



Afficheur : 33D6000



Contrôleur : 33M0100



Capteur d'angle : 33A0001



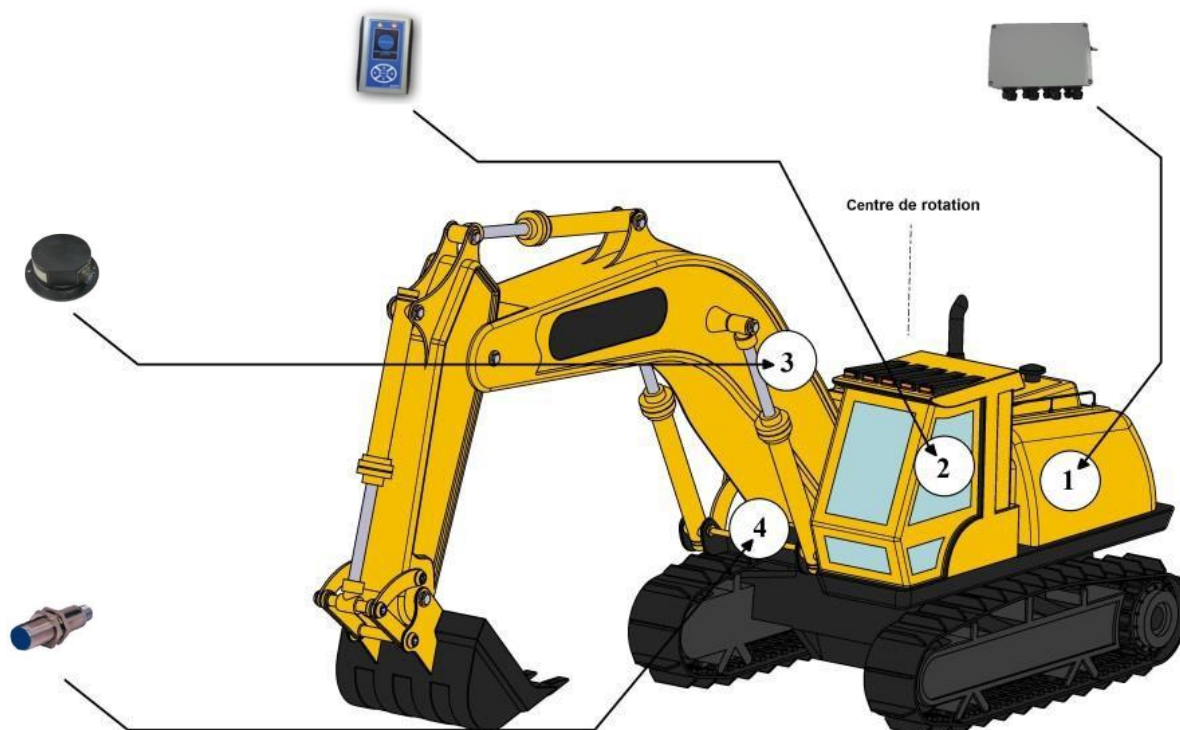
Capteurs de Proximité : 11SSX0016= 30mm (court)
11SSX0017= 50mm (long)
11SSX0018= 8mm (dia)



SÉRIE 6000

MANUEL D'OPÉRATION CLIENT

VER:55M6000XNF00-E



INSTALLATION

PROGRAMMATION

DÉPANNAGE niv 1

DÉPANNAGE niv 2

DÉPANNAGE niv 3



Afficheur : 33D6000



Contrôleur : 33M0100



Capteur d'angle : 33A0001



Capteur Proximité : 11SSX0016= 30mm (court)
11SSX0017= 50mm (long)
11SSX0018= 8mm (dia)

Nous vous remercions d'avoir choisi notre système Mega 6000 pour votre machine.

Le limiteur de portée a pour but d'aider l'opérateur d'une excavatrice ou d'une grue à treillis à se protéger d'une collision de celle-ci contre un obstacle environnant. En particulier, les fils électriques aériens qui doivent à tout pris être évités. Mais il faut mentionner que le limiteur de portée **n'est pas un détecteur de proximité de fils électriques.** Il s'agit plutôt d'un petit calculateur qui analyse la position de la machine par rapport à des obstacles dont l'opérateur a préalablement enregistré la position.

Donc, le limiteur n'est pas un appareil de sécurité en soi. Il n'évitera aucun accident de façon automatique, sans intervention de l'opérateur. Celui-ci doit programmer correctement le limiteur pour qu'il lui soit utile.

Le limiteur est essentiellement un appareil de surveillance qui fournit à l'opérateur de l'information sur la position de la machine par rapport aux obstacles contre lesquels l'opérateur veut se protéger. Mais, c'est l'opérateur qui enregistre la position des obstacles dans l'appareil et c'est donc de lui que dépendra l'efficacité de l'appareil.

Quant à lui, le limiteur donnera fidèlement des indications précises au degré près. Par une surveillance continue, il assistera l'opérateur en lui donnant des indications sonores et lumineuses sur la proximité de la machine par rapport à quelque obstacle que ce soit. L'opérateur concentré sur son travail sera ainsi alerté et pourra réagir en conséquence. L'appareil cherche donc à éliminer l'erreur humaine, responsable de plusieurs accidents sérieux et mortels.

Encore une fois, nous vous remercions d'utiliser le système MEGA 6000



Afficheur : 33D6000



Contrôleur : 33M0100



Capteur d'angle : 33A0001



Capteurs de Proximité : 11SSX0016= 30mm (court)
11SSX0017= 50mm (long)
11SSX0018= 8mm (dia)

DÉPANNAGE niveau 3

TECHNICIEN SYSCOMAK

C'est le plus haut niveau de soutien technique, chargé de traiter les problèmes les plus difficiles ou avancés. Ces informations sont pour des experts dans leurs domaines connaissant de façon pointue les produits Syscomak.

DÉPANNAGE niveau 2

DISTRIBUTEUR SYSCOMAK

Il s'agit d'informations techniques plus approfondies que le niveau 1, dédiées généralement à nos distributeurs. À ce niveau, ils ont accès à des ressources plus étoffées pour faciliter la résolution de problèmes complexes. Le distributeur est formé par nos techniciens de niveau 3 afin d'aider les clients à résoudre les bris plus rapidement et surtout plus efficacement.

