

Ohjelmoinnissa tarvittavat tuotteet

VF-AV0089EUSAA	USB sovitin, ohjelmien asennuslevy ja virtalähteen liitin.
VF-07AC0017A	Virtalähde 12V
VF-03CB0995A	Park Master 294/394 tutkien ohjelmointijohto

Hälyttimien ohjelmointiin tarvitaan USB-sovittimen ja virtalähteen lisäksi ainoastaan ohjelmointijohto. Tarvittava ohjelmisto tulee USB-sovittimen mukana tulevalla asennuslevyllä.

HUOM! Tietokone, johon ohjelmat asennetaan, pitää olla Internet-yhteydellä varustettu ohjelmistojen automaattisen päivitystoiminnon takia.

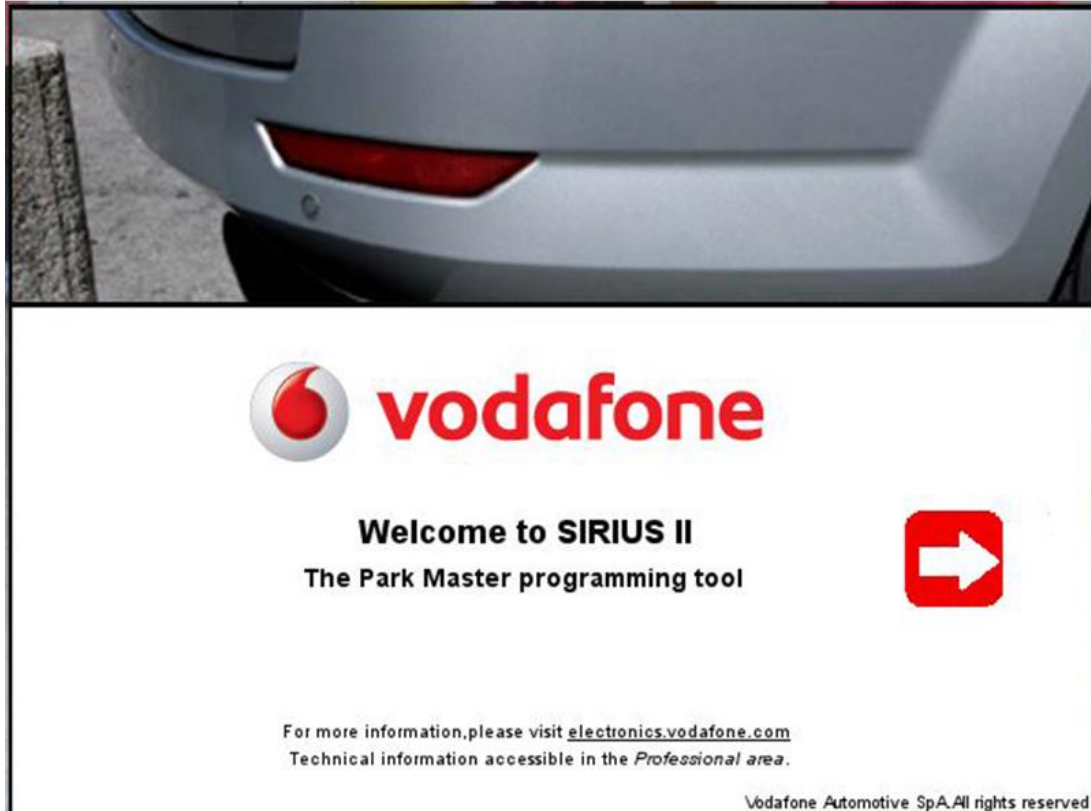
ParkMaster ohjainyksikkö voidaan ohjelmoida jo ennen asennusta. Valmiita ohjelmointitiedostoja löytyy Cobran Professional sivustolta. Mikäli tiedostoa ei asentamaasi automalliin ole, voit tallentaa ensimmäiseen autoon tehdyn tiedoston tietokoneelle ja käyttää tätä tiedostoa myöhemmin ohjelmointiin.

Sisällysluettelo:

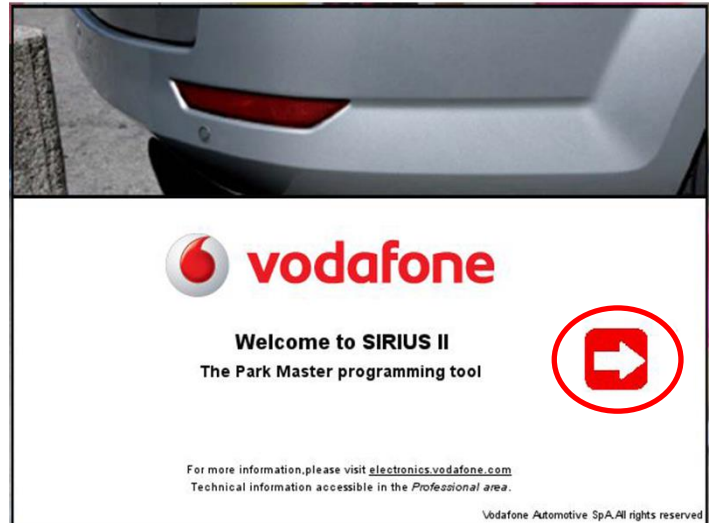
Ohjelman käynnistäminen ja liittäminen ParkMaster ohjainyksikköön	Sivu 2
Antureiden ominaisuuksien ohjelmointi	Sivu 4
Antureiden testaus	Sivu 7
Törmäysvaroittimen konfigurointi	Sivu 9
Antureiden näkymän tallennus tiedostoon	Sivu 10

Cobra Professional sivusto: [Cobra Professional Area](#)

Mikäli sinulla ei ole vielä käyttäjätunnuksia, rekisteröidy palveluun ja aktivoimme tunnukset käyttöön.



