

# BOÎTIER DE COMMANDE

## 7.7

### NOTICE D'UTILISATION



**À LIRE AVEC ATTENTION AVANT LA MISE EN SERVICE !**

Traduction de la notice d'utilisation d'origine

Version : 1.0 FR ; numéro d'article : 00603-3-124



## TABLE DES MATIÈRES

<b>1</b>	<b>IDENTIFICATION DE L'APPAREIL</b>	<b>3</b>
<b>2</b>	<b>SERVICE</b>	<b>3</b>
<b>3</b>	<b>GARANTIE</b>	<b>3</b>
<b>4</b>	<b>MISE EN SERVICE</b>	<b>4</b>
4.1	Contenu de la livraison et fixation	4
4.1.1	Assemblage de la boule C de RAM	4
4.2	Raccord électrique	5
4.2.1	Semoir pneumatique avec ventilateur électrique	6
4.2.2	Semoir pneumatique PS 300 D Twin, ventilateur électrique PRO	7
4.2.3	Câble de signal à 7 pôles	7
4.2.4	Incab	8
4.3	Boîtier de commande	9
4.4	Première mise en service	11
4.5	Affichage principal	11
<b>5</b>	<b>DESCRIPTION FONCTIONNELLE</b>	<b>12</b>
5.1	Réglages	12
5.1.1	Date	12
5.1.2	Heure	13
5.1.3	Heure d'été/d'hiver	13
5.1.4	Heure (AM, PM/24h)	13
5.1.5	Langue	14
5.1.6	Système d'unités	15
5.1.7	Symbole des décimales	15
5.1.8	Éclairage de l'écran	16
5.1.9	Éclairage du clavier	16
5.1.10	Volume audio max.	17
5.1.11	Son des touches	17
5.1.12	Instances UT	17
5.1.13	Mise à jour du logiciel du terminal	18
5.1.14	Calibrage de l'écran	18
5.1.15	Supprimer IOP (pool d'objets)	19
5.2	Réglages TECU	20
5.2.1	Saisie de la vitesse de déplacement	21
5.2.1.1	Calibrage de la vitesse de déplacement	21
5.2.1.2	Réglage du logiciel APV	22
5.2.2	Saisie de la vitesse des roues	22
5.2.2.1	Calibrage de la vitesse des roues	23
5.2.2.2	Réglage du logiciel APV	23
5.2.3	Réglage de la prise de force à l'arrière	24
5.2.4	Réglage du Hitch (mécanisme de levage à l'arrière)	25
5.2.4.1	Réglage du logiciel APV	25
5.3	AUX – Assignments	26
5.4	Information	27
<b>6</b>	<b>MESSAGES D'ERREUR</b>	<b>28</b>
6.1	Erreur connexion ECU	28
6.2	Erreur mise à jour du logiciel	28
<b>7</b>	<b>MISE À JOUR DU LOGICIEL</b>	<b>29</b>

# 1 IDENTIFICATION DE L'APPAREIL

Le boîtier de commande peut être identifié de manière univoque à l'aide des indications suivantes figurant sur la plaque signalétique :

- 1 : Numéro de série Bucher Automation
- 2 : Numéro d'article
- 3 : Type
- 4 : Version du matériel

## Position de la plaque signalétique

La plaque signalétique se trouve directement au dos du boîtier de commande.

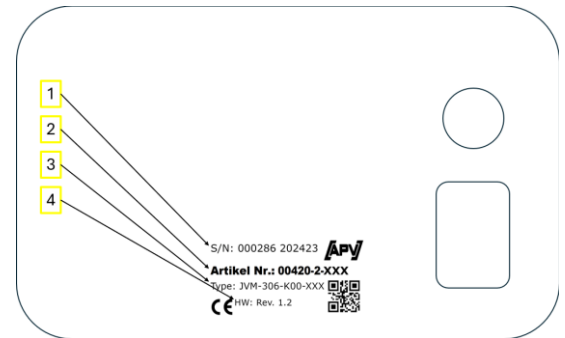


Figure 1



## Remarque !

**En cas de questions ou de réclamations au titre de la garantie, indiquez-nous toujours le numéro de série et la version du logiciel de votre commande.**

# 2 SERVICE

Dans les cas suivants, veuillez vous adresser à notre adresse SAV :

- Si vous avez des questions concernant le maniement de l'appareil malgré toutes les informations se trouvant dans la présente notice d'utilisation
- Pour les questions concernant les pièces de rechange
- Pour les ordres de travaux de maintenance et d'entretien.

## Adresse SAV :

APV - Technische Produkte GmbH  
ZENTRALE  
Dallein 62  
A-3753 Hötzelstdorf  
AUTRICHE

Téléphone : +43 2913 / 8001-5500  
Fax : +43 2913 8002  
Courriel : [service@apv.at](mailto:service@apv.at)  
Web : [www.apv.at](http://www.apv.at)

# 3 GARANTIE

Vérifiez l'absence éventuelle de dommages de transport immédiatement lors de la remise du boîtier de commande. Les réclamations ultérieures relatives aux dommages de transport ne peuvent plus être acceptées.

Sur la base de la facture, nous accordons une garantie d'usine de six mois à partir de la date de première utilisation. Cette garantie s'applique en cas de défauts matériels ou de construction et ne concerne pas les pièces qui sont endommagées par l'usure normale ou excessive.

La garantie est nulle dans les cas suivants :

- lorsque des dommages résultent de traces de violence extérieures (p. ex. ouverture du terminal),
- lorsque les exigences prescrites ne sont pas respectées,
- l'appareil est modifié, étendu ou pourvu de pièces de rechange étrangères sans notre accord.

Afin de pouvoir offrir le meilleur service possible, la garantie de votre appareil doit être activée après la remise en main.

Pour l'activation de la garantie de votre appareil, scannez simplement le code QR à l'aide de votre smartphone. Vous serez redirigé directement sur la page d'activation de la garantie.

Vous pouvez également appeler la page d'activation de la garantie en allant dans la zone de service de notre site Internet [www.apv.at](http://www.apv.at).



## 4 MISE EN SERVICE



### Remarque !

Le contenu de la livraison peut varier en fonction de la machine et de sa configuration !

### 4.1 CONTENU DE LA LIVRAISON ET FIXATION



Figure 2

- |   |  |
|---|--|
| 1 | Boîtier de commande avec boule C de RAM. |
|---|--|

Fixez le support de la boule C de RAM à un kit de montage pour support RAM.

### ATTENTION !

Si possible, n'enroulez pas le câble en formant une bobine !

#### 4.1.1 ASSEMBLAGE DE LA BOULE C DE RAM

Vissez la boule C de RAM au dos du boîtier de commande à l'aide des vis fournies.