DÉPANNAGE niveau 1

CLIENT SYSCOMAK

LE TEMPS C'EST DE L'ARGENT !

De façon claire et rapide, vous avez accès à des informations à propos de votre système. En consultant le diagramme de dépannage Syscomak, vous pouvez sauver beaucoup de temps et trouver le problème par vous-même.

PROGRAMMATION

CALIBRATION/PROGRAMMATION

Après l'installation, la programmation est une étape importante pour apprécier pleinement votre produit Syscomak. Par des images claires, vous pouvez programmer votre système pour qu'il soit pleinement opérationnel et efficace.

INSTALLATION

EFFECTUER L'INSTALLATION

CLAIR ET SIMPLE !

Sont les mots d'ordre pour l'installation de nos produits. Ce manuel a pour objectif de vous expliquer comment installer et configurer manuellement nos systèmes.

Faire un redémarrage (restart)

Pour faire un redémarrage

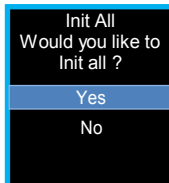
- Appuyer et maintenir simultanément la flèche du bas et le bouton du centre.



Formatage du système

Pour effacer toute les données et calibrations du système.

- Mettre le système hors tension. 
- Appuyer et maintenez simultanément les flèches gauche et droite. 
- Remettre la tension. 



Appuyer (gauche & droite)

Sélectionner le type de machine

Pour sélectionner le type de machine, vous devez avoir fait un formatage du système.

Ensuite, à l'aide des flèches, sélectionner le type de machine.

Select Machine Type

Excavator 2 Arm
Excavator 2 Arm+Ext
Excavator 3 Arm
Excavator Shear
Loader

Sélectionner l'option installée sur votre machine.

Angle
et/ou
Rotation

Select Option

1 Angle/No Rotatio
1 Angle/Rotation
2 Angle/No Rotatio
2 Angle/Rotation



Appuyer à droite



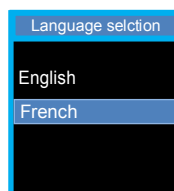
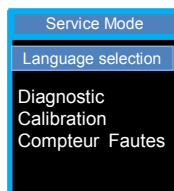
Appuyer à gauche

Menu principal:



Appuyer (gauche & droite)

1- Selection de la langue

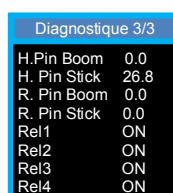
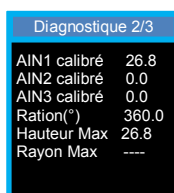
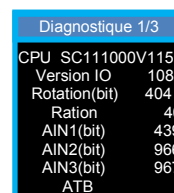
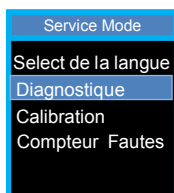


Appuyer haut



Appuyer bas

2- Diagnostic 1/3



Le menu diagnostic indique des informations précieuses lors du dépannage.

Vous pourrez vous y référer à la section dépannage.



Afficheur : 33D6000



Contrôleur : 33M0100



Capteur d'angle : 33A0001



Capteur Proximité : 11SSX0016= 30mm (court)
11SSX0017= 50mm (long)
11SSX0018= 8mm (dia)

3-Calibration (Angle)

Mode Service Select de la langue Diagnostique Calibration Compteur Fautes	Mode Service Select de la langue Diagnostique Calibration Password : 1234	Mode Service Calibration Capteur Données Calibration Transfert données	Données Calibration Inverser Rot. OFF Angle installé à Droit Délai lim.active 10 App. Rot.(°) 3 App. Haut.(°) 3.0
---	---	--	---

Inverser Rot : Si vous constatez que les murs gauche et droit sont inversés, sélectionner ON au lieu de OFF pour encodeur seulement.

Angle installé à Gau : Doit refléter la position d'installation du capteur d'angle sur votre boom: GAUCHE ou DROITE vue de la cabine.

Délai lim.active : Ceci est le temps alloué pour retourner dans votre zone de travail. 0 à 15 secondes.

App. Rot (°) : Ceci est le nombre de degré tampon avant l'avertissement de la limite sélectionnée du mur gauche ou droite.

App. Haut (°) : Ceci est le nombre de degré tampon avant l'avertissement de la limite sélectionnée en hauteur.

4-Calibration (Rotation)

Mode Service Select de la langue Diagnostique Calibration Compteur Fautes	Mode Service Select de la langue Diagnostique Calibration Password : 1234	Mode Service Calibration Capteur Données Calibration Transfert données	Calibration Capteur Rotation	Calibration Capteur Rotation Automatique Manuel
---	---	--	--	---



Entrée

Calib. Rotation Valeur Capteur 1 pour débiter pour Sortir	Calib. Rotation Valeur Capteur Effectuer un 360° pour débiter pour Sortir
---	--

Maintenant, effectuer une rotation complète de 360° degrés.

* Pour vous aider, faites une marque sur le sol pour indiquer votre point de départ.



Attention : Lors de l'ajustement, vérifier l'usure de la table de rotation qui crée un jeu (voilure) de la couronne.

5-Compteur de fautes

Mode Service Select de la langue Diagnostique Calibration Compteur Faute	Compt. de Faute (1/2) Faute AIN1 0 Faute AIN2 0 Faute AIN3 0 Faute Rot 0 Faute Prox1 0 Faute Prox2 0 Faute Calib. 1 Faute Comm. 0	Compt. de Faute (2/2) Ratio 0	Ceci indique le nombre d'erreurs détectés par votre système sur chacun des items installés	Pour mettre le compteur de faute à zéro
--	--	---	--	--



Appuyer (gauche & droite)

PROFONDEUR (2 CAPTEURS) partie 1

OPTION SEULEMENT

Dimension :

Pour rendre cette option efficace, vous devez prendre les dimensions du bras de l'excavatrice afin de faire la programmation et la calibration. Veuillez-vous référer à la section INSTALLATION (profondeur (2 capteurs))