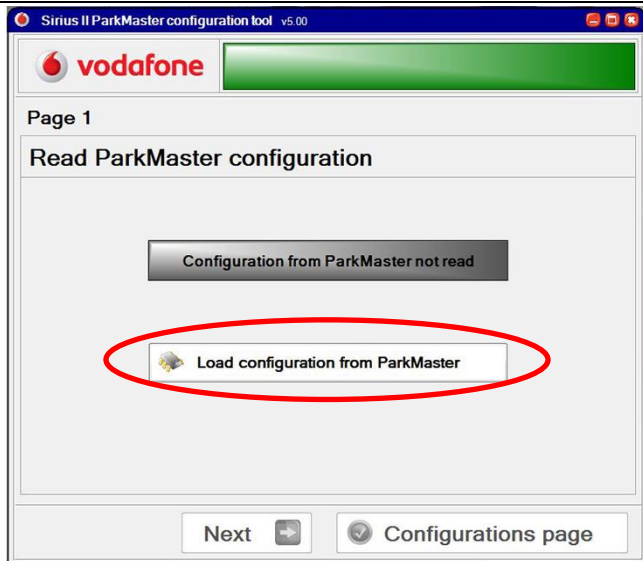
- Liitä ohjelmointijohtosarjaan USB-sovitin ja virtalähde.
Liitä USB-sovitin tietokoneeseen ja kaiutin ohjelmointijohtosarjaan. Kytke virtalähde johtosarjaan, mutta älä laita sitä vielä pistorasiaan.
Mikäli ohjelmoit etututkia, yhdistä ohjelmointijohtosarjassa olevat punainen ja vihreä/punainen johto liittimillä toisiinsa. Kun Sirius II käynnistetään, avautuu kuvan mukainen ikkuna.
Klikkaa punaisessa neliössä olevaa nuolta päästäksesi eteenpäin.



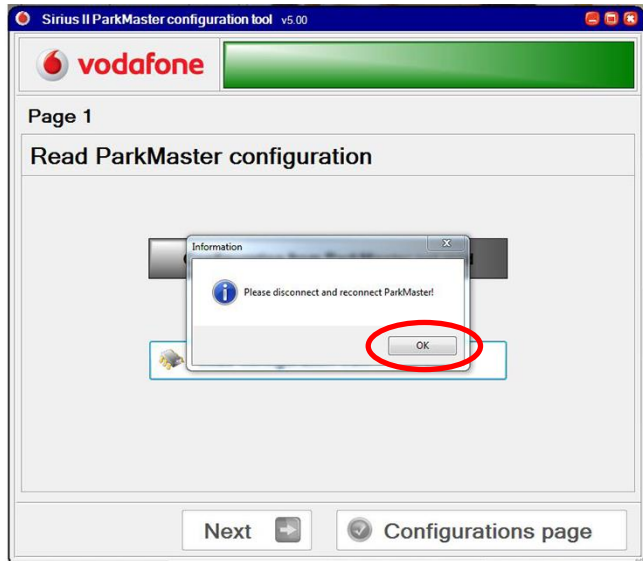
- Ohjelmaikkuna aukeaa.
Mikäli ohjemaan tai ohjelmointitiedostoihin on tullut päivityksiä, avautuu päivitysikkuna.
Lisäksi saattaa avautua uusista tiedostoista kertova inforuutu. Lue ja klikkaa OK jatkaaksesi.



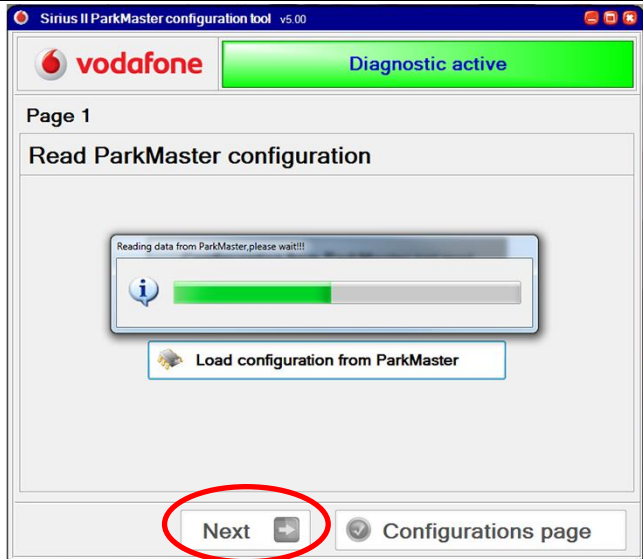
- Ohjelmoitiohjelman käynnistyttyä luetaan ParkMaster ohjainyksiköstä tiedot klikkaamalla "Load configuration from ParkMaster".



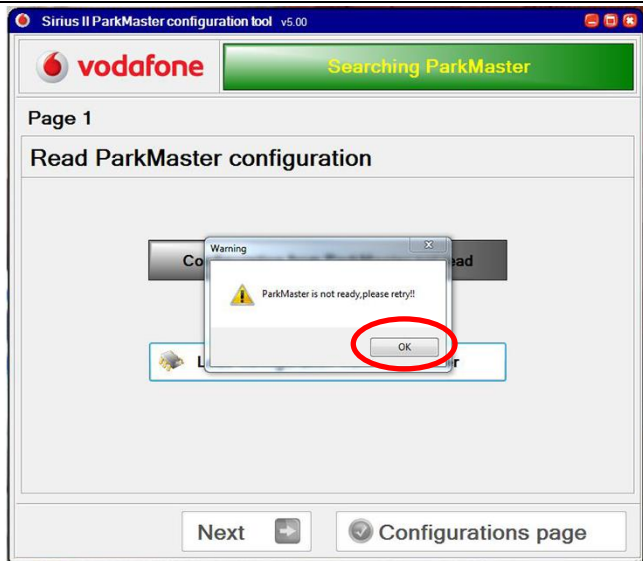
4. Ohjelmisto pyytää irrottamaan ParkMasterin ja kytkemään sen takaisin.
Kytke nyt virtalähde pistorasiaan.
Klikkaa OK.