Figure 3

- |   |                          |
|---|--------------------------|
| 1 | Boîtier de commande 7.7  |
| 2 | Boule C de RAM           |
| 3 | Vis à tête hexagonale M5 |

## 4.2 RACCORD ÉLECTRIQUE

Après utilisation de l'appareil et en cas de transport sur route, la commande doit être débranchée (pour diverses raisons de sécurité).

À noter :

### ATTENTION !

L'alimentation électrique de 12 V ne doit PAS être raccordée à l'allume-cigare !

### ATTENTION !

Si ces instructions ne sont pas respectées, le boîtier de commande peut être endommagé !

### ATTENTION !

Si votre batterie est chargée par un chargeur qui se trouve en mode de service « Démarrage », cela peut entraîner des pics de tension ! Ceux-ci peuvent endommager le circuit électrique du boîtier de commande lorsque ce dernier est également raccordé lors du chargement de la batterie !

Il existe deux possibilités de montage sur le boîtier de commande 7.7. On distingue :



Figure 4

1	Fiche à 12 pôles <ul style="list-style-type: none"><li>• Alimentation KL30 +12V</li><li>• Position mécanisme de levage</li><li>• CAN</li><li>• Vitesse</li><li>• Allumage</li></ul>
2	Port USB (mise à jour du logiciel)
3	Support RAM Mount
4	Plaque signalétique
5	Haut-parleur

### 4.2.1 SEMOIR PNEUMATIQUE AVEC VENTILATEUR ÉLECTRIQUE

Connectez le câble fourni au connecteur à 12 pôles au dos du terminal, puis branchez le connecteur normalisé tripolaire à la prise normalisée de votre tracteur.

Le fusible (25A) se trouve juste après le connecteur normalisé tripolaire.

La prise normalisée ISOBUS doit se trouver à l'arrière de la cabine conducteur. Il est possible d'y brancher le câble d'appareil ISOBUS 00410-2-170.

Rangez le câble excédentaire dans la cabine conducteur de manière à éviter tout coincement.



1	Connecteur à 12 pôles, branchement sur le boîtier de commande
2	Connecteur à 6 pôles, branchement prise de signalisation à 7 pôles
3	Connecteur tripolaire, branchement alimentation électrique du système
4	Fusible 25A
5	Prise ISOBUS

Numéro de commande :  
00410-2-264

Figure 5

#### ATTENTION !

Avec ce câble, le système n'est pas un système ISOBUS normalisé.

Si vous utilisez ce câble, il faut activer le TECU au point 5.2 Réglages TECU.

## 4.2.2 SEMOIR PNEUMATIQUE PS 300 D TWIN, VENTILATEUR ÉLECTRIQUE PRO

Connectez le câble fourni au connecteur à 12 pôles au dos du terminal, puis branchez le connecteur normalisé tripolaire à la prise normalisée de votre tracteur.

Pour augmenter la puissance, vous pouvez vous connecter par une prise tripolaire normalisée et un câble 5.X d'alimentation électrique supplémentaire à une autre prise tripolaire normalisée dans votre tracteur.

Les deux fusibles (25A) se trouvent juste après le connecteur tripolaire normalisé ou la prise tripolaire. La prise normalisée ISOBUS doit se trouver à l'arrière de la cabine conducteur. Il est possible d'y brancher le câble d'appareil ISOBUS 00410-2-170.

Rangez le câble excédentaire dans la cabine conducteur de manière à éviter tout coincement.



Figure 6

1	Connecteur à 12 pôles, branchement sur le boîtier de commande
2	Connecteur à 6 pôles, branchement prise de signalisation à 7 pôles
3	Connecteur tripolaire, branchement alimentation électrique du système
4	Fusible 25A pour connecteur tripolaire
5	Prise tripolaire, branchement alimentation électrique supplémentaire du système
6	Fusible 25A pour prise tripolaire
7	Prise ISOBUS

Numéro de commande :  
00410-2-265

### ATTENTION !

Avec ce câble, le système n'est pas un système ISOBUS normalisé.

Si vous utilisez ce câble, il faut activer le TECU au point 5.2 Réglages TECU.

## 4.2.3 CÂBLE DE SIGNAL À 7 PÔLES

Pour pouvoir lire les signaux de la prise de signal à 7 pôles, le « câble de signal à 7 pôles » est nécessaire.

Branchez le connecteur mâle à 6 pôles au connecteur femelle à 6 pôles de votre câble.

Rangez le câble excédentaire dans la cabine conducteur de manière à éviter tout coincement.

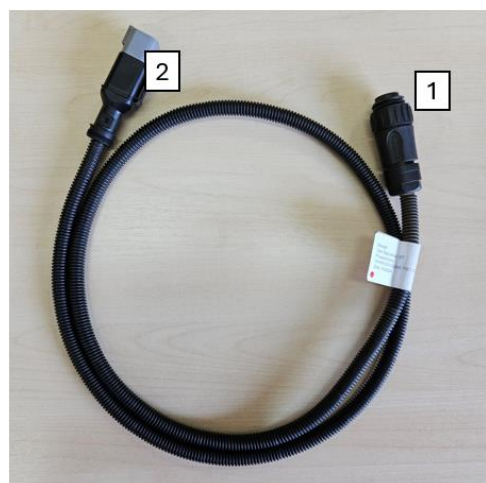


Figure 7

1	Connecteur à 12 pôles, branchement sur le boîtier de commande
2	Connecteur InCab à 9 pôles

Numéro de commande :  
00410-2-266

#### 4.2.4 INCAB

Si le boîtier de commande est installé sur un système ISOBUS déjà existant, le branchement par un câble InCab est suffisant. Le terminal peut être utilisé avec un câble InCab comme deuxième terminal ISOBUS. Il est possible d'utiliser les fonctionnalités ISOBUS.

Connectez le connecteur à 12 pôles au dos du terminal. Connectez l'autre extrémité à la prise InCab de votre tracteur.

Rangez le câble excédentaire dans la cabine conducteur de manière à éviter tout coincement.