1. Mesurer les dimensions en pied et en pouce des endroits indiqués selon la fig 1.1
2. Effectuer la programmation

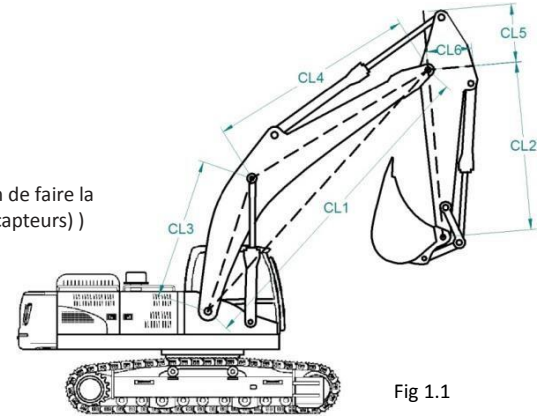
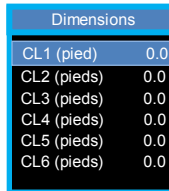
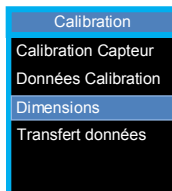
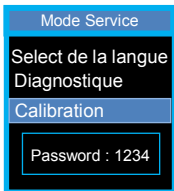
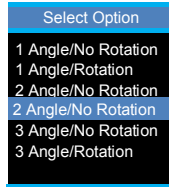
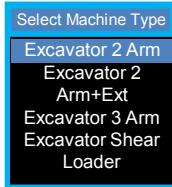


Fig 1.1

Programmation :

Il faut effectuer la séquence de **FORMATAGE DU SYSTÈME**

1. Mettre le système hors tension. 
2. Appuyer et maintenir simultanément les flèches gauche et droite.
3. Remettre la tension en maintenant les flèches gauche et droite. 



Inscrire les dimensions à chacune des lignes appropriées en appuyant sur les flèches haut ou bas

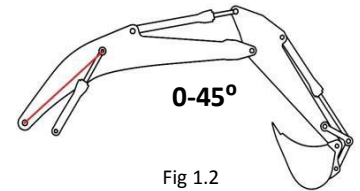


Fig 1.2

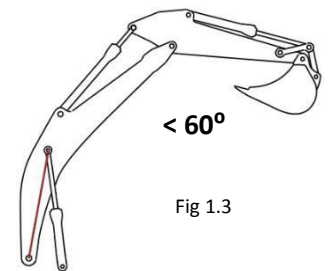
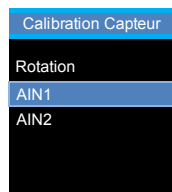
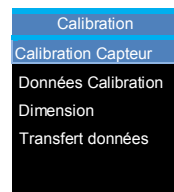
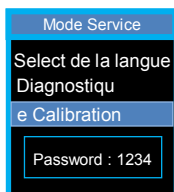


Fig 1.3

⚠ Les dimensions doivent être inscrit en décimal dans le système
(Ex : 12 pieds, 6 pouces vous inscrivez 12.5) (4 pieds, 3pouce vous inscrivez 4.25) exactement comme un vernier.

Calibration (flèche):

Les deux capteurs d'angle doivent avoir 2 points de référence pour être calibrés afin que le système puisse connaître l'angle réel de la flèche et du balancier.



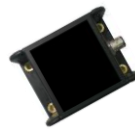
1. Tracer une ligne entre les deux points avec une craie **Voir fig 1.2**
2. S'assurer que la flèche de l'excavatrice est entre 0 et 45 degrés.
3. Avec un inclinomètre (rapporteur d'angle) mesurer l'angle.
4. Inscrivez la valeur à la ligne **Valeur Zero** et appuyer sur Méga



1. Monter la flèche à plus de 60 degrés **Voir fig 1.3**
2. Mesurer l'angle de nouveau
3. Inscrivez la valeur à la ligne **Valeur Span** et appuyer sur Méga



Câble analogique: 10 mètres: 33V0343-10
15 mètres: 33V0343-15



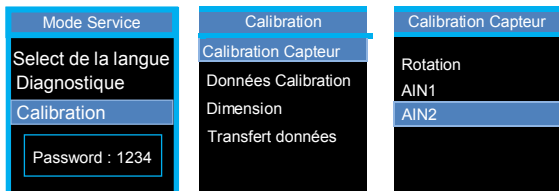
Capteur d'angle profondeur : 33A0051

PROFONDEUR (2 CAPTEURS) partie 2

OPTION SEULEMENT

Calibration (balancier):

Voici la procédure pour la calibration du balancier



ATTENTION : Les mesures suivantes seront négatives.
(Ex : -20° et -70°) puisque votre zéro degré est au niveau du sol.

1. Tracer une ligne entre les deux points avec une craie.
2. Prolonger le balancier au maximum et replier le godet (fig 1.5)
3. Avec un inclinomètre (rapporteur d'angle) mesurer l'angle qui devrait être négative.
4. Inscrivez la valeur à la ligne **Valeur Zero** et appuyer sur Méga

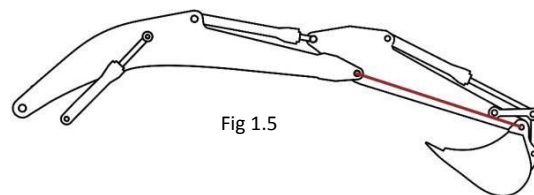


Fig 1.5



1. Ramener le balancier au maximum **Voir fig 1.6**
2. Mesurer l'angle et vous devriez avoir un angle négative
3. Inscrive la valeur à la ligne **Valeur Span** et appuyer sur Méga

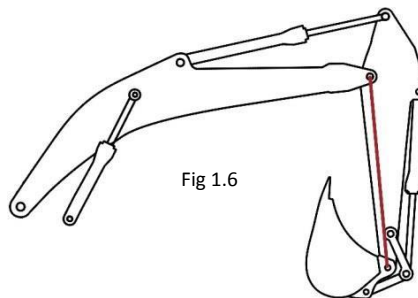


Fig 1.6

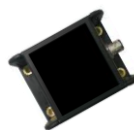


Les dimensions doivent être inscrites en pied (2 décimales) dans le système.

(Ex : 12 pieds, 6 pouces vous inscrivez 12.5) (4 pieds, 3pouce vous inscrivez 4.25) exactement comme un vernier.