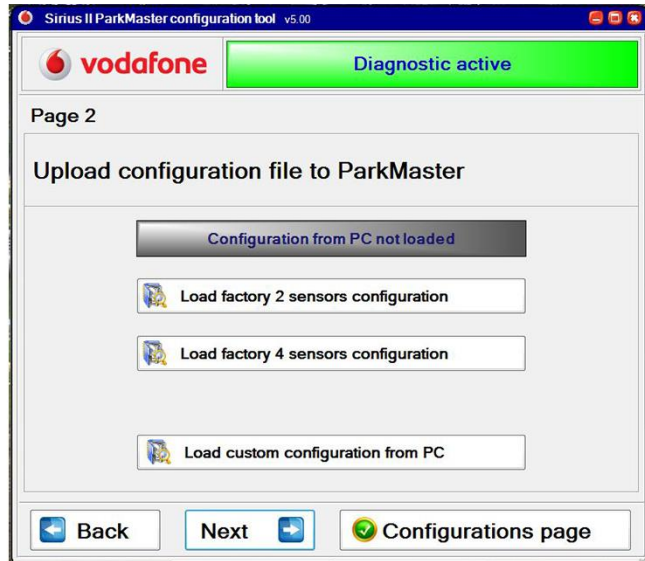
5. Odota hetki, niin ohjelma lukee ohjainyksikön tiedot.
Kun tiedot on luettu, klikkaa "Next"



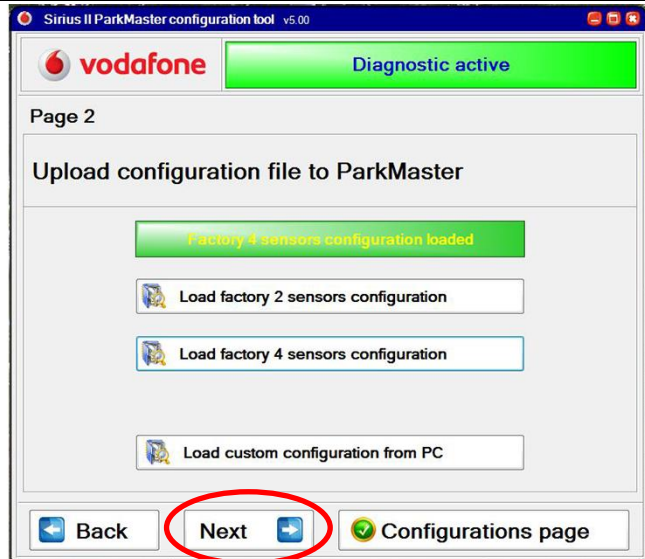
6. Mikäli saat tämän virheilmoituksen, klikkaa OK ja klikkaa "Load configuration from ParkMaster".
Jos ohjainyksikköön ei edelleenkään saada yhteyttä, irrota virtalähde pistorasiasta, käynnistä Sirius II ohjelma uudestaan ja palaa ohjeen kohtaan 4.



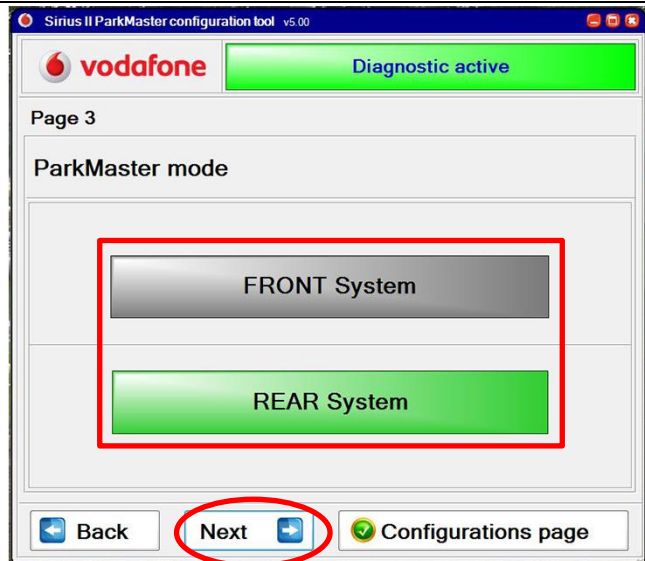
7. Kun ParkMasterin tiedot on luettu, aukeaa kuvan mukainen näkymä. Klikkaa haluamaasi vaihtoehtoa sen mukaan, onko käytössäsi tietokoneelle tallennettu konfiguraatitiedosto vai teetkö kokonaan uutta konfiguraatiota. ParkMaster voidaan ohjelmoida kahdelle tai neljälle anturille. Käytettäessä kahta anturia, kytketään anturit vain toiseen johtosarjaan ja ohjainyksikköön liittimeen J2.



