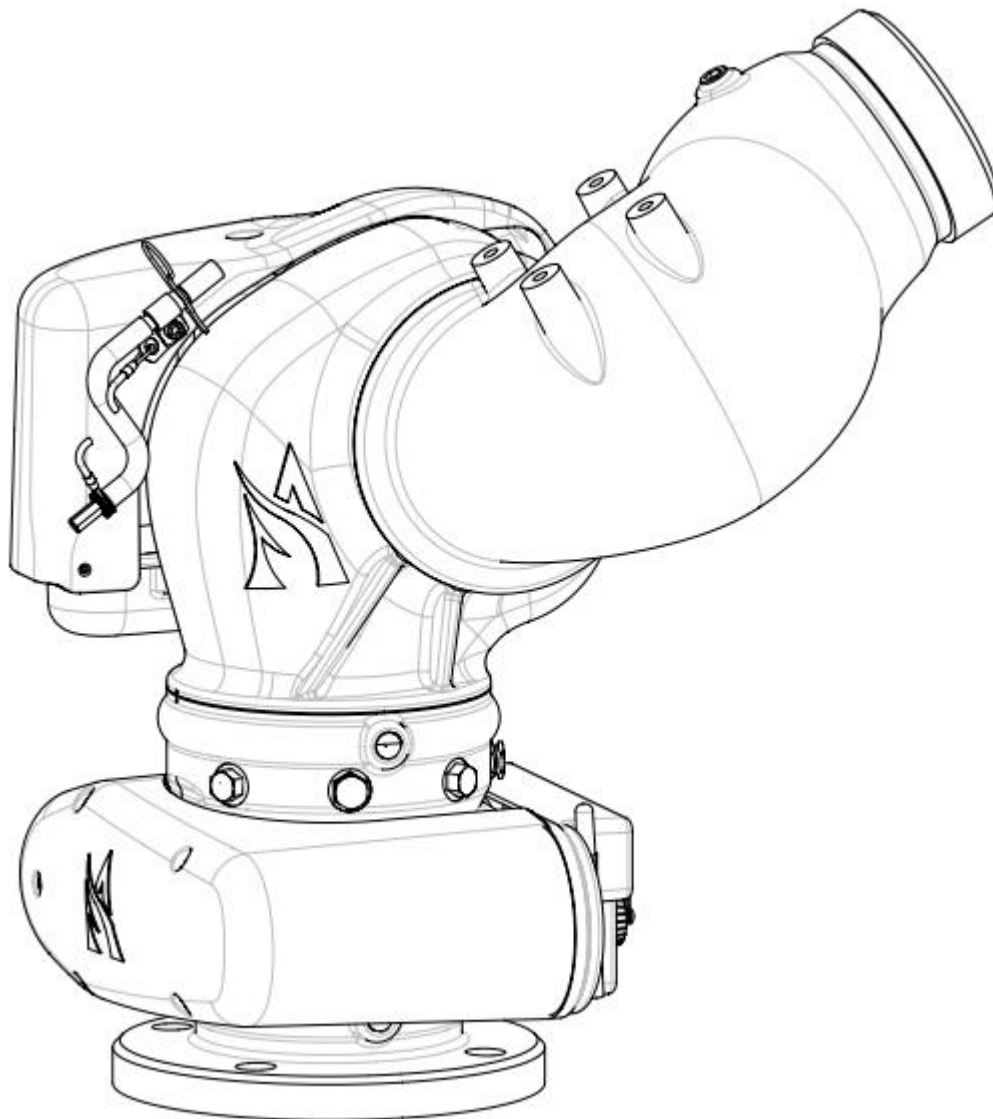




AKRON[®]
BRASS COMPANY

**MONITEUR ÉLECTRIQUE 3480 STREAMMASTER II™
MODE D'INSTALLATION, D'EMPLOI ET D'ENTRETIEN**

! Cette notice présente les instructions d'installation, d'utilisation et d'entretien de base.. Lire et comprendre ce mode d'emploi avant utilisation..



Spécifications électriques

MOTEUR	SYSTÈME 12 VOLTS (11-14 volts CC)		SYSTÈME 24 VOLTS (22-28 volts CC)	
	Courant de fonctionnement maximal	Courant de fonctionnement normal	Courant de fonctionnement maximal	Courant de fonctionnement normal
Hauteur	14,0 A	3,0-10,0 A	7,5 A	2,0-5,0 A
Rotation	14,0 A	3,0-10,0 A	7,5 A	2,0-5,0 A
Jet	3,0 A	3,0 A	1,5 A	1,5 A


Spécifications mécaniques


Paramètre	Système impérial	Système métrique
Débit	2 000 GPM	7 600 L/MIN
Pression	250 PSI	17 bar
Masse	40,7 lb	18,5 kg

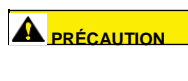
Outils nécessaires


- Clé pour boulons de fixation de bride

Symboles de sécurité

 Indique une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, ENTRAÎNERA la mort ou une blessure grave..

 Indique une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, POURRAIT entraîner la mort ou une blessure grave..

 Indique une situation potentiellement dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, peut entraîner une blessure légère ou modérée..

 Concerne les pratiques non susceptibles de causer une blessure corporelle..

Mises en garde, précautions et informations concernant le produit



Charger l'appareil lentement.. Une charge rapide risque de provoquer une surpression pouvant causer une blessure ou endommager le moniteur..

Ne pas ranger ou déployer le

moniteur lorsque le jet d'eau fonctionne.. Appuyer sur les boutons de rangement ou de déploiement déplace automatiquement la lance, et le jet d'eau risque d'endommager l'équipement ou de blesser le personnel..

Pointer l'appareil vers un endroit sûr (loin des lignes électriques, etc..) avant de pomper de l'eau..

Ne pas utiliser les commandes électriques lorsque les manivelles de commande manuelle sont utilisées ou en position d'utilisation..

Raccorder la batterie au véhicule en dernier..

Ne pas dépasser les valeurs nominales maximales de pression et de débit du moniteur.. Le non-respect de ces valeurs peut causer une blessure ou endommager le moniteur..

Ne pas installer de dispositif d'arrêt sur les sorties du moniteur.. Les dispositifs d'arrêt sont susceptibles de causer une surpression en raison des coups de bélier, risquant ainsi d'entraîner des blessures corporelles ou d'endommager le moniteur..



Débrancher l'alimentation et couper le débit avant l'entretien..



Éloigner le personnel de la zone dangereuse, située face à la sortie de la lance, lorsque la source d'eau est raccordée.. Des vitesses d'écoulement dangereuses peuvent causer des blessures graves..



Non conçu pour les environnements explosifs..



À utiliser par les personnes qualifiées uniquement en cas d'incendie..



Vérifier que le filetage du pivot de lance correspond à celui de la sortie du moniteur.. Ne pas trop serrer la lance sur l'unité..



Le manque de support de structure au niveau de la bride d'entrée peut causer des défaillances risquant d'entraîner des blessures..



Ne pas utiliser la lance comme outil d'effraction..



Le moniteur doit être remis en position de rangement après utilisation..



Le gel pouvant causer des dommages, le moniteur doit être purgé en cas de températures négatives..



Le moniteur, la lance, le boîtier de commande, la commande d'ancrage et les butées réglables sur le terrain sont prévus pour fonctionner de manière optimale.. Ne la modifier en aucune façon..



Le moniteur est conçu pour fonctionner avec des lances Akron.. L'utilisation de toute autre lance peut réduire la vitesse ou les performances de l'appareil.. Effectuer un essai avant la mise en service..



Remplacer les étiquettes d'identification usées ou endommagées..



Le moniteur emploie une fonction de limitation de courant pour lui-même et pour la lance.. Veiller à n'utiliser que des lances Akron Brass..



Utilisation avec de l'eau salée non recommandée..



Utiliser de l'eau ou des mousses d'extinction standard uniquement.. Après utilisation avec de la mousse, rincer à l'eau douce..

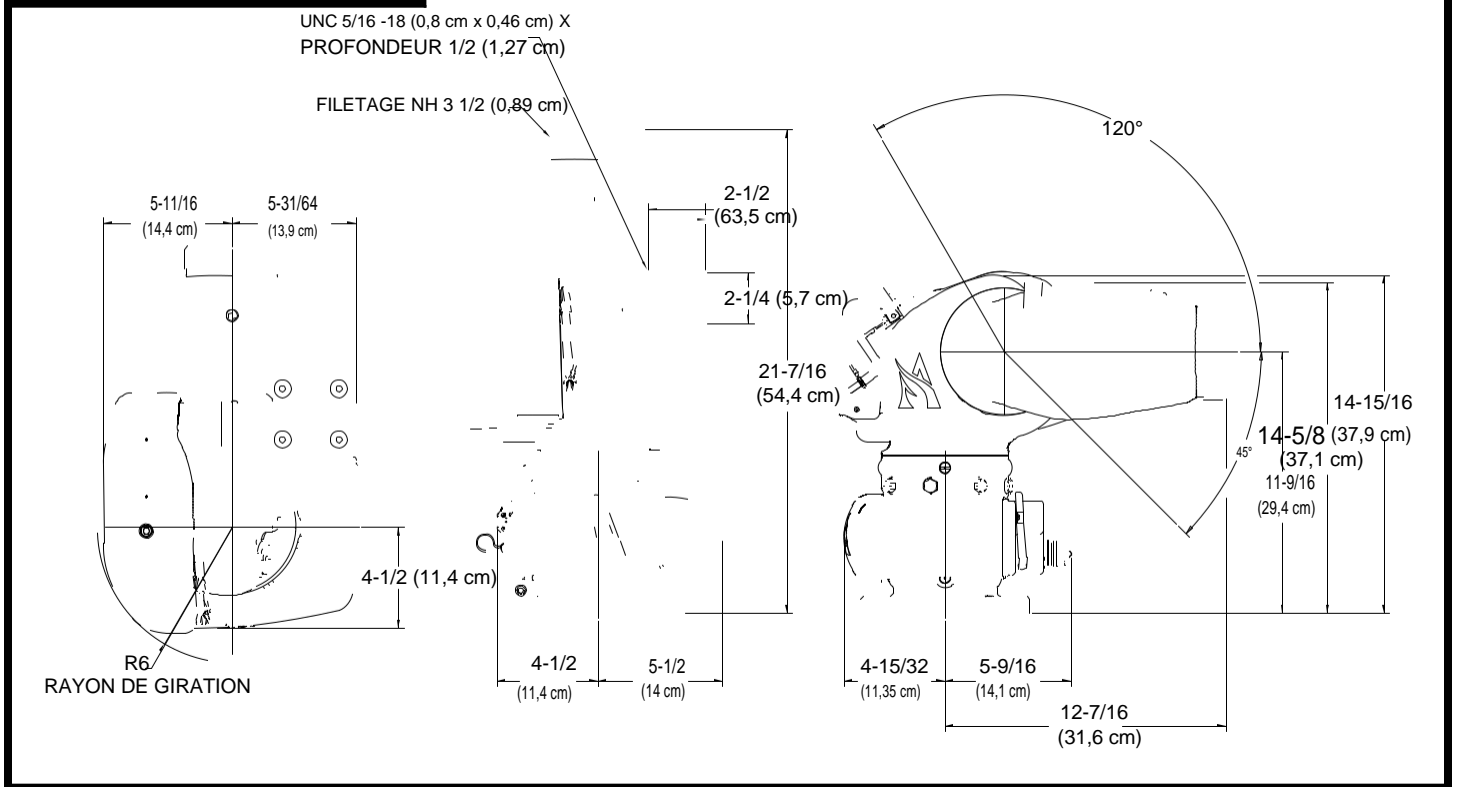


Montage sur bride à face surélevée non recommandé.. La bride du moniteur pourrait être endommagée lors du serrage des boulons..



Utiliser une lance fabriquée dans le même matériau que le moniteur afin d'éliminer les effets de la corrosion galvanique..

Figure 1 – Rayon d'utilisation



Fixation mécanique du moniteur

Le moniteur doit être monté sur un conduit d'eau capable de résister à la pression appliquée au moniteur ainsi qu'à la force de réaction et au moment de flexion correspondant de la lance (1 700 lb à 250 PSI et 2 000 GPM (770 kg à 17 bar et 7 600 l/min))

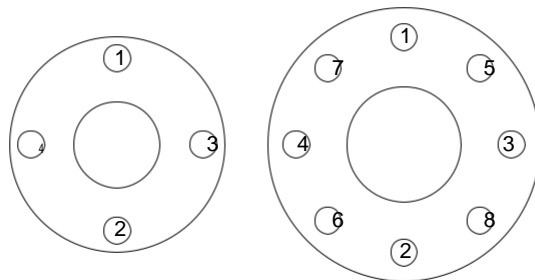
⚠ MISE EN GARDE Le manque de support de structure au niveau de la bride d'entrée peut causer des défaillances risquant d'entraîner des blessures..

Utiliser des boulons et des écrous de 5/8 po (16 mm) de classe cinq minimum.. Utiliser des rondelles adaptées avec un minimum de six filets engagés.. Utiliser une rondelle partielle conforme à la norme ASME 16..21.. Le boîtier de commande est considéré comme l'avant du moniteur.. Suivre les indications de la figure 1 pour installer le moniteur de manière à obtenir le rayon d'utilisation souhaité..

Procédure de serrage des boulons

Commencer en lubrifiant les écrous et les boulons.. Serrer les écrous à la main jusqu'au contact avec la bride..

Figure 2 – Ordre de serrage des boulons



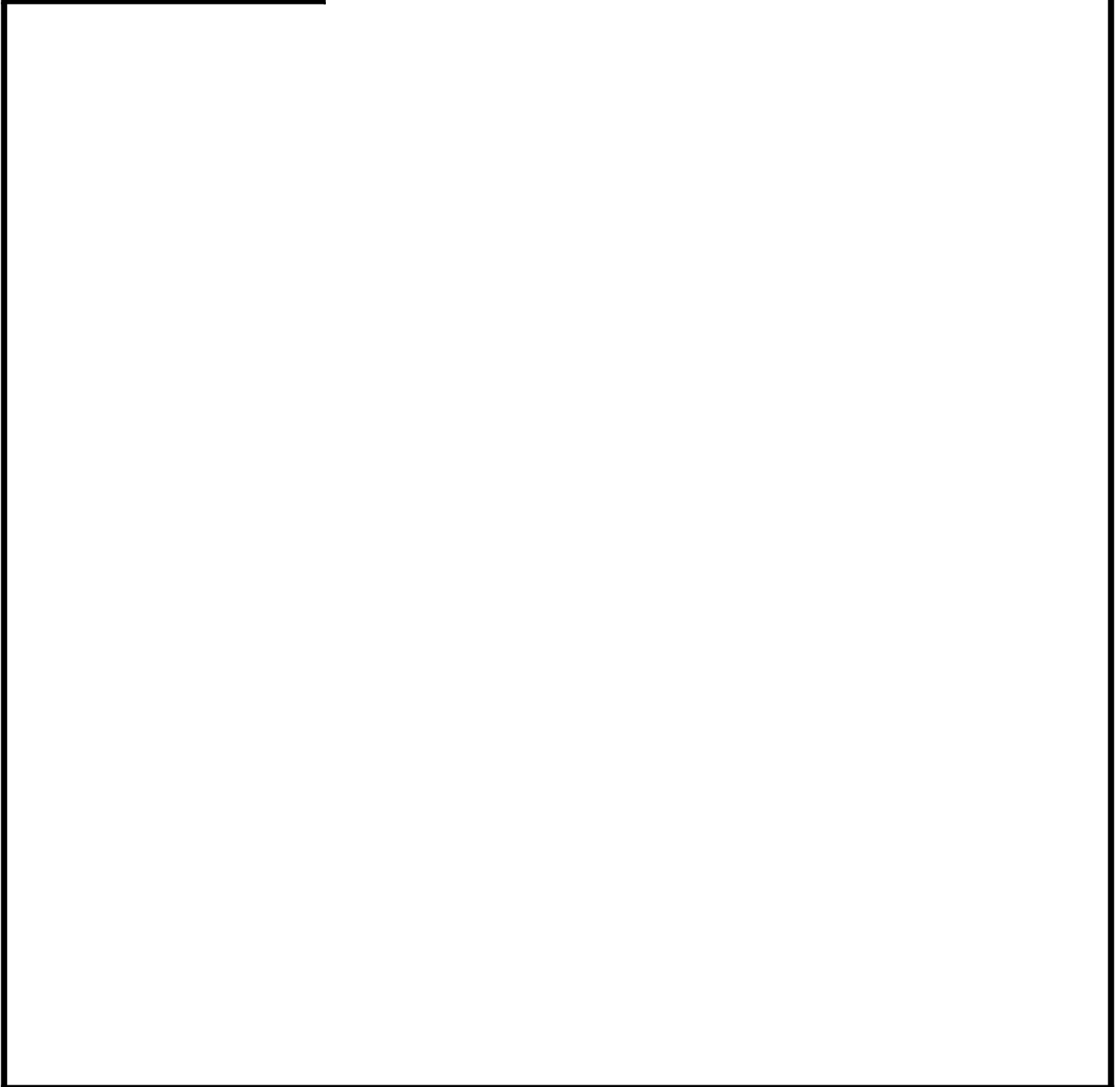
Le couple de serrage final des boulons doit être compris entre 85 et 90 ft-lb (115-120 N·m).. En respectant l'ordre indiqué, serrer les boulons à 30 % du couple final.. Répéter la séquence de serrage jusqu'à 60 % du couple final.. Répéter la séquence une troisième fois jusqu'à 100 % du couple final.. Enfin, répéter la séquence au couple final..

INFORMATION Montage sur bride à face surélevée non recommandé.. La bride du moniteur pourrait être endommagée lors du serrage des boulons..

Le StreamMaster II™ présente un rayon de rotation total de 355° .. Il est toutefois possible d'installer des butées afin de limiter la rotation vers la gauche ou la droite, en suivant les indications de la figure 3.. Par défaut, les butées sont installées à 90° vers la gauche et la droite.. La butée permanente ne doit pas être retirée.. Les butées et les bouchons ont une tête hexagonale de 1/2 po (12,7 mm).. Si un orifice ne présente pas de butée, il doit être équipé d'un bouchon..

▲ PRÉCAUTION L'utilisation du moniteur sans les butées permanentes de rotation risque d'endommager le moniteur et de blesser l'opérateur..

Figure 3 – Butées de rotation

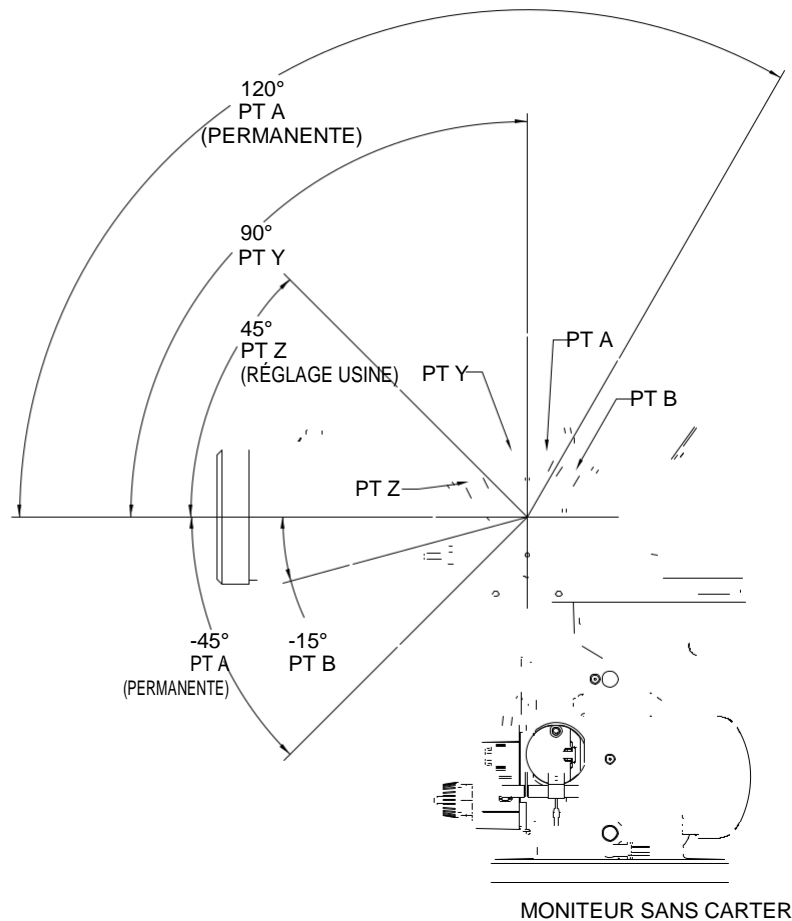


Butées de levage

Sur un plan vertical, le StreamMaster II™ peut se déplacer à 120° vers le haut et à 45° vers le bas.. Ces mouvements sont limités par la butée permanente, qui ne doit pas être retirée.. Il est toutefois possible d'installer des butées afin de limiter les déplacements vers le haut et le bas, en suivant les indications de la figure 4.. Par défaut, les butées sont placées à un angle vertical de 45° vers le haut et 45° vers le bas.. Les butées et les bouchons ont une tête hexagonale de 5/8 po (15,9 mm).. Si un orifice ne présente pas de butée, il doit être équipé d'un bouchon..

PRÉCAUTION L'utilisation du moniteur sans les butées permanentes risque d'endommager le moniteur et de blesser l'opérateur..

Figure 4 – Butées de levage



Installation de la lance

La lance doit être vissée sur la sortie du moniteur.. Placer l'actionneur de jet dans une position évitant toute tension du fil d'alimentation, puis serrer le pivot.. Vérifier que l'actionneur n'est pas orienté de manière à gêner les déplacements du moniteur..

MISE EN GARDE Vérifier que le filetage du pivot de lance correspond à celui de la sortie du moniteur.. Ne pas trop serrer la lance sur l'unité..

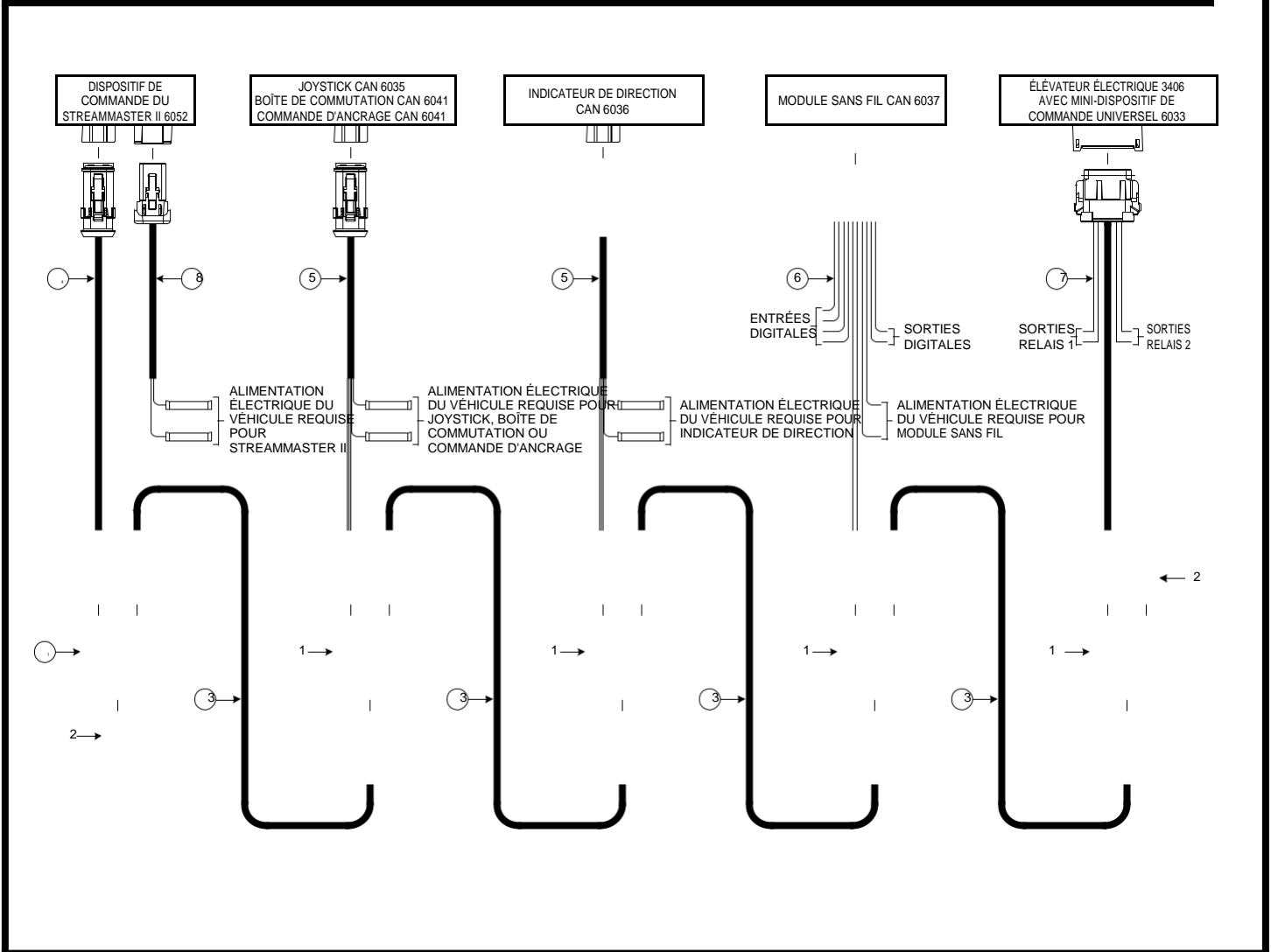
INFORMATION Utiliser une lance fabriquée dans le même matériau que le moniteur afin d'éliminer les effets de la corrosion galvanique..

Instructions relatives au circuit électrique

Le dispositif de commande du StreamMaster II doit être alimenté par le véhicule et requiert des connexions CAN.. Pour une description des faisceaux de câblage Akron Brass utilisables pour ces connexions, se reporter au tableau ci-dessous et à la figure 5.. Pour fabriquer les faisceaux de câblage, se reporter aux figures 6 et 7, ainsi qu'au tableau correspondant pour une description des connecteurs du StreamMaster II..

FAISCEAUX DE CONNEXION DU DISPOSITIF DE COMMANDE DU STREAMMASTER II AUX DISPOSITIFS CAN (voir figure 5)			
Objet	Description	Longueur	Numéro de pièce Akron Brass
1	Connecteur du récepteur – Adaptateur CAN « Y » (Deutsch #DT04-3P-P007).. Connecte deux faisceaux de réseau CAN et un faisceau de réseau CAN tronqué..		758306
2	Connecteur – Terminaison CAN 120 Ω (Deutsch #DT06-3S-PP01).. Deux par système.. Se branche sur les adaptateurs CAN « Y » à chaque extrémité du réseau CAN..		742205
3	Faisceau de réseau CAN - Prolonge le réseau CAN jusqu'à un dispositif de nœud CAN (poste d'opérateur, etc..).. Connecte deux adaptateurs CAN « Y »..	½ pi (0,15 m) 2 pi (0,61 m) 3 pi (0,91 m) 5 pi (1,52 m) 10 pi (3,05 m) 20 pi (6,10 m) 30 pi (9,14 m) 40 pi (12,19 m)	721569 721667 721572 721573 721574 721570 721665 721575
4	Faisceau de réseau CAN tronqué - Connecte le réseau CAN au dispositif de commande du StreamMaster II 6052..	3 pi (0,91 m)	721589
5	Faisceau de réseau CAN tronqué - Connecte le réseau CAN à un joystick 6035, à une boîte de commutation 6041 ou à un indicateur de direction 6036.. Inclut les câbles d'alimentation et de terre pour se raccorder électriquement aux dispositifs de commande..	3 pi (0,91 m) 10 pi (3,05 m)	721579 721677
6	Faisceau de réseau CAN tronqué - Connecte le réseau CAN à un module CAN sans fil 6037.. Inclut les câbles d'alimentation et de terre pour se raccorder électriquement au module.. Inclut également quatre câbles pour les entrées du commutateur et deux câbles pour les sorties digitales..	3 pi (0,91 m)	721580
7	Faisceau de réseau CAN tronqué - Connecte le réseau CAN à un élévateur électrique 3406, via le mini-dispositif de commande universel 6033.. Inclut quatre câbles pour les contacts des relais d'extension et d'escamotage..	3 pi (0,91 m)	721594
8	Faisceau d'alimentation électrique - Raccorde le dispositif de commande du StreamMaster II à l'alimentation électrique du véhicule..	8 pi (2,44 m)	721682

Figure 5 – Raccordement du faisceau entre le dispositif de commande du StreamMaster II et les dispositifs CAN



CONNECTEURS DU DISPOSITIF DE COMMANDE DU STREAMMASTER II (voir figures 6 et 7)				
Objet	Description	Fabricant	Numéro de pièce fabricant	Numéro de pièce Akron Brass
1	Connecteur – DTP, 2 positions, diamètre du fil 0,134-0,195 po (3,40-4,95 mm), capuchon, gris	TE Connectivity (Deutsch IPD)	DTP06-2S-E003	742227
2	Verrouillage – Pour connecteur DTP à 2 broches, orange	TE Connectivity (Deutsch IPD)	WP-2S	784188
3	Contact – Prise solide, taille 12, 14-12 AWG (2,5-4,0 mm ²), 25 A	TE Connectivity (Deutsch IPD)	0462-203-12141	707583
4	Connecteur – DT, 4 positions, diamètre du fil 0,053-0,120 po (1,35-3,05 mm) tenue améliorée, adaptateur rétrécissant, noir	TE Connectivity (Deutsch IPD)	DT06-4S-CE13	742203
5	Verrouillage - Pour connecteur DTP à 4 broches, tenue améliorée, vert	TE Connectivity (Deutsch IPD)	W4S-P012	784199
6	Contact – Prise solide, taille 16, 20-16 AWG (0,5-1,5 mm ²), 13 A	TE Connectivity (Deutsch IPD)	0462-201-16141	769635

Figure 6 – Connecteur électrique

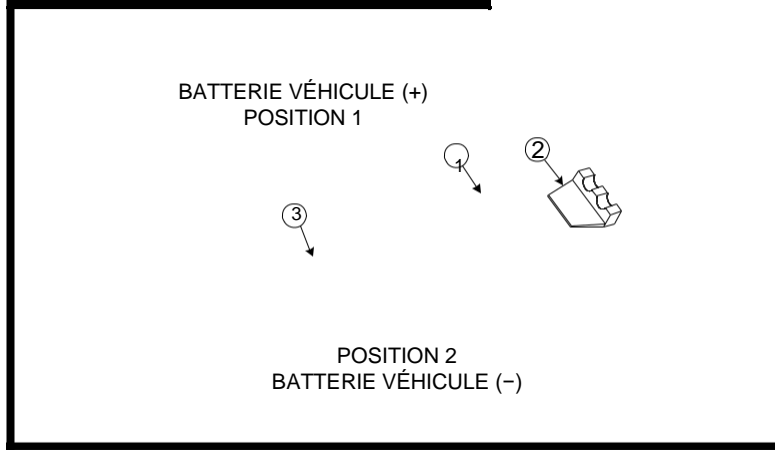
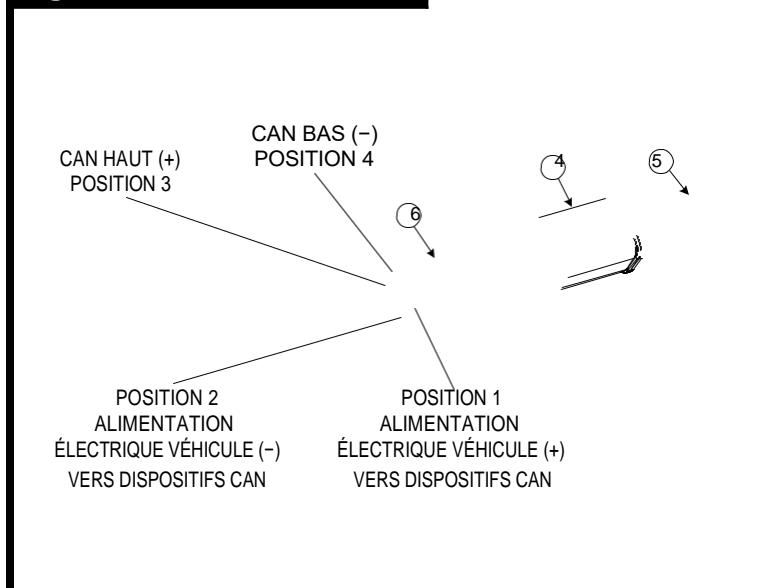


Figure 7 – Connecteur CAN



PARAMÉTRAGE INITIAL DU SYSTÈME

Le StreamMaster II offre de nombreuses options de configuration lors de l'installation.

Les fonctions suivantes peuvent être configurées dans le mode paramétrage :

- Positions de limites électriques droites, gauches, hautes et basses
- Orientation du moniteur (montage sur le côté ou inversé)
- Position zéro des capteurs
- Restauration des paramètres par défaut
- Évitement d'obstacles
- Activation/désactivation de l'élévateur électrique
- Positions de rangement et de déploiement

Pour accéder au mode paramétrage des fonctions ci-dessus, suivre les étapes suivantes :

- 1.. Couper l'alimentation du StreamMaster II
- 2.. Appuyer sur le commutateur de flux et LE MAINTENIR ENFONCÉ (cela est également possible sur le joystick ou la boîte de commutation à bascule)
- 3.. Mettre le StreamMaster II sous tension tout en maintenant le commutateur de jet appuyé
- 4.. Attendre 3-4 secondes et relâcher le commutateur de flux

Le StreamMaster II passe en mode paramétrage.. En mode paramétrage, la LED sur le poste de conduite clignote lentement (clignotement court suivi d'une longue pause).. S'il ne clignote pas lentement, éteindre l'appareil et répéter les étapes 1 à 4..

Il est possible de faire défiler toutes les fonctions de paramétrage, à l'exception des positions de stockage et de déploiement en appuyant sur le commutateur de flux.. Chaque fois que le commutateur de flux est pressé, une autre fonction est active pour la configuration.. Si une fonction est configurée et enregistrée à l'aide du commutateur de brouillard, la fonction suivante est automatiquement sélectionnée.. Par exemple, lorsque le commutateur de flux est pressé pour la première fois, la position de limite douce droite (code LED 1-1) est prête pour la programmation.. Si l'on appuie à nouveau, la position de limite douce gauche (code LED 1-2) est prête pour la programmation.. Si la position de limite électrique gauche est paramétrée et le commutateur de brouillard appuyé, la position de limite électrique haute (code LED 1-3) est automatiquement sélectionnée sans avoir à appuyer à nouveau sur le commutateur de jet.. L'activation de la commande de jet peut également permettre de quitter ce mode sans mémoriser la position.. La fonction suivante est alors sélectionnée.. La saisie des modes de programmation des positions de rangement ou de déploiement ne peut être réalisée qu'en actionnant le commutateur de rangement ou de déploiement au début du menu paramétrage (code LED 1 clignotement lent).. (Voir les sections relatives à la [position de rangement](#) et à la [position de déploiement](#) pour plus de détails..)

Pour savoir dans quel menu de paramétrage se trouve le StreamMaster II, la LED sur le poste de conduite est programmée de manière à ce qu'un code différent clignote pour chaque fonction.. Le tableau ci-dessous répertorie les codes LED pour chaque fonction.. Les codes ont deux parties.. La LED clignote une ou deux fois brièvement, fait une courte pause, puis émet une nouvelle série de clignotements courts avant de faire une longue pause.. Le clignotement ou les deux clignotements correspondent au premier chiffre du code LED et la deuxième série de clignotements suivis d'une longue pause correspondent au deuxième chiffre.. Une LED est également installée à l'avant du dispositif de commande du StreamMaster II 6052 pour afficher les codes d'état.. Le dispositif de commande est monté à la base du moniteur..

Toutes les fonctions suivantes peuvent être configurées en s'arrêtant sur cette fonction et en effectuant l'opération.. Voir la section appropriée pour obtenir des informations détaillées sur la configuration des fonctions..

Fonction menu paramétrage	Code LED
Démarrer mode paramétrage	1 clignotement lent
Position de limite douce droite	1-1
Position de limite douce gauche	1-2
Position de limite douce haut	1-3
Position de limite douce bas	1-4
Orientation du moniteur	1-7
Capteur de position « zéro »	1-8
Restaurer les paramètres par défaut	1-9
Désactiver l'évitement d'obstacle	2-1
Mode manuel évitement d'obstacle	2-2
Mode automatique évitement d'obstacle	2-3
Mode apprentissage évitement d'obstacle	2-4
Désactivation de l'élévateur électrique	3-1
Activation de l'élévateur électrique	3-2
Position destockage	1-5
Position de déploiement	1-6

Paramétrage du mode tableau pour codes LED

Bien que toutes ces configurations soient optionnelles, si le moniteur est monté sur le côté ou inversé, son orientation devra être configurée pour fonctionner correctement.. S'il s'avère qu'un mode non souhaité est actif, il est possible d'interrompre le mode en coupant l'alimentation du StreamMaster II avant d'activer l'entrée brouillard.. S'il s'avère qu'une fonction non souhaitée est enregistrée, il est souhaitable d'utiliser la fonction « restaurer les paramètres par défaut » (code LED 1-9).. Lorsque toutes les modifications souhaitées ont été effectuées, arrêter puis redémarrer le moniteur permet de rétablir son fonctionnement normal et d'appliquer les modifications apportées.. Les changements peuvent aussi être enregistrés en appuyant sur le commutateur de brouillard lorsqu'il est en mode de démarrage du paramétrage (un seul clignotement)..

Le réglage du point zéro des capteurs de position est réalisé en usine.. La position zéro par défaut est parallèle au niveau de la lance (angle de levage 0°).. Si le montage du moniteur n'autorise pas la position zéro pour votre installation, vous devrez recalibrer le point zéro du moniteur avant de pouvoir l'utiliser avec un Indicateur de direction 6036..

Les limites douces peuvent être programmées pour raccourcir la plage de rotation et d'élévation.. **REMARQUE : utiliser cette fonction efface toutes les données de profil des options d'évitement d'obstacle stockées et exige la reprogrammation de l'évitement d'obstacles.** Les positions de limite électriques par défaut sont réglées au-delà des butées mécaniques, afin que le moniteur puisse se déplacer librement entre les butées mécaniques jusqu'à ce que les limites électriques soient définies..

Position de limite électrique droite (code clignotant 1-1)

Dans ce mode, les fonctions droite, gauche, haut et bas sont actives.. **Déplacer le moniteur dans la position de limite électrique droite souhaitée. Lorsqu'elle est dans la position souhaitée, appuyer sur le commutateur de brouillard.** La nouvelle limite électrique droite est maintenant fixée et la limite électrique gauche est prête à être programmée.. L'activation de la commande de jet permet de quitter ce mode sans mémoriser la position.. La position de limite électrique gauche est alors sélectionnée automatiquement..

Position de limite électrique gauche (code clignotant 1-2)

Dans ce mode, les fonctions droite, gauche, haut et bas seront actives.. **Déplacer le moniteur dans la position de limite électrique gauche souhaitée. Lorsqu'elle est dans la position souhaitée, appuyer sur le commutateur de brouillard.** La nouvelle limite électrique gauche est maintenant réglée et la limite électrique haute est prête à être programmée.. L'activation de la commande de jet permet de quitter ce mode sans mémoriser la position.. La position de limite électrique haute est alors sélectionnée automatiquement..

Position de limite électrique haute (code clignotant 1-3)

Dans ce mode, les fonctions droite, gauche, haut et bas sont actives.. **Déplacer le moniteur dans la position de limite électrique haute souhaitée. Lorsqu'elle est dans la position souhaitée, appuyer sur le commutateur de brouillard.** La nouvelle limite électrique haute est maintenant réglée et la limite électrique basse est prête à être programmée.. L'activation de la commande de jet permet de quitter ce mode sans mémoriser la position.. La position de limite électrique basse est alors sélectionnée automatiquement..

Position de limite électrique basse (code clignotant 1-4)

Dans ce mode, les fonctions droite, gauche, haut et bas sont actives.. **Déplacer le moniteur dans la position de limite électrique basse souhaitée. Lorsqu'elle est dans la position souhaitée, appuyer sur le commutateur de brouillard.** La nouvelle limite électrique basse est maintenant réglée et l'orientation du moniteur peut être programmée.. L'activation de la commande de jet permet de quitter ce mode sans mémoriser la position.. Le mode d'orientation du moniteur est alors sélectionné automatiquement..

Orientation du moniteur (code clignotant 1-7)

Dans certains cas, il est souhaitable de monter le moniteur dans une position autre que la position par défaut (avec la bride en bas).. Cela permet d'éviter de devoir modifier le câblage des commutateurs ou de reprogrammer les joysticks CAN pour gérer les changements dans le comportement haut/bas - gauche/droite.. L'orientation du moniteur ne doit être programmée que lorsque celui-ci est monté sur le côté ou à l'envers.. Il faut alors déterminer laquelle des quatre entrées (haut, bas, gauche ou droite) entraîne un mouvement « haut ».. Le dernier mouvement effectué avant d'appuyer sur le commutateur de brouillard est utilisé comme nouveau mouvement « haut » et redéfinit en conséquence les autres entrées.. **Déplacer le moniteur vers le « haut » puis appuyer sur le commutateur de brouillard. La nouvelle orientation du moniteur est à présent définie et la position zéro du capteur peut être programmée.** Si vous appuyez sur le commutateur de jet avant le commutateur de brouillard, l'orientation du moniteur ne change pas et la position zéro du capteur est sélectionnée automatiquement.. **REMARQUE : utiliser cette fonction efface toutes les données du profil d'évitement d'obstacles enregistrées et requiert de reprogrammer l'option d'évitement d'obstacles.**

Position zéro du capteur (code clignotant 1-8)

Il est souvent difficile pour le constructeur du véhicule de monter le moniteur dans la position exacte « et à niveau » qui correspond à l'étalonnage du moniteur à l'usine Akron Brass.. L'utilisation de ce mode permet à l'utilisateur de remettre à zéro les capteurs sur la position souhaitée.. **Tout d'abord, utiliser les commutateurs gauche/droite et haut/bas pour positionner le moniteur « droit et à niveau ».** Lorsque la position souhaitée a été trouvée, **appuyer sur le commutateur de brouillard. La nouvelle position zéro est maintenant définie et le mode de restauration des paramètres par défaut peut être programmé.** Si vous appuyez sur le commutateur de jet avant le commutateur de brouillard, les valeurs de position du capteur restent identiques et le mode de restauration des paramètres par défaut est sélectionné automatiquement.. **REMARQUE : Cette « remise à zéro » aura une incidence sur les positions de limites souples, les positions de stockage/déploiement et la position CAN.** Si la « remise à zéro » est nécessaire, le faire avant de régler les positions de limite souple, de stockage ou de déploiement. **REMARQUE :** l'utilisation de cette fonction permet de supprimer toutes les données de profil d'évitement d'obstacles enregistrées.

Restauration des paramètres par défaut (code clignotant 1-9)

Il peut parfois être nécessaire de rétablir les valeurs par défaut.. **Pour restaurer les paramètres par défaut lorsque l'appareil est dans ce mode, appuyer sur le commutateur de brouillard. Cela efface tous les paramètres utilisateurs sélectionnés et permet de retourner au début du menu paramétrage (code LED 1 clignotement lent).** Cela réinitialise les paramètres par défaut suivants :

- Toutes les positions de limite électriques seront fixées au maximum..
- Les valeurs de position zéro des capteurs reviennent aux valeurs définies en usine..
- L'orientation du moniteur est réinitialisée en position standard..
- Les positions de rangement et de déploiement sont remises à zéro telles que définies en usine..
- Les données de profil d'évitement d'obstacles sont effacées et désactivées..

Il est possible de quitter ce mode avant d'activer le brouillard simplement en coupant l'alimentation du StreamMaster II.. Il est également possible d'activer la commande de jet pour quitter ce mode sans restaurer les paramètres par défaut.. Le mode de désactivation de l'évitement d'obstacles (code clignotant 2-1) est alors sélectionné automatiquement..

Désactivation de l'évitement d'obstacles (code clignotant 2-1)

Appuyer sur le commutateur de brouillard pour désactiver l'évitement d'obstacles, effacer le profil d'évitement d'obstacles et retourner au début du menu paramétrage (code LED 1 clignotement lent). Le réglage par défaut pour l'évitement d'obstacle est DÉACTIVÉ. Sinon, activer la commande de flux annule ce mode sans désactiver l'évitement d'obstacle et le mode de fonctionnement manuel d'évitement d'obstacle est automatiquement sélectionné..

Évitement manuel d'obstacles (code clignotant 2-2)

Le mode manuel permet à l'opérateur de déplacer manuellement le moniteur pour contourner les obstacles.. Lorsqu'un obstacle se présente, le moniteur s'arrête jusqu'à ce que l'opérateur lui fasse contourner l'obstacle.. **Appuyer sur le commutateur de brouillard sélectionne le mode manuel d'évitement des obstacles.** Activer la commande de jet permet de quitter ce mode sans sélectionner le fonctionnement manuel.. Le mode d'évitement automatique d'obstacles est alors automatiquement sélectionné..

Évitement automatique d'obstacles (code clignotant 2-3)

Avec ce mode, l'opérateur n'a pas besoin de déplacer le moniteur vers le haut et vers le bas pour contourner un obstacle.. Lorsqu'un obstacle se présente, le moniteur s'arrête et le StreamMaster II contourne automatiquement l'obstacle tant que le joystick est maintenu horizontalement (droite ou gauche).. **Appuyer sur le commutateur de brouillard sélectionne le mode automatique d'évitement d'obstacle.** Activer la commande de jet permet de quitter ce mode sans sélectionner le fonctionnement automatique.. Le mode d'apprentissage d'évitement d'obstacles est alors automatiquement sélectionné..

Apprentissage de l'évitement d'obstacles (code clignotant 2-4)

Cette fonction définit les limites basses verticales du moniteur.. Par exemple, un moniteur situé au centre d'un toit de cabine peut avoir besoin de relever légèrement la lance pour éviter de heurter les coins de la cabine lorsqu'il effectue un balayage d'un côté à l'autre.. Ce mode permet à l'utilisateur de programmer un profil de contournement d'un ou plusieurs obstacles.. Comme le moniteur est déplacé d'un côté à l'autre (de droite à gauche ou de gauche à droite), les valeurs de position verticale sont enregistrées selon des incréments d'un degré.. Effectuer une sauvegarde écrase les données précédentes.. Si une zone horizontale n'est pas apprise, cette zone sera inaccessible plus tard.. Pour programmer un profil d'évitement d'obstacles, procéder comme suit :

- 1.. Permettre l'évitement d'obstacle manuel ou automatique..
- 2.. Déplacer le moniteur jusqu'à la partie inférieure gauche ou droite, ou jusqu'à la limite électrique inférieure droite..
- 3.. Balayer jusqu'à ce que le premier obstacle se présente.. Arrêter le mouvement avant que l'obstacle ne soit atteint..
- 4.. Se déplacer horizontalement au-dessus et à l'arrière jusqu'à ce que l'obstacle soit franchi..
- 5.. Continuer à se déplacer vers le côté opposé.. Répéter les étapes 2 et 3 si d'autres obstacles se présentent..
- 6.. Lorsque la limite douce horizontale opposée est atteinte, appuyer sur le commutateur de brouillard.. Cela permet d'enregistrer les nouveaux profils d'évitement d'obstacles et de retourner au début du menu paramétrage (code LED 1 clignotement lent)..

La même procédure peut également être suivie de droite à gauche.. Il est important que l'ensemble de la plage de rotation soit couverte au cours de la procédure de programmation.. Actionner la commande de jet permet d'ignorer les données de profils qui ont déjà été enregistrées et de retourner au début du menu paramétrage (code LED 1 clignotement lent)..

Désactivation de l'élévateur électrique (code clignotant 3-1)

Cette fonction empêche l'élévateur électrique 3406 de fonctionner lors des séquences de rangement et de déploiement du moniteur.. Il s'agit du réglage par défaut..

Activation de l'élévateur électrique (code clignotant 3-2)

Cette fonction permet à l'élévateur électrique 3406 de fonctionner lors des séquences de rangement et de déploiement du moniteur.. Pendant la séquence de déploiement, l'élévateur électrique se déploie pour soulever le moniteur, puis le moniteur se déploie.. Pendant la séquence de rangement, le moniteur se range en premier, puis l'élévateur électrique se rétracte pour l'abaisser..

Position de rangement (code clignotant 1-5)

Pour passer en mode de programmation de la position de rangement, appuyer sur le commutateur de rangement au début du mode de paramétrage (code LED 1 clignotement lent).. Vérifier le mode de programmation de la position de rangement en observant le code clignotant (un clignotement court, une courte pause suivie de cinq clignotements courts et d'une longue pause).. Dans ce mode, les fonctions droite, gauche, haut et bas sont actives.. Les limites électriques n'entrent pas en action, ce qui permet de paramétrer une position de rangement hors de la plage de fonctionnement normale.. Cependant, l'évitement d'obstacles étant ignoré lors de l'apprentissage de la position de rangement, les obstacles doivent être évités manuellement.. Lorsque la position de rangement souhaitée est atteinte, deux méthodes sont possibles.. (1) Activer la commande de brouillard enregistre la position et permet à la lance de passer au réglage du brouillard pendant la séquence de rangement.. Le menu de paramétrage (code LED 1 clignotement lent) retourne au début.. (2) Activer la commande de jet enregistre la position et permet à la lance de passer au réglage du jet pendant la séquence de rangement.. Le début du menu paramétrage (code LED 1 clignotement lent) réapparaît alors.. Activer la commande de rangement une nouvelle fois annule cette fonction et renvoie au début du menu paramétrage (code LED 1 clignotement lent).. La position de rangement par défaut est « droite et à niveau » telle que définie par la remise à zéro du capteur (voir la section sur la position zéro des capteurs)..

Position de déploiement (code clignotant 1-6)

Pour passer en mode de programmation de la position de déploiement, appuyer sur le commutateur de déploiement au début du mode de paramétrage (code LED 1 clignotement lent).. Vérifier le mode de programmation de la position de déploiement en respectant le code de clignotement (un clignotement court, une courte pause suivie de six clignotements courts et d'une longue pause).. Dans ce mode, les fonctions droite, gauche, haut et bas sont actives.. Les limites électriques restreignent les déplacements.. Cependant, l'évitement d'obstacles étant ignoré lors de l'apprentissage de la position de déploiement, les obstacles doivent être évités manuellement..

Lorsque la position de déploiement souhaitée est atteinte, deux méthodes sont possibles.. (1) Activer la commande de brouillard enregistre la position et permet à la lance de passer au réglage du brouillard pendant la séquence de déploiement.. Le menu de paramétrage (code LED 1 clignotement lent) retourne au début.. (2) Activer la commande de jet enregistre la position et permet à la lance de passer au réglage du jet pendant la séquence de déploiement.. Le menu de paramétrage (code LED 1 clignotement lent) retourne au début.. Activer la commande de jet une nouvelle fois annule cette fonction et renvoie au début du menu paramétrage (code LED 1 clignotement lent).. La position de jet par défaut est « droite et à niveau » telle que définie par la remise à zéro du capteur (voir la section sur la position zéro des capteurs)..

Mode d'emploi

Boîtier de commutation à bascule CAN 6041

Le commutateur de rangement/déploiement est utilisé pour déplacer le moniteur dans et hors de sa position de rangement lors des déplacements.. Maintenir le commutateur à bascule de rangement/déploiement vers l'avant pendant au moins deux secondes pour lancer une séquence de déploiement qui place le moniteur en position de fonctionnement normal.. Maintenir le commutateur à bascule de rangement/déploiement vers l'arrière pendant au moins deux secondes pour lancer une séquence de rangement qui place le moniteur en position de déplacement..

Le commutateur d'oscillation (démarrer/installer)/(suspendre/repandre) est utilisé pour enseigner et contrôler un jet d'oscillation horizontal.. En poussant le commutateur à bascule vers l'avant, la rotation du moniteur est dirigée vers la droite jusqu'à ce que le commutateur soit relâché ou qu'une limite électrique ou mécanique soit atteinte.. Ce point est enregistré comme point de déplacement le plus à droite dans le profil d'auto-oscillation.. La rotation du moniteur s'inverse automatiquement vers la gauche jusqu'à ce que le commutateur « régler/démarrer » soit appuyé et relâché, ou qu'une limite électrique ou mécanique soit atteinte.. Ce point est enregistré comme point de déplacement le plus à gauche dans le profil d'auto-oscillation.. Le moniteur oscille ensuite automatiquement entre ces deux points jusqu'à ce que le commutateur d'oscillation soit tiré vers l'arrière en position « suspendre/repandre », qu'une commande de déplacement gauche ou droit soit transmise par un commutateur ou un joystick ou qu'une autre fonction de désactivation se présente.. Tirer le commutateur d'oscillation vers l'arrière en position « suspendre/repandre » met uniquement l'oscillation en pause.. Le tirer une deuxième fois provoque la reprise de l'oscillation entre les positions enregistrées.. Utiliser la commande gauche ou droite annule l'oscillation et efface le profil.. Le moniteur peut être déplacé vers le haut et vers le bas pendant l'oscillation sans annuler la fonction d'oscillation..

Le commutateur de décharge marche/arrêt/à distance est utilisé pour contrôler la vanne de décharge reliée au StreamMaster II.. Mettre le commutateur de décharge en position « marche » active la vanne de décharge indépendamment de tout dispositif externe (joystick) jusqu'à ce que le commutateur soit remis en position « à distance » ou « arrêt ».. Le commutateur reste dans cette position et ne revient pas automatiquement en position centrale.. Lorsque le commutateur de décharge est tiré vers l'arrière en position « arrêt », la vanne de décharge s'arrête indépendamment de tout dispositif externe (joystick) jusqu'à ce que le commutateur soit remis en position « à distance » ou « marche » (position centrale).. Lorsque le commutateur est en position centrale ou « à distance », la vanne de décharge est commandée par les autres dispositifs du réseau (joystick, etc.)..

Pour plus de détails, consulter : [Boîte de commutation à bascule CAN modèle 6041 – Manuel d'installation, d'emploi et d'entretien](#)

Joystick CAN 6035

Le joystick est proportionnel à l'axe X et Y.. Pousser le joystick vers l'avant abaisse la lance du moniteur.. La vitesse de mouvement est fonction de l'amplitude de poussée du joystick.. Tirer le joystick lève la lance du moniteur.. Déplacer le joystick vers la droite fait pivoter le moniteur vers la droite.. Déplacer le joystick vers la gauche fait pivoter le moniteur vers la gauche..

Le commutateur « à bascule » est utilisé pour ouvrir et fermer la vanne de décharge d'eau/de mousse.. (Cela suppose que la vanne de décharge est raccordée à la sortie appropriée sur le StreamMaster II..) Presser le commutateur à gâchette pour ouvrir la vanne et le relâcher pour la fermer.. La vanne peut être placée en position ouverte en permanence en « double-cliquant » sur le commutateur à gâchette.. Activer une nouvelle fois le commutateur à gâchette permet de revenir au fonctionnement normal temporaire..

Un commutateur pour le pouce servant à contrôler la bague de sélection de débit de la lance est placé sur le dessus du joystick.. Déplacer le commutateur pour le pouce vers la droite déplace la bague de régulation de la forme en position de jet droit.. Déplacer le commutateur pour le pouce vers la gauche déplace la bague de régulation de la forme en position de jet brouillard.. Dans les deux cas, la bague de régulation de la forme s'arrête lorsque le commutateur revient en position centrale ou lorsqu'elle atteint son amplitude maximale.. Cela permet un jet réglable en continu..

Pour plus de détails, consulter : [Joystick CAN modèle 6035 – Manuel d'installation, d'emploi et d'entretien](#)

Codes d'erreur

Les codes d'erreur sont des codes clignotants en deux parties, constitués d'un ou deux courts clignotements, d'une courte pause, puis d'un deuxième jeu de clignotements représentant le code spécifique, et enfin d'une longue pause.. Le code se répète après cette longue pause.. La LED est allumée pendant la pause entre les codes..

1-1 Capteur de rotation :

COMMUTATEUR : le commutateur de rotation n'a pas été détecté dans le cadre de la séquence de rangement/déploiement.. INDICATION DE POSITION : le signal du capteur d'indication de position de rotation n'existe pas ou ne change pas pendant le déplacement du moniteur..

1-2 Capteur de levage :

COMMUTATEUR : le commutateur de levage n'a pas été détecté dans le cadre de la séquence de rangement/déploiement.. INDICATION DE POSITION : le signal du capteur d'indication de position de levage n'existe pas ou ne change pas pendant le déplacement du moniteur..

1-3 Erreur du capteur du bras oscillant :

DeckMaster 3440 uniquement : le bras oscillant a atteint la butée mécanique au lieu de s'arrêter sur le capteur..

1-4 Erreur du capteur d'attitude :

Tuckaway 3351 avec nivellement automatique uniquement..

1-5 Commande manuelle :

Pendant une séquence de rangement/déploiement, une commande reçue a interrompu la séquence (arrêt d'urgence) ou un obstacle a été touché, causant l'arrêt du moniteur avant la fin de la séquence..

1-6 Profil d'évitement d'obstacles requis :

La fonction d'évitement d'obstacles a été activée, mais aucun profil n'a été appris..

1-7 Butée mécanique de rotation :

(unités à indication de position uniquement) Une butée mécanique a été atteinte pendant la rotation normale.. Cet état n'est pas prévu.. Il peut s'agir d'un problème de capteur ou d'une obstruction par un corps étranger..

1-8 Butée mécanique de levage :

(unités à indication de position uniquement) Une butée mécanique a été atteinte pendant le levage normal.. Cet état n'est pas prévu.. Il peut s'agir d'un problème de capteur ou d'une obstruction par un corps étranger..

1-9 Butée mécanique du bras oscillant :

DeckMaster 3440 uniquement.. Le bras oscillant a touché un obstacle entre les positions de rangement et de déploiement..

2-1 Élévateur électrique :

L'élévateur électrique est activé mais n'est pas disponible sur le réseau..

Instructions d'entretien

- Le moniteur doit être maintenu propre et à l'abri de la poussière..
- Les composants et câblages endommagés doivent être réparés ou remplacés..
- Le moniteur doit se déplacer librement et sans à-coups..
- Le moniteur ne doit présenter aucune fuite.. Remplacer les joints lorsque nécessaire.. Utiliser du lubrifiant Parker O-Ring pour les joints toriques..
- Des embouts de graissage sont installés sur les vis sans fin et les roulements à billes.. Si le moteur a du mal à fonctionner ou si le joint ne se déplace pas librement, graisser jusqu'à retrouver les conditions normales.. Ne pas surgraisser à l'aide d'un pistolet à graisse.. La pression risquerait d'augmenter dans le moniteur et de l'endommager.. Les roulements du joint de levage n'ont pas besoin d'être graissés..

Déclaration de garantie

GARANTIE ET LIMITE DE RESPONSABILITÉ* : nous garantissons les produits Akron Brass contre tout défaut de matière ou de main d'œuvre pour une période de cinq (5) ans* après achat.. Akron Brass réparera ou remplacera les produits qui ne remplissent pas les conditions prévues par la garantie.. Le choix entre la réparation et le remplacement se fera à la seule discrétion d'Akron Brass.. Les produits doivent être renvoyés rapidement à Akron Brass pour bénéficier du service de garantie.. Nous ne sommes pas responsables des dégâts causés par une usure normale, une installation mal effectuée, une utilisation, un entretien ou un stockage incorrect (e), la négligence du propriétaire ou de l'utilisateur, des réparations ou des modifications après livraison, le non-respect de nos instructions ou recommandations, ou par d'autres événements indépendants de notre contrôle.. **NOUS N'ÉMETTONS AUCUNE GARANTIE, EXPRESSE OU IMPLICITE, EN DEHORS DE CELLES INCLUSES DANS CETTE DÉCLARATION DE GARANTIE ET NOUS REJETONS TOUTE GARANTIE IMPLICITE DE QUALITÉ MARCHANDE ET D'ADÉQUATION À UN USAGE PARTICULIER.** Nous ne sommes pas non plus responsables des dommages indirects, accessoires ou consécutifs (y compris, mais sans s'y limiter, les pertes de bénéfices), quelle qu'en soit la cause.. Aucune personne n'a l'autorité nécessaire pour modifier cette garantie.. Sauf indication contraire, les composants électroniques industriels et le moniteur pour utilisation intensive d'Akron Bras sont garantis un (1) an.. Les lances portables et vannes Akron Brass présentées sont garanties pendant dix (10) ans.. Les produits Weldon sont garantis pendant deux (2) ans à compter de leur date de fabrication (à l'exception des consommables).. Les produits LED Weldon présentés sont garantis pendant cinq (5) ans.. Les produits Honda bénéficient de la garantie constructeur et Akron Brass n'offre aucune garantie sur ces produits..

TÉLÉPHONE : +1..330..264..5678 ou +1..800..228..1161 | FAX : +1..330..264..2944 ou +1..800..531..7335 | www.akronbrass.com



GARANTIE ET LIMITE DE RESPONSABILITÉ* : nous garantissons les produits Akron Brass contre tout défaut de matière ou de main d'œuvre pour une période de cinq (5) ans après achat.. Akron Brass réparera ou remplacera les produits qui ne remplissent pas les conditions prévues par la garantie.. Le choix entre une réparation et un remplacement se fera à la seule discrétion d'Akron Brass.. Les produits doivent être renvoyés rapidement à Akron Brass pour bénéficier du service de garantie..

Nous ne sommes pas responsables des dégâts causés par une usure normale, une installation mal effectuée, une utilisation, un entretien ou un stockage incorrect (e), la négligence du propriétaire ou de l'utilisateur, des réparations ou des modifications après livraison, le non-respect de nos instructions ou recommandations, ou par d'autres événements indépendants de notre contrôle.. **NOUS N'ÉMETTONS AUCUNE GARANTIE, EXPRESSE OU IMPLICITE, EN DEHORS DE CELLES INCLUSES DANS CETTE DÉCLARATION DE GARANTIE ET NOUS REJETONS TOUTE GARANTIE IMPLICITE DE QUALITÉ MARCHANDE ET D'ADÉQUATION À UN USAGE PARTICULIER.** Nous ne sommes pas non plus responsables des dommages indirects, accessoires ou consécutifs (y compris, mais sans s'y limiter, les pertes de bénéfices), quelle qu'en soit la cause.. Aucune personne n'a l'autorité nécessaire pour modifier cette garantie..

© Premier Farnell Corporation.. 2000 Tous droits réservés.. Reproduction partielle ou intégrale interdite sans l'autorisation écrite expresse de Premier Farnell Corporation

RÉVISION : 9/13