Câble analogique: 10 mètres: 33V0343-10
15 mètres: 33V0343-15



Capteur d'angle profondeur: 33A0051

PROFONDEUR (3 CAPTEURS)

OPTION SEULEMENT

Dimension :

Pour rendre cette option efficace, vous devez prendre les dimensions du bras de l'excavatrice afin de faire la programmation et la calibration. Veuillez-vous référer à la section INSTALLATION (profondeur 3 capteurs)

1. Mesurer les dimensions en pied et en pouce des endroits indiqués selon la fig 1.1
2. Effectuer la programmation

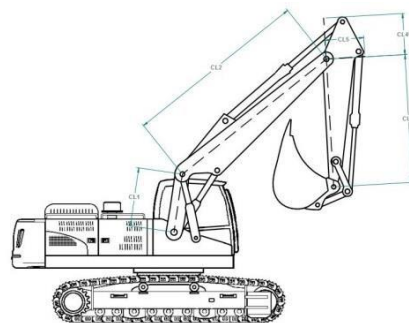
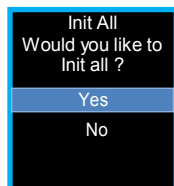


Fig 1.1

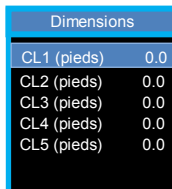
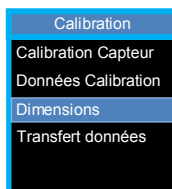
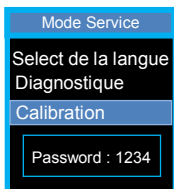
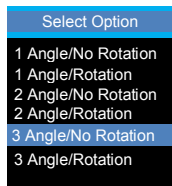
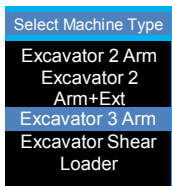
Programmation :

Il faut effectuer la séquence de **FORMATAGE DU SYSTÈME**

1. Mettre le système hors tension. 
2. Appuyer et maintenez simultanément les flèches gauche et droite.
3. Remettre la tension en maintenant les flèches gauche et droite. 



Entrée



Inscrire les dimensions à chacune des lignes appropriées en appuyant sur les flèches haut ou bas

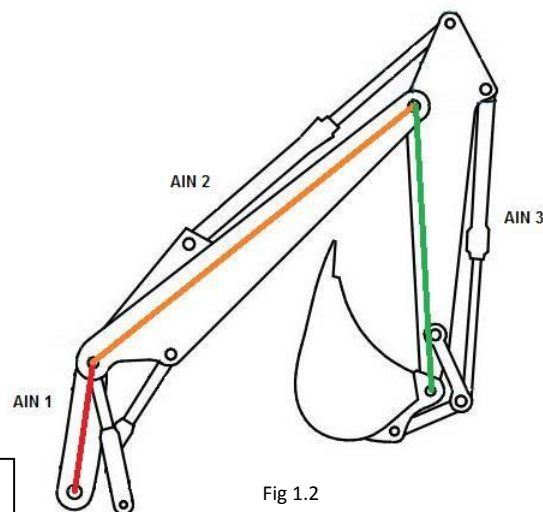
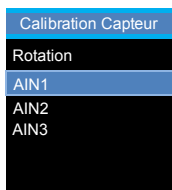
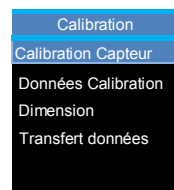
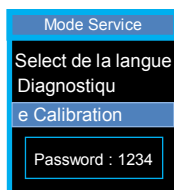


Fig 1.2

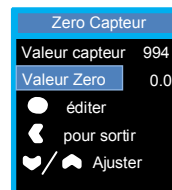
 Les dimensions doivent être inscrit en décimal dans le système
(Ex : 12 pieds, 6 pouces vous inscrivez 12.5) (4 pieds, 3pouce vous inscrivez 4.25) exactement comme un vernier.

Calibration 3 capteurs:

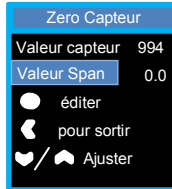
Chacun des trois capteurs (AIN 1-2-3) doivent avoir 2 points de référence.



1. Tracer une ligne entre les deux points avec une craie **Voir fig 1.2**
2. S'assurer que la première mesure soit prise entre 0 et 45 degrés avec un inclinomètre (rapporteur d'angle)
3. Inscrivez la valeur à la ligne **Valeur Zero** et appuyer sur Méga



4. La deuxième mesure soit prise à plus de 60 degrés.
5. Inscrivez la valeur à la ligne **Valeur Span** et appuyer sur Méga

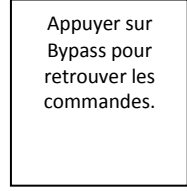
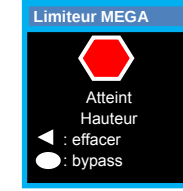
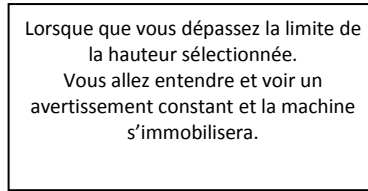
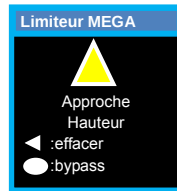
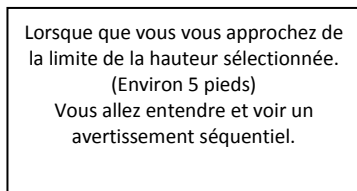
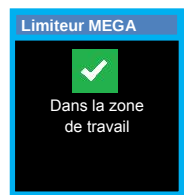
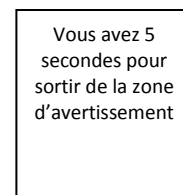
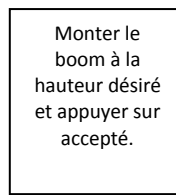
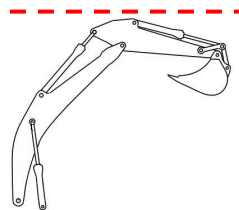
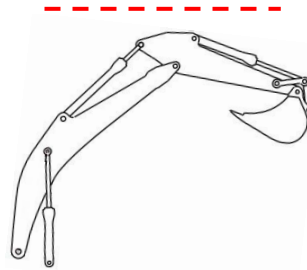


Faite ces étapes avec chacun des capteurs d'angle AIN1 AIN2 AIN3.