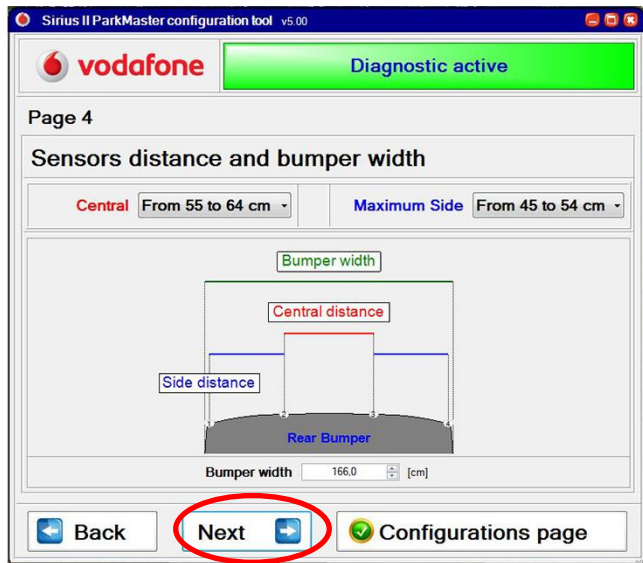
8. Kun klikataan haluttua konfigurointivaihtoehtoa, ladataan tiedosto ParkMasterin ohjainyksikköön. Kun tiedosto on latautunut, klikkaa alareunasta "Next".



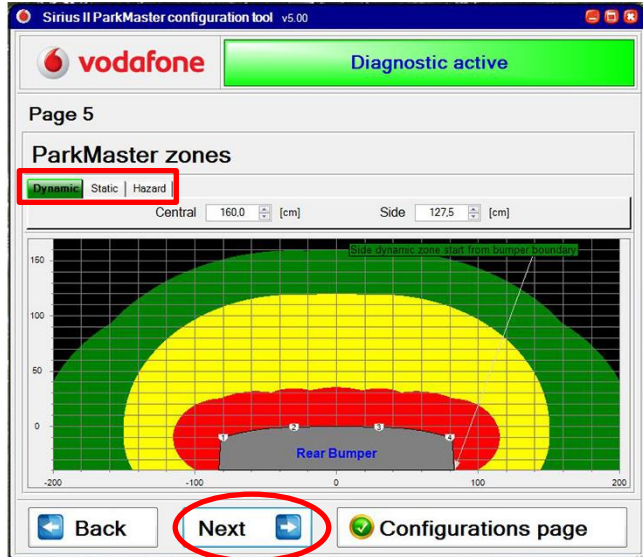
9. Ohjelman sivulla 3 valitaan tutkien tyyppi, etu- tai takatutkat. Valittu tyyppi on vihreällä pohjaväriellä. Klikkaa ohjelmoimasi järjestelmä aktiiviseksi. Klikkaa "Next" siirtyäksesi eteenpäin.



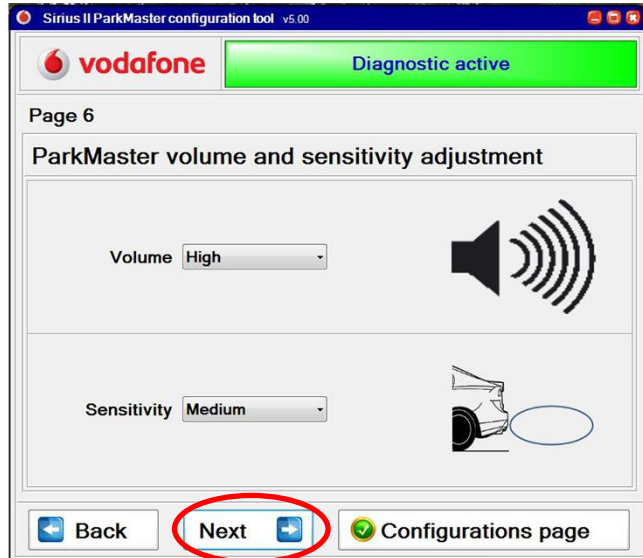
10. Seuraavaksi syötetään antureiden etäisyydet ja puskurin leveystiedot. Valitse pudotusvalikoista keskiantureiden etäisyys toisistaan ja laitimmaisten antureiden etäisyys keskiantureista. Syötä puskurin leveys "Bumber width" kenttään. Klikkaa "Next" siirtyäksesi eteenpäin.



11. Seuraavaksi voidaan tarvittaessa muokata tutkien hälytysalueita. Dynaaminen alue (vihreä) on aktiivinen auton liikkuesssa. Staattinen alue (keltainen) ja Hälytys alue (punainen) ovat aktiivisia auton ollessa paikallaan. Yleensä alueiden muokkaus ei ole tarpeen. Klikkaa "Next" siirtyäksesi eteenpäin.



12. Seuraavaksi määritellään ParkMasterin kaiuttimen äänenvoimakkuus ja sensorien herkkyys. Kaiuttimen äänenvoimakkuus säädetään kaiuttimen asennuspaikan mukaan. Sensorien herkkyys säädetään sensorien korkeuden mukaan. Mitä alempana sensorit ovat, sen matalampi herkkyystaso. Testaa anturit konfiguroinnin päätteeksi sekä tee testiajo. Klikkaa "Next" siirtyäksesi eteenpäin.



13. Seuraavaksi määritellään toiminta. Takatutkissa kuvan mukaisesti "Automatic mode Enabled" ja etututkissa alemman kuvan mukaisesti.

