

## ALLEGATO 1 AL MANUALE DI ISTRUZIONI INFORMAZIONI SUL FABBRICANTE

In tutte le parti del presente manuale nelle quali si fa riferimento, quale fabbricante, a una delle seguenti società:

- Ravaglioli S.p.A., P.IVA e C.F.: 01759471202, con sede legale in Sasso Marconi (BO), Via 1° Maggio, 3, Italia
- Butler Engineering and Marketing S.p.A., P.IVA: 01741580359, C.F.: 01824810368, con sede legale in Rolo (RE), Via dell'Ecologia, 6, Italia
- Space S.r.l., P.IVA e C.F.: 07380730015, con sede legale in Trana (TO), Via Sangano, 48, Italia

tale società deve essere intesa come:

### **Vehicle Service Group Italy S.r.l.**

P.IVA: 01426630388

C.F.: 01633631203

con sede legale in Ostellato (FE), Via Brunelleschi, 9, Italia

per effetto della intervenuta fusione per incorporazione delle citate Ravaglioli S.p.A., Butler Engineering and Marketing S.p.A. e Space S.r.l. in Officine Meccaniche Sirio S.r.l., ridenominata, a seguito della fusione, Vehicle Service Group Italy S.r.l., avente efficacia giuridica a far data dal 1° luglio 2023.

Il presente Allegato 1 al Manuale di istruzioni costituisce parte integrante del Manuale di istruzioni stesso.

Simone Ferrari

Direttore Generale



**Vehicle Service Group Italy S.r.l.**

Via Filippo Brunelleschi 9  
44020 Ostellato (FE) Italy

VAT no.: 01426630388 | Tax no.: 01633631203

## ANNEX 1 TO THE INSTRUCTION MANUAL MANUFACTURER INFORMATION

In all parts of the present manual in which reference is made to one of the following companies as the manufacturer:

- Ravaglioli S.p.A., VAT Number and Tax Code: 01759471202, with registered office in Sasso Marconi (BO), Via 1° Maggio, 3, Italy
- Butler Engineering and Marketing S.p.A., VAT Number: 01741580359, Tax Code: 01824810368, with registered office in Rolo (RE), Via dell'Ecologia, 6, Italy
- Space S.r.l., VAT Number and Tax Code: 07380730015, with registered office in Trana (TO), Via Sangano, 48, Italy

this company is to be understood as:

### **Vehicle Service Group Italy S.r.l.**

VAT Number: 01426630388

Tax Code: 01633631203

with registered office in Ostellato (FE), Via Brunelleschi, 9, Italy

as a result of the intervened merger by incorporation of the aforementioned Ravaglioli S.p.A., Butler Engineering and Marketing S.p.A. and Space S.r.l. into Officine Meccaniche Sirio S.r.l., renamed, following the merger, as Vehicle Service Group Italy S.r.l., having legal effect as of July 1<sup>st</sup>, 2023.

This Annex 1 to the Instruction Manual is an integral part of the Instruction Manual itself.

Simone Ferrari

Managing Director



**Vehicle Service Group Italy S.r.l.**

Via Filippo Brunelleschi 9  
44020 Ostellato (FE) Italy

VAT no.: 01426630388 | Tax no.: 01633631203

## ANLAGE 1 ZUR BEDIENUNGSANLEITUNG HERSTELLERANGABEN

In allen Teilen der vorliegenden Bedienungsanleitung, in denen auf eine der folgenden Gesellschaften:

- Ravaglioli S.p.A., Umsatzsteuer-Identifikationsnummer und Italienische Steuernummer: 01759471202, mit Rechtssitz in Sasso Marconi (BO), Via 1° Maggio, 3, Italien
- Butler Engineering and Marketing S.p.A., Umsatzsteuer-Identifikationsnummer 01741580359, und Italienische Steuernummer: 01824810368, mit Rechtssitz in Rolo (RE), Via dell'Ecologia, 6, Italien
- Space S.r.l., Umsatzsteuer-Identifikationsnummer und Italienische Steuernummer: 07380730015, mit Rechtssitz in Trana (TO), Via Sangano, 48, Italien

als Hersteller Bezug genommen wird, ist diese Gesellschaft zu verstehen als:

### **Vehicle Service Group Italy S.r.l.**

UMSATZSTEUER-IDENTIFIKATIONSNUMMER: 01426630388

ITALIENISCHE STEUERNUMMER: 01633631203

mit eingetragenem Rechtssitz in Ostellato (FE), Via Brunelleschi, 9, Italien

als Folge der verschmelzenden Übernahme der vorgenannten Ravaglioli S.p.A., Butler Engineering and Marketing S.p.A. und Space S.r.l. in die Officine Meccaniche Sirio S.r.l., die nach der Verschmelzung mit rechtlicher Wirkung zum 1. Juli 2023 in Vehicle Service Group Italy S.r.l. umbenannt wurde.

Die vorliegende Anlage 1 zur Bedienungsanleitung ist integrierender Bestandteil der Betriebsanleitung selbst.

Simone Ferrari

Geschäftsführer



**Vehicle Service Group Italy S.r.l.**

Via Filippo Brunelleschi 9  
44020 Ostellato (FE) Italy  
VAT no.: 01426630388 | Tax no.: 01633631203

## ANNEXE 1 DU MANUEL D'INSTRUCTIONS INFORMATIONS SUR LE FABRICANT

Dans toutes les parties de ce manuel où il est fait référence à l'une des sociétés suivantes en tant que fabricant:

- Ravaglioli S.p.A., numéro de TVA et code fiscal: 01759471202, dont le siège social est situé à Sasso Marconi (BO), Via 1° Maggio, 3, Italie
- Butler Engineering and Marketing S.p.A., numéro de TVA: 01741580359, code fiscal: 01824810368, dont le siège est à Rolo (RE), Via dell'Ecologia, 6, Italie
- Space S.r.l., numéro de TVA et code fiscal: 07380730015, dont le siège est à Trana (TO), Via Sangano, 48, Italie

cette société doit être sous-entendue comme:

### **Vehicle Service Group Italy S.r.l.**

numéro de TVA: 01426630388

code fiscal: 01633631203

dont le siège social est situé à Ostellato (FE), Via Brunelleschi, 9, Italie

à la suite de la fusion par incorporation des sociétés Ravaglioli S.p.A., Butler Engineering and Marketing S.p.A. et Space S.r.l. dans Officine Meccaniche Sirio S.r.l., renommée, à la suite de la fusion, Vehicle Service Group Italy S.r.l., avec effet juridique à compter du 1er juillet 2023.

La présente Annexe 1 au Manuel d'instructions fait partie intégrante du Manuel d'instructions lui-même.

Simone Ferrari

Directeur Général



**Vehicle Service Group Italy S.r.l.**

Via Filippo Brunelleschi 9  
44020 Ostellato (FE) Italy

VAT no.: 01426630388 | Tax no.: 01633631203

## ANEXO 1 AL MANUAL DE INSTRUCCIONES INFORMACIÓN DEL FABRICANTE

En todas las partes de este manual en las que se haga referencia a una de las siguientes empresas como fabricante:

- Ravaglioli S.p.A., número de IVA y código fiscal: 01759471202, con domicilio social en Sasso Marconi (BO), vía 1° Maggio, 3, Italia
- Butler Engineering and Marketing S.p.A., número de IVA: 01741580359, código fiscal: 01824810368, con domicilio social en Rolo (RE), vía dell'Ecologia, 6, Italia
- Space S.r.l., número de IVA y código fiscal: 07380730015, con domicilio social en Trana (TO), vía Sangano, 48, Italia

que debe entenderse por sociedad:

### **Vehicle Service Group Italy S.r.l.**

Número de IVA: 01426630388

código fiscal: 01633631203

con domicilio social en Ostellato (FE), vía Brunelleschi, 9, Italia

como resultado de la fusión por incorporación de las mencionadas Ravaglioli S.p.A., Butler Engineering and Marketing S.p.A. y Space S.r.l. en Officine Meccaniche Sirio S.r.l., rebautizada, tras la fusión, Vehicle Service Group Italy S.r.l., con efectos jurídicos a partir del 1 de julio de 2023.

El presente Anexo 1 del Manual de Instrucciones forma parte integrante del mismo.

Simone Ferrari

Director Gerente

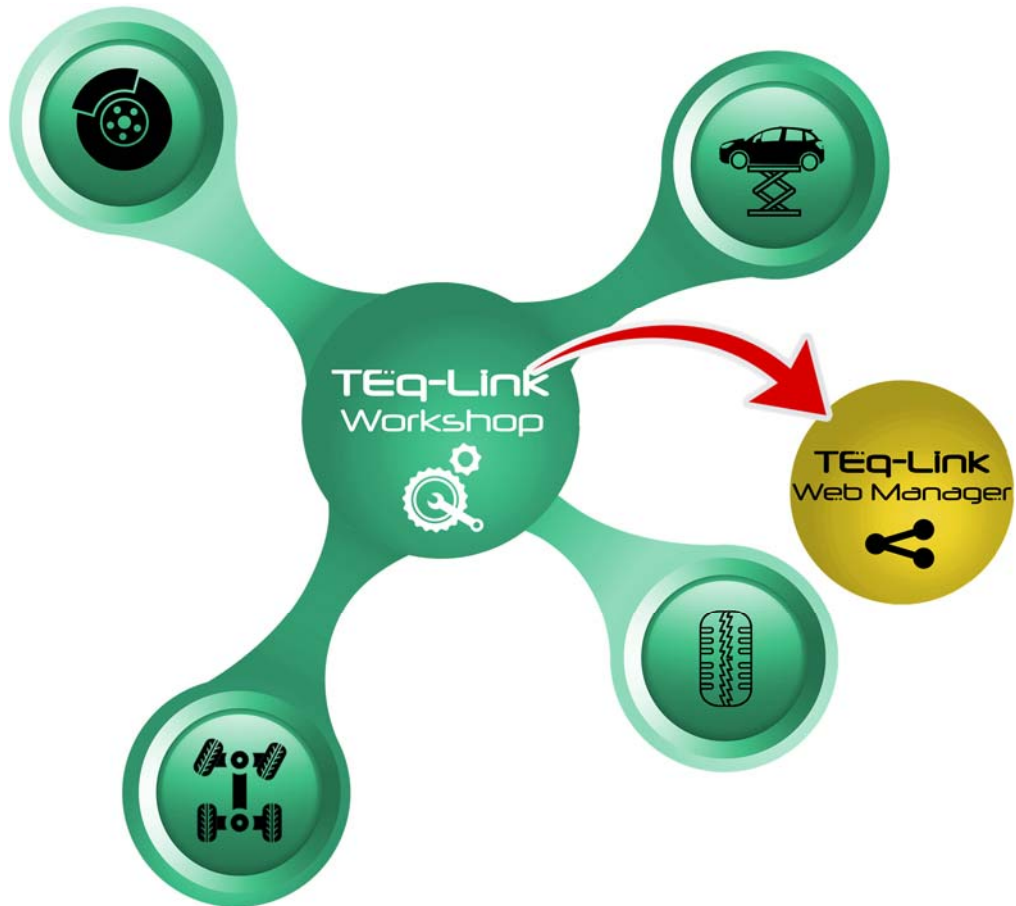


**Vehicle Service Group Italy S.r.l.**

Via Filippo Brunelleschi 9  
44020 Ostellato (FE) Italy

VAT no.: 01426630388 | Tax no.: 01633631203

# TEq-Link Workshop



## INDEX

<b>1. Introduction .....</b>	<b>3</b>
<b>2. Conditions requises .....</b>	<b>4</b>
<b>3. Installation du logiciel sur les équipements dans le « TEq-Link Workshop » .....</b>	<b>5</b>
3.1 Installation du logiciel « TEq-Link Web Manager ».....	6
3.2 Configuration du service TEq-Link sur équipements avec Ordinateur / Smart Card .	10
<b>4. Configuration du service TEq-Link sur les élévateurs .....</b>	<b>12</b>
4.1 Configuration manuelle en utilisant le clavier .....	12
4.2 Configuration avec ordinateur de service .....	14
<b>5. Configuration du TEq-Link Web Manager .....</b>	<b>17</b>
5.1 Personnalisation du TEq-Link Web Manager.....	18
<b>6. Fonctionnalités sur l'utilisation du TEq-Link Web Manager .....</b>	<b>19</b>
6.1 Utilisation du TEq-Link Web Manager pour des équip. avec ordinateur/SmartCard	19
6.1.1 Gestion des réservations - association poste de travail / véhicule .....	21
6.1.2 Visualisation des statistiques des essais .....	22
6.1.3 Affichage, modification et impression des essais mémorisés avec Contrôleurs de géométrie.....	23
6.1.4 Affichage, modification et impression des essais mémorisés avec les Mesureurs de sculpture.....	24
6.1.5 Affichage et impression des essais mémorisés avec les Bancs de freinage.....	25
6.2 Utilisation du TEq-Link Web Manager pour la gestion des élévateurs .....	26
6.2.1 Gestion des réservations - association poste de travail / véhicule et file d'attente.....	27
6.2.2 Contrôle activité / état d'entretien - vérification pour recherche pannes .....	28
<b>7. Schémas électriques de la variante "Lift Monitor Kit" .....</b>	<b>32</b>

## 1. Introduction

Le système « TEq-Link Workshop » vous permet de gérer efficacement votre garage en tout confort de votre bureau.