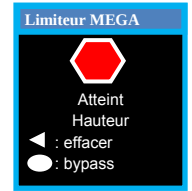
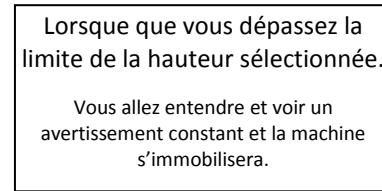
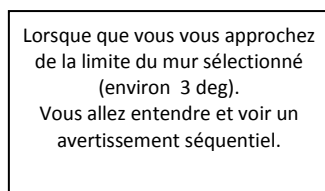
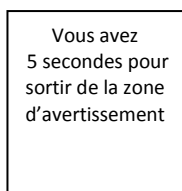
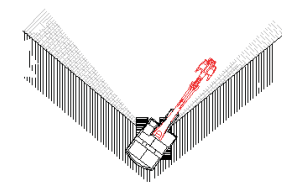
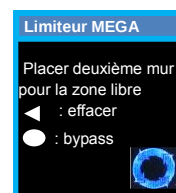
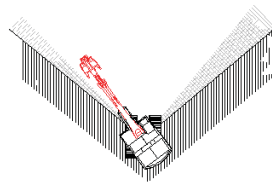
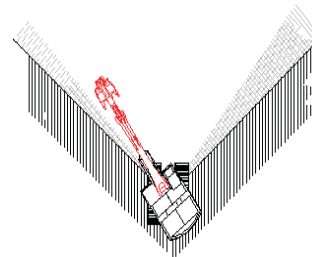
ATTENTION : AIN3 la mesure d'angle devrait être négative.

(Valeur Zero -20deg, Valeur Span -85deg)

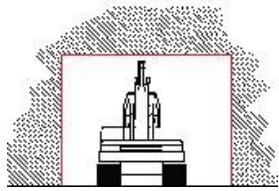
Programmation limite de hauteur:

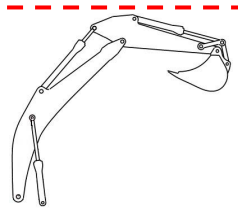


Programmation limite de rotation:



Programmation limite de hauteur et rotation:





Limiteur MEGA

Limite Hauteur
Zone Libre
Hauteur+Zone Libre
Limite Hauteur Var.

Entrée

Limiteur MEGA

Placer hauteur Max

● : Accepter

Entrée

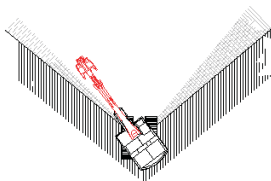
Monter le boom à la hauteur désiré et appuyer sur accepté.

Limiteur MEGA

Placer premier mur pour la zone libre

● : Accepter
◀ : pour Sortir

Entrée



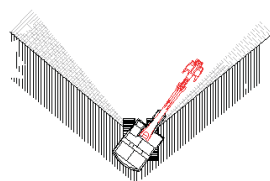
Entrée

Limiteur MEGA

Placer deuxième mur pour la zone libre

● : Accepter
◀ : pour Sortir

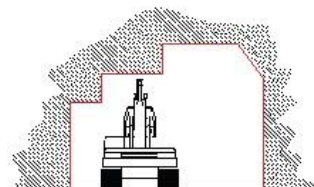
Entrée



Entrée

Programmation limite de hauteur variable avec 2 murs :

Une limite variable signifie une limite en hauteur qui peut varier selon la position de la flèche sur la rotation (plafond variable). Selon la configuration de l'obstacle, on peut avoir besoin d'une limite à une certaine hauteur à un endroit et à une autre hauteur à un autre endroit.



Limiteur MEGA

Limite Hauteur
Zone Libre
Hauteur+Zone Libre
Limite Hauteur Var.

Entrée

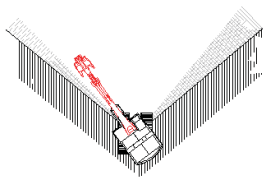
Vous devez faire le mouvement de rotation d'un mur à l'autre en effectuant la hauteur désiré tout au long du

Limiteur MEGA

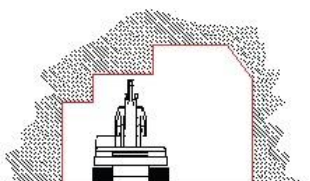
Placer premier mur pour la zone libre

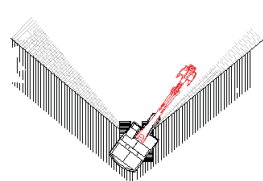
● : Accepter
◀ : pour Sortir

Entrée



Entrée





Entrée

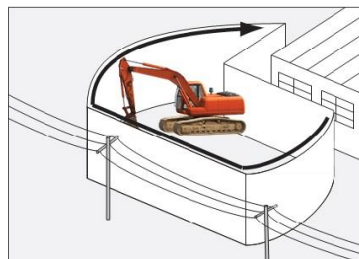
Limiteur MEGA

Placer deuxième mur pour la zone libre

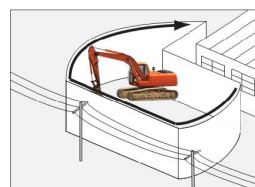
● : Accepter
◀ : pour Sortir

Entrée

Programmation limite variable:



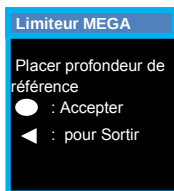
Vous devez faire le mouvement de rotation d'un mur à l'autre en effectuant le rayon désiré tout au long du parcours.



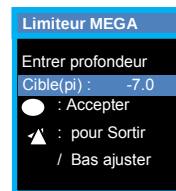
Programmation indicateur de profondeur :



Placer votre godet, les dents pointant vers le bas à la hauteur de référence.



Ajuster la profondeur désirée en négatif en utilisant les flèches du haut et bas.



Voici les trois indications possibles en sélectionnant la profondeur.