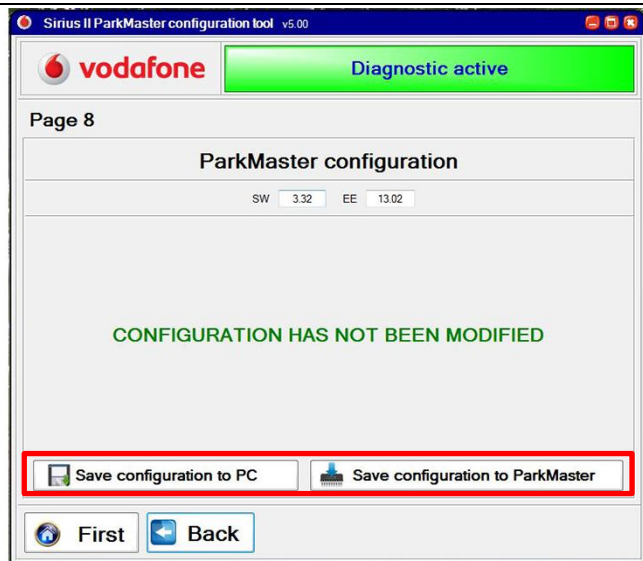
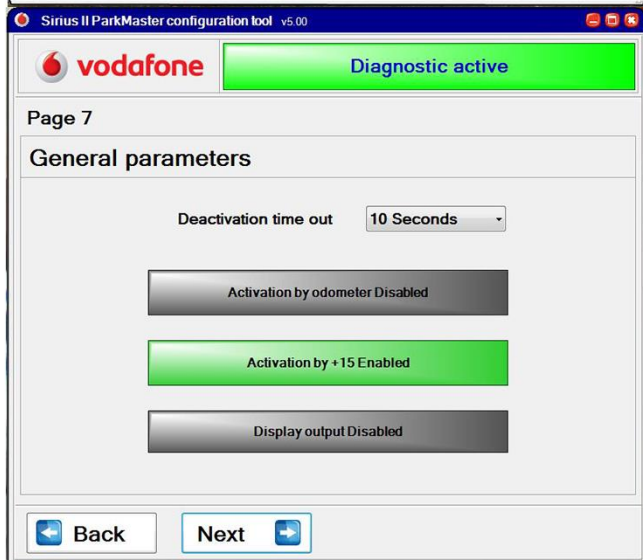
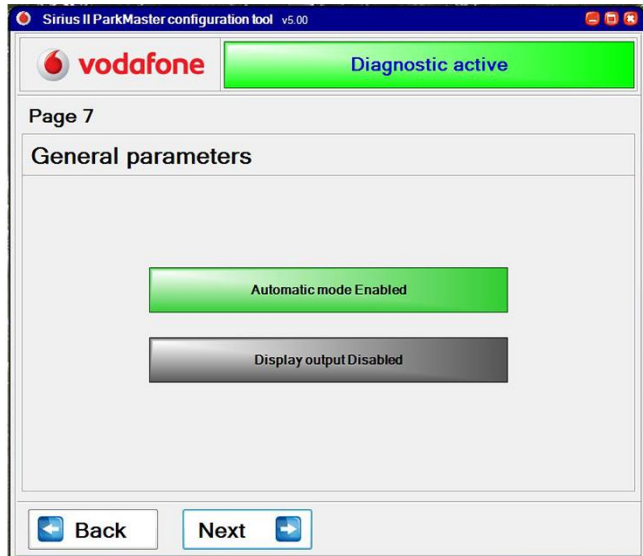
Etututkissa on useampia määriteltäviä parametrejä.

Deactivation time out parametrilla määritetään kuinka kauan etututka pysyy aktiivisena sen jälkeen kun tutkat eivät ole havainneet estettä.

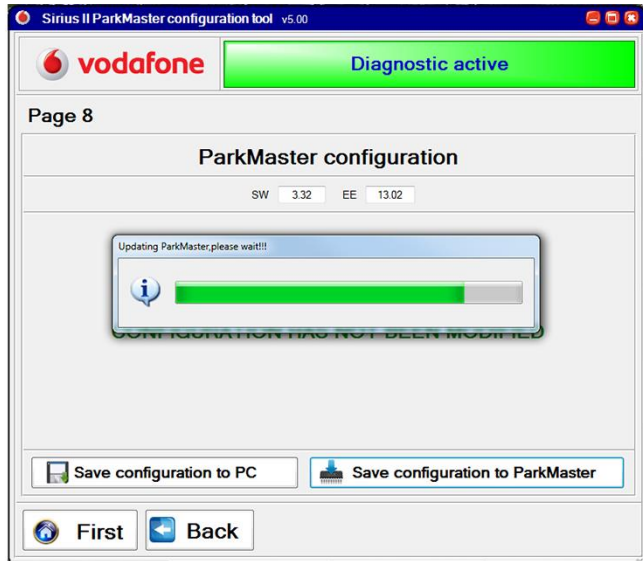
Mikäli etutukissa käytetään nopeussignaalia, vaihdetaan "Activation by odometer" tilaan "Enabled".

Sytytysvirtaheräte on automaattisesti aktiivinen. Mikäli ei jostain syystä ole, aktivoidaan se.

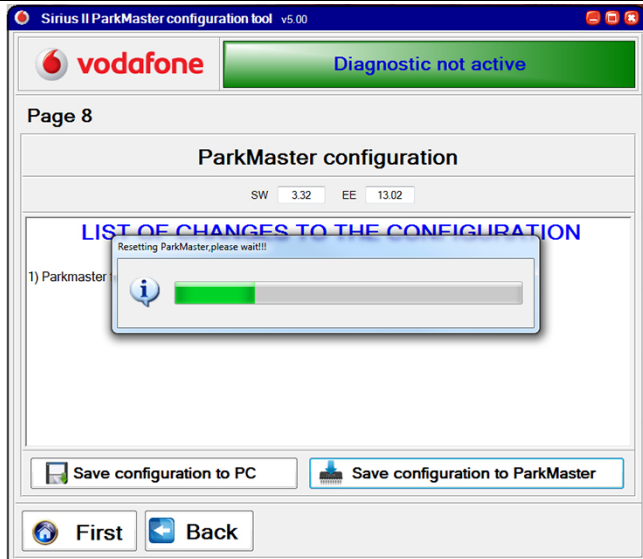
14. Viimeisellä sivulla tallennetaan ohjelmisto. Ohjelmiston voi tallettaa joko tietokoneelle tai ParkMasterin ohjausyksikköön. Suosituksena on tallennus ensin tietokoneelle ja sen jälkeen ParkMasteriin.



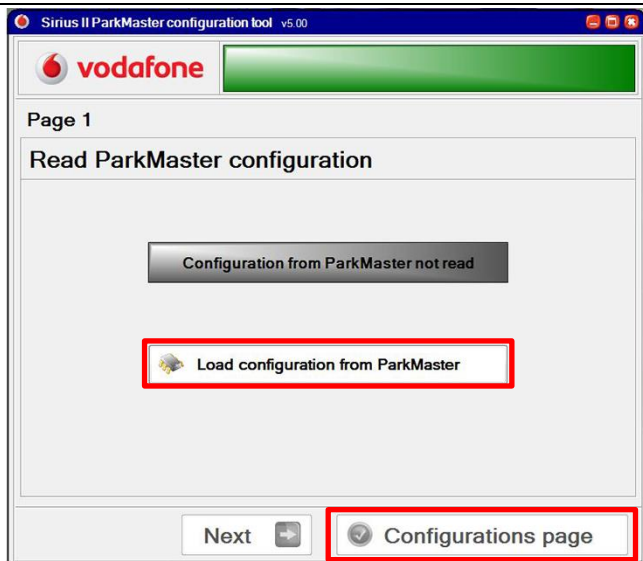
15. Tallennettaessa tiedosto ParkMasteriin näkyy tallennuksen edistyminen edistymispalkista.



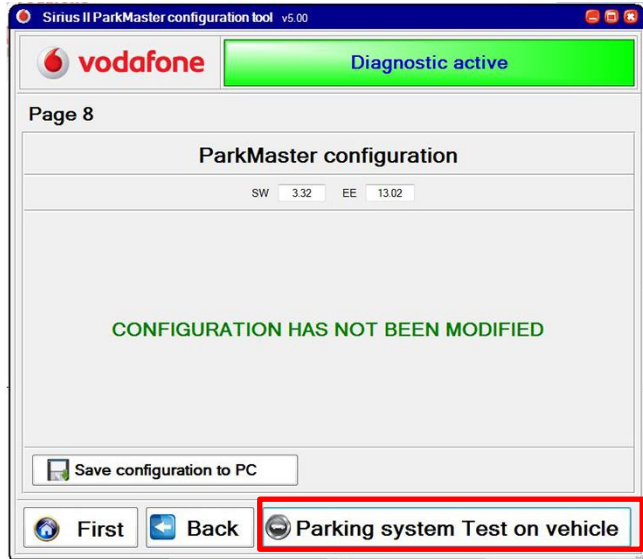
16. Tallennuksen jälkeen ParkMaster resetoi itsensä uusilla asetuksilla.



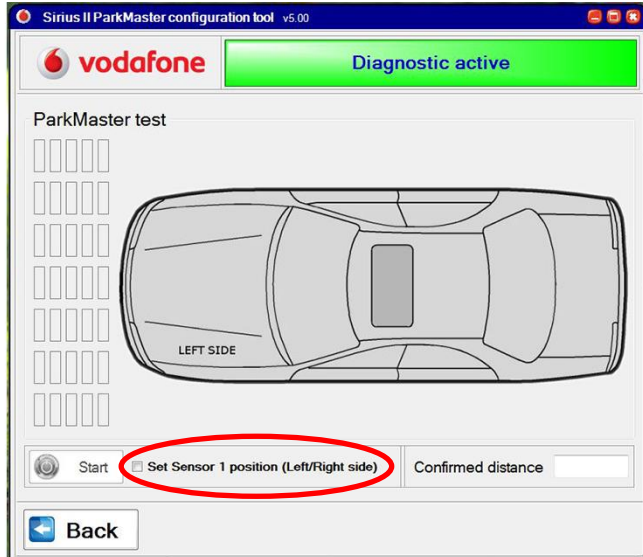
17. ParkMaster tutkat pääsee testaamaan lataamalla ensin konfiguraation klikkaamalla "Load configuration from ParkMaster" ja sen jälkeen kilkkaamalla "Configurations page".



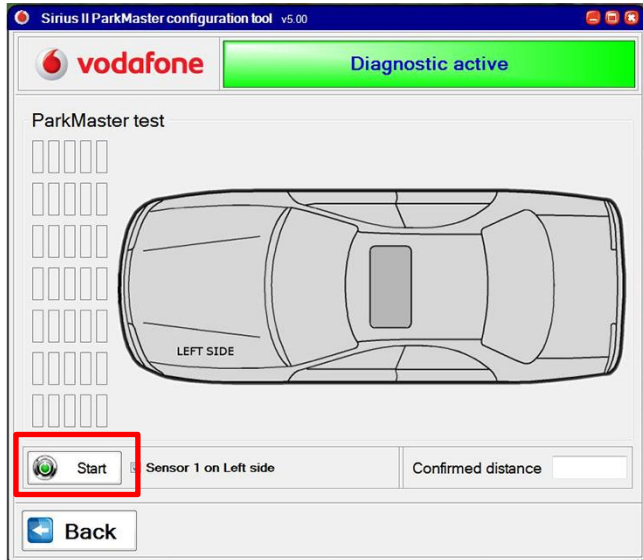
18. Testausosioon pääsee klikkaamalla "Parking system Test on vehicle".



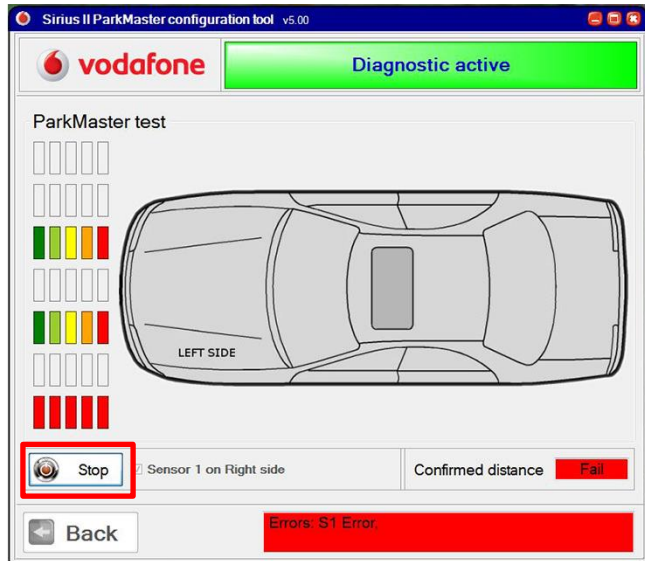
19. Testausikkunassa valitaan ensin sensori 1:n sijoituspaikka, joko auton vasemmalla tai oikealla puolella.



20. Kun sensori 1:n paikka on valittu, voidaan käynnistää testi klikkaamalla "Start".



21. Kun testi käynnistyy, voi anturien toiminnan tarkastaa anturikohtaisesti. Mikäli joku antureista on viallinen, näkyy se virheilmoituksena ja kyseisen anturin kaikki hälytysaluepalkit ovat punaisena. Testistä poistutaan klikkaamalla "Stop".



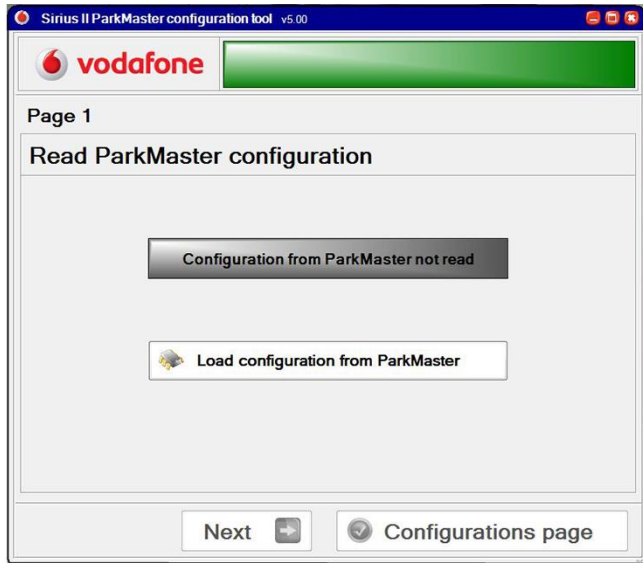
22. Mikäli testissä kaikki oli kunnossa, sulje ohjelma ja irrota johtosarja ParkMasterista. Kytke ParkMaster auton johtosarjaan ja testaa toiminta ajamalla. Törmäysvaroittimen ohjelmointi painonapilla silloin kun nopeussignaali on kytketty ParkMasteriin on kuvattu seuraavassa kohdassa.



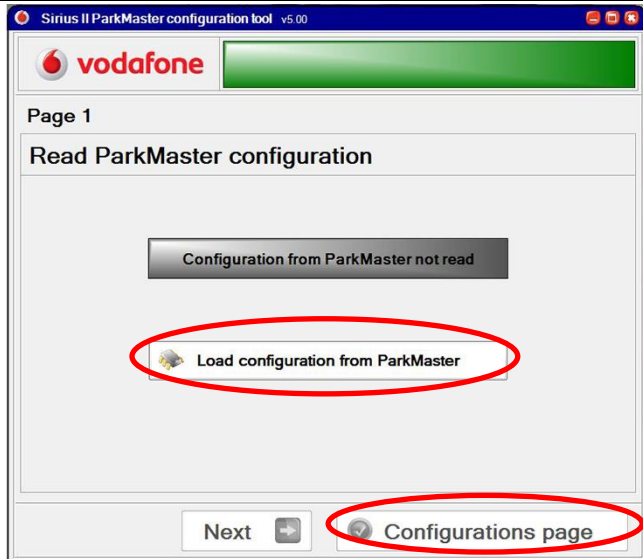
23. Paina painonappi pohjaan ja käynnistä auto. Pidä painonappi painettuna kunnes kuulet ensin 3 piippausta ja hetken päästä 6 piippausta ja vapauta nappi. Ensin ohjelmoidaan päällekytkentänopeus. Aja esimerkiksi 10km/h ja paina painonappia kerran. Kuulet 2 piippausta. Aja sitten poiskytkentänopeutta, esimerkiksi 20km/h ja paina nappia kerran. Kuulet 4 piippausta. Pysäytä auto ja sammuta sytytysvirta, jonka jälkeen ohjelmointi on valmis. Tarkasta toiminta, painonapin merkkivalo palaa kirkaana kun tutka on aktiivinen ja himmeänä kun passiivinen.



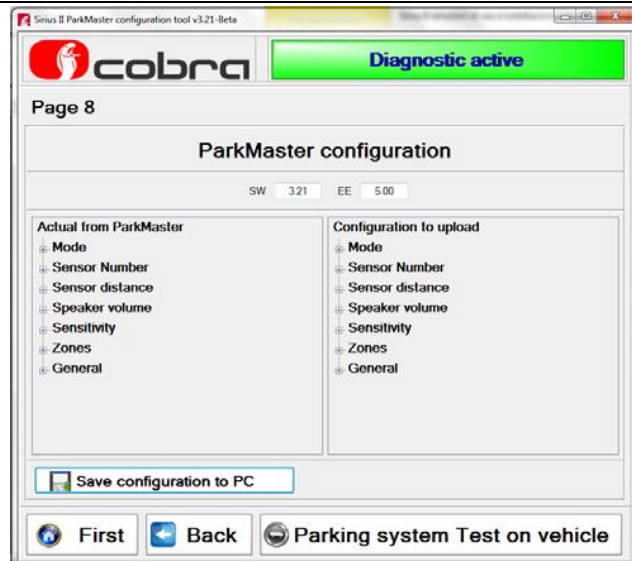
24. Mikäli tutkien toiminnassa esiintyy häiriöitä, voidaan antureiden ”näkemä” kuva tallentaa tiedostoksi. Ennen tutkien näkymän tallennusta, konfiguroi ParkMaster Medium herkkyytasolle. Muutoin ohjelmointi voidaan tehdä normaalisti. Antureiden etäisyys tulee ohjelmoida todellisten etäisyyksien mukaisesti. Kts. sivu 5. Tallenna konfiguraatiodietoisto ParkMasteriin ja tietokoneelle.
Ennen näkymän tallennusta auto on pysäköitävä tasaiselle alustalle ja tutkien edessä ei saa olla esteitä.



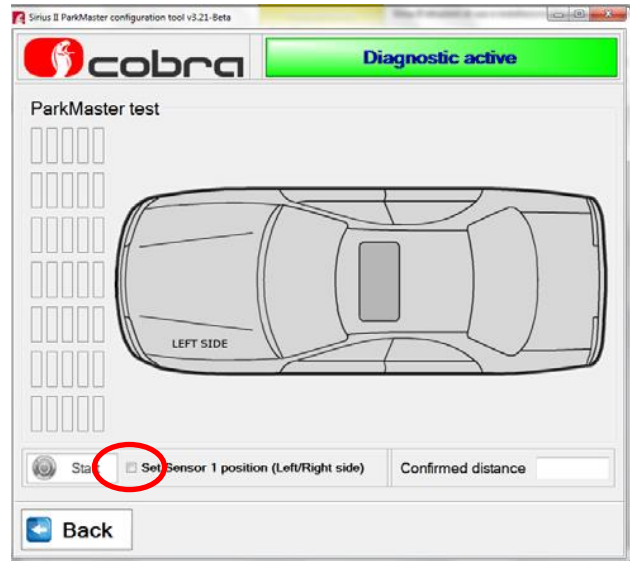
25. Antureiden näkymän tallennus tiedostoon suoritetaan ”Parking system Test on vehicle” toiminnolla. Kytke Sirius II kuten konfiguroinnissakin. 8-napainen ohjelmointijohto ParkMaster ohjainyksikköön ja USB sovitin tietokoneeseen. Kytke kaiutin ja mikäli otat näkymän etututkista, kytke myös puna/vihreä johto liittimellään punaisen johdon liittimeen. Käynnistä Sirius II ja klikkaa ”Load configuration from ParkMaster”. Kun konfiguraatio on luettu, siirry ”Configurations page” sivulle.



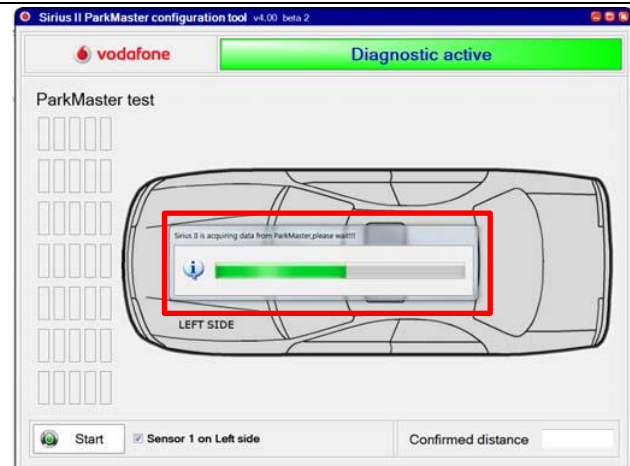
26. Klikkaa ”Parking system Test on vehicle”



27. Klikkaa ”Set Sensor 1 position...” valintaruutua kerran, jos anturi 1 on auton vasemmassa laidassa. Jos anturi 1 on auton oikeassa laidassa, klikkaa valintaruutua toisen kerran.



28. Paina ja pidä painettuna näppäinyhdistelmä ”Ctrl-Alt-A” kunnes näkymän tallennus käynnistyy. Tallennuksen aikana sensorien näkymäalueella ei saa olla esteitä tai liikettä. Sensorien näkymäalue on 2 metriä sensorista suoraan eteenpäin avautuva keila.



29. Kun näkymä on luettu, se tallennetaan Sirius II ohjelman lokiin. Loki löytyy Info-ikkunan osoittamasta hakemistopolusta. Tiedosto on valmiiksi pakattuna. **Lähetä tämä tiedosto sekä aiemmin tallennettu ParkMasterin konfigurointi-tiedosto Kahalle sähköpostilla osoitteeseen tekninenpalvelu@kaha.fi**