- |   |   |
|---|---|
| 1 | Connecteur à 12 pôles, branchement sur le boîtier de commande |
| 2 | Connecteur InCab à 9 pôles                                    |

Numéro de commande :  
00600-5-805

Figure 8



## 4.3 BOÎTIER DE COMMANDE

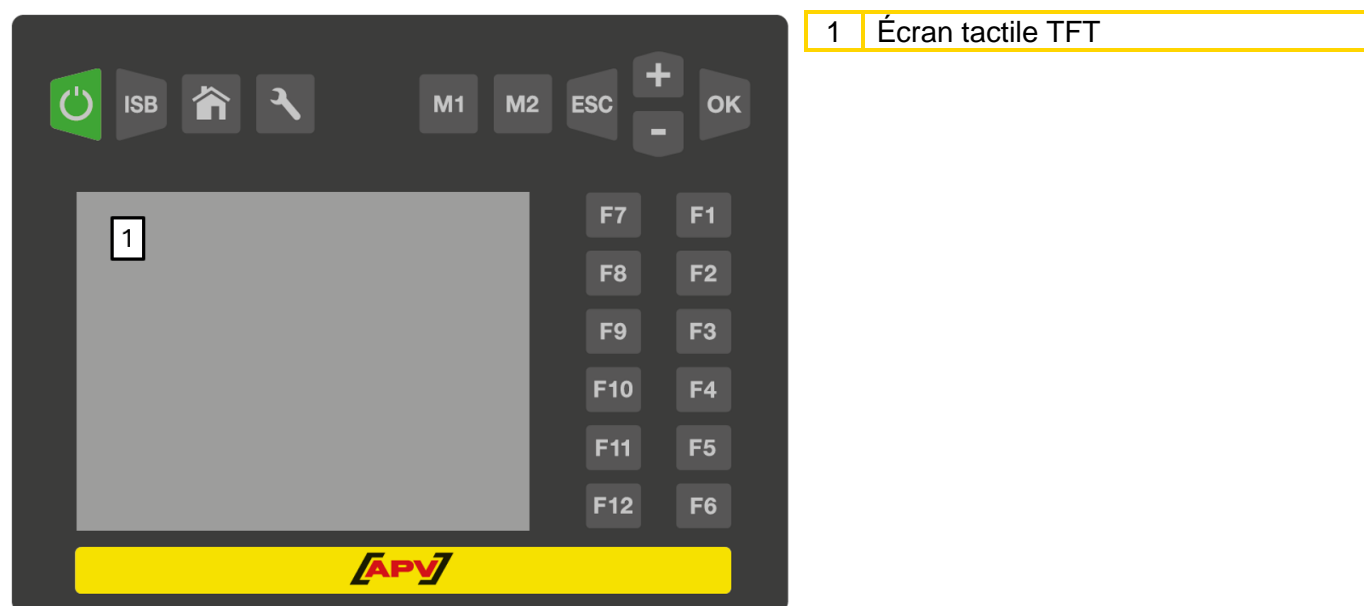




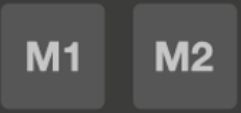

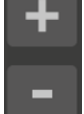



Figure 9

Bouton	Désignation	Fonction
	Touche On/Off	Allumer et éteindre l'appareil. Un signal est audible à l'allumage. Appuyer sur la touche pendant <b>2s</b> .
	Bouton ISB	Met le système ISOBUS en état de sécurité et désactive les fonctions d'appareil sélectionnées. (Arrêt d'urgence) La fonctionnalité dépend du fabricant de l'appareil !
	Bouton Home	Navigue à l'écran principal du boîtier de commande.
	Bouton des réglages	Navigue au menu des réglages.
	Boutons des fonctions spéciales	Ces boutons n'ont <b>aucune</b> fonction.
	Bouton ESC	Le bouton ESC permet de revenir toujours à un niveau de menu antérieur jusqu'au menu de l'écran principal.
	Touches fléchées Flèche vers le haut (+) Flèche vers le bas (-)	Naviguer à travers les options du menu.
	Bouton OK	Validation de la sélection.



Bouton	Désignation	Fonction
	Touche de fonction	Commande la fonction concernée dans le terminal. Pour une description détaillée des différentes touches, voir la notice ISOBUS.

## 4.4 PREMIÈRE MISE EN SERVICE






Lors de la mise en service et après l'exécution d'une mise à jour, le logo APV s'affiche au démarrage du boîtier de commande.

Si un appareil APV est raccordé, alors après un temps d'attente de **5 minutes**, une icône APV s'affiche dans l'angle en haut à droite de l'écran.

JVM 306

Serialnumber :	000286
Hardware Version :	1.2
Software Version :	3.0.0.0
EDC Version :	3.0.32.0

[Download Status](#)

	<b>[APV]</b>
 TECU	No ECU
 AUX	No ECU
 TEST	No ECU
	No ECU
	No ECU

Si aucun appareil APV n'est raccordé, alors ce logo n'est pas visible.






## 4.5 AFFICHAGE PRINCIPAL

Dans l'écran principal se trouve des informations sur le numéro de série, la version du matériel, la version du logiciel et la version EDC.

JVM 306

Serialnumber :	000286
Hardware Version :	1.2
Software Version :	3.0.0.0
EDC Version :	3.0.32.0

[Download Status](#)

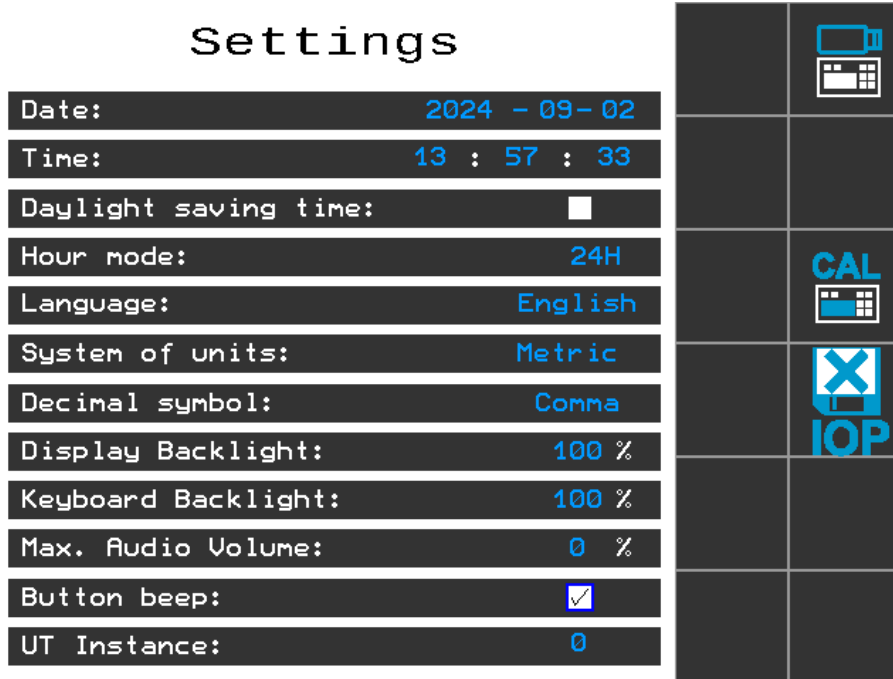
	No ECU
 TECU	No ECU
 AUX	No ECU
 TEST	No ECU
	No ECU
	No ECU

Depuis l'écran principal, il est possible d'accéder aux autres options du menu.

## 5 DESCRIPTION FONCTIONNELLE

### 5.1 RÉGLAGES

Dans le menu des paramètres, il est possible de définir les réglages généraux du terminal.