VERT : Vous êtes loin de la profondeur sélectionnée

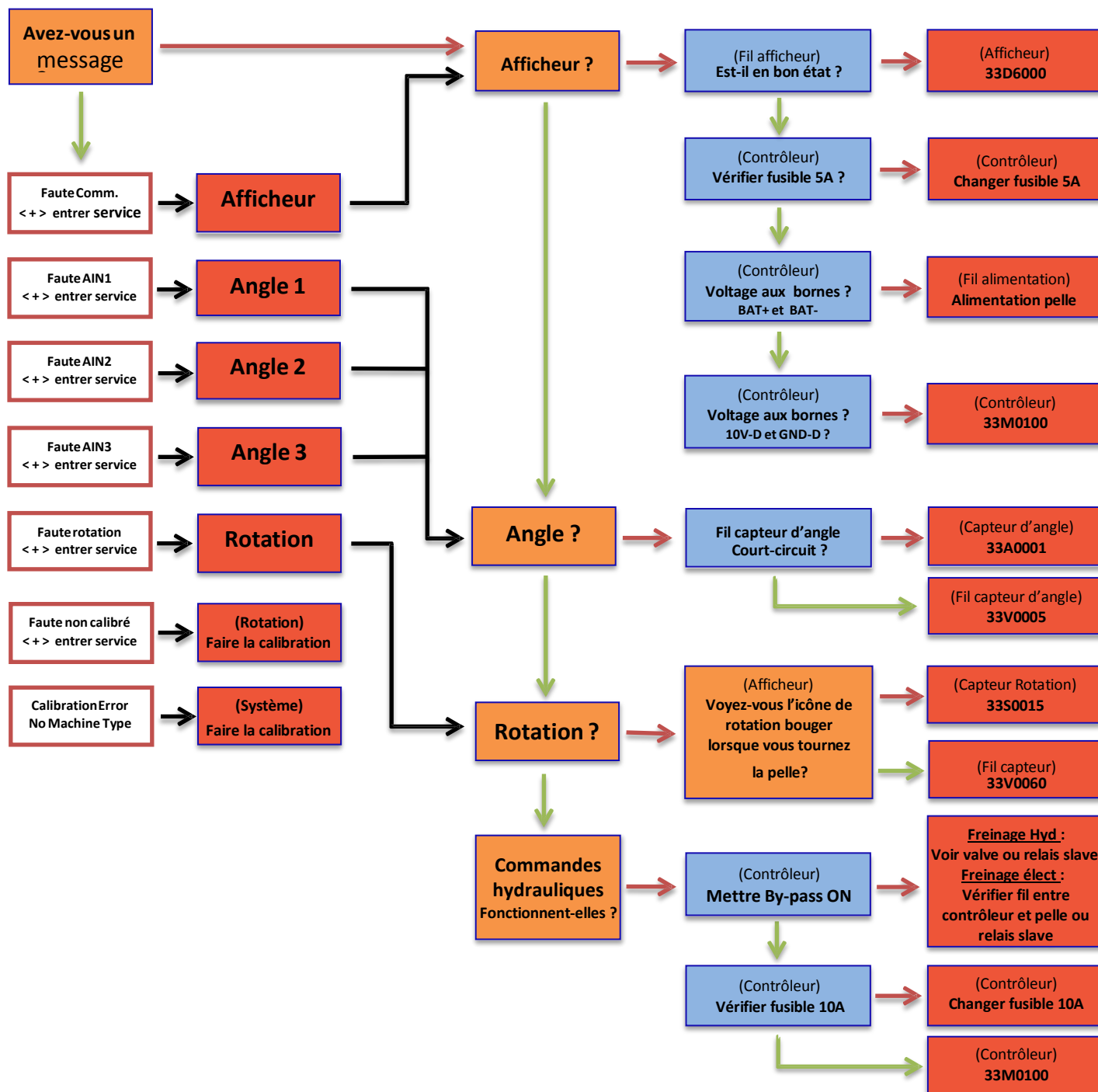
JAUNE : Avertissement de l'approche de la zone (Modifiable dans le menu CALIBRATION)