Il est possible de :

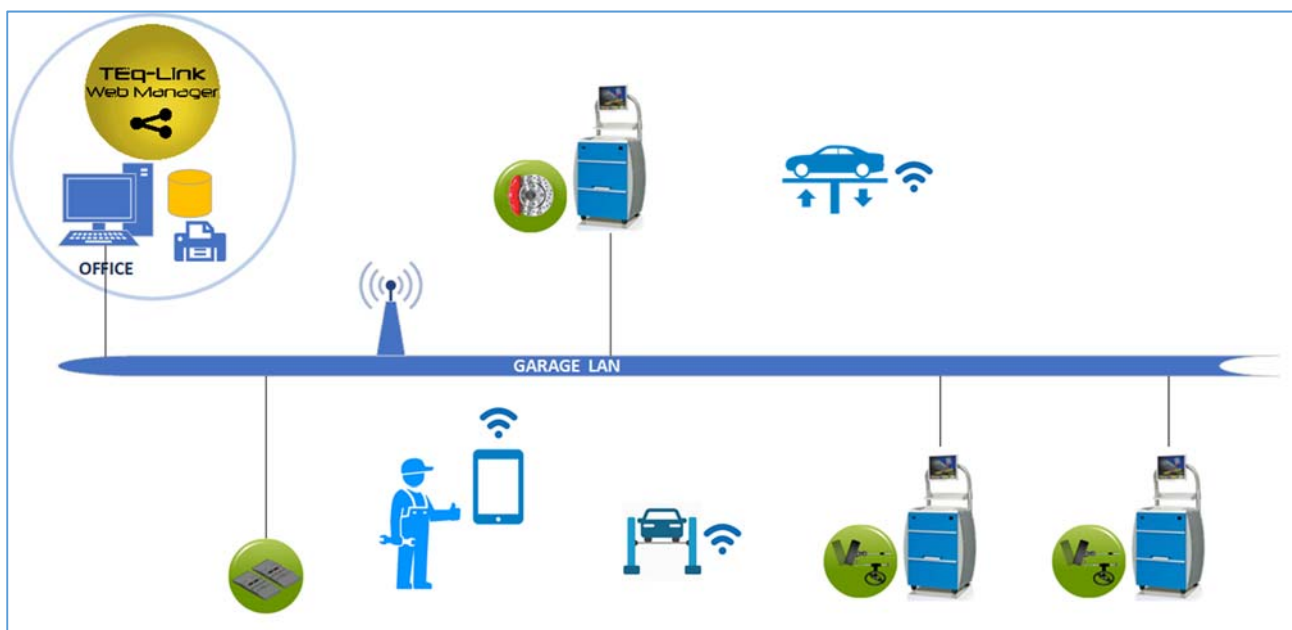
- *Se connecter, par le biais du « TEq-Link Web Manager », à tous les équipements :*
  - *Bancs de freinage*
  - *Contrôleurs de géométrie*
  - *Mesureurs de sculpture*
  - *Élévateurs.*
- *Accéder aux essais clients avec la possibilité d'imprimer immédiatement les essais mémorisés pour Freinage, Contrôle de géométrie et Mesure de la sculpture.*
- *Gérer en temps réel l'état des réservations des ponts élévateurs : postes de travail occupés, association poste de travail / véhicule et gestion de la file d'attente des véhicules, affichage de l'état d'entretien des ponts élévateurs.*

Le logiciel « TEq-Link Web Manager » est installé dans un Ordinateur connecté au réseau informatique du garage.

Le logiciel gère les données de tous les dispositifs connectés :

Il est possible d'afficher les informations aussi sur smartphone ou tablette connectés au réseau informatique du garage en utilisant le protocole de communication HTTP (*HyperText Transfer Protocol*).

Il est possible de prévoir la consultation ou l'exportation des données sauvegardées aussi sur logiciel de tierces parties ; dans ce cas il faut se référer à la documentation technique API du Web Manager (à demander au constructeur).



## 2. Conditions requises

Afin de connecter un équipement au « TEq-Link Web Manager » et de créer une structure « TEq-Link Workshop », il faut que cet équipement soit connecté au réseau informatique du garage.

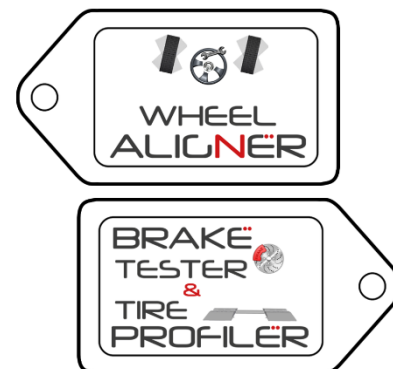
Pour les équipements « basés sur ordinateur » (Contrôleurs de géométrie, Bancs de freinage et Mesureurs de sculpture) il est possible de se connecter par le biais de réseaux câblés LAN, ou on peut éventuellement utiliser le réseau Wi-Fi du garage.

De plus, pour tous les équipements « basés sur ordinateur » il est indispensable de demander au constructeur le Token « TEQ-LINK » prévu à cet effet : ce fichier est à copier dans le répertoire de l'ordinateur de l'équipement. Voir chap. 3.2 - Configuration équipements basés sur ordinateur.

Remarque : Le token se réfère à la Smart card, donc il faut communiquer au constructeur le numéro de la Smart card à laquelle le dispositif doit être connecté, de sorte à ce que le token correct puisse être disponible sur le portail DATABANK du constructeur.

En ce qui concerne les ponts élévateurs, pour qu'ils puissent être connectés au « TEq-Link Web Manager » il faut qu'ils soient dotés du « Kit Moniteur ponts élévateurs », inclus dans les variantes spécifiques à associer selon le modèle. Donc nous vous prions de vérifier au préalable la compatibilité avec le constructeur.

Il est aussi nécessaire que le garage possède un réseau Wi-Fi. Le Kit « Moniteur ponts élévateurs » se compose essentiellement d'une carte électronique à l'intérieur de la centrale du pont, à connecter au réseau Wi-Fi du garage.



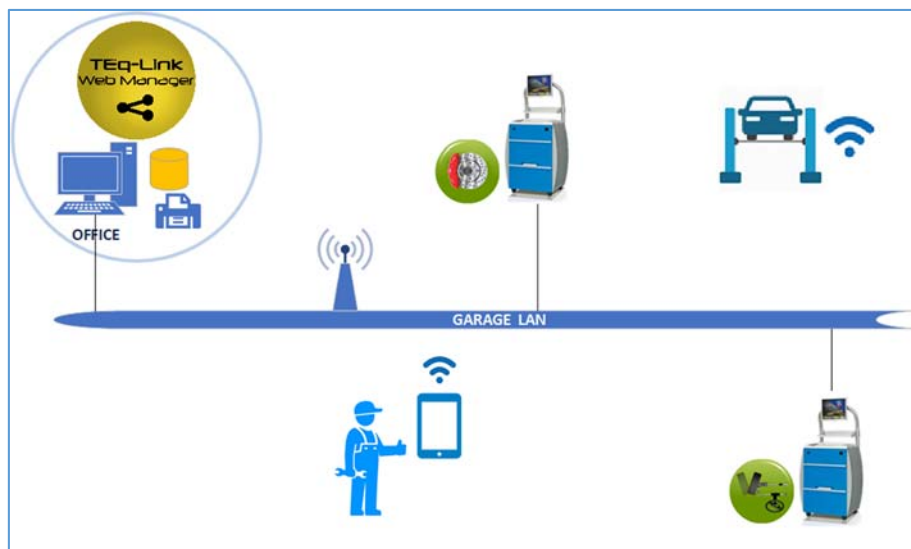
L'Ordinateur ou Serveur, connecté au même réseau informatique du garage où le logiciel TEq-Link Web Manager est installé, doit présenter les caractéristiques minimales suivantes :

- Système d'exploitation : Windows 7, Windows 8 ou Windows 10
- Processeur : 1,5 GHz ou supérieur
- RAM : 2 GB
- Espace sur disque dur : 10 GB
- Afficheur : 800x600 ou supérieur

Tous les dispositifs connectés au réseau du garage, dotés d'un logiciel de navigation Internet (Ordinateur dans le bureau ou dans le garage, ou Smartphone et tablette) peuvent accéder au TEq-Link Web Manager installé sur l'ordinateur serveur, pour pouvoir consulter les données, imprimer les essais et gérer (sur les élévateurs) l'état du travail, les réservations, etc.

### 3. Installation du logiciel sur les équipements dans le « TEq-Link Workshop »

Dans une structure « TEq-Link Workshop » où il est nécessaire de gérer **plusieurs dispositifs « basés sur ordinateur »** (contrôleurs de géométrie, bancs de freinage et mesureurs de sculpture), ou **l'un ou plusieurs élévateurs** dotés du Kit « Moniteur ponts élévateurs », **il est nécessaire d'installer le logiciel « TEq-Link Web Manager »** sur un ordinateur du réseau informatique du garage.  
Se référer au chap. 3.1

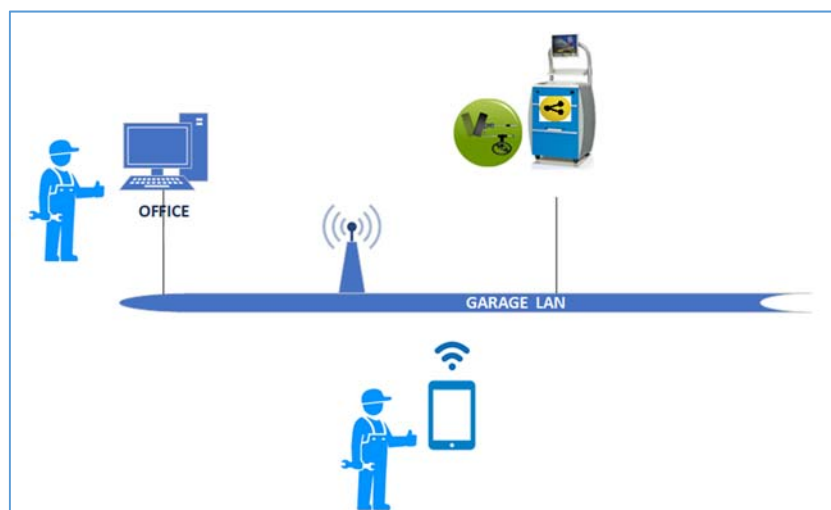


Au contraire, dans une structure où il y a **un dispositif seulement « basé sur ordinateur »** (contrôleur de géométrie ou mesureur de sculpture), **il ne faut pas installer le logiciel « TEq-Link Web Manager »**.

Il est toutefois possible d'afficher toutes les informations sur d'autres ordinateurs ou smartphones/tablettes connectés au réseau informatique du garage, il suffit de configurer la modalité « LOCAL » dans la configuration du service TEq-Link.

Se référer au chap. 3.2

*Remarque : Même dans le cas d'un seul dispositif basé sur ordinateur « BANCS DE FREINAGE », la modalité LOCAL n'est pas prévue et il est nécessaire d'installer le SW « TEq-Link Web Manager » sur un autre ordinateur du réseau informatique.*



### 3.1 Installation du logiciel « TEq-Link Web Manager »

Le logiciel de contrôle de la structure « TEq-Link Workshop », où il est nécessaire de gérer plusieurs dispositifs « basés sur ordinateur » ou un ou plusieurs élévateurs, doit être installé sur un ordinateur possédant les caractéristiques minimales indiquées dans le chap. 2.

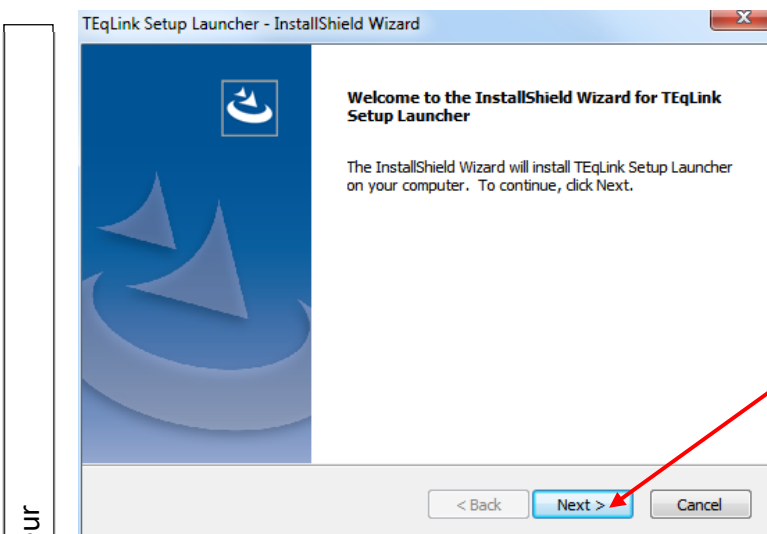
Il est conseillé d'utiliser un ordinateur du réseau configuré avec l'adresse IP statique et de n'éteindre jamais cet ordinateur au cours des heures de travail (accidentellement ou délibérément). En tout cas, au démarrage du logiciel et toujours avant chaque essai (dans la page-écran LOGO), tous les équipements se connectent au PC serveur de façon autonome.

Il est possible de télécharger la configuration du logiciel TEq-Link Web Manager du site du support technique du constructeur. Suivre les instructions ci-dessous pour l'installation :

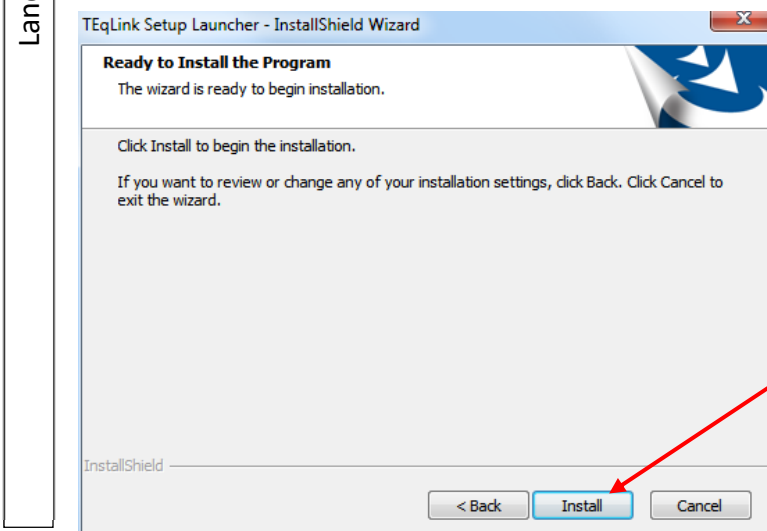


Exécuter le fichier Setup.exe dans la racine du paquet d'installation

Il y a essentiellement 3 phases de configuration : Lanceur, installation des prérequis et installation du programme principal (Main Program)



Cliquer « Next »



Cliquer « Install »

Lanceur

Prérequis

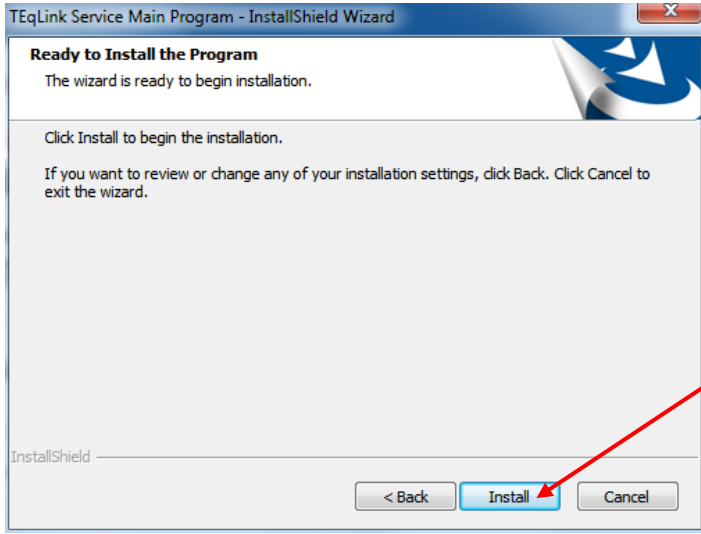
Cliquer « Next »

Cliquer « Install » et attendre l'installation des prérequis

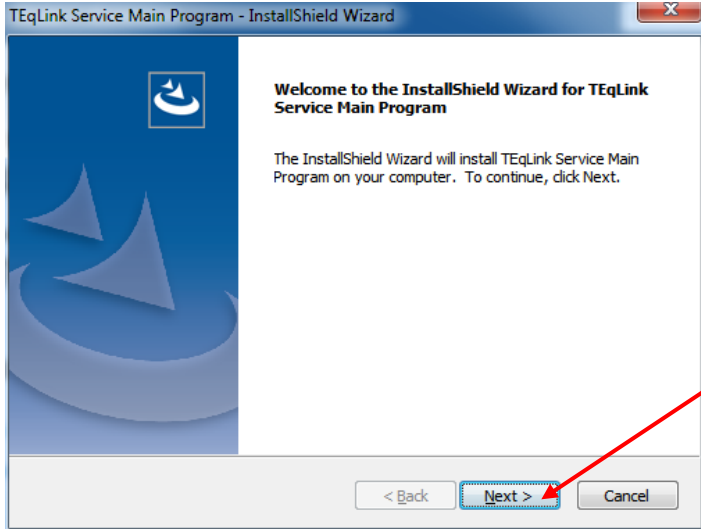
Cliquer « Finish »

L'installation des Pilotes et des programmes associés au TEq-Link (prérequis) est terminée ; dans les passages suivants le logiciel principal TEq-Link Web Manager est installé.

