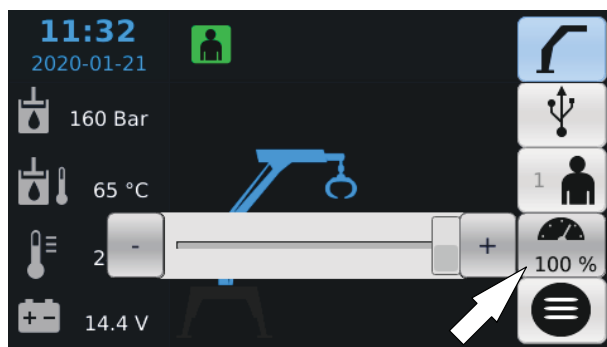
Jos jokin valinnoista (2, 3 tai 5) on aktiivinen, muut valikot ja valinnat eivät ole käytettävissä.

3.2.1 Kuljettajan valinta



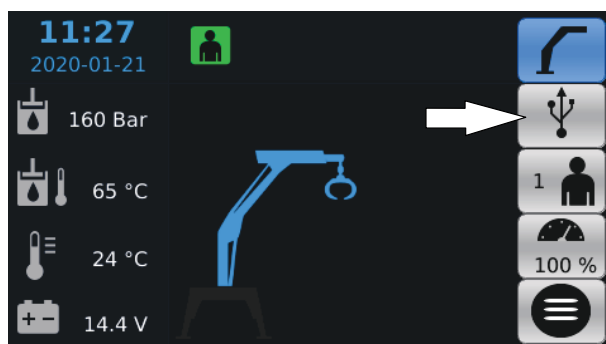
Kuljettajan valintavalikko voidaan aktivoida painamalla työnäkymän oikeassa reunassa olevaa painiketta. Järjestelmässä on kuusi käyttäjää, ja jokaisella käyttäjällä voi olla omat parametritsa.

3.2.2 Yleisnopeus



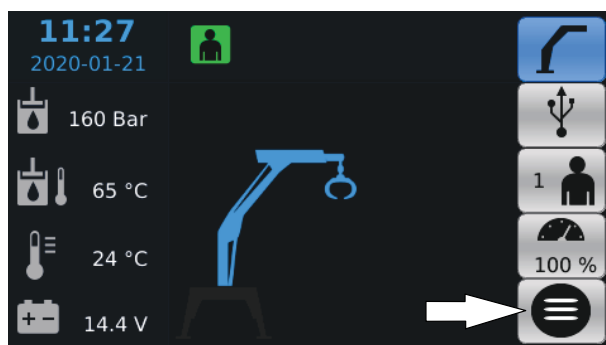
Yleisnopeuden asetus voidaan aktivoida painamalla työnäkymän oikeassa reunassa olevaa painiketta. Arvo voidaan asettaa liukusäätimellä. Jokaisella käyttäjällä voi olla oma yleisnopeutensa (lisätietoja yleisnopeudesta ja Technion Quick Trim -ominaisuudesta on sivulla 51).

3.2.3 USB-asetukset



Jos USB on liitetty ja symboli on aktiivinen, USB-asetuksiin pääsee painamalla työnäkymän oikeassa reunassa olevaa painiketta.

3.2.4 Valikko



Siirry valikkoon painiketta painamalla.

4 Käyttötilat

xCrane-järjestelmässä on erilaisia käyttötiloja, joita voidaan käyttää nosturin kanssa. Tässä luvussa on tietoja käyttötiloista ja niiden käytöstä.

Kysy jälleenmyyjältä käyttötiloista.

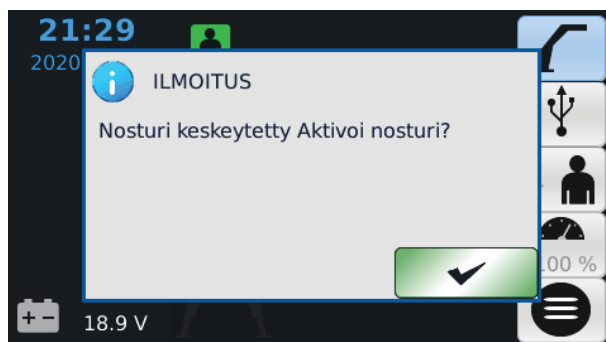
4.1 Keskeytystila

Jos nosturi asetetaan keskeytystilaan, kaikki nosturin päätoiminnot poistetaan käytöstä. Nosturin symbolin väri osoittaa keskeytystilan tilan.

	Keskeytystila on aktiivinen.
	Keskeytystila ei ole aktiivinen.

Oletusasetuksena keskeytystila voidaan aktivoida näytöstä. Vaihtoehtoisesti nosturin valmistaja voi konfiguroida ulkoisen kytkimen, jota käytetään keskeytystilan aktivointiin.

Paina nosturin symbolia kahden sekunnin ajan. Näyttöön tulee ponnahdusikkuna, jossa kerrotaan nosturin olevan nyt keskeytetty. Poistu keskeytystilasta painamalla ponnahdusikkunan ”Kyllä”-painiketta.



4.2 Tukijalkojen ohjaus

Tukijalkoja voidaan ohjata kahvan Y-akselilla tai erillisellä peukalopyörällä tai painikkeilla.

Jos käytetään kahvan Y-akselia, tukijalkojen ohjaus on otettava käyttöön kytkimellä.



Tukijalkojen ohjaustila näkyy työnäkymässä nosturin kuvan alla. Jos järjestelmään ei ole konfiguroitu tukijalkoja, symboli ei näy lainkaan.

4.3 Kahvoilla ohjaamisen tila

Ohjaustila voidaan aktivoida painamalla ohjaustilan kytkintä kojelaudassa. Vaihtoehtoisesti xCrane voi tunnistaa ohjaustilan automaattisesti traktorin ohjausjärjestelmästä.

Kun ohjaustila on aktivoitu, kahvojen toiminta muuttuu. Rotaattorin liike ei ole käytettävissä, ja kahvat ohjaavat ohjausventtiiliä sen sijasta.

Vaihtoehtoisesti ohjausta voidaan hallita erillisellä peukalopyörällä, jolloin aktivointikytkintä ei tarvita eikä nosturin ohjaimia poisteta käytöstä.

Alla olevat symbolit osoittavat ohjaustilan tilan. Kun symboli on sininen, ohjaus kahvoilla -tila on aktivoitu. Jos symbolit eivät näy näytössä, ohjaaminen kahvoilla ei ole käytettävissä.



4.4 Akselilukko

Akselin lukitustila voidaan aktivoida painamalla akselin lukitustilan kytkintä kojelaudassa. Vaihtoehtoisesti xCrane voi tunnistaa akselin lukitustilan automaattisesti kokoonpanosta ja traktorin ohjausjärjestelmästä.

Alla oleva symboli osoittaa akselilukon tilan. Jos symboli on näkyvässä, akselilukko on käytössä ja aktiivinen. Jos akselin lukitustoimintoa ei ole konfiguroitu järjestelmään, symboli ei näy lainkaan.



4.5 Vaunun vetoaisan ohjaus

Vaunun vetoaisaa voidaan ohjata aktivoimalla vetoaisan ohjauksen käyttöönottokytin tai vaihtoehtoisesti xCrane-järjestelmä voi tunnistaa koneen ajonopeuden ja aktivoida vetoaisan ohjauksen automaattisesti. Alla oleva symboli osoittaa, onko vetoaisan ohjaus aktivoitu.



Vetoaisan ohjausta voi käyttää vasemman tai oikean kahvan X-akselilla tai erillisellä peukalopyörällä. Nosturin ohjaimet voidaan kytkeä pois käytöstä vetoaisan ohjauksen ajaksi. Tämä tehdään erillisellä konfiguroinnilla.

4.6 Vaunun ajovoimansiirto

Vaunun ajovoimansiirtoa voidaan ohjata xCrane-järjestelmästä. Ajovoimansiirto aktivoidaan manuaalisesti järjestelmään liitetyillä suuntakytkimillä tai se voidaan aktivoida automaattisesti koneen ajosuunnan ja nopeuden perusteella.

Järjestelmässä on kaksi ajovoimansiirtotyyppiä: ON–OFF-ohjattu ja proportionaalisesti ohjattu. ON–OFF-ohjausta voidaan hallita kytkimillä tai koneen ajosuunnan ja nopeuden avulla. Proportionaalista ohjausta voidaan käyttää potentiometrillä tai koneen ajosuunnan ja nopeuden avulla.

Alla oleva symboli osoittaa, että vaunun ajovoimansiirto on aktiivinen.



4.6.1 Tasauspyörästäön lukko

Tasauspyörästäön lukon ohjaus on lisäominaisuus perävaunuissa, joissa veto hyödyntää tasauspyörästäön lukkomekanismia. Tasauspyörästäön lukkoa ohjataan kytkimellä, ja se kytkeytyy päälle/pois päältä vain ajovoimansiirron ollessa pois käytöstä. Alla oleva symboli ilmaisee, että tasauspyörästäön lukko on käytössä.



4.6.2 Vaunun jarru

Vaunun jarrutoiminto on lisäominaisuus, joka toimii vaunun ajovoimansiirron ohella. Jarru voidaan aktivoida kytkimellä tai se voidaan ottaa käyttöön ja poistaa käytöstä automaattisesti koneen ajonopeuden perusteella.

Seuraava symboli ilmaisee vaunun jarrun tilan.



4.7 Vinssin ohjaus

Vinssin ohjaus voidaan aktivoida kytkimellä, ja sitä voidaan ohjata peukalopyörällä.

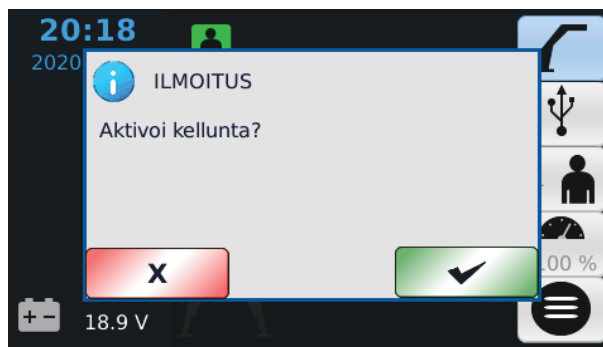
Jos symboli on harmaa, vinssin ohjaus ei ole käytössä ja, jos se on sininen, vinssin ohjaus on käytössä.



4.8 Kelluntatila

xCrane-sovelluksessa on mahdollista kelluttaa nosturia perävaunukuljetuksen aikana. Kun nosturi on kiinnitetty traktoriin, puomi voidaan sijoittaa turvallisesti perävaunuun kuljetuksen ajaksi. Kelluntatila aktivoidaan normaalisti ulkoisella kytkimellä, ja valmistaja voi konfiguroida kaksi aktivointijaksoa:

1. Jos xCrane on konfiguroitu niin, että vahvistusta ei tarvita näytöstä: paina kojelaudan aktivointipainiketta vähintään 2 sekuntia, vapauta se 0,5–2 sekunnin ajaksi ja paina sitä uudelleen yli 0,3 sekuntia.
2. Jos xCrane on konfiguroitu niin, että aktivointi näytöstä on tarpeen: paina kerran kojelaudan aktivointipainiketta ja vahvista sitten valinta näytöstä.
3. Aktivoi kellunta kytkimellä. Näyttövahvistusta ei tarvita.



Tämä ponnahdusikkuna tulee näkyviin, jos kellunnan vahvistus on käytössä ja kellunta on aktivoitu. Kelluntapyyntö voidaan hylätä painamalla X-painiketta.

Kelluntatila kytketään pois päältä painamalla painiketta uudelleen yli 0,5 sekunnin ajan.

Alla oleva symboli näkyy, kun kelluntatila on aktivoitu.



Tarkista jälleenmyyjältä, mikä aktivointijakso on konfiguroitu nosturiin.

4.9 Radio-ohjaustila

xCrane-järjestelmää voidaan käyttää erilaisten radio-ohjainten kanssa.

Radio-ohjaus otetaan käyttöön ja poistetaan käytöstä kytkimellä. Kun radiolaite poistetaan käytöstä, näyttöön tulee ponnahdusikkuna, joka ilmoittaa käyttäjälle radiolaitteen käytöstä poiston. Käytöstä poisto tehdään painamalla "kyllä"-painiketta.

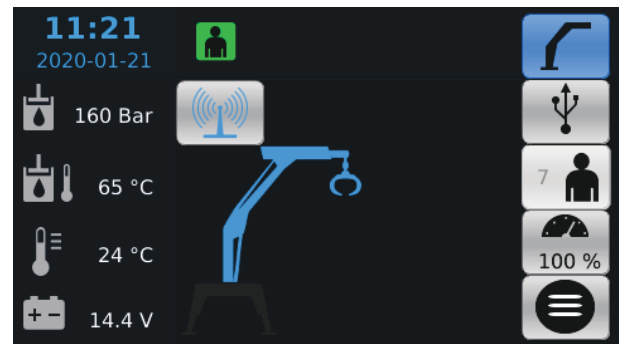
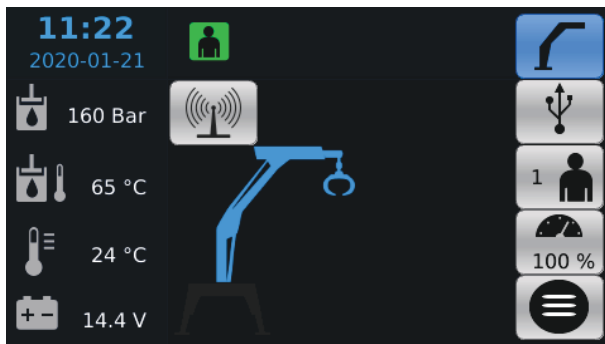
Seuraavat kuvakkeet ilmaisevat radio-ohjauksen tilan.



Sininen symboli osoittaa, että radiolaite on toiminnassa ja radiosignaalin voimakkuus on suuri. Keltainen signaali osoittaa, että radiosignaalin voimakkuus on pieni. Jos symboli on punainen, yhteys radiolaitteeseen on katkennut. Kun radio-ohjaus ei ole käytössä, symboli on harmaa.

Kun radio-ohjaus on käytössä, kuljettajaa ei voi vaihtaa.

Radio-ohjaus voidaan aktivoida näytön painikkeella. Kuvake muuttuu siniseksi, kun radiolaite on aktivoitu. Tänä aikana kuljettajaa ei voi vaihtaa, ja kuljettajan symboli on harmaa.



5 Järjestelmän anturit

5.1 Ulkolämpötila

Järjestelmä voi mitata ulkolämpötilan ja näyttää sen näytön vasemmassa reunassa.



5.2 Hydraulioöljyn lämpötila

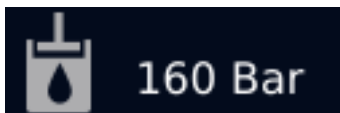
Järjestelmä voi mitata hydraulioöljyn lämpötilan ja näyttää sen näytön vasemmassa reunassa.



5.3 Hydraulijärjestelmän paineanturit

Jos hydraulijärjestelmän paineanturi on kytketty järjestelmään, se näkyy näytössä.

Paineanturin avulla käyttäjä näkee hydraulijärjestelmän käyttöpaineen. Tämä auttaa diagnostiikassa.



5.4 Kuorman paineanturi

Kuorman paineanturi on yleensä asennettu puomin pääsylinteriin. Se voi mitata paineen ja ilmoittaa käyttäjälle, jos kuorma on liian suuri. Alla olevat symbolit osoittavat kuormituspaineen tilan.



5.5 Hydrauliohjyn suodattimen tukkeutumisen ilmaisin

Nosturiin voidaan asentaa hydrauliohjyn tukkeutumisen ilmaisin, joka ilmaisee tukkeutuneen hydrauliohjyn suodattimen. Jos tukkeutumisen ilmaisin on aktiivinen, järjestelmä näyttää alla olevan symbolin.

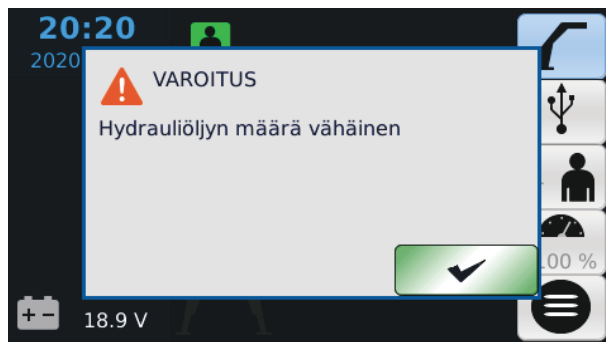


5.6 Hydraulioöljyn määrän varoitus

Järjestelmään voidaan lisätä hydraulioöljyn määrän kytkin. Alla oleva symboli osoittaa, onko hydraulioöljyn määrä liian vähäinen.



Jos hydraulioöljyn määrä on liian vähäinen, se laukaisee vian ja näyttää seuraavan ponnahdusikkunan tiedot.



Jos käyttäjä kuittaa varoituksen, se ponnahtaa uudelleen esiin 1 minuutin kuluttua.

Kysy jälleenmyyjältä tästä ominaisuudesta.

6 Käyttäjän läsnäolon tunnistusominaisuudet

xCrane-järjestelmään voidaan konfiguroida erilaisia kuljettajan läsnäolon tunnistusominaisuuksia.

6.1 Penkkikytkimen tila

xCrane-ohjausjärjestelmässä on toiminto, joka tunnistaa, istuuko käyttäjä ohjaamossa. Turvatoiminto on valinnainen.

Jos nosturissa on penkkikytkintoiminto, nosturia ei voi käyttää, jos käyttäjä ei ole käyttäjän penkillä. Penkin tila näkyy näytön symbolissa. Symboli on vihreä, kun kaikki toiminnot ovat toiminnassa ja käyttäjä istuu kunnolla käyttäjän penkillä. Symboli on oranssi, kun penkki on tyhjä. Jos symboli on punainen, anturissa on virhe.



Tarkista jälleenmyyjältä, onko nosturissa tämä toiminto.

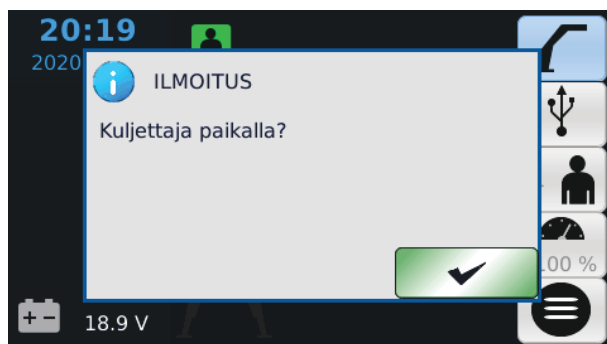
6.2 Ovikytken tila

XCrane-ohjausjärjestelmässä on toiminto, joka tunnistaa, onko ohjaamon ovi kunnolla kiinni. Oven asento näkyy näytössä.



Turvaominaisuus on valinnainen ja siinä on kolme vaihtoehtoista konfiguraatiota:

1. Ovikytken ei ole käytössä.
2. Ovikytken on käytössä, jolloin toiminnot ovat mahdollisia oven ollessa kiinni.
3. Ovikytken on käytössä, jolloin toiminnot ovat mahdollisia, kun käyttäjä on vahvistanut olevansa ohjaamossa.



Tarkista jälleenmyyjältä, onko nosturissa tämä toiminto.

6.3 Kuolleen miehen kytkimen tila

xCrane-ohjausjärjestelmässä on "kuolleen miehen" -toiminto. Ominaisuus on valinnainen, ja se voidaan aktivoida seuraavasti painikkeesta tai kytkimestä.

- Paina painiketta ennalta määritetyn ajan ja vapauta painike.
- Kuolleen miehen tila on aktiivinen ennalta määritetyn ajan.
- Tänä aikana tila voidaan aktivoida uudelleen painamalla painiketta.
- Kun tilan aktivointiajasta on jäljellä 10 sekuntia, käyttäjän kuvake alkaa vilkkua vihreän ja oranssin välillä.



Nosturin liikkeet eivät ole käytettävissä, jos tila ei ole aktiivinen.

Tarkista jälleenmyyjältä, onko nosturissa tämä toiminto.

6.4 Tilapäisen läsnäolon tunnistustila

Jos jokin edellä mainituista läsnäolon tunnistustiloista on konfiguroitu järjestelmään, tilapäisen läsnäolon tunnistustila voidaan ottaa käyttöön. Tämä ominaisuus voidaan aktivoida painamalla määritettyä painiketta tai oikean kahvan Z-akselin ohjausta 2 sekuntia.

Käyttäjän tilapäinen läsnäolotila voidaan aktivoida myös näytöstä. Tila aktivoidaan painamalla X-painiketta, kun kuljettajan valinta on korostettu ja käyttäjän läsnäolokuvake on oranssi. Kun tämä tila on aktiivinen, nosturia voidaan käyttää ennalta määritetyn ajan. Alla oleva kuvake osoittaa käyttäjän tilapäisen läsnäolotilan. Kuvakkeen vasemmalla puolella oleva vihreä palkki osoittaa jäljellä olevan ennalta määritetyn ajan.



Kysy jälleenmyyjältä tästä ominaisuudesta.

7 Technion Quick Trim

7.1 Johdanto

Technion Quick Trim -ominaisuus mahdollistaa käyttäjälle nopean nosturin nopeuden säätämisen välittömän tarpeen mukaan. Technion Quick Trim on suunniteltu päivittäiseen työhön. Eri tilanteissa tarvitaan erilaisia nosturin nopeuksia.

Ominaisuus suurentaa tai pienentää kaikkien toimintojen nopeutta samanaikaisesti. Technion Quick Trim -toimintoa voi säätää näytöstä tai kojelautaan asennetusta potentiometristä.

Vahvista Quick Trim -konfiguraatio jälleenmyyjältä.

7.2 Nopeuden asetusprosessi

Nosturin nopeutta säädetään kolmella parametrilla: maksiminopeus, hidastin ja Technion Quick Trim.

Kun Technion Quick Trim -asetus on 100 %, nosturi liikkuu maksiminopeuden asetusten mukaisesti. Hidastimella ei ole lainkaan vaikutusta. Sääda ensin maksiminopeus, kun Technion Quick Trim -arvoksi on asetettu 100 %.

Käyttämällä pienempiä Quick Trim -arvoja käyttäjä voi säätää eri liikkeiden välistä hidastusta. Hidastuksen säätämiseksi voidaan esimerkiksi pienentää Quick Trim -arvo 50 prosenttiin. Käyttäjä voi sitten kokea, miten hidastimen parametrit vaikuttavat järjestelmään.

Kun hidastimen parametrit täyttävät käyttäjän vaatimukset, maksiminopeuden ja hidastimen parametrien nopeuden asetusprosessi on valmis. Technion Quick Trim voidaan nyt säätää nykyisen työtilan mukaan.

7.3 Quick Trim -esimerkkejä

Technion Quick Trim- / hidastin-järjestelmä on helppo ja nopea tapa säätää nosturin nopeutta. Tässä luvussa järjestelmän käyttöä esitellään kolmella yksinkertaisella esimerkillä.

Nopeuden peruskaava voidaan määrittää seuraavalla tavalla

$$\left(100 - \frac{(100 - \text{SpeedBalance}) * (100 - \text{QuickTrim})}{100}\right) * \frac{\text{MAXSpeed}}{100}$$

Esimerkki 1

Hidastin = 0 %

Maksiminopeus = 100 %

Quick Trim = 50 %

$$\left(100 - \frac{(100 - 0) * (100 - 50)}{100}\right) * \frac{100}{100} = 50\%$$

Tuloksena on, että toiminnon liikenopeus on 50 prosenttia maksiminopeudesta.

Esimerkki 2

Hidastin = 100 %

Maksiminopeus = 100 %

Quick Trim = 50 %

$$\left(100 - \frac{(100 - 100) * (100 - 50)}{100}\right) * \frac{100}{100} = 100\%$$

Tuloksena on, että Quick Trim ei vaikuta valittuun liikkeen nopeuteen lainkaan.

Esimerkki 3

Hidastin = 25%

Maksiminopeus = 80 %

Quick Trim = 50 %

$$\left(100 - \frac{(100 - 25) * (100 - 50)}{100}\right) * \frac{80}{100} = 50\%$$

Tuloksena on, että toiminnon liikenopeus on 50 prosenttia maksiminopeudesta.

8 Asetukset-valikko

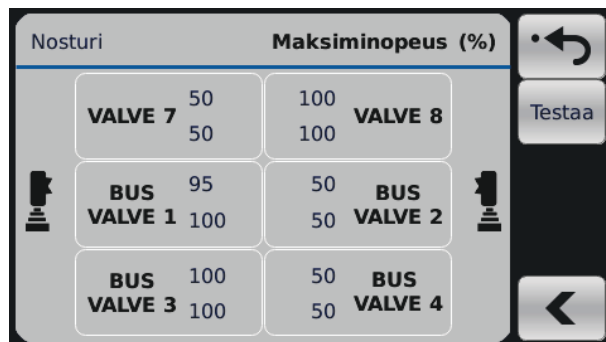
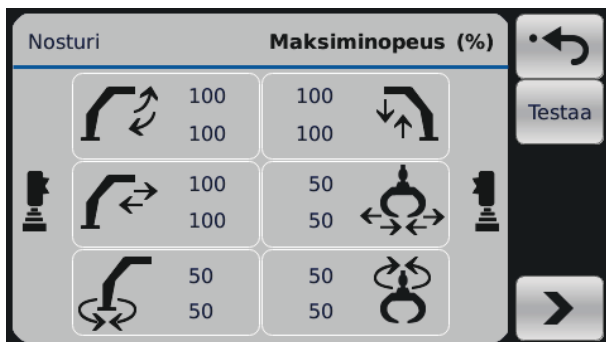
8.1 Valikkorakenne

Asetukset - Nosturi	Asetukset - Kahvat	Asetukset - Diagnostiikka	Asetukset - Järjestelmä
• Maksiminopeus • Miniminopeus • Aloitusrampit • Lopetusrampit • Hidastin • Rotaattorin suunta • Progressiivinen ohjaus	• Kalibrointi • Kuollut alue • Tärinän vaimennus	• Lähdöt • Kahvat • Anturit • Sisääntulot • Järjestelmä • Ohjelmistot • Vikaloki	• Näytön asetukset • Kopioi parametrit • Palauta tehdasasetukset

8.2 Asetukset - Nosturi

Asetukset-valikossa Nosturi-alivalikko on yllä olevassa kuvassa korostetun puomin symbolin alla.

8.2.1 Maksiminopeus

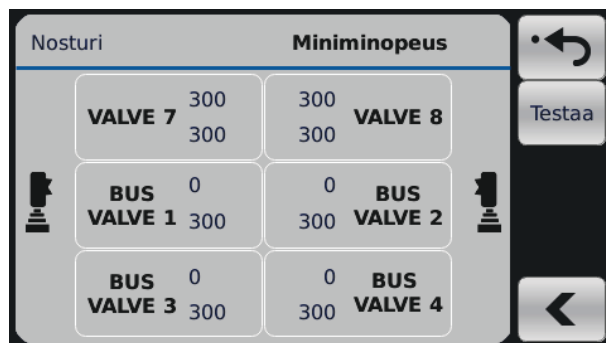
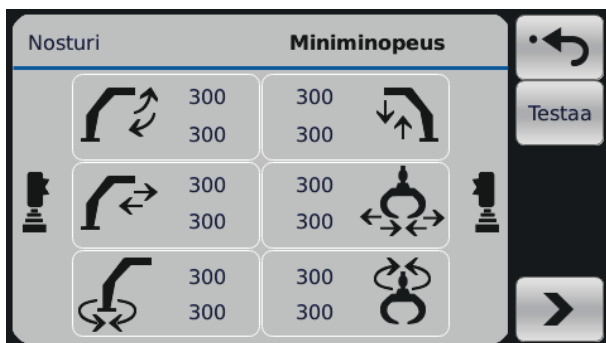


Kunkin liikkeen nopeus maksiminopeudesta. Maksiminopeuden arvo on prosenttiosuus kokonaisnopeusalueesta. Kunkin liikkeen kummatkin suunnat voidaan säätää erikseen.

Siirry lisälaiteventtiin ja nosturiventtiin asetusten välillä painamalla "seuraava sivu"- ja "edellinen sivu"-painikkeita.

Ennen kuin säädät maksimivirran, aseta Quick Trim -arvoksi 100 %. Muutoin se rajoittaa asetukseksi nopeutta.

8.2.2 Miniminopeus

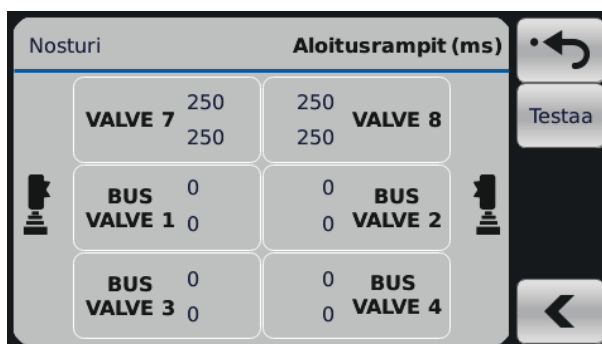
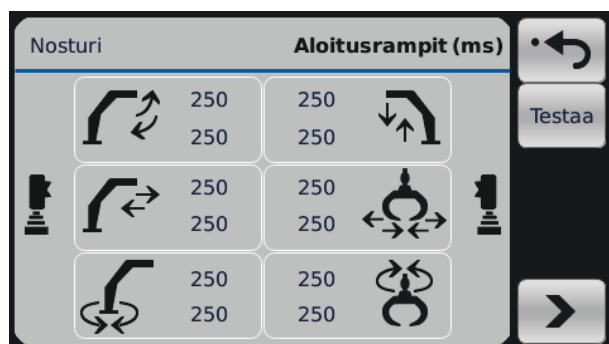


Solenoidin minimivirta tulisi asettaa seuraavasti:

1. Suurennä arvoa, jotta nosturin toiminto alkaa juuri ja juuri liikkua.
2. Pienennä arvoa takaisin, kunnes liike päättyy.
3. Pienennä vielä 2 askelta (= 10 mA) rajasta, jossa liike päättyi.
4. Tee näin jokaiselle toiminnolle ja jokaiselle suunnalle.

Siirry lisälaiteventtiin ja nosturiventtiin asetusten välillä painamalla "seuraava"- ja "edellinen"-painikkeita.

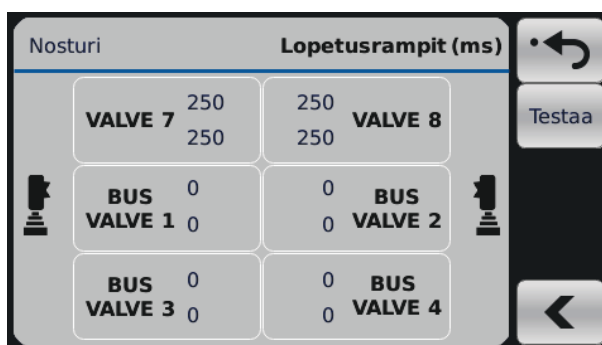
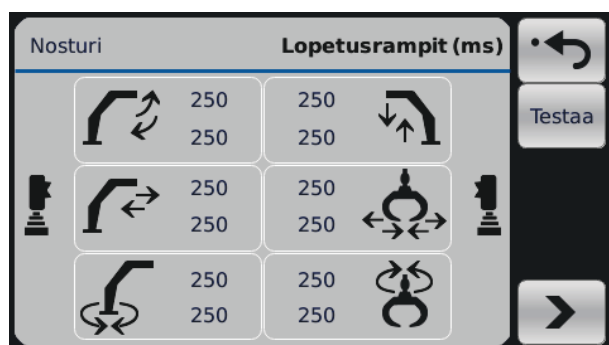
8.2.3 Aloitusrampit



Aloitusrampit määrittävät, kuinka nopeasti ohjausarvot siirtyvät miniminopeudesta maksiminopeuteen. Mitä suurempi rampin arvo on, sitä kauemmin ohjausarvon siirtyminen miniminopeudesta maksiminopeuteen kestää. Aseta aloitusrampit siten, että nosturin liikkeet ovat sujuvia ilman pitkiä ohjausviipeitä.

Siirry lisälaitteventtiiliin ja nosturiventtiiliin asetusten välillä painamalla "seuraava"- ja "edellinen"-painikkeita.

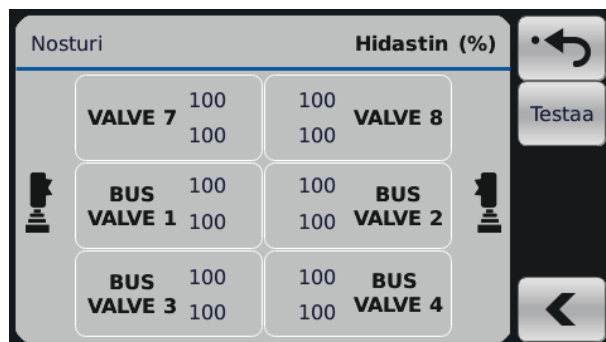
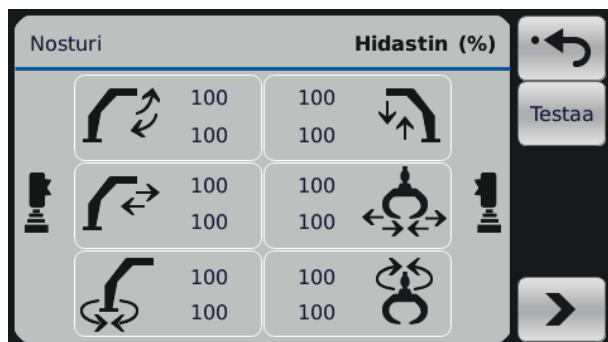
8.2.4 Lopetusrampit



Lopetusrampit määrittävät, kuinka nopeasti ohjausarvot siirtyvät maksiminopeudesta miniminopeuteen. Mitä suurempi rampin arvo on, sitä kauemmin ohjausarvon siirtyminen maksiminopeudesta miniminopeuteen kestää. Aseta lopetusrampit siten, että nosturin liikkeet ovat sujuvia ilman pitkiä ohjausviipeitä.

Siirry lisälaitteventtiiliin ja nosturiventtiiliin asetusten välillä painamalla "seuraava"- ja "edellinen"-painikkeita.

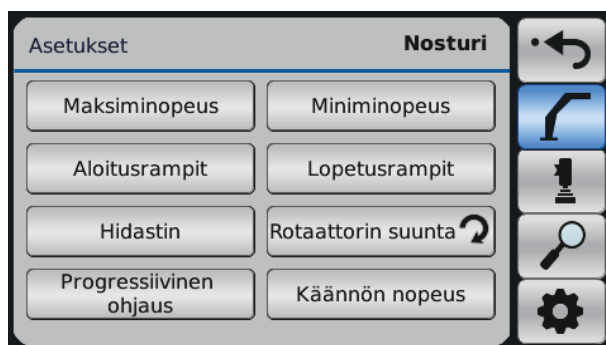
8.2.5 Hidastin



Hidastinasetuksilla voit määrittää kunkin nosturin toiminnon välisen suhteellisen nopeuden, kun säädät nosturin nopeutta Technion Quick Trim -toiminnolla työnäkymässä. Tässä esimerkissä käyttäjä haluaa, että kouratoiminnot ovat mahdollisimman nopeita kaikissa tilanteissa.

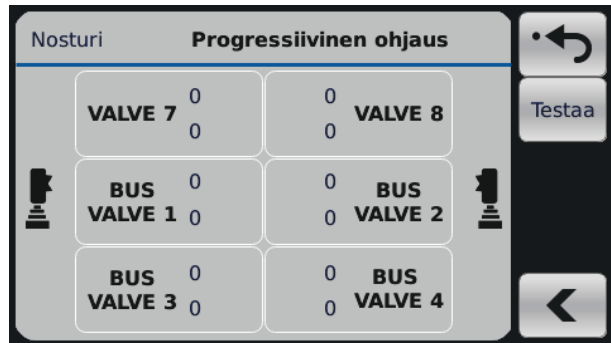
Siirry lisälaiteventtiiliin ja nosturiventtiiliin asetusten välillä painamalla "seuraava"- ja "edellinen"-painikkeita.

8.2.6 Rotaattorin suunta

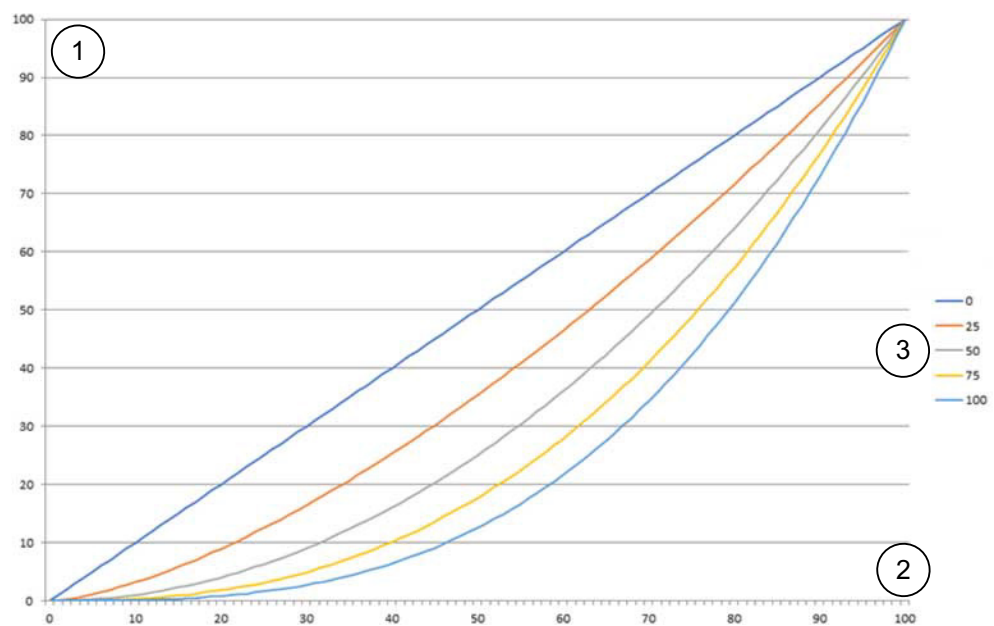


Rotaattorin pyörimissuunnan voi muuttaa. Muutos tehdään painiketta painamalla. Nuoli osoittaa rotaattorin suunnan.

8.2.7 Progressiivinen ohjaus



Progressiivisen ohjauksen avulla käyttäjä voi muuttaa ohjaussignaalin lineaarisuutta.



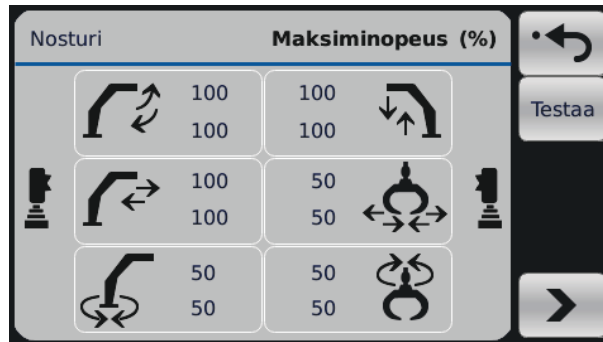
- 1 Liikenopeus (pystyakseli)**
- 0 % - ei liikettä
 - 100 % - maksiminopeus

- 2 Kahvan asento (vaaka-akseli)**
- 0 % – keskiasento
 - 100 % - ääriasento

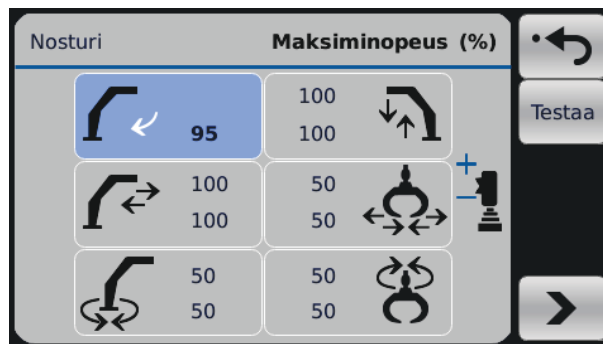
- 3 Progression arvo**
- 0 % - ei progressiota
 - 100 % - maksimiprogressio

Jos arvo on 0 %, ohjaussignaali on sama kuin kahvan asento. Arvoa suurentamalla käyttäjä voi parantaa tarkkuutta kahvan liikkeen alussa. Siirry lisälaitteventtiiliin ja nosturiventtiiliin asetusten välillä painamalla nuolia.

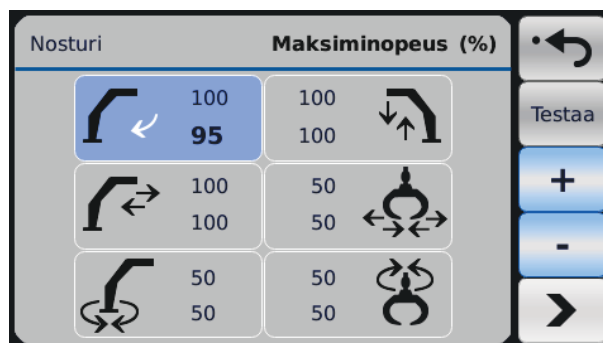
8.3 Asetusarvojen säätäminen



Valitse toiminto, jota haluat säätää, aktivoimalla haluamasi toiminto kahvalla. Valitun toiminnon kuvake muuttuu siniseksi ja vastakkaisen kahvan viereen tulevat symbolit – ja +. Suurennä tai pienennä arvoa vastakkaisen kahvan z-akselilla. Kun olet asettanut oikean arvon, voit palata alivalikkoon tai aloittaa toisen toiminnon säätämisen.

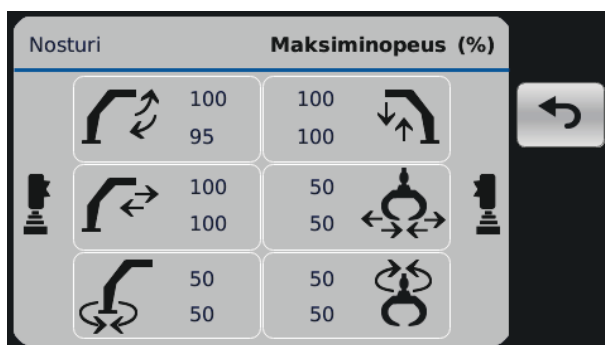


Yllä olevassa esimerkissä käyttäjä on valinnut ulkopuomi sisään -toiminnon vasemmalla kahvalla. Käyttäjä voi nyt säätää kyseisen toiminnon maksiminopeutta oikean kahvan z-akselilla.



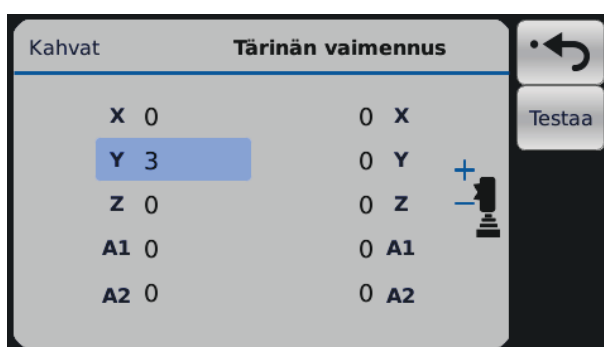
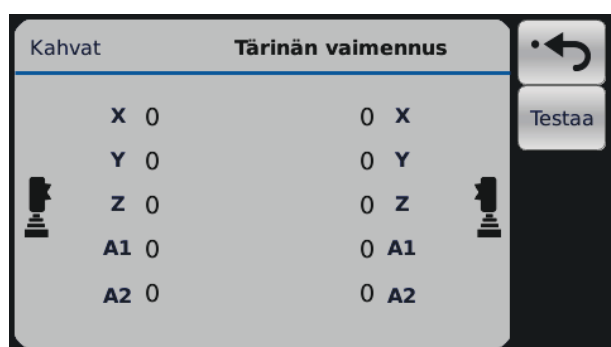
Arvoja voi säätää myös näytön avulla. Aktivoi sitten liike ja suunta painamalla kuvaketta ja säädä arvoa painamalla sinisiä "ylös"- tai "alas"-

nuolia. Poistu valitun liikkeen säätötilasta painamalla paluupainiketta tai painamalla kuvaketta.

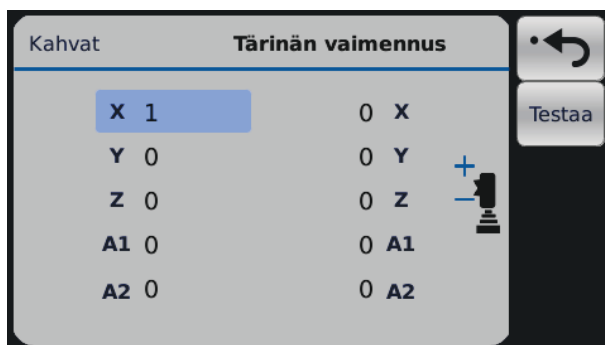


Käyttäjä voi testata säädettyjä arvoja painamalla säätötilassa "Testaa"-painiketta. Testitila asettaa nosturin normaaliin toimintatilaan, kaikki nosturin liikkeet ovat käytettävissä. Paina painiketta poistuaksesi testitilasta ja palataksesi säätötilaan.

Palaa Asetukset-valikkoon painamalla paluupainiketta.



Kahvan parametrien säätö on periaatteessa sama kuin venttiilin parametrien säätö. Valitse ensin säädettävä kanava ja muuta arvoa vastakkaisen puolen kahvan Z-akselista.

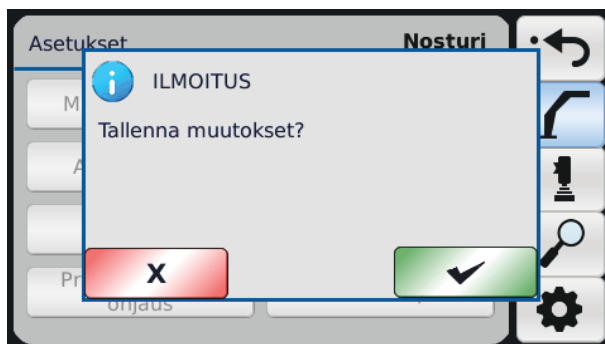


Kahvan parametrien arvoja voi säätää myös näytön avulla. Akseli valitaan painamalla kahvan kuvaketta. Jokainen painallus vaihtaa kanavaa. Arvoa muutetaan painamalla sinisiä "ylös"- tai "alas"-painikkeita. Poistu aktiivisen kanavan säätötilasta painamalla kahvan kuvaketta tai painamalla paluupainiketta.

8.4 Tietojen tallentaminen

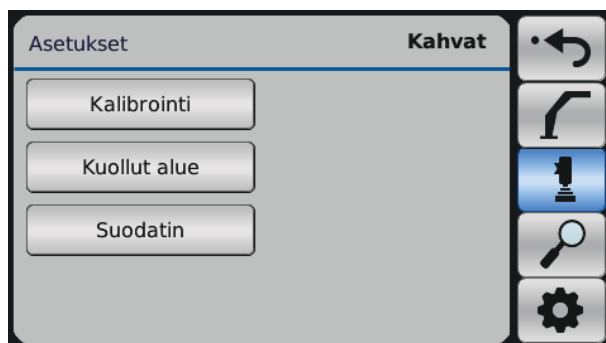
Tiedot on tallennettava, jos nosturi- tai kahva-arvoja on muutettu.

Kun kaikki tarvittavat säädöt on tehty ja käyttäjä haluaa palata työnäkymään, paina paluupainiketta. Jos parametreissa on muutoksia, käyttäjää pyydetään tallentamaan arvot.



Käyttäjä voi tallentaa parametrit painamalla OK (vihreä painike) tai hylätä tehdyt muutokset painamalla "Hylkää" (punainen painike). Tallentamisen (tai hylkäämisen) jälkeen näyttö palaa työnäkymään.

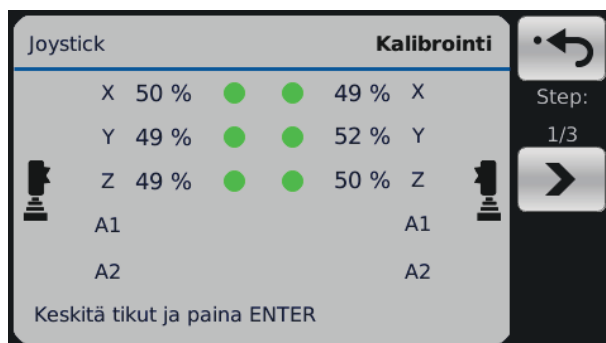
8.5 Asetukset - Kahvat



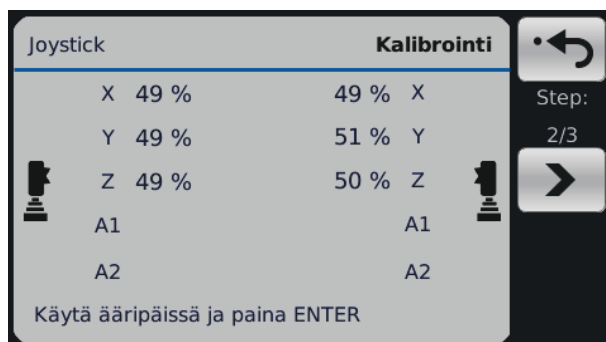
Asetukset-valikossa Kahvat-alivalikko on kahvasymbolin alla.

8.5.1 Kalibrointi

Kahvojen kalibroinnissa on kolme vaihetta.



Jätä kahvat keskiasentoon ja paina "Seuraava". Kahvan arvon vieressä oleva vihreä piste osoittaa, että nykyinen kanava on OK.



Liikuta molempia kahvoja niin, että kaikki kahvan suunnat käytetään ääripäissä. Älä unohda Z-akselin liikettä. Kun kaikki liikkeet on käytetty ääripäissä, paina Enter. Jos mitään ei tapahdu Enter-painiketta

painettaessa, jokin liikkeistä ei ole käynyt ääripäässä. Toista vaihe ja varmista, että kummankin kahvan kaikki toiminnot on käyty läpi.

Joystick	Kalibrointi			
X	49 %	●	●	50 % X
Y	49 %	●	●	52 % Y
Z	49 %	●	●	50 % Z
A1				A1
A2				A2

Käytä ääripäissä ja paina ENTER

Step: 2/3

Kahvan arvon vieressä oleva vihreä piste osoittaa, että nykyinen kanava on OK.

Jos kumman tahansa puolen "A1"- tai "A2"-kohdan vieressä on arvoja, se tarkoittaa, että järjestelmään on konfiguroitu apukahvoja ja että ne on kalibroitava kuten muutkin kanavat.

Joystick	Kalibrointi			
X	49 %	●	●	49 % X
Y	50 %	●	●	51 % Y
Z	49 %	●	●	50 % Z
A1				A1
A2				A2

Kalibrointi valmis! Paina ENTER

Step: ✓

Kalibrointi on valmis. Vahvista kalibrointitiedot painamalla Enter. Tallenna tietosi palaamalla työnäkymään.

8.5.2 Kuollut alue

Kahvat	Kuollut alue (%)	
X	17	17 X
Y	17	17 Y
Z	17	17 Z
A1	17	17 A1
A2	17	17 A2

Testaa

Kuolleen alueen asetukset määrittävät, kuinka paljon kahvan on liikuttava keskipisteestä liikkeen aktivoimiseksi. Tällä estetään epätoivotut liikkeet esimerkiksi ajon aikana.

8.5.3 Tärinän vaimennus

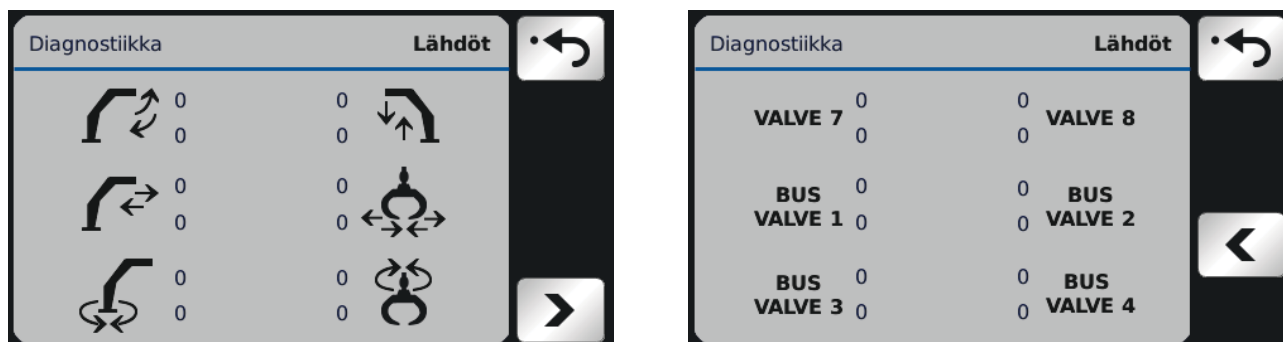
Kahvat	Tärinän vaimennus	
X 1	0 X	 Testaa
Y 0	0 Y	
Z 0	0 Z	
A1 0	0 A1	
A2 0	0 A2	

Tämä toiminto vaimentaa pienen kahvojen tärinän, jota ilmenee, kun kone tärisee työympäristössä. Se vaimentaa myös käyttäjän aiheuttamat liian nopeat liikkeet. Mitä suurempi arvo on, sitä enemmän saapuvaa kahvasignaalia vaimennetaan.

8.6 Asetukset - Diagnostiikka

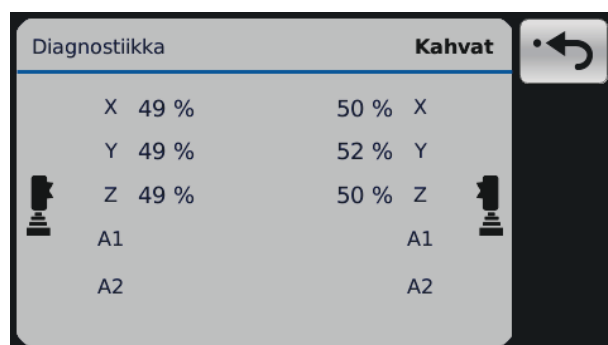
Asetukset-valikossa Diagnostiikka-alivalikko on suurennuslasisymbolin alla. Diagnostiikan avulla käyttäjä voi tarkistaa xCrane-järjestelmän eri osia.

8.6.1 Lähdöt



Tässä näytössä näkyvät venttiilin ohjaussignaalit. Siirry lisälaiteventtiilin ja nosturiventtiilin asetusten välillä painamalla nuolia.

8.6.2 Kahvat



Tässä näytössä näkyvät saapuvat kahvojen signaalit. Signaalit ovat mitatun kahvan signaalin prosenttiarvoja. Arvojen tulisi olla noin 50 %, kun kahva on keskitetty.

Kanavien arvojen tulisi olla alla ilmoitetun mukaisia, jotta xCrane-järjestelmän vaatimukset täyttyvät.

Kahvojen suuntien oikeat arvot:

- Oikea kahva X-akseli vasemmalle = ~ 90 % ja oikealle = ~ 10 %
- Oikea kahva Y-akseli ylös = ~ 10 % ja alas = ~ 90 %
- Oikea kahva Z-akseli ylös = ~ 10 % ja alas = ~ 90 %
- Vasen kahva X-akseli vasemmalle = ~ 10 % ja oikealle = ~ 90 %
- Vasen kahva Y-akseli ylös = ~ 90 % ja alas = ~ 10 %
- Vasen kahva Z-akseli ylös = ~ 10 % ja alas = ~ 90 %

Jos näihin arvoihin ei päästä, kahvan konfigurointi on väärä tai kahvan johdotus ei vastaa vaatimuksia. Ota tällöin yhteyttä jälleenmyyjään.

Ohjelmiston kannalta on tärkeää, että kahvan kanavien suunnat ovat oikein.

8.6.3 Anturit

Diagnostiikka		Anturit	
Ulkolämpötila	0		
Öljyn lämpötila	0		
Öljynpaine	0		
Kuormanpaine	0		
Nopeus potentiometri	0 mV		
Kärrynveto (pot)	1023		

Tässä näytössä näkyvät valinnaisten ulkoisten anturien diagnostiikkamittaukset. Signaalin arvon jälkeinen mittayksikkö määräytyy anturin konfiguroinnin mukaan. Mittayksikkö voi olla jännite (mV), ampeeri (mA) tai resistiivinen (Ω). Jos anturia ei ole konfiguroitu järjestelmään, signaaliarvo on nolla (0) eikä mittayksikköä näytetä. Potentiometrit mitataan aina jännitteellä, minkä vuoksi arvon jälkeen on mV-mittayksikkö.

Diagnostiikka		Anturit	
Penkkikytkimen tila	N/A		
Ovikytkimen tila	N/A		
Kuolleen miehen kytkin tila	N/A		
Puomi "kotona"	N/A		
Tukijalat "kotona"	N/A		
Öljyn suodatin, paine kytkir	N/A		

Diagnostiikka		Anturit		
Cylinder ON-OFF sensors	IN	OUT		
Noston ON-OFF-anturit	N/A	N/A		
Taiton ON-OFF-anturit	N/A	N/A		
Jatkeen ON-OFF-anturit	N/A	N/A		

Tässä näytössä näkyvät ulkoisten (on-off) anturien tarjoamat tilat. Kytkinten/anturien tilat ovat: ON, OFF, ERROR ja N/A.

8.6.4 Sisääntulot

Diagnostiikka		Sisääntulot	
Toiminto:		Tila:	
Left stabilizer up		0	
Left stabilizer down		0	
Right stabilizer up		0	1 / 2
Right stabilizer down		0	
Steering enable		0	
Crane/stabilizer selection		0	
Floating valves		0	

Diagnostiikkasivut näyttävät järjestelmän sisääntulojen tilan. Sisääntulon tila muuttuu nolasta yhteen, jos painike tai kytkin toimii oikein.

Voit siirtyä sivulta toiselle nuolten avulla.

8.6.5 Järjestelmä

Diagnostiikka		Järjestelmä	
Järjestelmän jännite		18882 mV	
Kokonaistyöaika:		0 h 33 min	
Työaika:		0 h 0 min	
Sähköt päällä:		564 h 25 min	
Viimeisin käynnistys:		564 h 7 min	
Käynnissä:		0 h 18 min	

Järjestelmän jännite ja Sähköt päällä näkyvät järjestelmän diagnostiikkavalikossa. Sähköt päällä on kumulatiivinen tuntimäärä, jonka xCrane-virransyöttö on ollut kytkettynä päälle.

Järjestelmän diagnostiikkasivun muut aikamuuttujat on laskettu kokonaistyöajasta. Näistä aikamuuttujista voi olla apua vianmäärityksessä ja muussa diagnostiikassa.

Käyttäjä näkee kytketyn koneen väylän tilan painamalla nuolipainiketta.

8.6.6 Ohjelmistot

Diagnostiikka		Ohjelmistot	
SN:	SW:	FW:	
xCrane 294693	1.5.1.0_15781	3.14.10.1	
Näyttö	1931383EA	1.5.1.0_1M	2.2.2
IP	192.168.135.6		

Tässä näytössä on järjestelmämoduulien ohjelmistotietoja (TEC152, näyttö, mahdollinen ulkoinen kahva ja/tai ohjausmoduuli).

8.6.7 Vikaloki

Vikaloki		Aktiivisia vikoja: 0	
Joystick channel not centered			
Left Joystick		Y1	
Node ID:		15	
Additional information:		0	
First at:	558 h 24 min	Tila:	Read
Last at:	558 h 24 min	Toistot:	0
Pvm ja aika:	1970-01-01 00:00	1 / 1	

Vikaloki näyttää kaikki varoitukset ja hälytykset. Nämä tiedot on tarkoitettu ainoastaan valmistajalle.

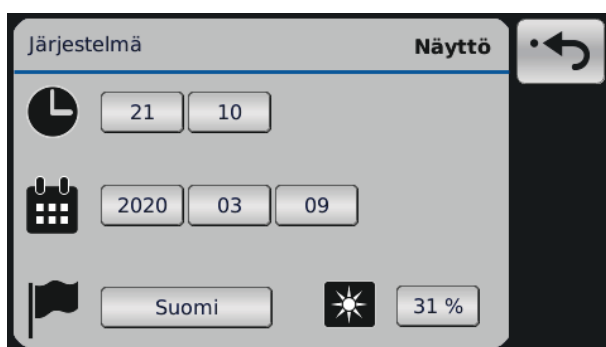
Selaa vikalokia nuolten avulla.

8.7 Asetukset - Järjestelmä



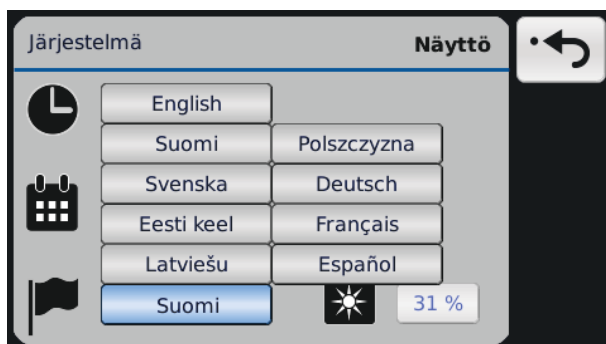
Asetukset-valikossa Järjestelmä-alivalikko on ratassymbolin alla.

8.7.1 Näytön asetukset



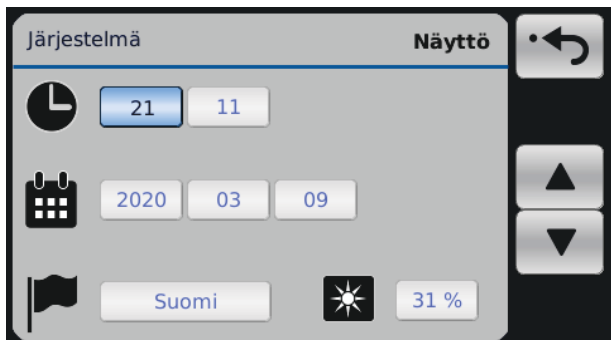
Kieli, aika, päivämäärä ja näytön kirkkaus voidaan asettaa täällä.

Kieli voidaan vaihtaa kielivalikosta. Valikko avataan painamalla painiketta, jossa näkyy nykyinen kieli.

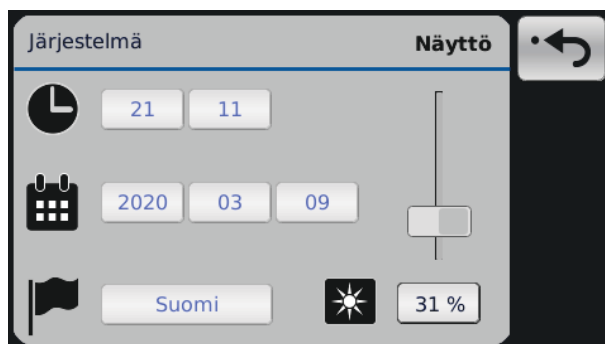


Aika voidaan muuttaa painamalla ajan arvojen painikkeita. Ajan muoto on "tt:mm".

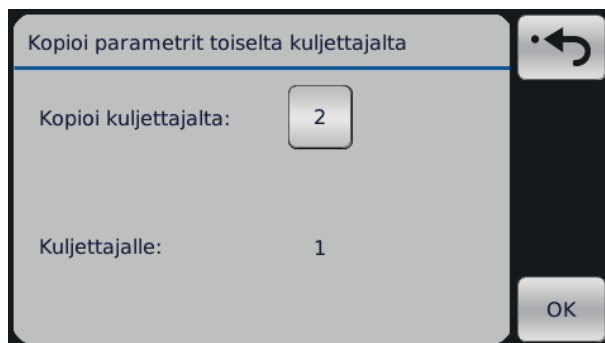
Päivämäärää voidaan muuttaa painamalla päivämäärän arvojen painikkeita. Päivämäärän muoto on "vvvv:kk:pp".



Kirkkautta säädetään liukusäätimellä, joka tulee näkyviin, kun painiketta painetaan. Kirkkaus asetetaan liukusäätimellä.

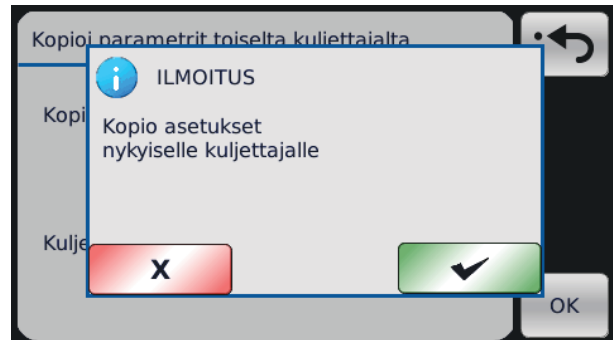
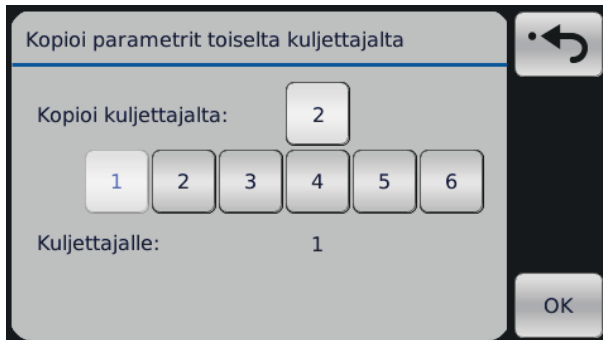


8.7.2 Kopioi parametrit



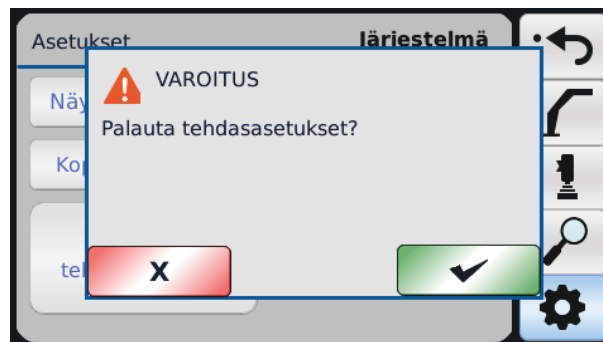
Käyttäjän asetukset voidaan kopioida täällä. Valitse käyttäjä, jolta haluat kopioida asetukset aktiiviselle käyttäjälle.

Käyttäjä voi vaihtaa käyttäjää, jolta parametrit kopioidaan, napsauttamalla painiketta.



Parametrit kopioidaan valitulta kuljettajalta nykyiselle kuljettajalle painamalla OK-painiketta. Tämän jälkeen avautuu ponnahdusikkuna.

8.7.3 Palauta tehdasasetukset

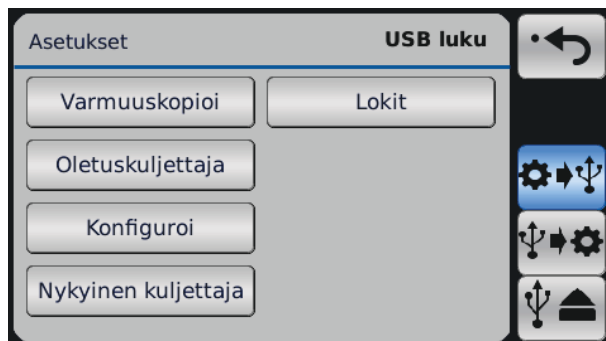


Kaikki parametrit voidaan palauttaa tehdasarvoihin. Tätä ei tulisi tehdä, elleivät kaikki parametrit ole jostain syystä pahasti pielessä. Tehdasasetusten palautus palauttaa vain nykyisen käyttäjän parametrit.

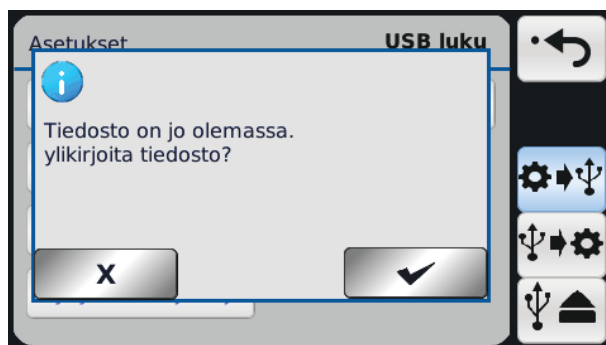
9 USB-asetukset

USB-asetukset ovat aina käytettävissä, kun USB-muistitikku on liitetty. Jos USB-muistitikku on poistettu, se on irrotettava ja liitettävä uudelleen.

9.1 Lue tiedot



Luku-valikossa käyttäjä voi tallentaa konfiguroinnit, parametrit ja vikalokit USB-muistitikulle.



Jos jokin alla olevista tiedostoista on jo USB-asemassa, näyttöön tulee kysymys, haluaako käyttäjä korvata olemassa olevan tiedoston. Tietoikkuna näyttää myös vastaavan tiedostonimen, esimerkiksi "XCCONF.DAT".

9.1.1 Varmuuskopioi

Varmuuskopioi-vaihtoehto luo "XCBACKUP.DAT"-tiedoston ja tallentaa sen USB-muistitikulle. Tiedosto sisältää kaikkien ohjainten konfiguroinnit ja parametrit.

9.1.2 Konfiguroi

Konfiguroi-vaihtoehto luo "XCCONF.DAT"-tiedoston ja tallentaa sen USB-muistitikulle. Tiedosto sisältää järjestelmäkonfigurointeja.

9.1.3 Oletuskuljettaja

Oletuskuljettaja-vaihtoehto luo "XCDEF.DAT"-tiedoston ja tallentaa sen USB-muistitikulle. Tiedosto sisältää oletusparametrit (tehdasasetusten palautusparametrit).

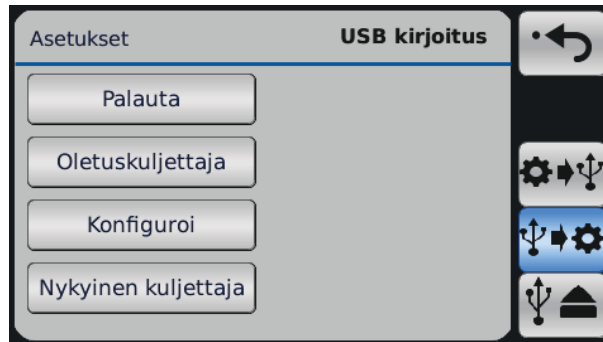
9.1.4 Lokit

Lokit-vaihtoehto lataa vikalokin USB-muistitikulle. Tiedosto on tarkoitettu vain valmistajalle.

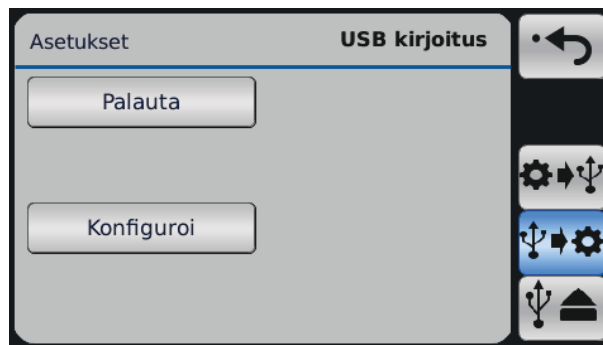
9.1.5 Nykyinen kuljettaja

Nykyinen kuljettava -vaihtoehto luo "XCCURR.DAT"-tiedoston ja tallentaa sen USB-muistitikulle. Tiedosto sisältää nykyisen aktiivisen kuljettajan parametriarvot.

9.2 Kirjoita tiedot



Kirjoitus-valikossa käyttäjä voi ladata konfiguroinnit ja parametrit USB-muistitikulta järjestelmään.



Kirjoitus-valikossa jokainen painike on näkymätön, jos toimintoon liittyvä tiedosto puuttuu USB-muistitikulta. Jos käyttäjä haluaa esimerkiksi ladata tehdasasetukset eikä USB-muistitikulla ole "XCDEF.DAT"-tiedostoa, "Oletuskuljettaja"-painike ei ole näkyvässä.

9.2.1 Palauta

Tällä vaihtoehdolla voidaan palauttaa tiedot järjestelmään. "XCBACKUP.DAT"-tiedosto tarvitaan tietojen palautukseen. Tätä ominaisuutta voidaan käyttää konfiguraatioiden ja parametrien siirtämiseen muihin xCrane-järjestelmiin.

9.2.2 Konfiguroi

Konfiguroi-vaihtoehto palauttaa konfiguroinnit "XCCONF.DAT"-tiedostosta.

9.2.3 Oletuskuljettaja

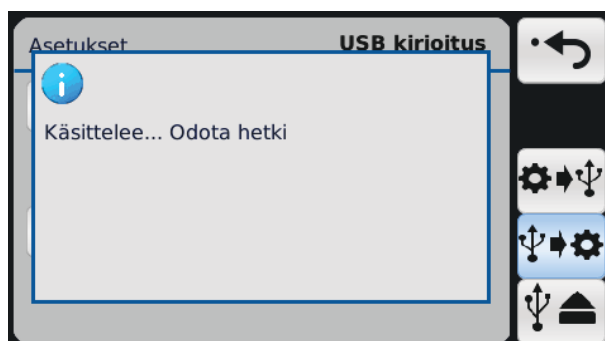
Oletuskuljettaja-vaihtoehto palauttaa oletusparametrit "XCDEF.DAT"-tiedostosta.

9.2.4 Nykyinen kuljettaja

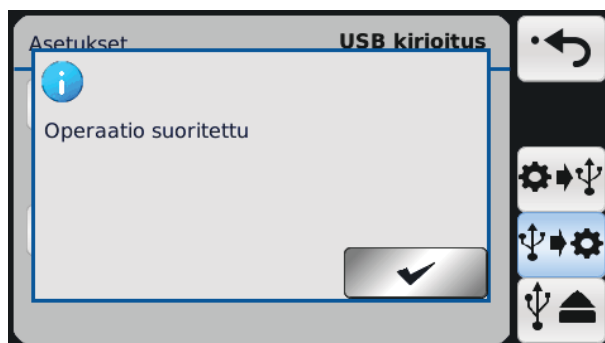
Nykyinen kuljettaja -vaihtoehto palauttaa parametrit "XCCURR.DAT"-tiedostosta parhaillaan valittuna olevalle kuljettajalle.

9.3 Tiedostonsiirron tiedot

Jos jokin tietojen luku- tai kirjoitusvaihtoehtoista on valittu ja USB-muistitikulla on oikea tiedosto, järjestelmä alkaa tarkistaa USB-muistitikkua.



Kun tietojen kirjoitus on suoritettu onnistuneesti, seuraava näyttö avautuu.



Kun tietojen luku on suoritettu onnistuneesti, seuraava näyttö avautuu.



Toimintojen jälkeen on suositeltavaa painaa "Poista USB" -painiketta ennen USB-muistitikun irrottamista. Näin käyttäjä voi välttää tietojen vioittumisen konfigurointi-, parametri- ja lokitiedostoissa.

Kun olet painanut "Poista USB" -painiketta, näyttö palaa työnäkymään.

9.3.1 Tiedostotoimintojen virheet

USB-toimintojen aikana voi ilmetä erilaisia virheitä. Jos tapahtuu virhe, näyttöön tulee viesti. Alla on luettelo kaikista virheviesteistä.

Virheviesti	Kuvaus
Tiedostoa ei löydy!	Oikea tiedosto puuttuu USB-muistitikulta
Tiedonsiirtovirhe!	Yhteys USB-muistitikkuun on katkennut
Tiedoston kirjoitusvirhe!	Virhe kirjoitettaessa USB-muistitikulle
Tiedoston lukuvirhe!	Virhe luettaessa USB-muistitikku
Tiedoston vahvistusvirhe!	Järjestelmä ei voi vahvistaa tiedostoa USB-muistitikulla
Zip-tiedoston luontivirhe!	Järjestelmävirhe luotaessa tiedostoa
Zip-tiedoston purkuvirhe!	Järjestelmävirhe purettaessa tiedostoa
Zip-tiedoston CRC-virhe!	Tarkistussummavirhe tiedostossa
Zip-tiedoston asetusvirhe	USB-muistitikulta ei löydy tiedostoa tai tiedostomuoto on väärä
Kirjoittaminen ei ole sallittu!	USB-muistitikku on kirjoitussuojattu
Virhe!	Muu syy, jota ei ole mainittu edellä

Hakemisto

Akselilukko	28
Aloitusrampit	60
Anturit	71
Asetukset - Diagnostiikka	70
Asetukset - Järjestelmä	74
Asetukset - Kahvat	67
Asetukset - Nosturi	59
Asetukset-valikko	57
Asetusarvojen säätäminen	63
Hidastin	61
Hydrauliijärjestelmän paineanturit	39
Hydrauliöljyn lämpötila	37
Hydrauliöljyn määrän varoitus	43
Hydrauliöljyn suodattimen tukkeutumisen ilmaisin	41
Järjestelmä	72
Järjestelmän anturit	35
Järjestelmän arkkitehtuuri	11
Järjestelmän turvallisuus	7
Johdanto	52
Kahvat	70
Kahvoilla ohjaamisen tila	27
Kalibrointi	67
Käyttäjän läsnäolon tunnistusominaisuudet	45
Käyttötilat	23
Kelluntatila	32
Keskeytystila	25
Kirjoita tiedot	81
Konfiguroi	79
Konfiguroi	81
Kopioi parametrit	75
Kuljettajan valinta	20
Kuolleen miehen kytkimen tila	49
Kuollut alue	68
Kuorman paineanturi	40
Lähdöt	70
Lokit	80
Lopetusrampit	60
Lue tiedot	79
Maksiminopeus	59
Miniminopeus	59
Navigointi	13
Näytön asetukset	74
Nopeuden asetusprosessi	53
Nykyinen kuljettaja	80



Nykyinen kuljettaja	82
Ohjelmistot	73
Oletuskuljettaja	79
Oletuskuljettaja	81
Ovikytymen tila	48
Pääsivun painikkeet	20
Palauta tehdasetukset	76
Palauta	81
Penkkikytkimen tila	47
Ponnahdusikkunoiden tiedot	19
Progressiivinen ohjaus	62
Quick Trim -esimerkkejä	55
Radio-ohjaustila	33
Rotaattorin suunta	61
Sisääntulot	72
Symbolien kuvaukset	15
Tärinän vaimennus	69
Tasauspyörästäön lukko	30
Technion Quick Trim	51
Tiedostonsiirron tiedot	83
Tiedostotoimintojen virheet	83
Tietojen tallentaminen	66
Tilapäisen läsnäolon tunnistustila	50
Tukijalkojen ohjaus	26
Työnäkymä	14
Ulkolämpötila	36
USB-asetukset	21
USB-asetukset	77
Valikko	21
Valikkorakenne	58
Varmuuskopioi	79
Vaunun ajovoimansiirto	30
Vaunun jarru	30
Vaunun vetoaisan ohjaus	29
Vikaloki	73
Vinssin ohjaus	31
Yleiset varoitukset	8
Yleisnopeus	20