ROUGE : Vous avez atteint votre profondeur cible

Vous pouvez éteindre l'avertissement sonore en appuyant MEGA

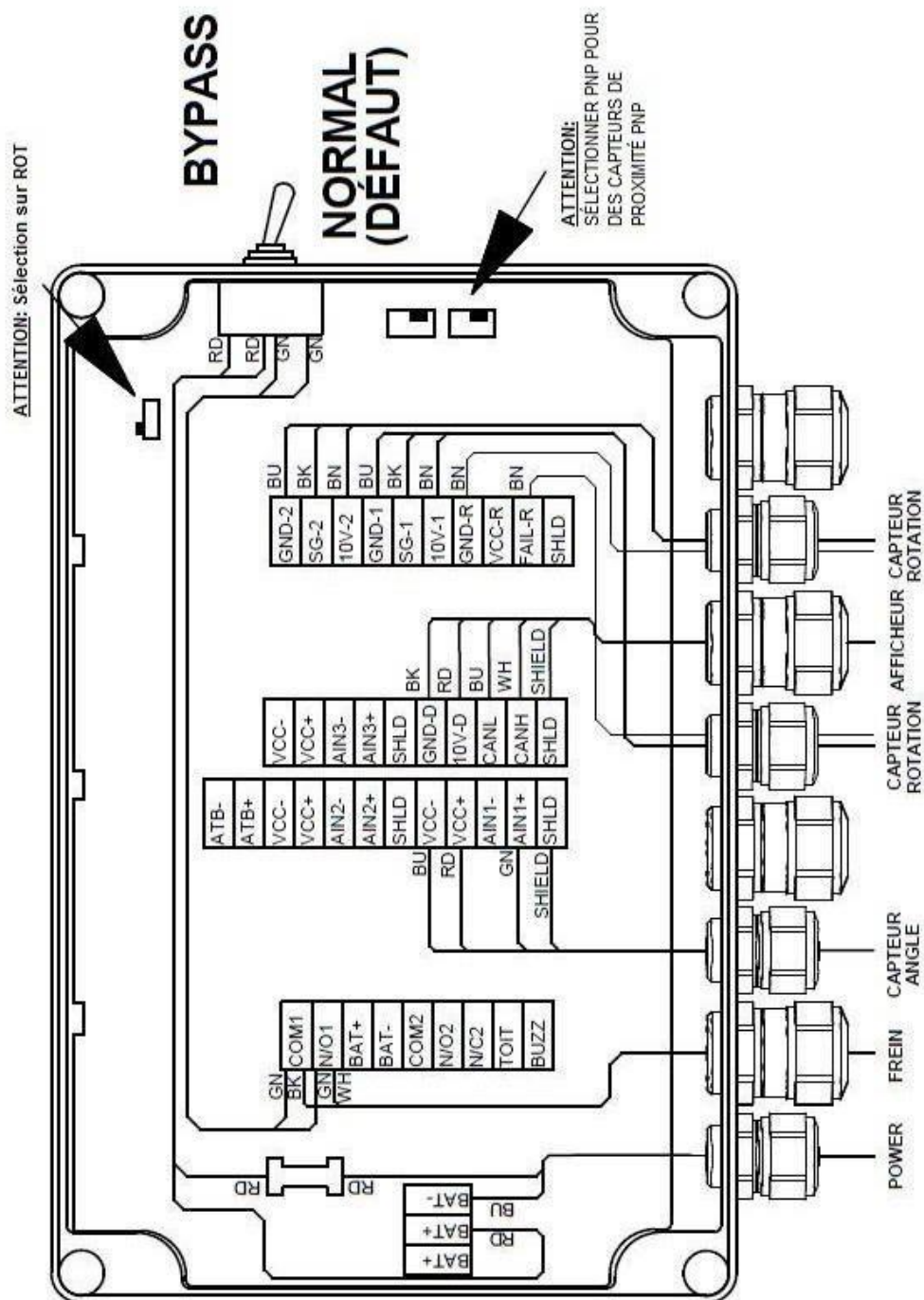


Lorsque l'excavatrice est déplacée, il faut redéfinir les limites et refaire la programmation.

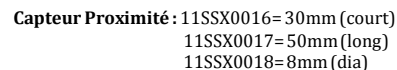
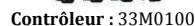
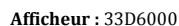