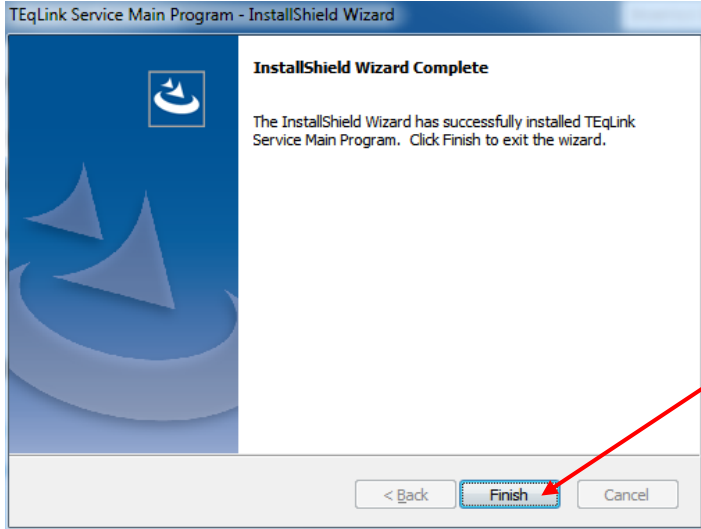
Main Program



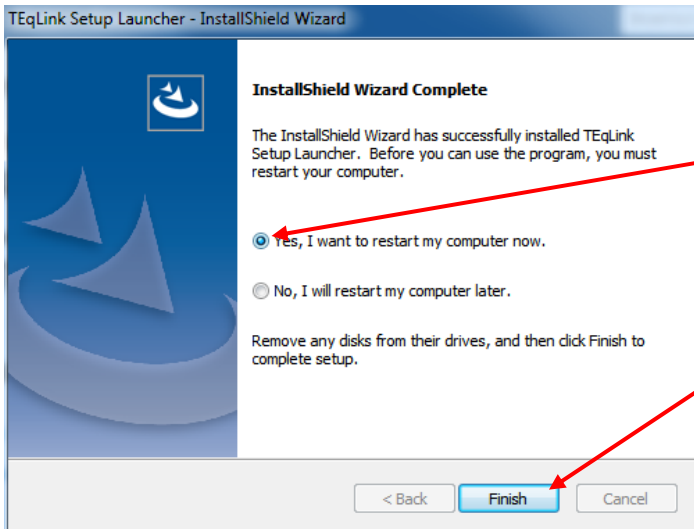
Cliquer « Install »



Cliquer « Next » et attendre l'installation du logiciel principal

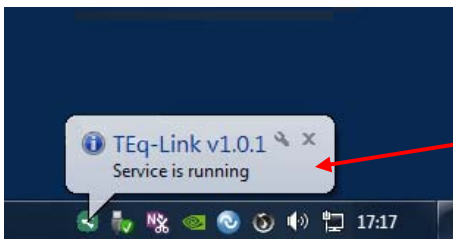


Cliquer « Finish »



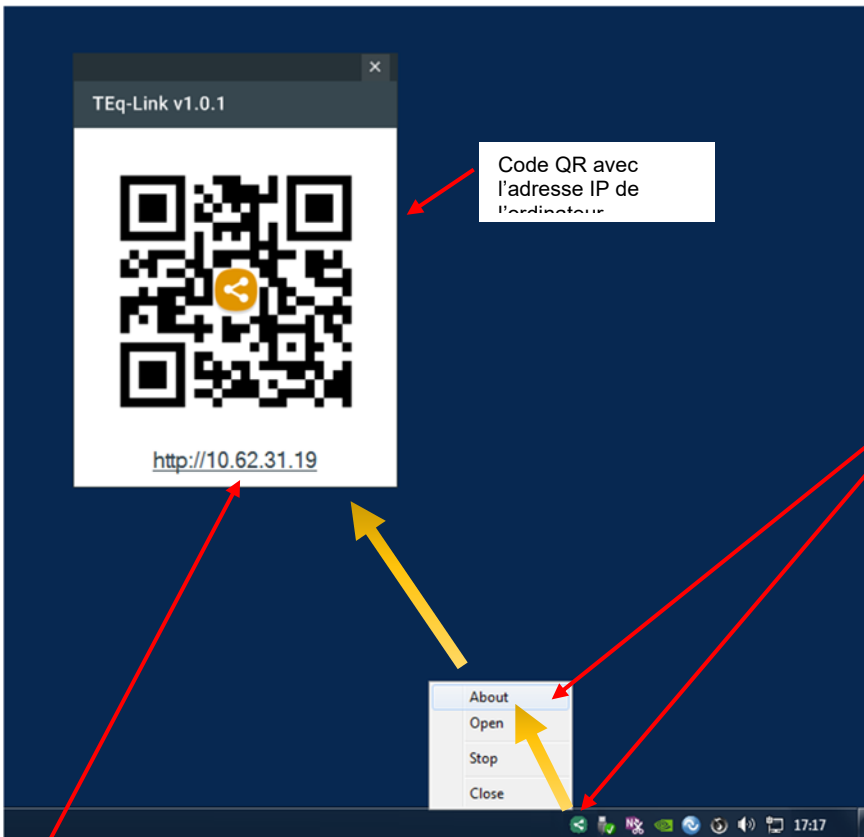
Laisser la sélection sur  
« YES, restart computer now »

Cliquer « Finish » et attendre le  
redémarrage de l'ordinateur



Au redémarrage de l'ordinateur une icône verte sera affichée en bas à droite, sur la barre du système, confirmant le démarrage correct du service TEq-Link

Noter l'adresse IP de l'Ordinateur serveur comme ci-dessous :



1. Cliquer l'icône avec la touche droite et sélectionner l'option « About »

2. Noter l'adresse I.P. à taper dans la barre des adresses du logiciel de navigation sur l'ordinateur/smartphone ou tablette à connecter (dans l'exemple 10.62.31.19).

Pour les Smartphones/Tablettes il est utile d'utiliser un lecteur de code QR, de sorte à ouvrir automatiquement le logiciel de navigation au lien correct du Web Manager.

### 3.2 Configuration du service TEq-Link sur équipements avec Ordinateur / Smart Card

Les équipements « basés sur ordinateur » (Contrôleurs de géométrie, Bancs de freinage, Mesureurs de sculpture) doivent être prévus du Token spécifique. Le fichier TOKEN se réfère toujours à la Smart card de l'équipement. Comme indiqué dans le chap. 2, il faut le demander au constructeur (il est disponible sur le portail du DATABANK), ensuite il faut le copier dans le répertoire de l'ordinateur de l'équipement comme ci-dessous.

Contrôleurs de géométrie → \TMLAB\ALIGNERS9\Security  
Mesureurs de sculpture → \TMLAB\TireProfiler\Security  
Bancs de freinage → \TMLAB\BrakeTesterS2\Security

Remarque : Le fichier Token, si spécifique pour le service TEq-Link, indique dans le final du fichier sa dénomination ainsi que le numéro de la smart card elle-même. Voir exemple ci-dessous

Token\_3DSPA002000115\_fa3f9b2ff76f4c18b244315291a07ea3\_TEqLink.enc

N.B. La version du logiciel installée sur les équipements pouvant être connectés au TEq-Link Web Manager 2.0 doit être égale ou supérieure à :

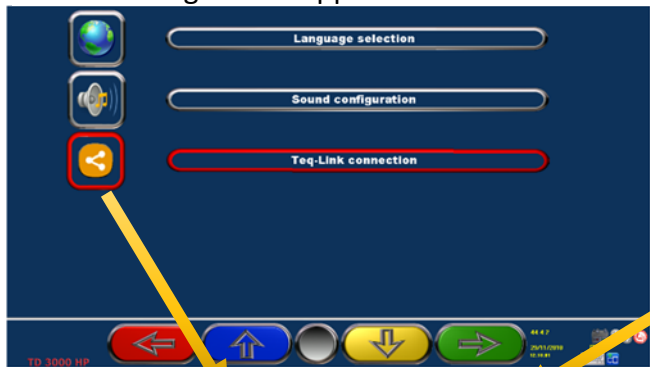
Contrôleurs de géométrie → Ver. 4.4.5  
Mesureurs de sculpture → Ver. 1.2.3.4  
Bancs de freinage → Ver. 1.2.7.25

Il faut donc configurer la modalité de sauvegarde des essais :

- « LOCAL » en cas d'un dispositif seulement « basé sur ordinateur »
- « REMOTE » en cas de plusieurs dispositifs « basés sur ordinateur » ou d'élévateurs et d'un ordinateur/serveur où le logiciel TEq-Link Web Manager est installé

Pour les Bancs de freinage et les Contrôleurs de géométrie il faut sélectionner l'option « TEq-Link Connection » présente dans le menu « service » (banc de freinage) ou « configuration application » (contrôleur de géométrie)

Menu « configuration applications » du banc de



Menu « service » du banc de freinage



**Pour la gestion TEq-Link de dispositifs INDIVIDUELS**  
Sélectionner la modalité **LOCAL**. L'adresse I.P. à utiliser sur les ordinateurs et les dispositifs mobiles du réseau est affichée dans le code QR à droite et écrit en haut


**Pour la gestion TEq-Link de dispositifs MULTIPLES**  
Sélectionner la modalité **REMOTE**.  
L'adresse I.P. du Serveur est automatiquement recherchée et configurée ; de plus elle est affichée dans la fenêtre à gauche dans le code QR.  
*Remarque : au cas où plusieurs serveurs seraient détectés, appuyer sur F5 et sélectionner celui correct (voir remarque ①)*

Code QR utile pour se connecter au lien « TEq-Link » automatiquement sur les

I.P. serveur

http://10.62.31.85/

Pour les mesureurs de sculpture accéder au menu de Service en utilisant le mot de passe de l'assistance

Appuyer ensuite sur la touche F3  pour ouvrir la page-écran de configuration





**Pour la gestion TEq-Link de dispositifs INDIVIDUELS**

Sélectionner la modalité **LOCAL**.  
L'adresse I.P. à utiliser sur les ordinateurs et les dispositifs mobiles du réseau est affichée dans le code QR à droite et écrit en haut

**Pour la gestion TEq-Link de dispositifs MULTIPLES**

Sélectionner la modalité **REMOTE**.  
L'adresse I.P. du Serveur est automatiquement recherchée et configurée ; de plus elle est affichée dans la fenêtre à gauche dans le code QR.

*Remarque : au cas où plusieurs serveurs seraient détectés, appuyer sur F3  et sélectionner celui correct. (voir remarque ①)*

À la fin appuyer sur F5  pour sauvegarder et quitter

① **Attention !** : Pour la gestion du système TEq-Link sur les dispositifs MULTIPLES, (configuration REMOTE) avec tous les équipements « basés sur ordinateur » (Contrôleurs de géométrie, Bancs de freinage et Mesureurs de Sculpture), il se peut que, dans certaines conditions, l'adresse du serveur « TEq-Link Web Manager » soit automatiquement trouvée (à savoir, elle n'est pas affichée dans la liste de gauche). Cela pourrait dépendre du fait que le serveur se trouve sur un réseau différent de celui du dispositif. Dans ce cas, il est nécessaire de configurer l'adresse en la programmant manuellement ; il faut appuyer sur Entrée, un curseur est affiché dans l'encadré à gauche où il faut taper l'adresse I.P. (celle indiquée sur l'ordinateur serveur - voir chap.3.1)

## 4. Configuration du service TEq-Link sur les élévateurs

Les élévateurs dotés du Kit « Moniteur ponts élévateurs » doivent être connectés au réseau Wi-Fi du garage.

Le réseau Wi-Fi peut être configuré de deux façons :

- Manuellement, en utilisant le clavier et en vérifiant sur l'afficheur du dispositif lui-même.
- En effectuant la recherche des réseaux Wi-Fi à travers un ordinateur de service.



Attention : une fois la connexion au wifi de l'atelier terminée, vérifier la connexion correcte en s'assurant que la DEL verte « LINK » s'allume sur le convertisseur RS232/WiFi à l'intérieur du kit

### 4.1 Configuration manuelle en utilisant le clavier

Pour configurer le réseau Wi-Fi sur le dispositif doté du Kit « Moniteur ponts élévateurs » on peut utiliser une procédure manuelle par le biais du clavier spécifique et en vérifiant pas-à-pas les opérations affichées à l'écran.

Il faut entrer dans le menu de « configuration utilisateur » comme ci-dessous :



L	I	F	T	-	M	O	N	I	T	O	R
REL.	1.	00	-	16							

Au début, l'écran affiche « LIFT-MONITOR » et la version du micrologiciel. La DEL verte clignote et la DEL rouge est allumée fixe.

- appuyer simultanément sur les touches F2  et F3



I	N	P	U	T	P	A	S	S	W	O	R	D	?

- saisir le mot de passe :

en séquence les touches F1  - F2  - F3  et F4 

Il y a essentiellement 3 phases à suivre en séquence :

**INIT. WIFI ; SET PASSWORD et CONNECT WIFI**

- **INIT. WIFI**

		E	X	I	T								
>>	I	N	I	T	.			W	I	F	I	<<	

Au début l'option INIT.WIFI est mise en évidence par les symboles >>

		W	I	F	I			I	N	I	T	!	
[N]	[-]	[Y]	[-]	[N]									

<< ; Appuyer sur la touche F5  pour confirmer. Ensuite confirmer en utilisant encore la touche F5 lorsqu'il vous est demandé (affichage de [Y] à l'écran)

W	A	I	T	.	.	.							


Attendre l'initialisation du module WIFI (affichage **WAIT...**)

- **SET PASSWORD WIFI**




```
INIT.   WIFI
>>SET psw WIFI<<
```

En utilisant les touches F2  et F3  faire dérouler la sélection **>> <<** sur l'option **SET psw WIFI**


```
SET PSW WIFI ?
[N][-][Y][-][N]
```

Appuyer sur la touche F5  pour confirmer. Ensuite confirmer en utilisant encore la touche F5 lorsqu'il vous est demandé (affichage de **[Y]** à l'écran)

```
SetPassword WIFI
█
```

Saisir tous les caractères du mot de passe, en les déroulant avec les touches F2  et F3  et confirmer chaque caractère par F4 .


```
SetPassword WIFI
123PASSWORD█
```

Lorsque le mot de passe est complètement saisi (le curseur **█** clignote après le dernier caractère) appuyer sur F5  pour confirmer.

```
MEMO PSW WIFI ?
123PASSWORD█
```

Il est possible de vérifier le mot de passe saisi en sélectionnant l'option **SHOW pswWIFI** ;

```
>>SHOW pswWIFI<<
DELETE pswWF
```

Appuyer sur F5  pour afficher le mot de passe saisi (dans l'exemple **123PASSWORD**)


```
PASSWORD WIFI :
123PASSWORD
```

- **CONNECT WIFI**

```
DELETE pswWF
>>CONNECT WIFI<<
```

Dérouler la sélection **>> <<** sur l'option **CONNECT WIFI**

```
WIFI   CONNECT !
[N][-][Y][-][N]
```

Appuyer sur la touche F5  pour confirmer. Ensuite confirmer en utilisant encore la touche F5 lorsqu'il vous est demandé (affichage de **[Y]** à l'écran)



```
Scanning WIFI
Please WAIT ...
```

Attendre le balayage des réseaux Wi-Fi.

```
CONNECT TO? 100%
WIFI NNC GUEST
```

Les réseaux Wi-Fi sont détectés et ceux avec l'intensité de signal la meilleure sont affichés au début de la liste (ex. **WIFI NNC GUEST** à 100 %)

```
CONNECT TO? 98%
WORKSHOP
```

Dérouler en utilisant les touches F2  et F3  jusqu'au réseau correct (dans l'exemple **WORKSHOP**).


```
PASSWORD ALREADY
MEMORIZED
```

Appuyer sur la touche F5  pour confirmer. Ensuite confirmer en utilisant encore la touche F5 lorsqu'il vous est demandé si le mot de passe a déjà été sauvegardé.

```
CONFIGURATION
COMPLETED !
```

Enfin dérouler la sélection **>> <<** sur l'option **EXIT** et appuyer sur

```
>>EXIT <<
INIT.   WIFI
```

la touche F5  pour confirmer de quitter le menu de « configuration utilisateur ».

La connexion au réseau Wi-Fi est terminée, effectuer la procédure « Discover » du « TEq-Link Web Manager » sur l'ordinateur (voir chap. 6.2) ou attendre la connexion automatique (L'ordinateur serveur TEq-Link effectue une recherche automatique des équipements du réseau toutes les 5 minutes).

DEL verte allumée



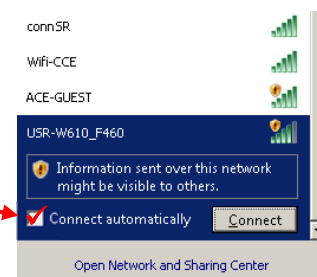
Après la connexion de l'élévateur au TEq-Link Web Manager, la DEL verte est allumée fixe et l'écran affiche « **Benvenuto** » (Bienvenue) et sa **MAC ADDRESS**. Le nom peut être configuré à discrétion en suivant la procédure spécifique. (voir chap. 6.2)

## 4.2 Configuration avec ordinateur de service

Pour configurer le réseau Wi-Fi sur le dispositif doté du Kit « Moniteur ponts élévateurs » il est aussi possible d'utiliser un ordinateur de service spécialement prévu. Il suffit que l'ordinateur soit doté d'un accès Wi-Fi et d'un logiciel de navigation Internet. Suivre les instructions ci-dessous pour la configuration du réseau Wi-Fi.

- Allumer l'élévateur doté du Kit « Moniteur ponts élévateurs »
- Connecter l'ordinateur au SSID du réseau Wi-Fi par défaut du dispositif convertisseur RS232/WiFi : « **USR-W610\_\*\*\*\*** »  
*Remarque : les 4 derniers caractères diffèrent pour chaque dispositif.*

*Attention! toujours cocher ✓ sur "Connecter automatiquement" avant de cliquer sur le bouton "CONNECT"*

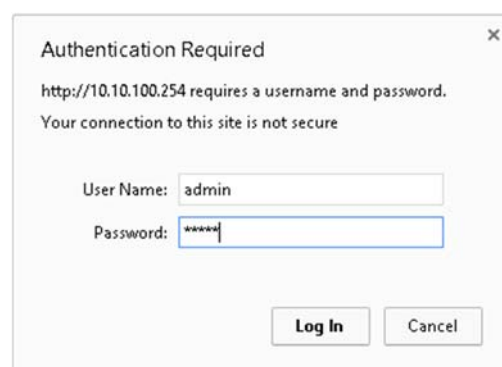


*Attention ! Si le réseau Wi-Fi « USR-W610\_\*\*\*\* » n'est pas trouvé, il pourrait être nécessaire d'effectuer une « remise à zéro » du dispositif convertisseur RS232/WiFi (USRW610) compris dans le kit. La touche de remise à zéro est au-dessous du connecteur de l'antenne*



En utilisant un objet pointu, appuyer sur la touche pendant au moins 10 sec. pour remettre à zéro le dispositif USR-W610

- Taper dans la barre des adresses du logiciel de navigation Internet l'URL : **10.10.100.254** lorsque la fenêtre d'authentification est affichée saisir l'ID → **admin** et le Mot de passe → **admin**



- Au point **1F WI-FI Settings** de l'option « **Quick Configure** » configurer comme ci-dessous :

**1F WI-FI Setting** [\[Modify\]](#)

Mode = **STA Mode**

Cliquer **Search** pour chercher le réseau Wi-Fi : la fenêtre indiquée ci-dessous s'ouvre

**2F Ethernet Ports Setting** [\[Modify\]](#)

**3F Uart Setting** [\[Modify\]](#)

M2M Web Server - Google Chrome

Not secure | 10.10.100.254/EN/site\_survey.html

Site Survey							
	SSID	BSSID	RSSI	Channel	Encryption	Authentication	Network Type
<input type="radio"/>	Wifi-NNC-GUEST	00:42:68:ca:e5:01	100%	1	NONE	OPEN	Infrastructure
<input type="radio"/>	Wifi-Corporate	00:42:68:ca:e5:00	100%	1	AES	WPA2PSK	Infrastructure
<input type="radio"/>	PACEK	00:42:68:ca:e5:02	100%	1	AES	WPA2PSK	Infrastructure
<input checked="" type="radio"/>	WORKSHOP	00:42:68:ca:e4:60	100%	1	AES	WPA2PSK	Infrastructure

Sélectionner le réseau Wi-Fi correct (dans l'exemple « WORKSHOP ») et cliquer « Apply »

Saisir le Mot de passe du réseau Wi-Fi (dans l'exemple 123PASSWORD) et cliquer « Apply »

**Quick Configure**

**1F WI-FI Setting** [\[Modify\]](#)

Mode: STA Mode

STA Interface Parameters

AP's SSID: WORKSHOP Search

MAC Address (Optional):

Security Mode: WPA2PSK

Encryption Type: AES

Key: 123PASSWORD

Apply Cancel

**2F Ethernet Ports Setting** [\[Modify\]](#)

**3F Uart Setting** [\[Modify\]](#)

**4F Network Setting** [\[Modify\]](#)

- Au point **3F Uart Settings** de l'option « **Quick configure** » configurer comme ci-dessous :

**Quick Configure**

1F **Wi-Fi Setting** [\[Modify\]](#)

2F **Ethernet Ports Setting** [\[Modify\]](#)

3F **Uart Setting** [\[Modify\]](#)

Data Transfer Mode	
Mode	Transparent Mode

Uart Setting	
Baudrate	115200
Data Bits	8
Parity	None
Stop	1
Flow control	Disable
485 mode	Disable
Baudrate adaptive (RFC2117)	Enable

Apply Cancel

4F **Network Setting** [\[Modify\]](#)

Baudrate = 115200

485 mode = **Disable**

Une fois terminée cette opération cliquer « Apply »

- Au point **5F Device Management** de l'option « **Quick configure** » appuyer sur « Restart » :

**Quick Configure**

Wifi Mode

Mode AP Mode

Wireless configuration

Network Name(SSID) wif004tblt-SR Hidden

BSSID D8:B0:4C:B4:8F:D8

Security Mode WPA2-PSK

WPA Algorithms TKIP AES TKIPAES

Pass Phrase 123connect

Apply Cancel

2F **Ethernet Ports Setting** [\[Modify\]](#)

3F **Uart Setting** [\[Modify\]](#)

4F **Network Setting** [\[Modify\]](#)

5F **Device Management**

Restart Module

Restart Module Restart

Cliquer « **Restart** » et attendre quelques instants. La DEL verte « Link » sur le dispositif USR-W610 s'allume

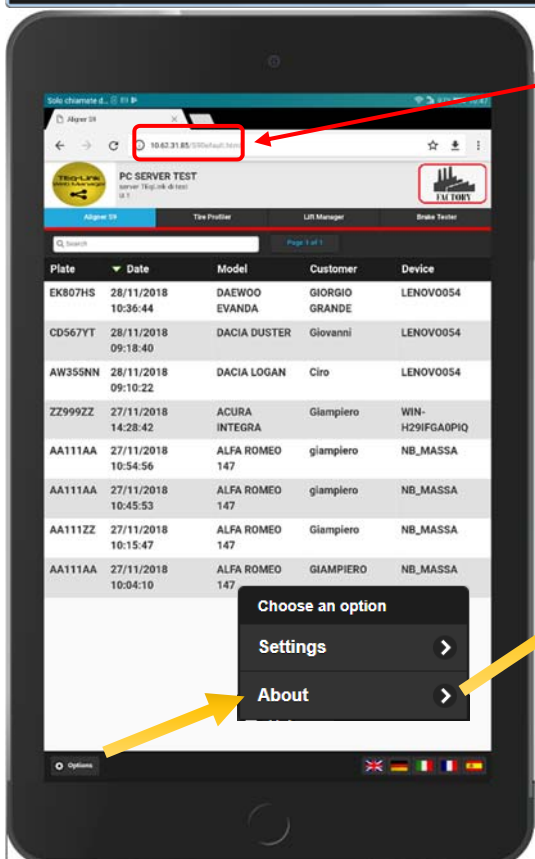
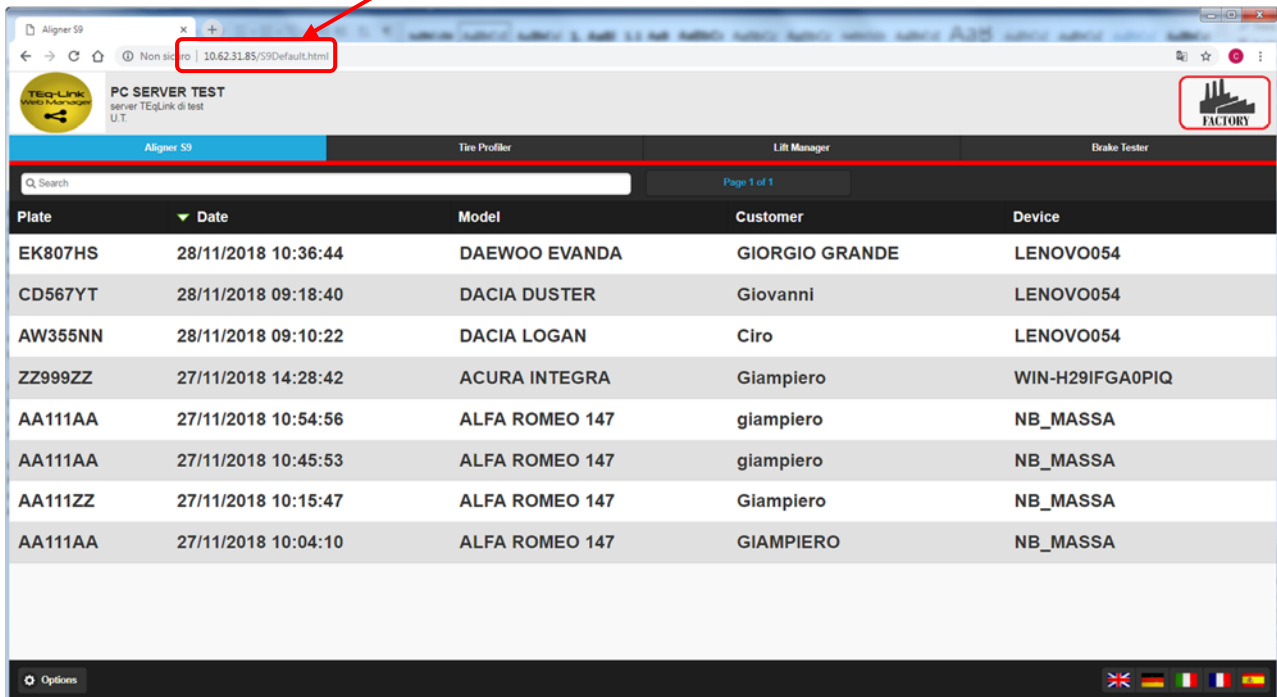
- L'ordinateur continue d'afficher « REBOOTING » quitter toutefois le logiciel de navigation Internet.

La connexion Wi-Fi est terminée, effectuer la procédure « Discover » du « TEq-Link Web Manager » sur l'ordinateur (voir chap. 6.2) ou attendre la connexion automatique (L'ordinateur serveur TEq-Link effectue la recherche automatique des équipements du réseau toutes les 5 minutes).

## 5. Configuration du TEq-Link Web Manager

Après avoir allumé l'ordinateur/serveur où le logiciel « TEq-Link Web Manager » est installé, ou après avoir allumé le dispositif configuré en « LOCAL » il est possible d'accéder à la page-écran principale pour la gestion du garage de n'importe quel ordinateur ou dispositif mobile du réseau informatique du garage, tout simplement en insérant dans la barre des adresses du logiciel de navigation l'I.P. du SERVEUR ou du dispositif « LOCAL » spécifique. Voir chap. 3.1 et chap. 3.2.

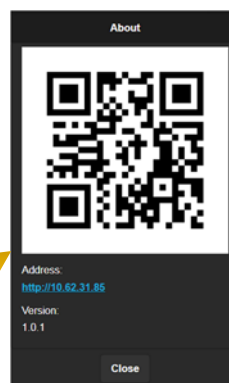
IP de l'ordinateur serveur ou du dispositif configuré en « LOCAL »



IP de l'ordinateur serveur ou du dispositif configuré en « LOCAL »

En cliquant « Options » et en sélectionnant l'option « About » l'IP est affiché sous la forme d'un code QR.

Pour les Smartphones/Tablettes il est utile d'utiliser un lecteur de code QR, de sorte à ouvrir automatiquement le logiciel de navigation au lien correct du Web Manager en utilisant la caméra par le biais d'une APPLI spécifique de balayage du code-barres.



## 5.1 Personnalisation du TEq-Link Web Manager

Il est possible de personnaliser l'interface du TEq-Link Web Manager en insérant un Logo et un en-tête personnalisé.

En cliquant « Options » et en sélectionnant l'option « Settings » une fenêtre s'ouvre où il est possible de configurer un Logo et un en-tête.

Logo et en-tête personnalisé

The screenshot shows the TEq-Link Web Manager interface with a table of data and a Settings dialog box. The dialog box has two sections: 'Header' and 'Logo'. The 'Header' section has fields for 'Title' (PC SERVER TEST) and 'Description' (server TEqLink di test U.T.). The 'Logo' section has a 'Choose new logo' button and a preview of the selected logo. A language selection bar is visible at the bottom right of the interface.

Plate	Date	Model	Model	Model	Model
EK807HS	28/11/2018 10:36:44	DAEWOO EVA	DAEWOO EVA	DAEWOO EVA	DAEWOO EVA
CD567YT	28/11/2018 09:18:40	DAEWOO DUSTER	DAEWOO DUSTER	DAEWOO DUSTER	DAEWOO DUSTER
AW355NN	28/11/2018 09:10:22	DAEWOO LOGAN	DAEWOO LOGAN	DAEWOO LOGAN	DAEWOO LOGAN
ZZ999ZZ	27/11/2018 14:28:42	ACURA INTEGRA	ACURA INTEGRA	ACURA INTEGRA	ACURA INTEGRA
AA111AA	27/11/2018 10:54:56	ALFA ROMEO	ALFA ROMEO	ALFA ROMEO	ALFA ROMEO
AA111AA	27/11/2018 10:45:53	ALFA ROMEO	ALFA ROMEO	ALFA ROMEO	ALFA ROMEO
AA111ZZ	27/11/2018 10:15:47	ALFA ROMEO	ALFA ROMEO	ALFA ROMEO	ALFA ROMEO
AA111AA		ALFA ROMEO	ALFA ROMEO	ALFA ROMEO	ALFA ROMEO

**Settings - Header**

Title: PC SERVER TEST

Description: server TEqLink di test U.T.

Cancel Save

**Settings - Logo**

Choose new logo

Cancel Save

Options

Language selection: UK, DE, FR, IT, ES

Dans la section « Header » insérer le Titre (en caractère gras) et la description, ensuite confirmer en cliquant « Save »

Dans la section « Logo » sélectionner l'image souhaitée d'un répertoire local, ensuite confirmer en cliquant « Save » (l'image doit respecter les proportions L x H = 1,43 x 1)

Il est possible de configurer une langue préférée parmi celles disponibles en cliquant l'icône du drapeau correspondant

## 6. Fonctionnalités sur l'utilisation du TEq-Link Web Manager

L'interface du « TEq-Link Web Manager » est utilisée pour afficher et imprimer les essais des clients pour les Bancs de freinage, les Contrôleurs de géométrie et les Mesureurs de sculpture. Éventuellement, pour Contrôleurs de géométrie et Mesureurs de sculpture, il est possible de les éditer, en ajoutant ou en modifiant des notes ou des données du client/véhicule.

Au contraire, pour les ponts élévateurs il est possible de gérer l'état des réservations, les postes de travail occupés, l'association poste de travail / véhicule et gérer la file d'attente des véhicules ; de plus il est possible de contrôler l'état d'entretien des ponts élévateurs.

### 6.1 Utilisation du TEq-Link Web Manager pour des équip. avec ordinateur/SmartCard

Lors de la mémorisation des essais effectués sur tous les équipements « basés sur ordinateur » de la structure « TEq-Link Workshop » (Bancs de freinage, Contrôleurs de géométrie, Mesureurs de sculpture), le résultat est immédiatement disponible sur n'importe quel ordinateur ou dispositif mobile du réseau informatique du garage.

La structure de l'interface sera comme ci-dessous, avec de différents répertoires pour chaque type de produit. On peut choisir les ordres des listes des essais à afficher. En cas de plusieurs dispositifs sur une ligne de produit le nom du dispositif « Device » est aussi affiché (au début associé au nom de l'ordinateur, mais il peut être aussi personnalisé ; voir indications ci-dessous).

Différents répertoires pour chaque type de produit  
(Contrôleurs de géométrie / Mesureurs de sculpture /

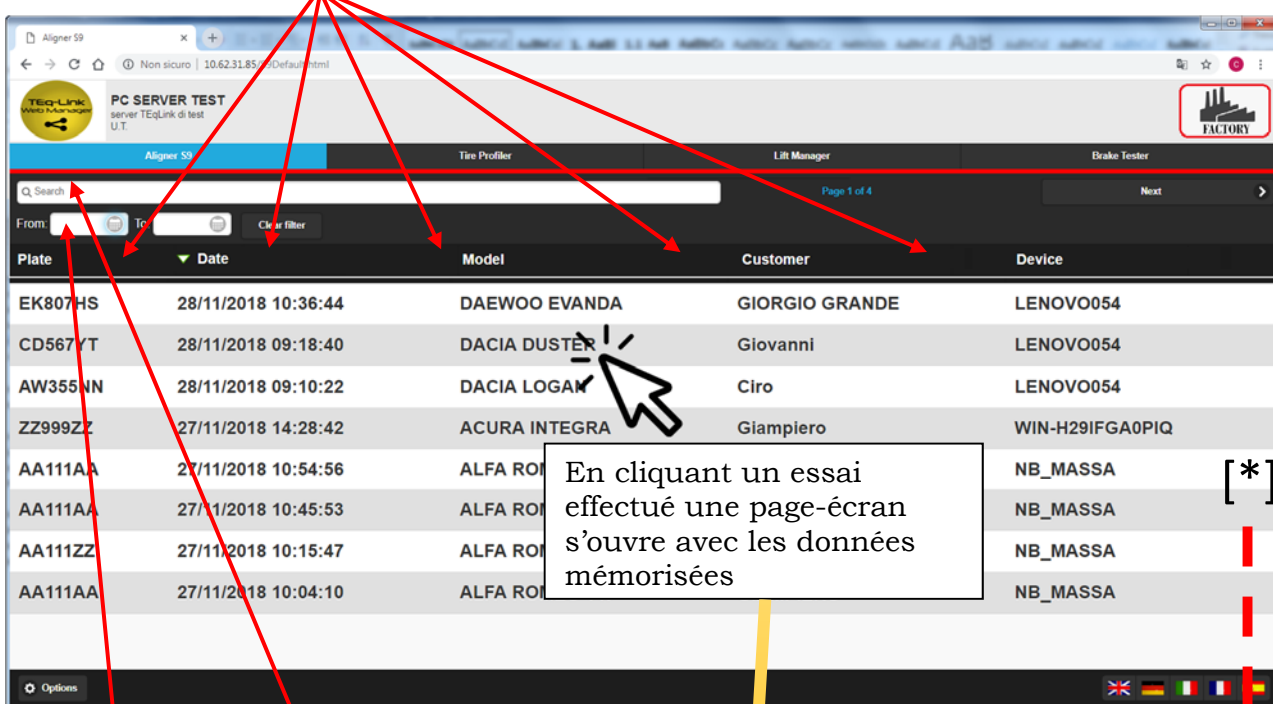
Plate	Date	Model	Customer	Device
EK807HS	28/11/2018 10:36:44	DAEWOO EVANDA	GIORGIO GRANDE	LENOVO054
CD567YT	28/11/2018 09:18:40	DACIA DUSTER	Giovanni	LENOVO054
AW355NN	28/11/2018 09:10:22	DACIA LOGAN	Ciro	LENOVO054
ZZ999ZZ	27/11/2018 14:28:42	ACURA INTEGRA	Giampiero	WIN-H29IFGA0PIQ
AA111AA	27/11/2018 10:54:56	ALFA ROMEO 147	giampiero	NB_MASSA
AA111AA	27/11/2018 10:45:53	ALFA ROMEO 147	giampiero	NB_MASSA
AA111ZZ	27/11/2018 10:15:47	ALFA ROMEO 147	Giampiero	NB_MASSA
AA111AA	27/11/2018 10:04:10	ALFA ROMEO 147	GIAMPIE	

Au début les noms des « Device » sont associés au nom de l'ordinateur

En cliquant « Options » et en sélectionnant l'option « Device » une fenêtre s'ouvre où il est possible de configurer un nom différent pour

Configurer le nouveau nom (BAY 1 dans l'exemple), ensuite confirmer en cliquant « Save »

Il est possible de rechercher les essais effectués en sélectionnant l'ordre ascendant ou descendant pour : NUMÉRO DE PLAQUE D'IMMATRICULATION / DATE / MODÈLE / CLIENT / DISPOSITIF (en cas de plus d'un dispositif) [\*].



En cliquant un essai effectué une page-écran s'ouvre avec les données mémorisées

Il est possible d'effectuer une recherche en insérant dans le champ prévu à cet effet

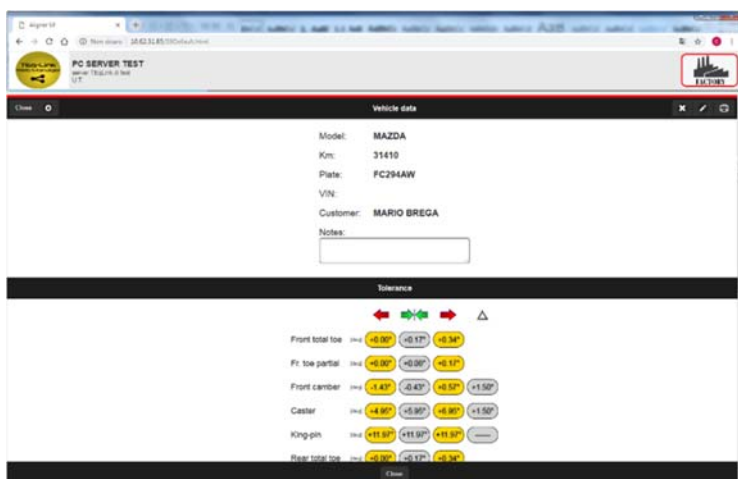
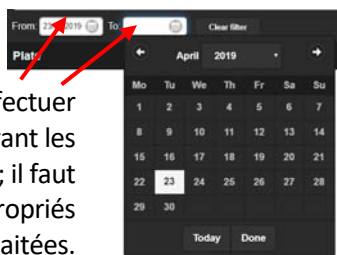
nom/numéro de plaque d'immatriculation/modèle/client/dispositif (même partiellement) ;

Une liste sera énumérée contenant seulement les essais correspondant aux critères de recherche



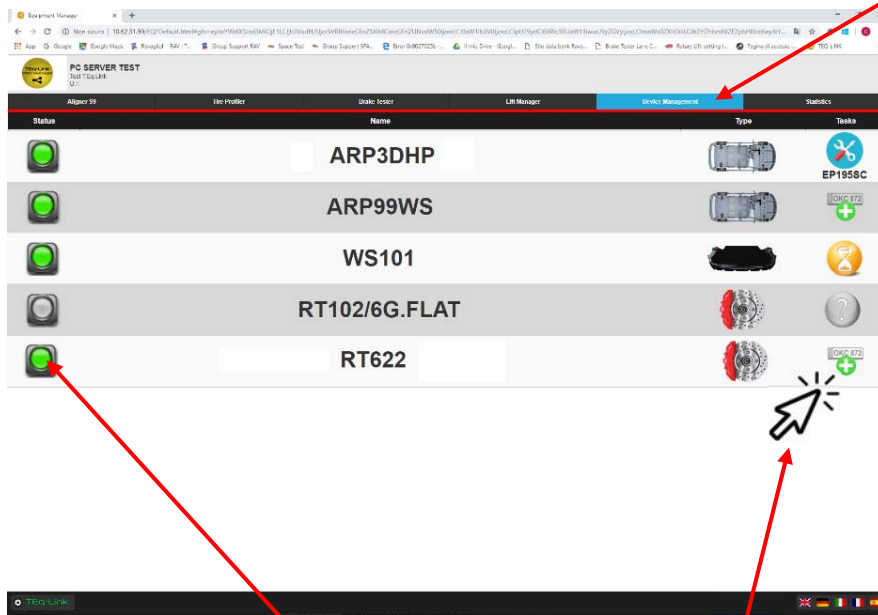
[\*] Pour les types de produit Mesureurs de sculpture et Bancs de freinage le résultat « positif » ou « négatif » est aussi affiché à droite avec un symbole Vert ou Rouge. Seulement pour les Mesureurs de sculpture on peut avoir aussi le résultat jaune « attention »

Il est également possible d'effectuer une recherche en filtrant les résultats par plage de dates ; il faut insérer dans les espaces appropriés les dates souhaitées.







### 6.1.1 Gestion des réservations - association poste de travail / véhicule


Le « TEq-Link Web Manager » permet de gérer en temps réel l'état des réservations des dispositifs Bancs de freinage et Contrôleurs de géométrie et l'association poste de travail / véhicule en test.





En sélectionnant le fichier « Device management », la liste des dispositifs connectés au TEq-Link Web Manager s'affiche.



-  Bancs de freinage - ligne de révision
-  Contrôleur de géométrie
-  Mesureur de sculpture (la gestion de la réservation n'est pas prévue) - un sablier « attente » est toujours affiché.

 Au début l'icône « état de travail » n'affiche aucun travail en attente ou en cours.

 Lorsqu'il y a des réservations, l'icône représente un sablier d'« attente ».

 Lorsqu'il y a des essais en cours, l'icône affiche « exécution » ; la plaque d'immatriculation peut également être indiquée.

Le symbole de l'état VERT  indique que le dispositif est allumé et qu'il communique correctement.

Le symbole de l'état GRIS  ou ROUGE  indique que le dispositif n'est pas allumé (ou qu'il est en panne) et ne communique pas.

En cliquant l'icône « état de travail », un masque pour insérer le véhicule dans la file d'attente est affiché.

Insérer : Plaque d'immatriculation - Client - Véhicule

Ensuite cliquer sur « Add » et confirmer en cliquant « Save ».

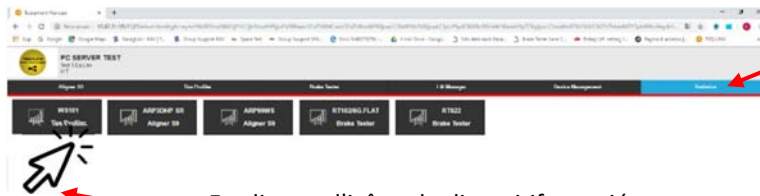
The 'Tasks' modal form is shown with the following fields: 'Plato:' with value 'EK654PL', 'Customer:' with value 'RABITTI', and 'Model:' with value 'FIESTA'. There is a checkmark next to the 'Add' button. At the bottom, there are 'Cancel' and 'Save' buttons.

La liste des véhicules réservés est affichée au début de la procédure des bancs de freinage ou du contrôleur de géométrie, juste après avoir appuyé F4 de la page d'accueil du programme.

The 'Vehicle selection' screen displays a list of reserved vehicles on the left, with 'EK654PL FR417SF' selected. On the right, there are input fields for 'RABITTI' (client) and 'FIESTA' (model). The screen also shows a 'PLATE' field with 'EK654PL' and a 'VEHICLE' field with 'FIESTA'. At the bottom, there are navigation buttons (back, up, down, forward) and a date/time display.

### 6.1.2 Visualisation des statistiques des essais

Avec le « TEq-Link Web Manager » il est possible d'analyser l'état de travail des différents dispositifs connectés : Bancs de freinage, Contrôleurs de géométrie et mesureurs de sculpture. Il est possible d'afficher, et éventuellement exporter et imprimer, les statistiques sur les tests effectués en détaillant les délais et les résultats des essais.

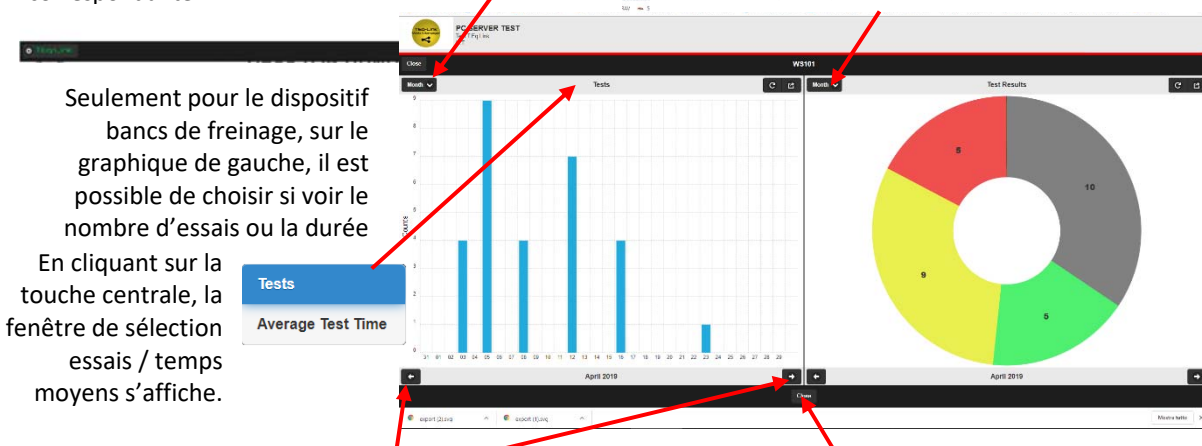


En sélectionnant le fichier « Statistics », les dispositifs connectés au TEq-Link Web Manager qui ont précédemment effectué des essais sont affichés.

En cliquant l'icône du dispositif associé, une page contenant deux graphiques est affichée.

L'histogramme de gauche représente le nombre d'essais effectués au fil du temps. La base de temps peut être configurée par années, mois, semaines ou jours, en cliquant sur la touche correspondante.

Le diagramme circulaire de gauche représente les résultats des essais : les essais positifs sont représentés en vert, les négatifs en rouge, les essais à la limite du positif en jaune (seulement pour mesureur de sculpture) et ceux sans résultat en gris (seulement pour mesureur de sculpture). Le diagramme peut être configuré par années, mois, semaines ou jours.

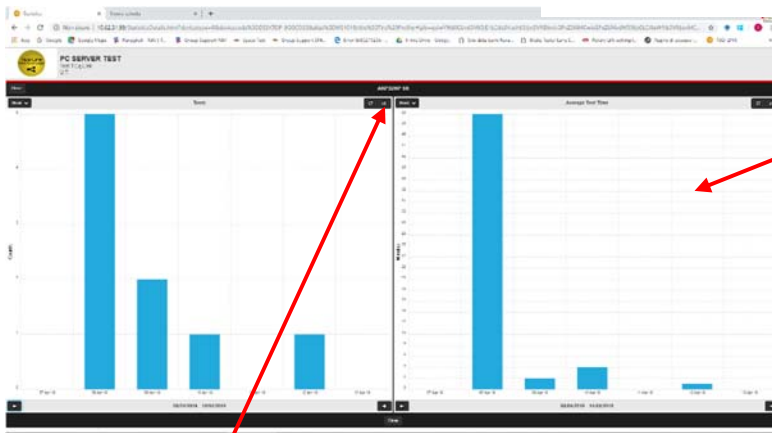


Seulement pour le dispositif bancs de freinage, sur le graphique de gauche, il est possible de choisir si voir le nombre d'essais ou la durée


En cliquant sur la touche centrale, la fenêtre de sélection essais / temps moyens s'affiche.

Cliquer sur les touches « → » « ← » pour parcourir les jours / semaines / mois /

Cliquer sur « Close » pour fermer la page contenant les statistiques du dispositif et revenir à la page précédente.

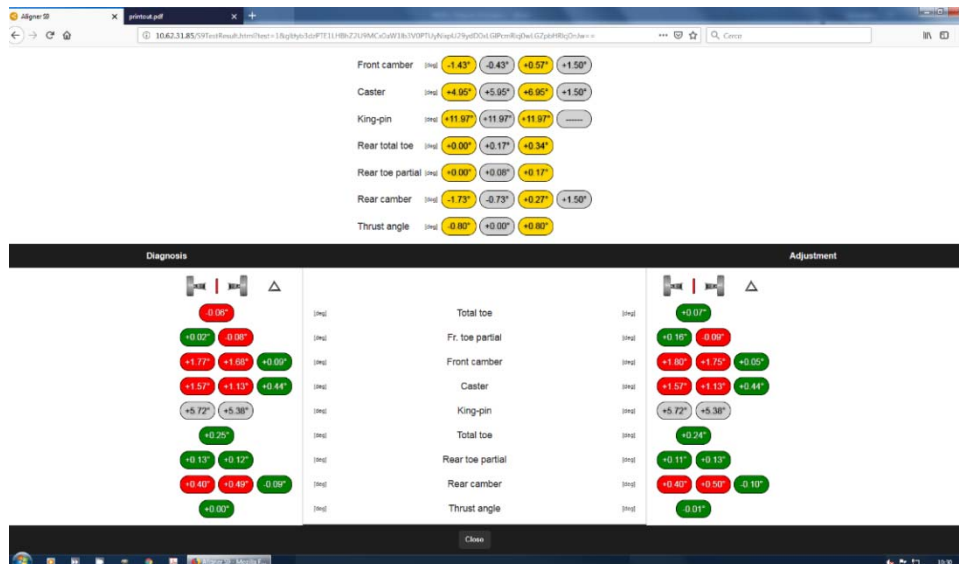


Seulement pour le dispositif Contrôleur de géométrie, le diagramme circulaire avec les résultats des essais n'est pas affiché sur le côté droit ; à sa place, il y a un histogramme qui montre la durée moyenne des essais effectués.

Tous les graphiques visualisés peuvent être exportés en format « SVG » (Scalable Vector Graphics) en cliquant sur la touche . Ils peuvent être ouverts avec un programme spécifique ou un logiciel de navigation Internet pour pouvoir les imprimer.


### 6.1.3 Affichage, modification et impression des essais mémorisés avec Contrôleurs de géométrie


En cliquant un essai effectué (voir chap. 6.1), une page-écran est affichée avec les données mémorisées de l'essai sélectionné.





Il est possible d'éditer la page-écran, en ajoutant ou en modifiant les données du client ou du véhicule, comme les km parcourus, la plaque d'immatriculation, le nom du client, ou bien ajouter des remarques.

Il est aussi possible de configurer l'unité de mesure pour les angles de parallélisme (mm / degrés / pouces) et de changer le format des angles (en centièmes / en soixantièmes)


En cliquant l'icône  il est possible modifier ou d'ajouter des remarques ou d'autres données, telles que nom client ou plaque d'immatriculation.

En cliquant l'icône  on peut éliminer l'essai concerné de la base de données

En cliquant l'icône  il est possible de modifier la configuration des angles. Confirmer en cliquant « Save »

En cliquant l'icône  une fiche s'ouvre avec les résultats à imprimer. A ce point il est possible de :


- télécharger localement le document .pdf
- imprimer le document sur une imprimante disponible (locale ou de réseau)
- partager le document (par courrier)


Cliquer  pour fermer la fiche avec les résultats de l'essai et retourner à la page-écran précédente avec la liste des


### 6.1.4 Affichage, modification et impression des essais mémorisés avec les Mesureurs de sculpture

En cliquant un essai effectué (voir chap. 6.1), une page-écran est affichée avec les données mémorisées de l'essai sélectionné.


Il est possible d'éditer la page-écran, en ajoutant ou en modifiant les données du client ou du véhicule comme les km parcourus, la plaque d'immatriculation, le nom du client, ou bien ajouter des remarques.

En cliquant l'icône  il est possible modifier ou d'ajouter des remarques ou d'autres données, telles que nom client ou plaque d'immatriculation.

En cliquant l'icône  on peut éliminer l'essai concerné de la base de données

En cliquant l'icône  une fiche s'ouvre avec les résultats à imprimer. A ce point il est possible de :

- télécharger localement le document .pdf
- imprimer le document sur une imprimante disponible (locale ou de réseau)
- partager le document (par courrier électronique ou autre)

Cliquer  pour fermer la fiche avec les résultats de l'essai et retourner à la page-écran précédente avec la liste des essais

### 6.1.5 Affichage et impression des essais mémorisés avec les Bancs de freinage

En cliquant un essai effectué (voir chap. 6.1), une fiche s'ouvre avec l'aperçu de l'impression de l'essai concerné.

Il est possible de :

- télécharger localement le document .pdf
- imprimer le document sur une imprimante disponible (locale ou de réseau)
- partager le document (par courrier électronique ou autre)

REMARQUE : pour le type de produit « Banc de freinage » il n'est pas possible de modifier les données du client ou du véhicule, car l'essai concerné fait l'objet de réglementations spécifiques.

The screenshot shows a web browser window with a PDF document titled 'printout.pdf'. The document is a brake test report for 'MARIOMARIO' software version 1.02.07.04. It contains sections for 'Brake Tester Data', 'Owner and vehicle data', 'Braking System', and 'Brakes'. A red arrow points to the top-left corner of the PDF viewer, and another red arrow points to the top-right corner. A text box on the right says 'Il est possible d'imprimer ou de télécharger'.

**Brake Tester Data**

Device Brand.....1-  
Device Model.....2-  
Homologation number.....3-  
Serial number.....4-  
Date of calibration expiry.....5-

**Owner and vehicle data**

Surname.....PENNELLA Name.....MARIO  
Vehicle make.....FORD Vehicle Model.....FOCUS  
Reg. No.....AT433DR Chassis.....  
Reg. Date..... Trailing weight (kg).....0  
Vehicle w. on test(kg).....1040 Km.....112090  
GVW..... Category.....M1 < 01/10/91 NO ABS

Result.....PASSED

Temperature °C..... Pressure kPa..... Humidity %.....  
Date.....05/12/2018 Start Time.....12:25 End Time.....12:28

**Braking System**

Service Brake.....HYDRAULIC Emergency Brake.....HYDRAULIC  
Parking Brake.....HYDRAULIC Emergency Brake System.....HH

**Brakes**

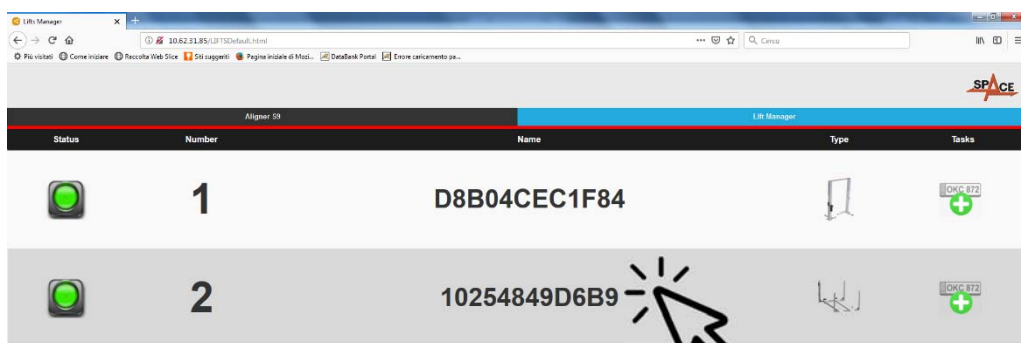
	FRONT AXLE			REAR AXLE			PARKING BRAKE		
	Lh	Rh	Limit/Tot	Lh	Rh	Limit/Tot	Lh	Rh	Limit
Weight (Kg)	289	286	577	232	231	463	---	---	---
Total Weight (Kg)	1040								
Braking Force (N)	1510	1430	---	1270	1130	---	1490	1030	---
Unbalance (%)	14	---	≤ 30	14	---	≤ 30	32	---	≤ 50
Ovalization in %	---	---	---	2	1	---	---	---	---
Pedal (N)	---	---	≤ 500	---	---	≤ 500	---	---	≤ 400

Fermer la fiche avec l'aperçu de l'impression pour retourner à la page-écran précédente avec la liste des essais

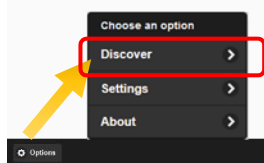
## 6.2 Utilisation du TEq-Link Web Manager pour la gestion des élévateurs

Après avoir configuré le service TEq-Link sur les élévateurs présents dans le garage (voir chap. 4) il peut s'avérer nécessaire de procéder avec leur « Discover », pour qu'ils puissent être gérés par le TEq-Link Web Manager.

Une fois qu'ils sont détectés, ils sont énumérés comme dans la figure ci-dessous : Le numéro et le nom de l'élévateur sont aussi affichés (au début le MAC ADDRESS du dispositif Wi-Fi à l'intérieur du « Kit Moniteur ponts élévateurs » est utilisé)

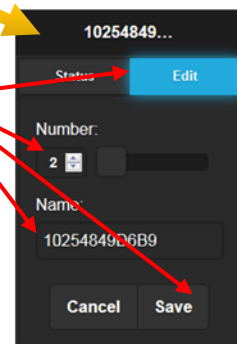


En cliquant le nom d'un élévateur une fenêtre s'ouvre où il est possible d'attribuer au dispositif un numéro ou un nom différent.



En cliquant « Options » et en sélectionnant l'option « Discover » on effectue la recherche de nouveaux élévateurs à connecter au « TEq-Link »

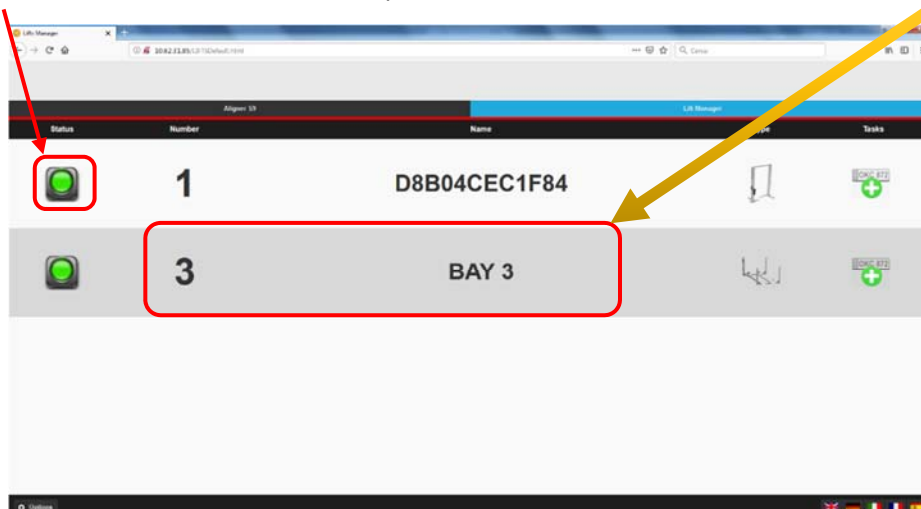
Dans la section « Edit » choisir le Numéro et le Nom de l'élévateur, confirmer en cliquant



Le symbole de l'état VERT indique que l'élévateur est allumé et qu'il communique correctement. Si le même symbole est ROUGE il indique qu'il n'y a pas de communication (ex. Élévateur éteint).

Remarque : Parfois le symbole peut être aussi jaune s'il y a d'interruptions de la communication.

Au contraire, en cas de pannes, elles peuvent être signalées par un symbole associé à un code d'erreur ; voir chap. 6.2.2

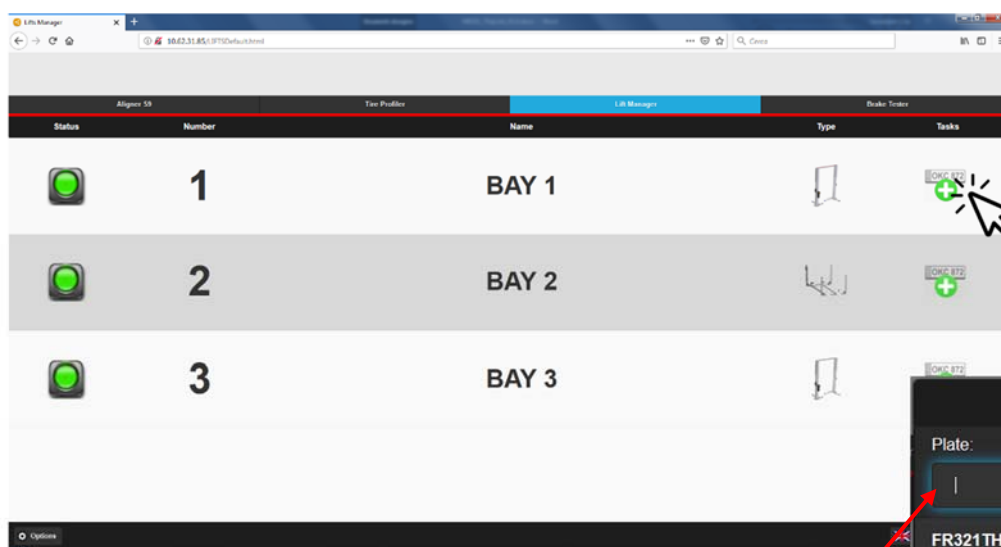


### 6.2.1 Gestion des réservations - association poste de travail / véhicule et file d'attente

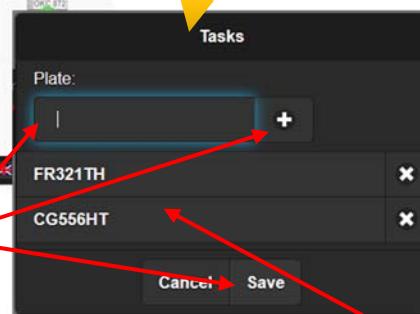
Le « TEq-Link Web Manager » permet de gérer en temps réel l'état des réservations des ponts élévateurs : les postes de travail occupés, l'association poste de travail / véhicule et la file d'attente des véhicules.

Au début l'écran de l'élévateur affiche la DEL verte allumée fixe, l'indication « **Bienvenu** » et le nom assigné au dispositif (voir chap. 6.2).  
La DEL rouge éteinte indique qu'il n'y a pas de travaux en attente ou en cours.

DEL verte allumée    DEL rouge éteinte



En cliquant l'icône de l'état de travail une fenêtre s'ouvre pour ajouter / éliminer des réservations (plaques d'immatriculation)



La liste énumère toute la file des véhicules en attente

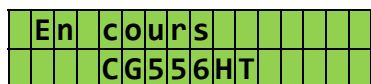
Au début l'icône « état de travail » n'affiche aucun travail en attente ou en cours, la DEL rouge à l'écran est éteinte

Insérer la plaque d'immatriculation du véhicule, ensuite cliquer la touche « + » pour ajouter le véhicule  
Lorsqu'il y a une file de véhicules en attente l'icône « état de travail » le met en évidence par le symbole « ⌚ », la DEL rouge sur l'afficheur clignote

En utilisant les touches F2 et F3 sur le clavier de l'élévateur, faire dérouler la sélection >> << sur la plaque d'immatriculation de la réservation du véhicule à essayer.



Pour confirmer le travail sur le véhicule sélectionné appuyer sur F5, l'écran affiche la plaque d'immatriculation « **En cours** » (essai en cours) et la DEL rouge est allumée fixe. Au même temps l'icône « état du travail »



montre l'icône **CG556HT** qui indique aussi la plaque d'immatriculation correspondante.



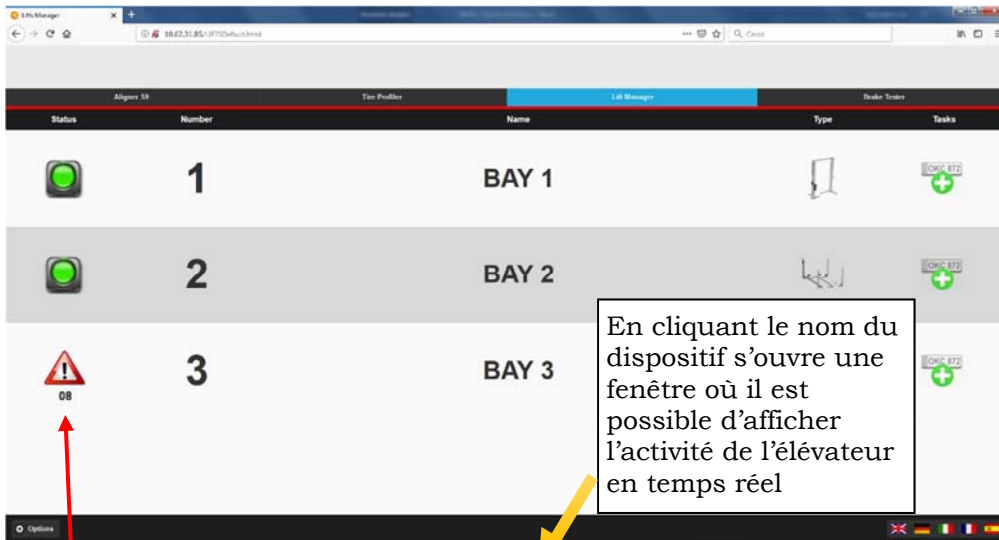
Une fois terminé le travail, appuyer sur F5 et confirmer l'élimination du travail avec la même touche.

Une fois terminée toute la file des travaux l'icône « état travail » affiche

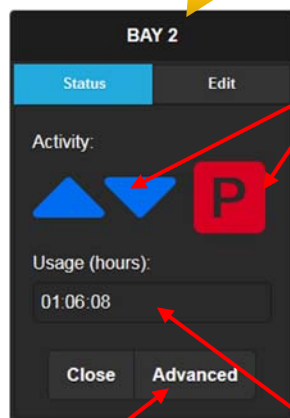
« libre » et la DEL rouge à l'écran s'éteint.

### 6.2.2 Contrôle activité / état d'entretien - vérification pour recherche pannes

L'interface «TEq-Link Web Manager » peut être utilisée aussi pour contrôler l'état de l'activité des élévateurs, l'interruption éventuelle due à des pannes ou à des erreurs et pour vérifier l'état d'entretien.



En cas de panne ou d'anomalie de l'élévateur, le symbole peut la signaler en association avec un code d'erreur (ex. 08) ; Se référer à la liste des erreurs dans la suite.



Les symboles représentent la montée et la descente.

Le symbole représente la phase de stationnement.

Le symbole devient rouge lorsque la phase concernée est active.

→ l'élévateur est en phase de montée

→ l'élévateur est en phase de descente

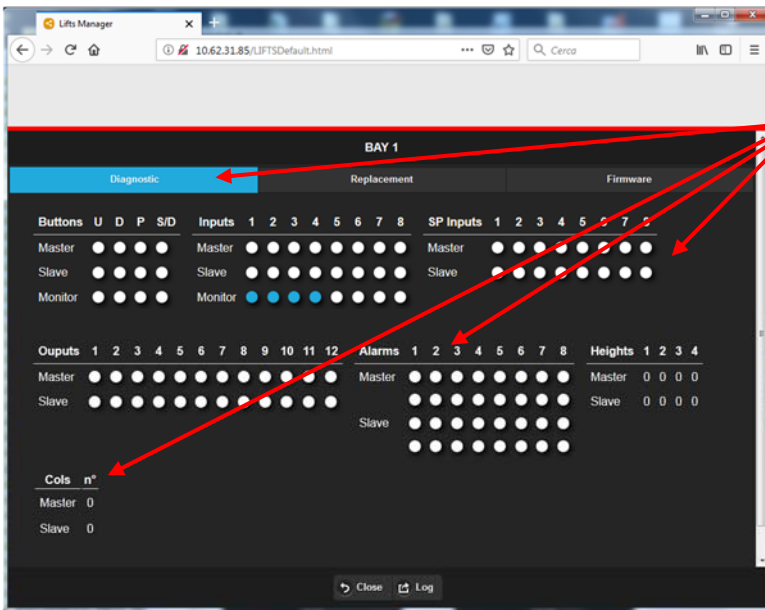
→ l'élévateur est en phase de stationnement

Un menu « **Advanced** » est disponible et on peut y accéder par Mot de passe, permettant des opérations avancées pour le diagnostic et les interventions d'ajustement ou de réparation, réservées à du personnel d'assistance qualifié. Voir les références aux pages suivantes.

Temps d'utilisation de l'élévateur pendant les phases actives (montée, descente et stationnement). Indiqué dans le format HH:MM:SS

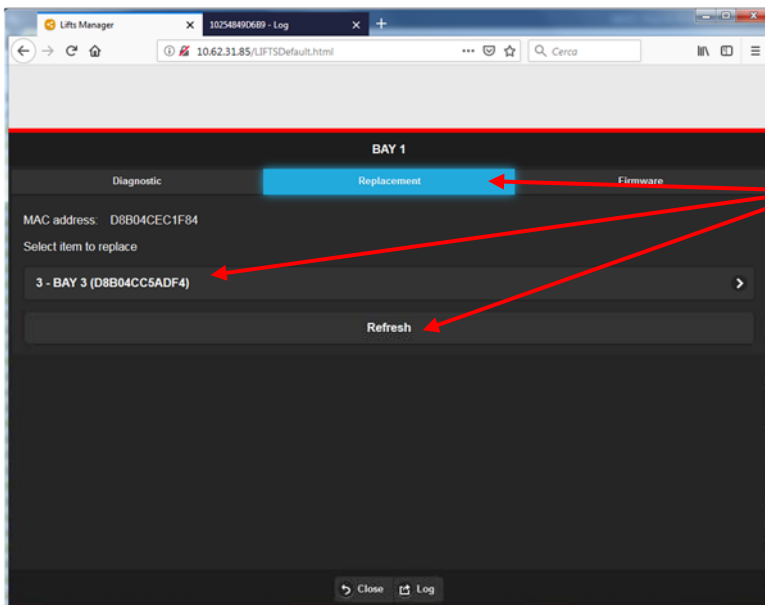
Réf. Erreur	Description
01	Désalignement colonnes
02	Fuite colonnes
03÷06	Alarme coincement sur colonnes 1,2,3,4.
07	Pas de communication entre fiche mère et esclave (pour ponts avec 2 Cartes de Contrôle Géométrie)
08	Lecture incorrecte came SCA (lecture de 2 au lieu de 3 pour chaque tour de vis) (seulement ponts 2 colonnes)
09	Alarme Flash E-eprom ou alarme alimentation
10	Alarme sélection élévateur intégré
11	Le pont a été éteint et rallumé avec une alarme active
12	Alarme due à la détection d'un relais fermé sans la commande correspondante activée
13	La procédure d'allumage détecte un dysfonctionnement sur R12 (relais de sécurité)
14	Seulement pour PLC1-2 sert comme OR pour 4 alarmes (Champignon+Dispositif thermique+Porte+Phases3F)
15	Le commutateur pont individuel/double à été déplacé lorsque le pont n'était pas au sol
16	Anomalie pont piétinement

**Menu ADVANCED - réservé au personnel d'assistance qualifié**

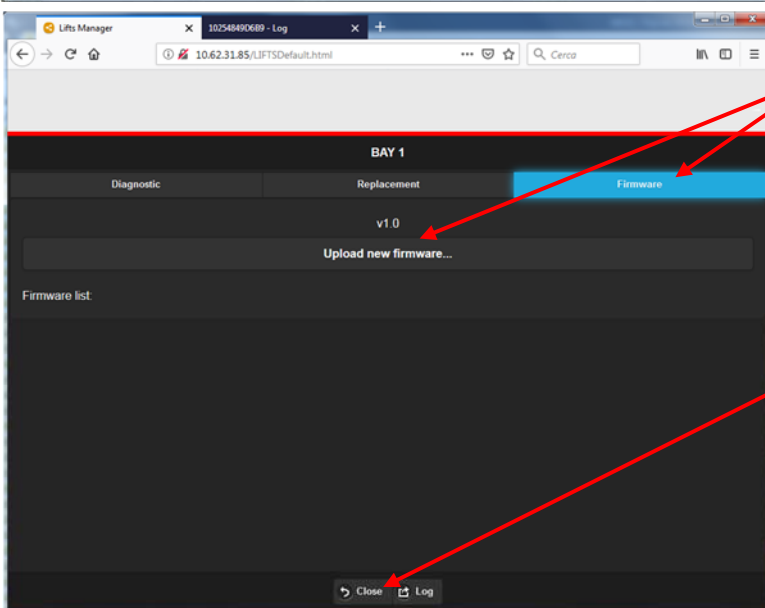


Dans la section « Diagnostic » du Menu « Advanced » il est possible de vérifier l'état des relais, des entrées, des sorties et la hauteur de différentes colonnes.

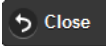
Reportez-vous aux tableaux des pages suivantes pour déterminer l'association des références des Input / output pour les appareils des différents élévateurs



Dans la section « Replacement » du Menu « Advanced » il est possible d'importer d'un élévateur utilisé au préalable des données mémorisées (ex. heures d'utilisation), en cas de remplacement de la carte du processeur sur le « Kit Moniteur ponts élévateurs »



Dans la section « Micrologiciel » du Menu « Advanced » il est possible de mettre à jour le Micrologiciel sur la carte du processeur du « Kit Moniteur ponts élévateurs »

Cliquer  pour fermer le menu « Advanced » et retourner à la page-écran principale de l'interface « TEq-Link Web Manager »

- Contrôleur de géométrie S9 / Banc de freinage  
BTS2 Mesureur de Sculpture / Élévateur

(REV 1.3 - 05/2019)

## Association de références Input / Output

TITLE	2COL EM		4COL HYD		ROPES MERCEDES
	1	2	3-4		7
	MASTER	MASTER	MASTER	SLAVE	MASTER
Button UP	Button UP	Button UP	Button UP	Button UP	Button UP
Button DW	Button DW	Button DW	Button DW	Button DW	Button DW
PARK			PARK		PARK
S/D					
Output 1	Motor Col.1	Motor Col.1	EV. Down Col1	Motor Col.1	Motor Up
Output 2	Motor Col.2	Motor Col.2	EV. Down Col2	Motor Col.2	EV Down
Output 3	BUZZER	EMERG. LAMP.	EMERG. LAMP.	EMERG. LAMP.	EMERG. LAMP.
Output 4			BLUE Lamp		BLUE Lamp
Output 5		BUZZER	BUZZER	BUZZER	BUZZER
Output 6		Motor Col.3	Motor Col.1	Motor Col.3	Led lamps RH
Output 7		Motor Col.4	Motor Col.2	Motor Col.4	Led lamps LH
Output 8			Hooks Col.1		
Output 9			Hooks Col.2		
Output 10					EV slow down
Output 10					Hooks
Output 12	Security	Security	Security	Security	Security
Input 1	LS UP/DW Col1	LS Down Col1	LS Down Col1	LS UP/DW Col1	Rope breakage
Input 2	LS UP/DW Col2	LS Down Col2	LS Down Col2	LS UP/DW Col2	Rope breakage
Input 3		LS Down Col3			Loosening Col1
Input 4		LS Down Col4			Loosening Col2
Input 5			LS Down Col3	LS UP/DW Col1	Loosening Co3
Input 6			LS Down Col4	LS UP/DW Col2	Loosening Col4
Input 7					LS dangerous height
Input 8					

TITLE	serie 800-8000		4COL. DUO		800 DUO	
	8		11		12	
	MASTER	SLAVE	MASTER	SLAVE	MASTER	SLAVE
Button UP	Button UP	Button UP	Button UP	Button UP	Button UP	Button UP
Button DW	Button DW	Button DW	Button DW	Button DW	Button DW	Button DW
PARK						
S/D	PARK	PARK	Single/Double	Single/Double	Single/Double	Single/Double
Output 1	EV slow down Cyl.1	EV slow down Cyl.1	Motor 1-2	Motor 1-3	EV slow down Cyl.1	EV slow down Cyl.3
Output 2	EV slow down Cyl.2	EV slow down Cyl.2	Motor 3-4	Motor 3-4	EV slow down Cyl.2	EV slow down Cyl.4
Output 3	EMERG. LAMP.	EMERG. LAMP.	EMERG. LAMP.	EMERG. LAMP. (n.c.)	EMERG. LAMP.	EMERG. LAMP.
Output 4	BLUE Lamp	BLUE Lamp	LAMP SD	LAMP SD (n.c.)	BLUE Lamp	BLUE Lamp
Output 5	BUZZER	BUZZER			BUZZER	BUZZER
Output 6	Motor Cyl.1	Motor Cyl.1	Motor Down	Motor Down	Motor Cyl.1	Motor Cyl.3
Output 7	Motor Cyl.2	Motor Cyl.2	Motor Up	Motor Up	Motor Cyl.2	Motor Cyl.4
Output 8	EV intercpt.Tread.lift	EV intercpt.Tread.lift			EV intercpt.Tread.lift	EV intercpt.Tread.lift
Output 9	EV lock Cyl.1234	EV lock Cyl.1234			EV lock Cyl.1234	EV lock Cyl.1234
Output 10	EV Down Cyl.1	EV Down Cyl.1			EV Down Cyl.1	EV Down Cyl.3
Output 10	EV Down Cyl.2	EV Down Cyl.2			EV Down Cyl.2	EV Down Cyl.4
Output 12	Security	Security	Security	Security	Security	Security
Input 1	LS Down Cyl.1	LS Down Cyl.1	LS UP/DW Col1	LS UP/DW Col3	LS Down Cyl.1	LS Down Cyl.3
Input 2	LS Down Cyl.2	LS Down Cyl.2	LS UP/DW Col2	LS UP/DW Col4	LS Down Cyl.2	LS Down Cyl.4
Input 3	LS Up Treadable lift LH platform	LS Up Treadable lift LH platform	Obstacle (Termich) Col 1-2	Obstacle (Termich) Col 3-4	LS Up Treadable lift LH platform	LS Up Treadable lift LH platform
Input 4	LS Down Treadable lift LH platform	LS Down Treadable lift LH platform	Wear on screw (Termich) Col 1-2	Wear on screw (Termich) Col 3-4	LS Down Treadable lift LH platform	LS Down Treadable lift LH platform
Input 5	LS Down Cyl.3	LS Down Cyl.3	LS UP/DW Col3	LS UP/DW Col1	LS Down Cyl.3	LS Down Cyl.3
Input 6	LS Down Cyl.4	LS Down Cyl.4	LS UP/DW Col4	LS UP/DW Col2	LS Down Cyl.4	LS Down Cyl.4
Input 7	LS Up Treadable lift RH platform	LS Up Treadable lift platformDx	Obstacle (Termich) Col 3-4	Obstacle (Termich) Col 1-2	LS Up Treadable lift platformDx	LS Up Treadable lift platformDx
Input 8	LS Down Treadable lift RH platform	LS Down Treadable lift RH platform	Wear on screw (Termich) Col 3-4	Wear on screw (Termich) Col 1-2	LS Down Treadable lift RH platform	LS Down Treadable lift RH platform

	2COL with SAP	Serie 600 SAP	PLC E.M.	PLC HID	INDIPENDENT COLUMNS WIRELESS	
TITLE	16	17	21	22	24	
	MASTER	MASTER	MASTER	MASTER	MASTER	SLAVE
Button UP	Button UP	Button UP	Button UP	Button UP	Button UP	
Button DW	Button DW	Button DW	Button DW	Button DW	Button DW	
PARK		PARK			PARK	
S/D						
Output 1	Motor Col.1	Motor	multiplexer inputs		Motor1	Motor Col.1
Output 2	Motor Col.2	EV. Down	multiplexer inputs		Motor2	Motor Col.2
Output 3		BUZZER	multiplexer inputs		Rele A	EMERG. LAMP.
Output 4		P.G. Led LH	Red indicat. light alarms		Rele B	
Output 5		P.G. Led RH	command motor col.1	OFF=mov. Up / ON= mov. Down	Hook	BUZZER
Output 6		Hooks	command motor col.2	Red indicat. light alarms	EV Down	Motor Col.3
Output 7		EV. exchange PP/SI	command motor col.3	Blue light indicator Park / LSD Trolley	EV slow down	Motor Col.4
Output 8		EV. exchange P.G.	command motor col.4	Hooks columns 3 - 4	BUZZER	
Output 9		EV. P.G. transversal		Hooks columns 1 - 2	active recharge	
Output 10		EV. P.G. longitudinal		movement column 1		
Output 10		Lamp P.G.		movement column 2		
Output 12	Security	Security		movement column 3	Security	Security
				movement column 4		
Input 1	LS Down Col1	Termich Motor	LS Down Col1	LS Down Col1	LS Down Col1	LS Down column master
Input 2	LS Down Col2		LS Down Col2	LS Down Col2	LS Down Col2	OR LS Down all columns
Input 3		Pressure switch P.P.	LS Down Col3	LS Down Col3	LS Down Col3	Emergency stop
Input 4		Pressure switch S.I.	LS Down Col4	LS Down Col4	LS Down Col4	presence 24V
Input 5						
Input 6						
Input 7						
Input 8						

Les "Special INPUT" ont toujours la même signification (voir ci-dessous), elles ne peuvent être mises en évidence que sur les élévateurs dans lesquels elles ont la référence.

Special Input 1	Obstacle
Special Input 2	Obstacle +UB+Termich
Special Input 3	Treadable
Special Input 4	Crosspiece
Special Input 5	FC Up
Special Input 6	Integrated Lift
Special Input 7	Pressure switch
Special Input 8	SW MAN

## 7. Schémas électriques de la variante "Lift Monitor Kit"

INDICE PROIEZIONE	PROIEZIONE	DATA	PIRMA
A	M	/ /	A

NUMERO	DATA
ENG-NOO	/ /
A	/ /

Valido per:  
CASSETTA MONITOR PONTI  
Schema elettrico 052306070

NB: il disegno 058503\*\*0 valido per VARIP5 e il disegno 047103\*\*0 valido per tutte le altre VARIP non è stato fatto in quanto cambia solo il cavo di pos.20

lasciare lunghi i cavetti provenienti dal coverchio, in modo che in caso di manutenzione si riesca a fissarli nelle due viti sul lato sinistro della cassetta

NB: infilare il cavo nei pressacavi prima di montare i connettori

POSIZ	CODICE	DESCRIZIONE	MATERIALE	QUANTITA
22	239018	rondella viti dent. est. Ø. 3 Zn		12
21	999923430	targh. identif. connettori, cavi		1
20	20491	cavo monitor ponti seriale PLC VARIP1	VARIP1	1
20	20476	cavo monitor ponti due seriali VARIP5	VARIP5	1
20	20475	cavo monitor ponti una seriale VARIP RESTANTI		1
19	599473	ghiera M16x1.5 art. 1143M16	Cembre	3
18	599472	pressacavo M16x1.5 art. 1900 M16	Cembre	3
18	220005	vite TCB autif. 3.5x9.5 Zn		6
17	507019	fusibile 10.3x38 2A 500V gl		1
16	999923390	targhetta colleg. aliment. 1Ph		1
15	510150	morsello giallo verde 4mmq		2
14	047066240	supporto componenti		1
13	518163	interruttore generale		1
12	999912430	targhetta 230V 50Hz 1Ph		1
11	99990758	targhetta autoadesiva pericolosa		1
10	510209	piastri terminale		1
9	510224	morsello 4mmq		2
8	515038	portafusibile un polo + neutro		1
7	507043	fusibile 5x20 2A 250V rapido		1
6	121KP0331	trasformat. 30VA 0-230-400/0-24		1
5	052367110	piastra portacomponenti VARIP		1
4	569012	distanziale		4
3	052367120	cassetta elettrica monitor ponti		1
2	20499	kit monitor ponti sollevatori		1
1	220052	vite TCB autif. 2.9x9.5 Zn		4

TOLLERANZE NON INDICATE: IT13  
SCALE: 1/1  
DATA: 27/11/18  
TRATTAMENTO: PINTURA  
MATERIALE:

PRODOTTORE:

CLASSE:

NOTE:

IMPIANTO ELETTRICO:

DESCRIZIONE: MTG. CASS. MONITOR PONTI VARIP1.0523034800