#### 5.1.1 DATE

En cliquant sur le chiffre bleu, il est possible de régler l'année, le mois et le jour à l'aide du pavé numérique.



### 5.1.2 HEURE

En cliquant sur le chiffre bleu, il est possible de régler l'heure (heures, minutes et secondes) à l'aide du pavé numérique.

Time: 13 : 57 : 33

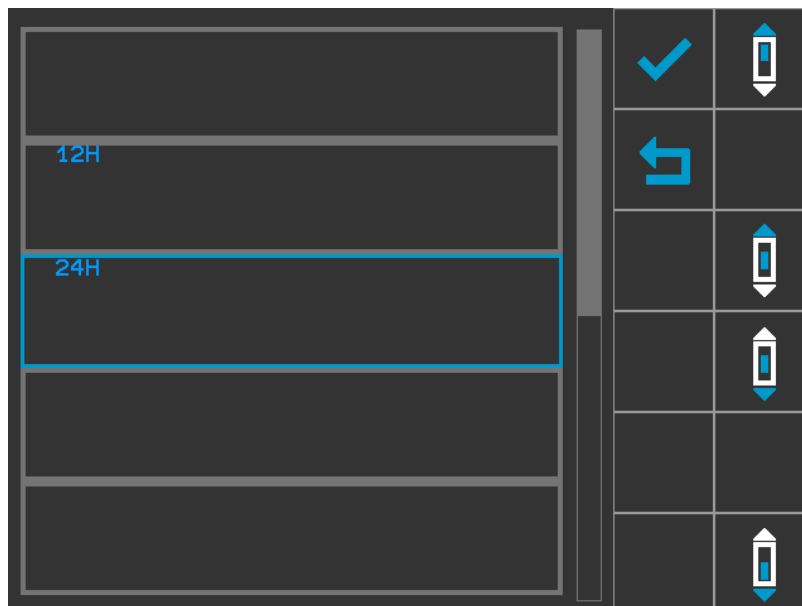
### 5.1.3 HEURE D'ÉTÉ/D'HIVER

Il est possible de sélectionner l'heure d'été et l'heure d'hiver par effleurement.

Daylight saving time:

### 5.1.4 HEURE (AM, PM/24H)

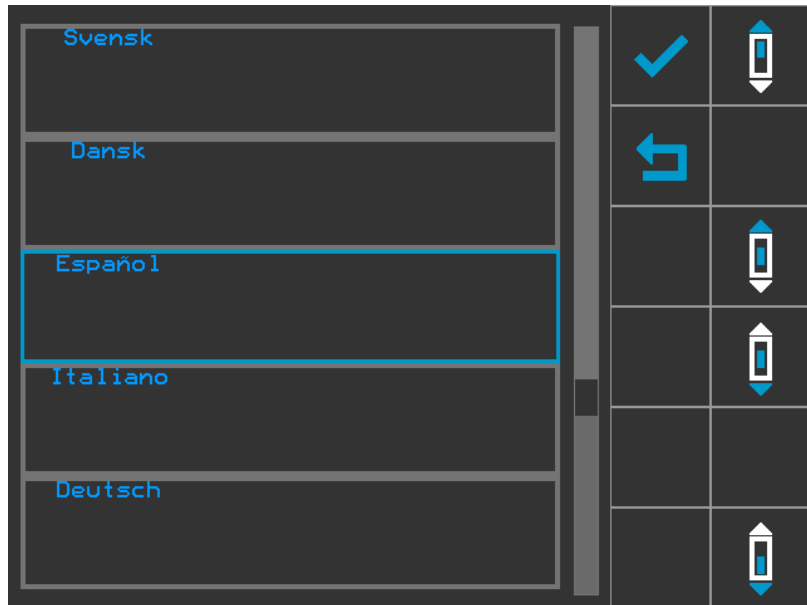
Il est possible dans cette option, de sélectionner le type d'affichage de l'heure. On peut choisir entre 12h et 24h.



### 5.1.5 LANGUE

La langue du terminal se sélectionne ici. Les langues suivantes sont disponibles :

- Anglais
- Néerlandais
- Français
- Allemand
- Italien
- Espagnol
- Danois
- Suédois
- Bulgare
- Tchèque
- Finlandais
- Hongrois
- Norvégien
- Polonais
- Portugais
- Roumain



Si la langue est modifiée, le boîtier de commande doit être **redémarré**.

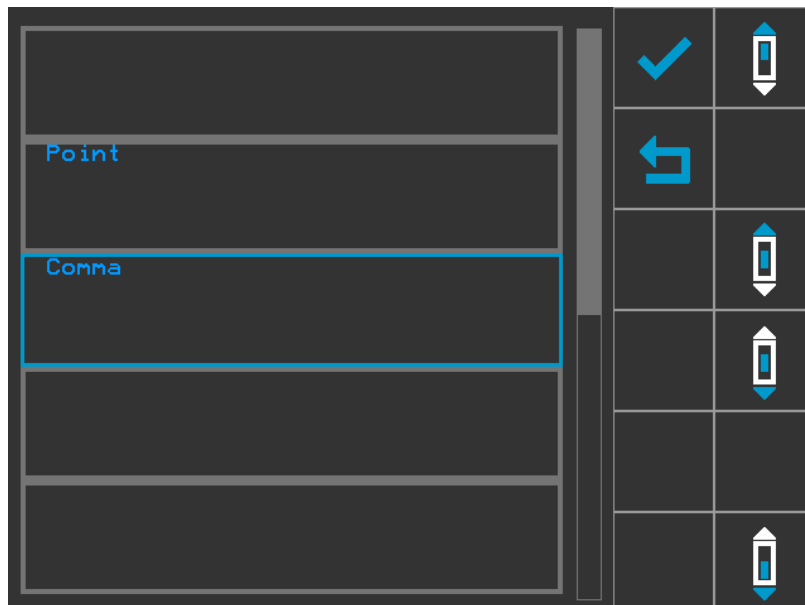
### 5.1.6 SYSTÈME D'UNITÉS

Il est possible de sélectionner ici le système d'unités. On peut choisir entre US/Impérial et métrique.



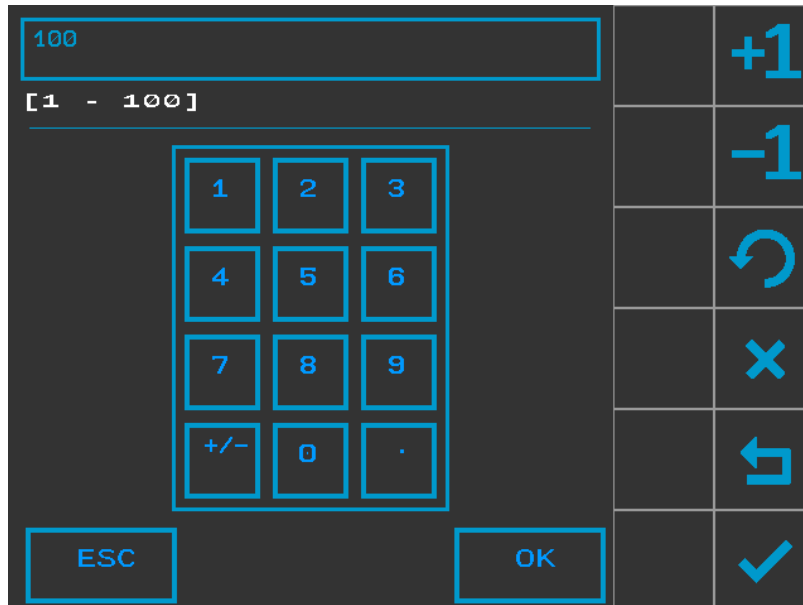
### 5.1.7 SYMBOLE DES DÉCIMALES

Ce point de réglage permet de sélectionner la représentation du symbole des décimales. On peut choisir entre un point et une virgule.



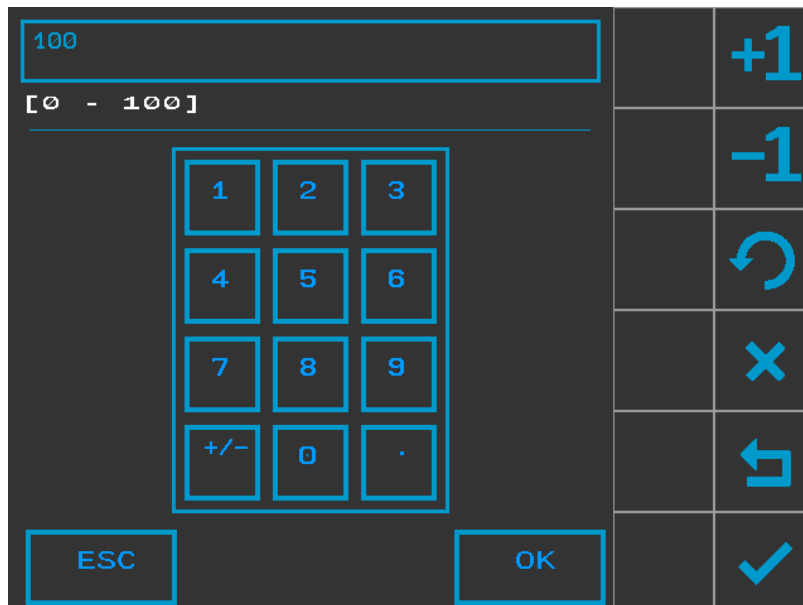
### 5.1.8 ÉCLAIRAGE DE L'ÉCRAN

Cette option de réglage permet de modifier la luminosité de l'écran. On peut la régler de 1 à 100 %.



### 5.1.9 ÉCLAIRAGE DU CLAVIER

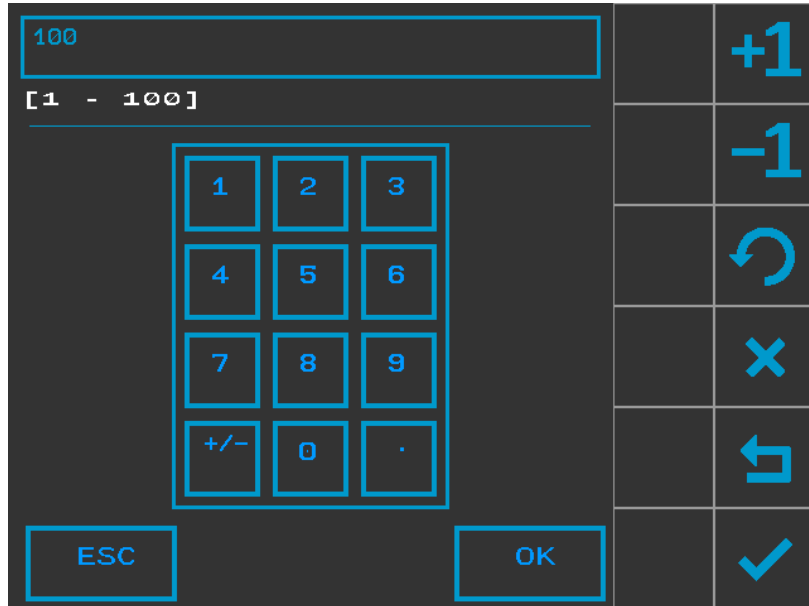
Cette option de réglage permet de modifier la luminosité des boutons. La luminosité peut se régler de 0 à 100 %.





### 5.1.10 VOLUME AUDIO MAX.

Cette option de réglage permet de modifier le volume sonore du terminal. La volume sonore peut se régler de 1 à 100 %.



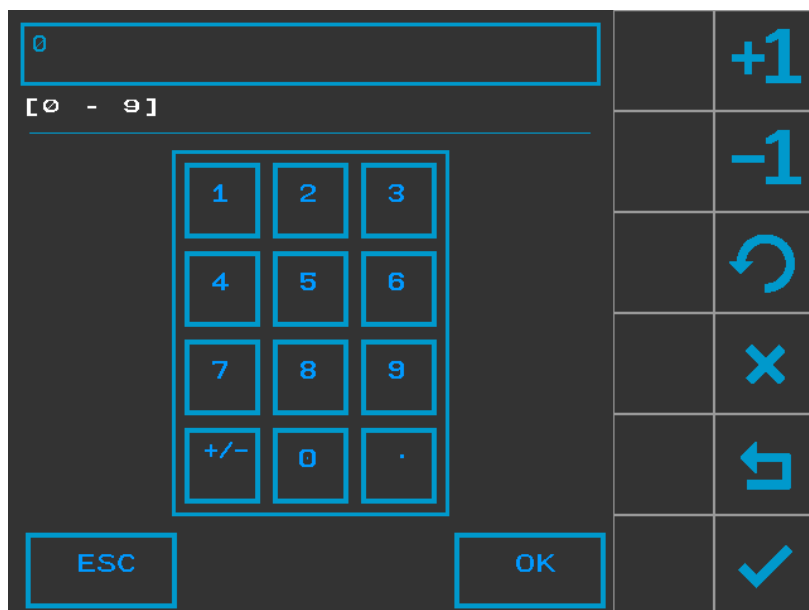
### 5.1.11 SON DES TOUCHES

Cette option permet de sélectionner si un son est émis lors de l'actionnement des touches.



### 5.1.12 INSTANCES UT

Ce point permet de définir l'écran (primaire (0) ; secondaire (1-9)) sous lequel le terminal se connecte sur le BUS. Ceci est nécessaire si plusieurs écrans sont utilisés sur le tracteur. Si le terminal est utilisé comme deuxième terminal, alors l'instance UT de ce terminal doit être modifiée.



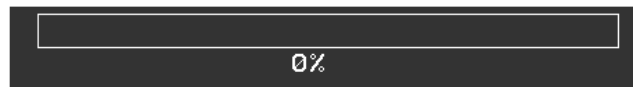
### 5.1.13 MISE À JOUR DU LOGICIEL DU TERMINAL



Si une clé USB est insérée au dos du terminal, il est possible en appuyant sur cette touche d'exécuter automatiquement la mise à jour.

Lorsque la mise à jour est terminée, le terminal redémarre.

Copy firmware from  
USB memory



### 5.1.14 CALIBRAGE DE L'ÉCRAN



Cette option du menu permet de calibrer la commande tactile du terminal. Après sélection de cette option, suivez les instructions du terminal et appuyez sur le réticule dans chaque coin de l'écran.



Press and briefly hold stylus on the  
center of the cross.  
Repeat as the target moves around the screen  
To abort, please press the HOME button.

Lorsque l'étalonnage est terminé, les réglages peuvent être appliqués avec OK.

New calibration settings have been measured.  
To exit without saving press the 'HOME' button.

Tap the screen or press the 'OK' button  
to save data.

### 5.1.15 SUPPRIMER IOP (POOL D'OBJETS)



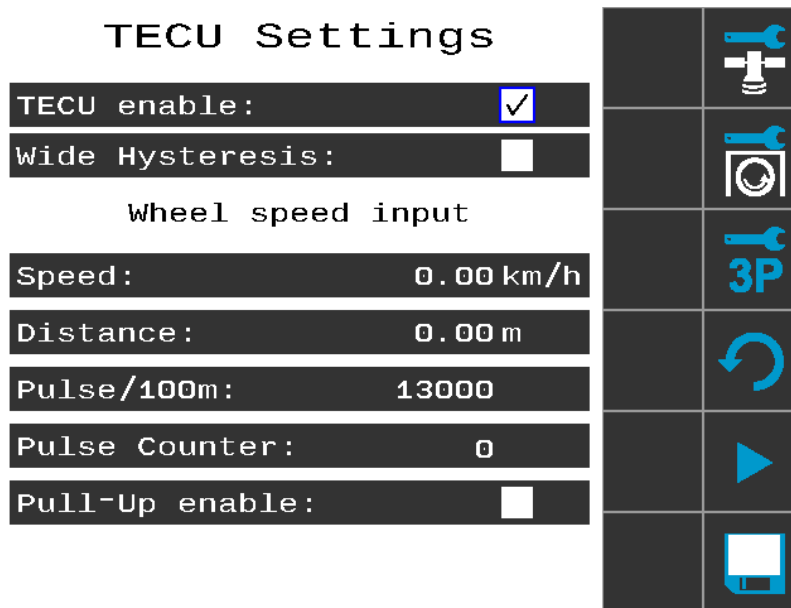
Il est possible sur le terminal de télécharger simultanément jusqu'à 3 IOP-Files. En appuyant sur ce bouton, tous les pools d'objets présents sur le terminal sont supprimés automatiquement. Lorsque le pool d'objets est supprimé, il faut compter env. 30 secondes avant que le pool d'objets soit à nouveau chargé.

#### Information

```
The IOP cache has  
been deleted!
```

## 5.2 RÉGLAGES TECU

Dans le menu des réglages du TECU, des réglages spéciaux pour le signaux du mécanisme de levage, de la vitesse ainsi que de la prise de force peuvent être définis.



La navigation dans le menu se fait par les boutons à droite de l'écran. En appuyant dessus, il est possible de passer entre la saisie de la vitesse de déplacement, la saisie de la vitesse des roues, la prise de force à l'arrière et le réglage du Hitch.

### ATTENTION !

Il est possible d'activer ou de désactiver le TECU (ECU du tracteur) dans chaque masque à l'aide de la coche. Si la prise de signal à 7 pôles du tracteur est utilisée pour lire les signaux de vitesse et du mécanisme de levage directement depuis le tracteur, la coche doit être posée à « Activer TECU ». Pour cela, le câble 00410-2-266 est nécessaire. Voir chapitre 4.2.3

Au point Grandeur hystérèse, il est possible de régler différents niveaux, il faut les régler selon le tracteur. En sélectionnant cette option, la plage de détection s'agrandit. Les prises de signal à 7 pôles peuvent présenter des niveaux de tension différents pour la vitesse en fonction du tracteur. L'hystérèse normale fonctionne à 90%. Si le signal ne peut pas être reçu, agrandir la (plage) de l'hystérèse. Si le signal est toujours trop faible, il est possible de mettre en circuit une résistance Pull-Up.

## 5.2.1 SAISIE DE LA VITESSE DE DÉPLACEMENT



En appuyant sur le bouton, on passe à la saisie du masque de la vitesse.

**TECU Settings**

TECU enable:	<input type="checkbox"/>
Wide Hysteresis:	<input type="checkbox"/>

**Ground Speed input**

Speed:	0.00 km/h
Distance:	0.00 m
Pulse/100m:	13000
Set Pulse/100m:	13000
Pulse Counter:	0
Pull-Up enable:	<input type="checkbox"/>

Speed: 0.00 km/h

Affichage de la vitesse de déplacement actuelle.

Distance: 0.00 m

Affichage de la distance parcourue.

Pulse/100m: 13000

La valeur de calibration actuellement utilisée ou les impulsions/100m s'affichent ici.

Set Pulse/100m: 13000

Il est possible de régler ici les impulsions/100m.

Pulse Counter: 0

Compte les impulsions qui sont générées lors du calibration de la vitesse.

Pull-Up enable:

Il est possible de mettre en circuit ici une résistance Pull-Up supplémentaire à l'entrée de la vitesse du terminal.

### 5.2.1.1 CALIBRAGE DE LA VITESSE DE DÉPLACEMENT



En appuyant sur le bouton, la procédure de calibration démarre. Roulez à présent une distance de 100 m avec votre tracteur.



Ce bouton permet d'enregistrer la valeur de calibration après avoir parcouru les 100 m.

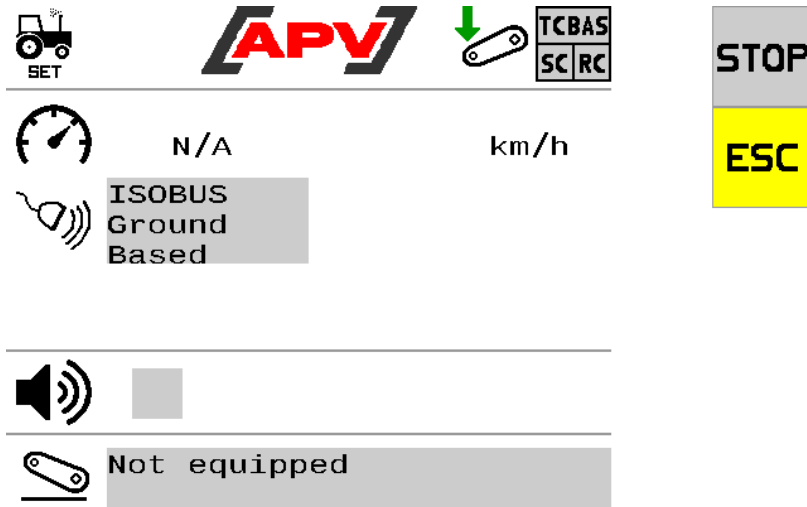


Si une erreur survient pendant la procédure, alors vous pouvez remettre à zéro la valeur ici.

Lorsque la procédure est terminée, la valeur de calibration doit être enregistrée et s'affiche sur le terminal.

### 5.2.1.2 RÉGLAGE DU LOGICIEL APV

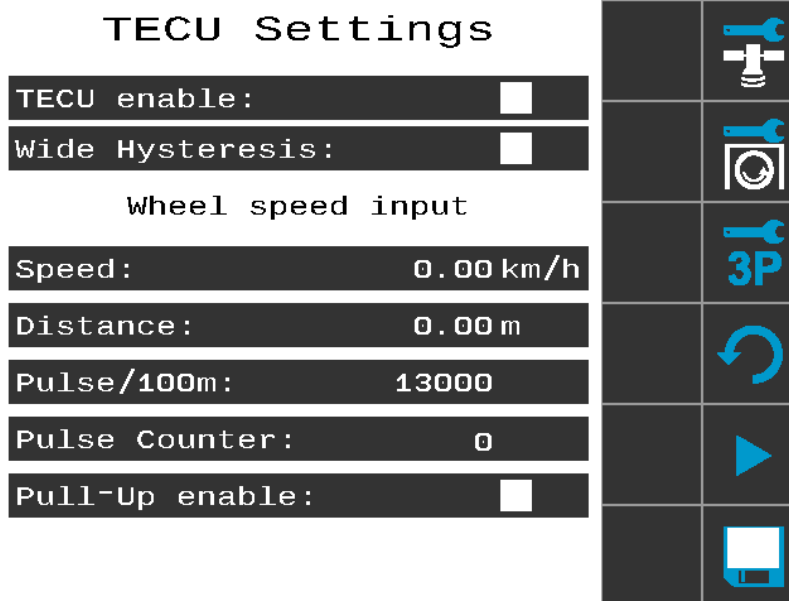
Dans le logiciel APV, dans l'option du menu des réglages du tracteur, sélectionner comme signal de vitesse **ISOBUS Ground Based**.



### 5.2.2 SAISIE DE LA VITESSE DES ROUES



En appuyant sur le bouton, on passe à la saisie du masque de la vitesse des roues.



Speed:	0.00 km/h
Distance:	0.00 m
Pulse/100m:	13000
Pulse Counter:	0
Pull-Up enable:	<input type="checkbox"/>

Affichage de la vitesse de déplacement actuelle.

Affichage de la distance parcourue.

La valeur de calibrage actuellement utilisée ou les impulsions/100m s'affichent ici.

Compte les impulsions qui sont générées lors du calibrage de la vitesse.

Il est possible de mettre en circuit ici une résistance Pull-Up supplémentaire à l'entrée de la vitesse du terminal.

### 5.2.2.1 CALIBRAGE DE LA VITESSE DES ROUES



En appuyant sur le bouton, la procédure de calibrage démarre. Roulez à présent une distance de 100 m avec votre tracteur.



Ce bouton permet d'enregistrer la valeur de calibrage après avoir parcouru les 100 m.

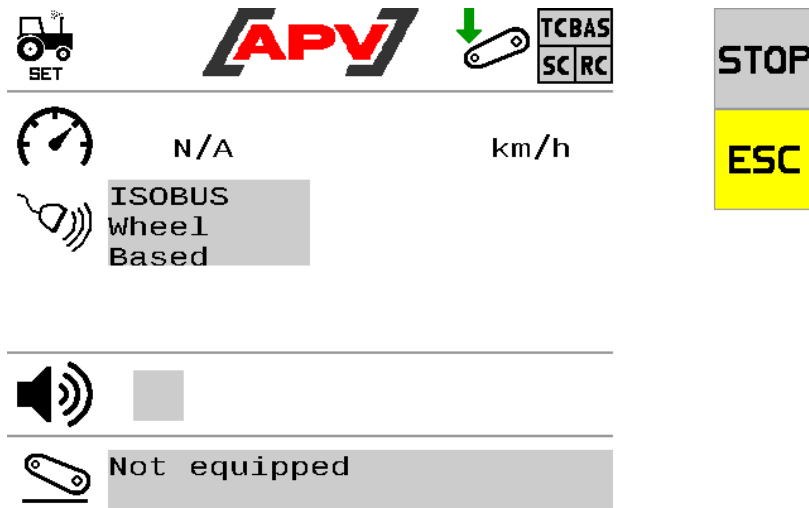


Si une erreur survient pendant la procédure, alors vous pouvez remettre à zéro la valeur ici.

Lorsque la procédure est terminée, la valeur de calibrage doit être enregistrée et s'affiche sur le terminal.

### 5.2.2.2 RÉGLAGE DU LOGICIEL APV

Dans le logiciel APV à l'option du menu des réglages du tracteur, sélectionner comme signal de vitesse **ISOBUS Wheel Based**.



Pour une description détaillée du réglage, se référer à la notice d'utilisation ISOBUS.

### 5.2.3 RÉGLAGE DE LA PRISE DE FORCE À L'ARRIÈRE



En appuyant sur ce bouton, on passe au réglage de la prise de force à l'arrière.

#### TECU Settings

TECU enable:

Wide Hysteresis:

#### Rear PTO

Shaft speed: 0.375 rpm

RPM Pull-Up enable:



Shaft speed: 0.375 rpm

Affichage de la vitesse de rotation actuelle de la prise de force à l'arrière.

RPM Pull-Up enable:

Il est possible ici de mettre en circuit une Pull-up pour la vitesse de rotation supplémentaire.



## 5.2.4 RÉGLAGE DU HITCH (MÉCANISME DE LEVAGE À L'ARRIÈRE)



En appuyant sur le bouton, on passe au réglage du Hitch.

**TECU Settings**

TECU enable:

Wide Hysteresis:

**Three Point Settings**

Analog Input: 0.0 %

Rear PTO engaged:

Digital Input Pull-Up:

Analog Input: 0.0 %

Affichage de la position actuelle du mécanisme de levage en %.

Rear PTO engaged:

Il est possible ici d'activer l'arbre de prise de force arrière.

Digital Input Pull-Up:

Une résistance Pull-Up supplémentaire peut être mise en circuit sur l'entrée numérique.

### 5.2.4.1 RÉGLAGE DU LOGICIEL APV

Dans le logiciel APV à l'option du menu des réglages du tracteur, sélectionner **ISOBUS Mécanisme de levage arrière TECU** pour pouvoir recevoir le signal numérique du mécanisme de levage.

TCBAS

SC RC

STOP

ESC

---

N/A

km/h

ISOBUS Ground Based

---

---

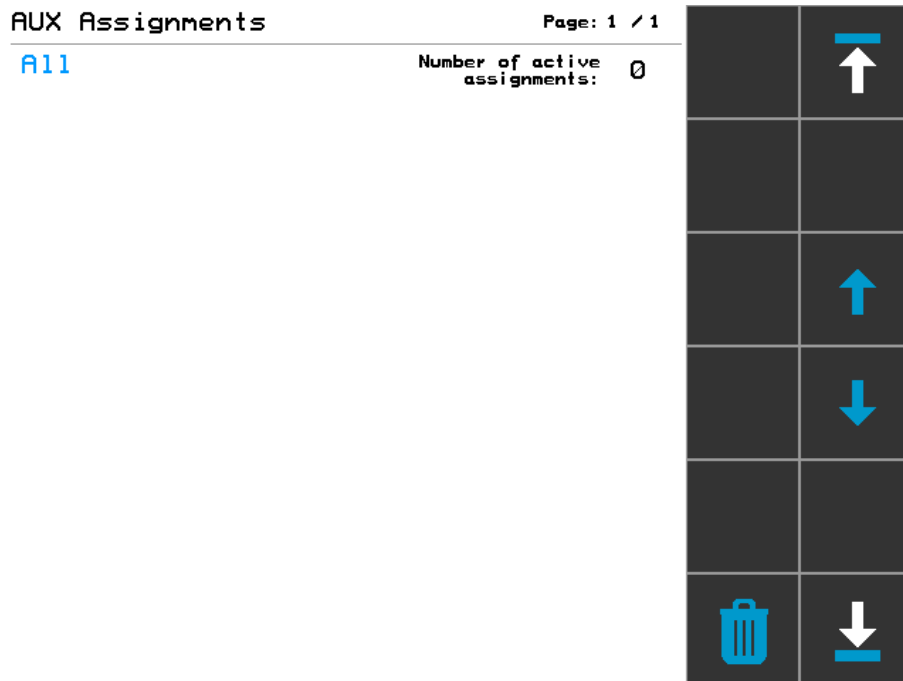
ISOBUS Rear Hitch TECU

Afin de pouvoir lire le signal analogique du mécanisme de levage, sélectionner **Mécanisme de levage ISOBUS** dans le logiciel APV.

Pour une description détaillée du réglage, se référer à la notice d'utilisation ISOBUS.

## 5.3 AUX – ASSIGNMENTS

Dans l'option du menu AUX-Assignments sont listés tous les éléments de commande supplémentaires comme les manettes etc.



La navigation dans le menu se fait par les boutons à droite de l'écran.



En appuyant sur le bouton, il est possible d'effacer les éléments de commande AUX.



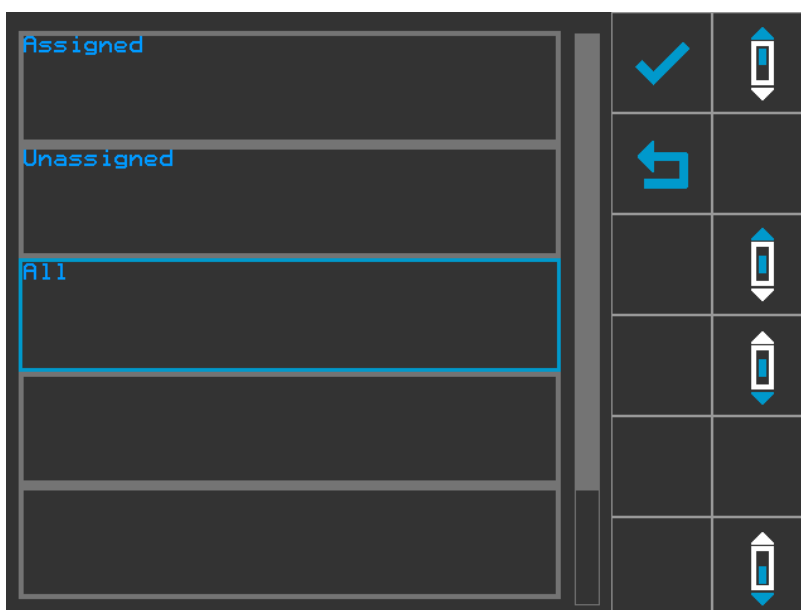
Ce bouton permet de naviguer dans la liste vers le haut/bas.



En appuyant sur ce bouton, il est possible de sauter tout en bas de la liste.



En appuyant sur ce bouton, il est possible de sauter tout en bas de la liste.



Il est possible de filtrer en cliquant sur TOUS dans le coin supérieur gauche de l'écran. Les filtres possibles sont Assigned (attribué), Unassigned (non attribué) et All (tous).  
 Le logiciel APV ne dispose actuellement d'aucune fonction AUX.

## 5.4 INFORMATION

L'option du menu Information fournit des informations sur la température du terminal, la tension de service appliquée sur le terminal et la version IOP.

Information	
Temperature:	48 °C
UB Voltage:	13.5 V
IOP Version:	32

## 6 MESSAGES D'ERREUR

### 6.1 ERREUR CONNEXION ECU

Affichage	Cause	Solution
Communication ECU perdue !	<ul style="list-style-type: none"><li>• ECU débranché pendant le service.</li></ul>	<ul style="list-style-type: none"><li>• Vérifier les connecteurs.</li></ul>

**ERROR !**

```
ECU communication  
lost!
```

### 6.2 ERREUR MISE À JOUR DU LOGICIEL

Affichage	Cause	Solution
Erreur en cas de mise à jour USB !	<ul style="list-style-type: none"><li>• Mauvaise procédure pendant la mise à jour.</li><li>• Clé USB avec le mauvais fichier ou pas insérée.</li></ul>	<ul style="list-style-type: none"><li>• Contrôler la connexion de la clé USB.</li><li>• Contrôler le fichier sur la clé USB. (Fichier EDC)</li></ul>

```
Error during USB  
update!
```



## **7 MISE À JOUR DU LOGICIEL**

Veillez contacter le SAV d'APV pour la mise à jour du logiciel, les coordonnées se trouvent au point 2.







---

**APV – Technische Produkte GmbH**  
Zentrale : Dallein 62  
AT - 3753 Hötzelndorf

Tél.: +43 2913 8001  
office@apv.at  
www.apv.at