PLAN BRANCHEMENT

FREINAGE ÉLECTRIQUE



⚠ Assurez-vous qu'il y a un relais slave

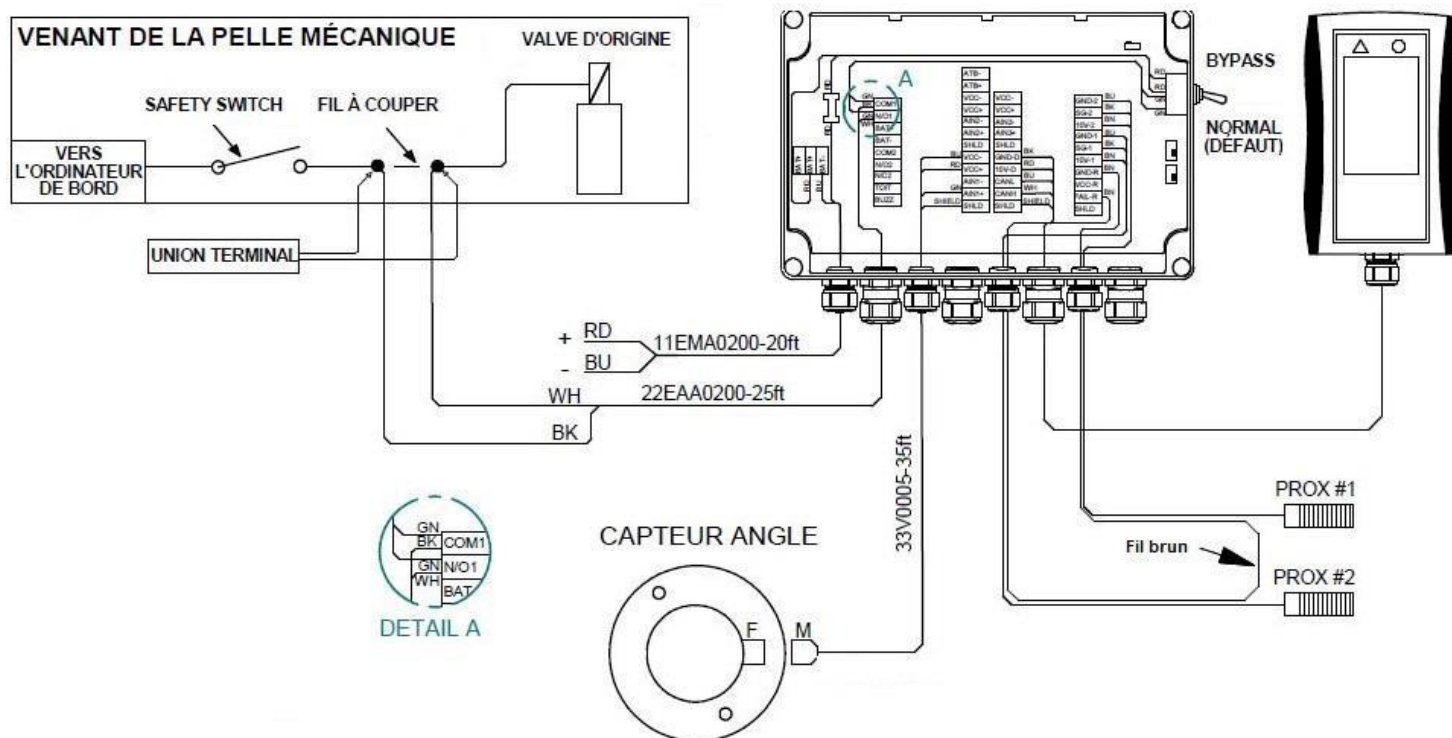


FREINAGE HYDRAULIQUE

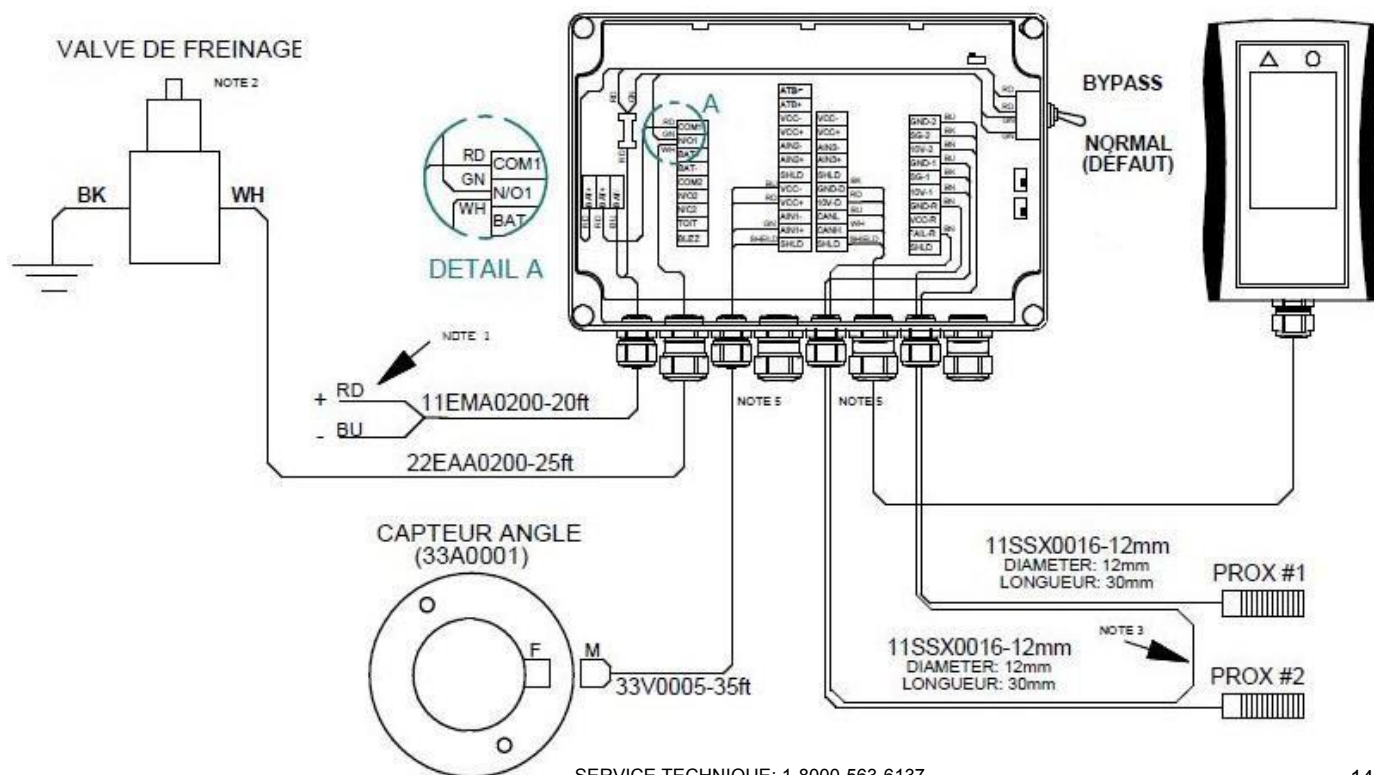
[illegible]

PLAN BRANCHEMENT SYSTÈME

BRANCHEMENT AVEC (FREINAGE ÉLECTRIQUE)



BRANCHEMENT AVEC (FREINAGE HYDRAULIQUE)





Afficheur : 33D6000



Contrôleur : 33M0100



Capteur d'angle : 33A0001



Capteurs de Proximité : 11SSX0016=30mm (court)
11SSX0017=50mm (long)
11SSX0018=8mm (dia)

LISTE DES ITEMS

1x AFFICHEUR	33D6000
1x CÂBLE 18/2 (Alimentation) (20Pi)	11EMA0200
1x CÂBLE 18/2 + GAINÉ 3/8" (Freinage) (25Pi)	22EAA0200
1x CÂBLE 20/3 + GAINÉ + CONN MILITAIRE (Capteur d'angle) (35 Pi)	33V0005
1x CAISSON À FUSIBLE SUR FIL	11TFW0001
1x CAPTEUR D'ANGLE	33A0001
1x CONTRÔLEUR	33M0100
3x FUSIBLES 5amp, 32volt, mini blade, rapide	11HMP0033
1x RELAIS SLAVE 24VDC	11SRA0004
1x SUPPORT POUR CAPTEUR D'ANGLE	22KSF0600
2x TERMINAUX 22-18 (Rose)	11TSA0027
2x TERMINAUX 16-14 (Bleu)	11TSA0028
2x CONNECTEURS FEMELLE 16-14	11TSA0002
2x CONNECTEURS MALE 16-14	11TSA0003

20x ATTACHES CÂBLE NOIR 7"
20x ATTACHES CÂBLE NOIR 14"
2x BOULONS ¼-20 ZINC HEX
2x ÉCROUS ¼-20 ZINC
2x GOUPILLES À RESSORT 1/8" x ¾"
2x RONDELLES PLATE ¼" ZINC
2x RONDELLES À RESSORT ¼" ZINC

OPTION ROTATION)

2x CAPTEURS DE PROXIMITÉ (PNP) 30mm (court)	11SSX0016	☐
OU		
2x CAPTEURS DE PROXIMITÉ (PNP) 50mm (long)	11SSX0017	☐
OU		
2x CAPTEURS DE PROXIMITÉ (NPN) 8mm dia	11SSX0018	☐

1x CONDUCTEUR 22AWG brun (30 Pi)	11EHA2210
1x GAINÉ PROTECTRICE (30 Pi) (Câble proxy)	11HEL0002
2x GLANDS NICKEL	11HEG0138
1x SUPPORT À CAPTEUR PROXIMITÉ	22KSF5032
3x ATTACHES CÂBLE 4"	
1x ATTACHE CÂBLE 7"	
2x BOULONS 3/8"-16 x 1" hex zinc	
4x RONDELLES PLAT 3/8" zinc	
2x ÉCROUX 3/8" -16 nylon zinc	

OPTION PROFONDEUR (2 CAPTEURS)

2x CAPTEURS D'ANGLE (PROFONDEUR)	33A0051
1x CÂBLE ANALOGIQUE 10 MÈTRES	33V0343-10
1x CÂBLE ANALOGIQUE 15 MÈTRES	33V0343-15
2x SUPPORTS CAPTEUR PROFONDEUR	22KSF0667

OPTION PROFONDEUR (3 CAPTEURS)

3x CAPTEURS D'ANGLE (PROFONDEUR)	33A0051
1x CÂBLE ANALOGIQUE 10 MÈTRES	33V0343-10
2x CÂBLES ANALOGIQUE 15 MÈTRES	33V0343-15
3x SUPPORTS CAPTEUR PROFONDEUR	22KSF0667



Afficheur : 33D6000



Contrôleur : 33M0100



Capteur d'angle : 33A0001



Capteurs de Proximité : 11SSX0016= 30mm (court)
11SSX0017= 50mm (long)
11SSX0018= 8mm (dia)

NOTE: