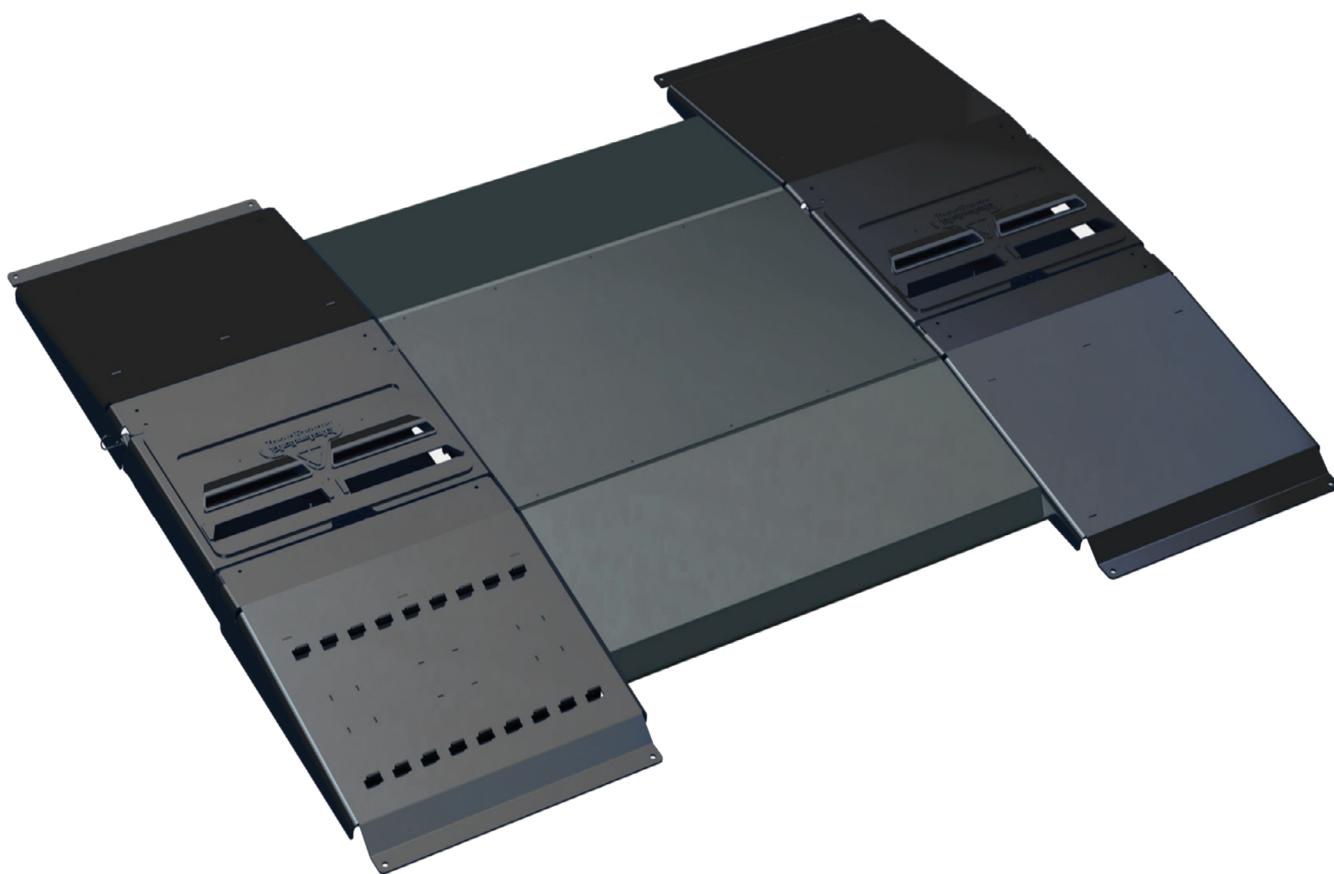


**INSTRUCTIONS POUR
L'INSTALLATION**



**RAMPE TREADREADER
MONTÉE EN SURFACE**

TOTAL SHOP SOLUTIONS

TREADREADER INSTALLATION INSTRUCTIONS: DRIVEOVER SURFACE MOUNTED RAMP

VERSION: 1.4

LANGUAGE: FRENCH

REVISION DATE: FEB.2022

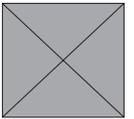


TABLE DES MATIÈRES

| | | |
|-----------|--|----|
| 01 | • Configurations requises du système | 04 |
| 1.1 | Alimentation requise | 04 |
| 1.2 | Besoins en air | 04 |
| 1.3 | Considérations environnementales | 04 |
| 02 | • But de la fourniture | 05 |
| 2.1 | Inclus | 05 |
| 2.2 | Non inclus | 05 |
| 03 | • Configuration du système | 06 |
| 3.1 | Dessins de configuration | 06 |
| 3.2 | Emplacements de l'armoire PC | 08 |
| 3.3 | Support central de la caméra | 08 |
| 3.4 | Montage décentré de la caméra | 09 |
| 04 | • Instructions pour l'installation | 10 |
| 05 | • Raccordement des câbles à l'armoire électrique | 29 |
| 5.1 | Passe-fils de l'armoire | 31 |
| 06 | • Logiciel | 32 |
| 6.1 | Séquence de mise sous tension du système | 32 |
| 6.2 | Séquence de mise sous tension du système | 33 |
| 6.2.1 | Identifiant/mot de passe TreadManager | 34 |
| 6.2.2 | ALPR | 35 |
| 6.2.3 | Champ de la caméra | 35 |
| 6.2.4 | Assistance à distance | 35 |
| 07 | • Assistance pendant l'installation | 37 |

01 • Configurations requises du système

1.1 Alimentation requise

L'armoire est alimentée par un câble IEC 120/240 VCA. Le câble d'alimentation CA IEC n'est PAS fourni avec le système.

Tous les composants de l'armoire, ainsi que la rampe elle-même, sont alimentés par un groupe d'alimentation 12 VCC 10 A.

Le système est fourni avec un seul câble de 10 m pour relier la rampe à l'armoire. Ce câble transporte à la fois les signaux de données et le 12VCC pour alimenter la rampe et fonctionne à 50Hz et 60Hz.

1.2 Besoins en air

De l'air comprimé est nécessaire pour l'obturateur mécanique et le système de nettoyage. La pression doit être MAX 10bar avec un niveau inférieur réglé à 8 bar MIN ; l'appareil est fourni avec un adaptateur de tube mâle standard de ¼ de pouce, à enfoncer de 8 mm.

Installer l'isolateur d'air pour le TreadReader et le régulateur d'air avec un filtre à air propre et séché pour éviter la contamination des pistons des obturateurs et des fenêtres du capteur.

1.3 Considérations environnementales

La rampe DriveOver ne doit pas être installée à l'extérieur ou dans des zones exposées à la pluie. L'arrosage des rampes est autorisé. Cependant, l'installation dans des zones d'eau stagnante ou d'inondation est interdite.

Ne pas laver sous pression en aucune circonstance.



REMARQUE :

- Il est recommandé d'utiliser de la graisse de type anti-glisement au cuivre sur les fixations du couvercle du boîtier de déclenchement, de la graisse de type anti-grippage est utilisée sur toutes les fixations de la rampe, pas nécessaire pour les fixations au sol.
 - Alimentation en air min 10 bar filtré et séché.
 - Les capteurs ont des numéros de série – le numéro le plus bas sur la gauche.
-

02 • But de la fourniture

2.1 Inclus

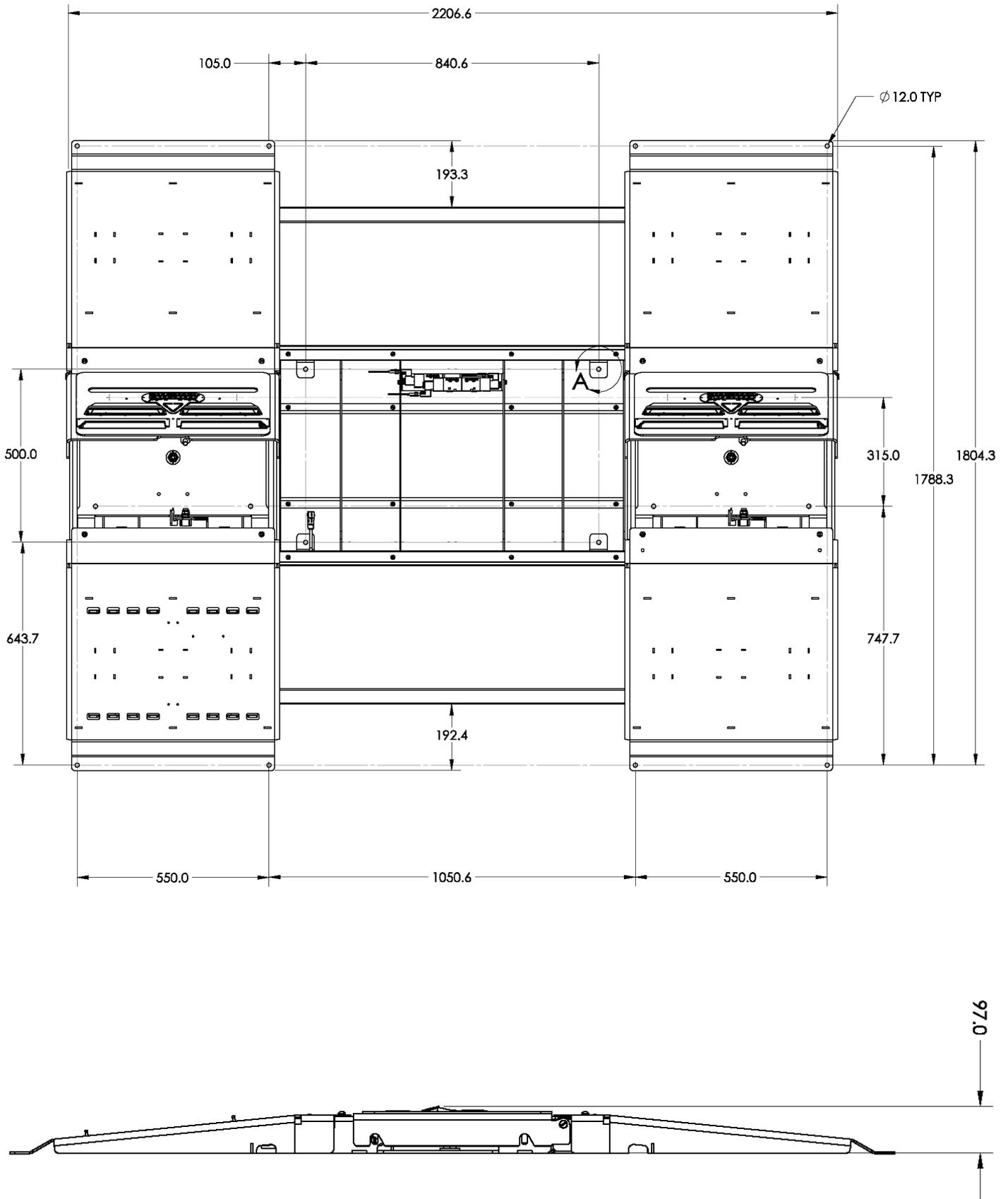
- Caméra ALPR
- Boîte de déclenchement
- Armoire PC
- Câble 10 m
- Câble de 2,5 m x 2
- Tuyau d'air de 8 mm
- Section centrale et couvercle
- Rampe de déclenchement x 1
- Rampes x 3
- Capteurs x 2
- Conduit d'air de 8 mm
- Vis et rondelles du couvercle central
- Fixations de la rampe aux boîtiers de capteur

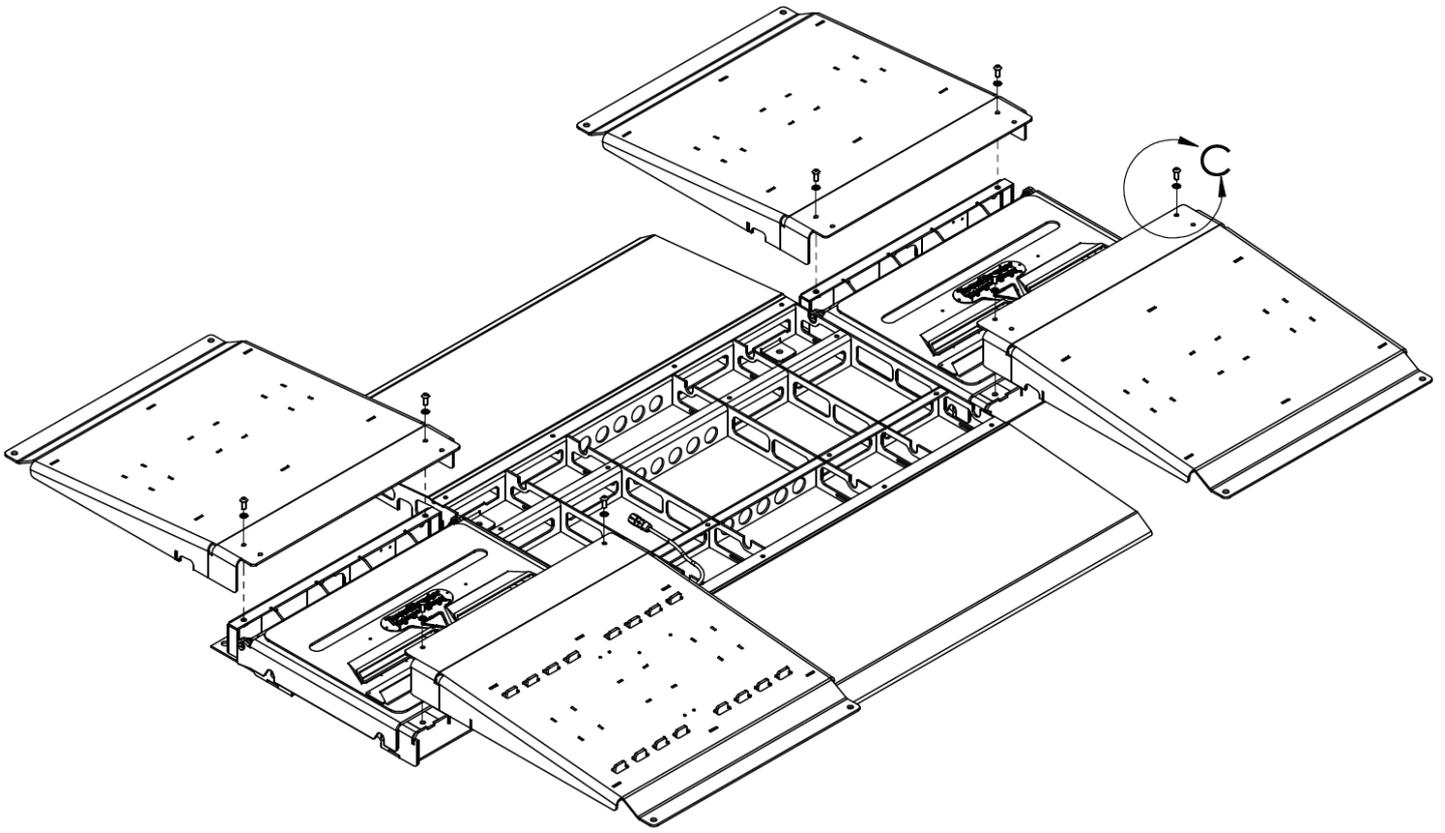
2.2 Non inclus

- Les fixations au sol pour boulonner la section centrale et le boîtier du capteur au sol doivent être adaptées au type de sol. Diamètre 10 mm
- Les raccords d'air à connecter à l'alimentation principale comprennent un isolateur.
- Régulateur d'air avec filtre pour air pur et sec
- Écran du moniteur – pour configurer le logiciel
- Clavier et souris
- Protections câble

03 • Configuration du système

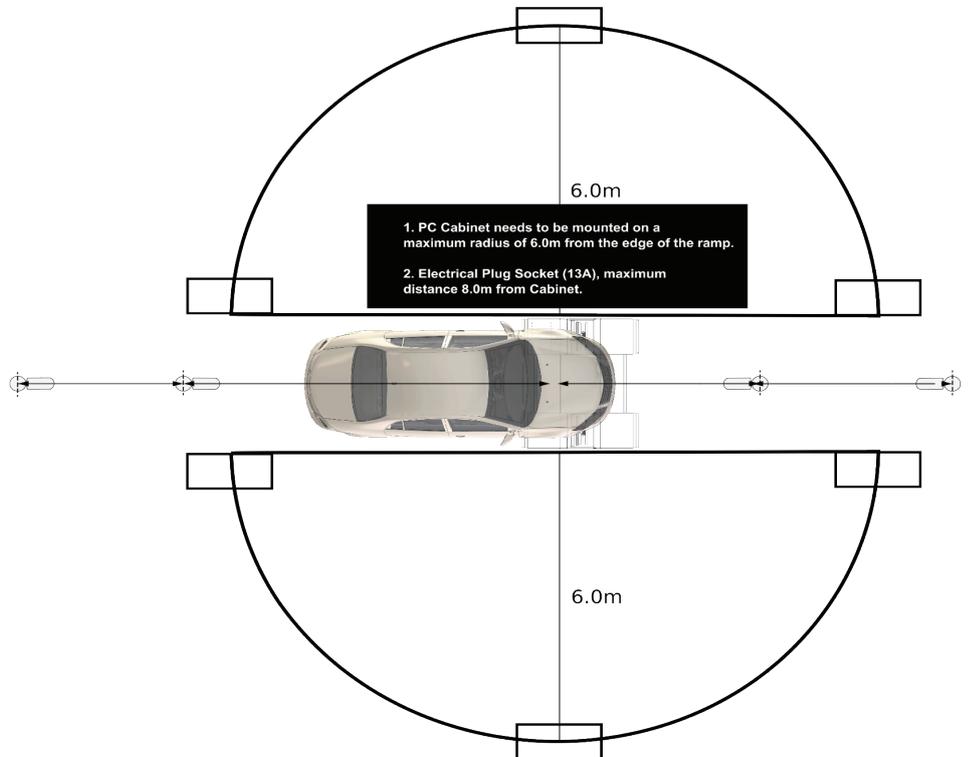
3.1 Dessins de configuration





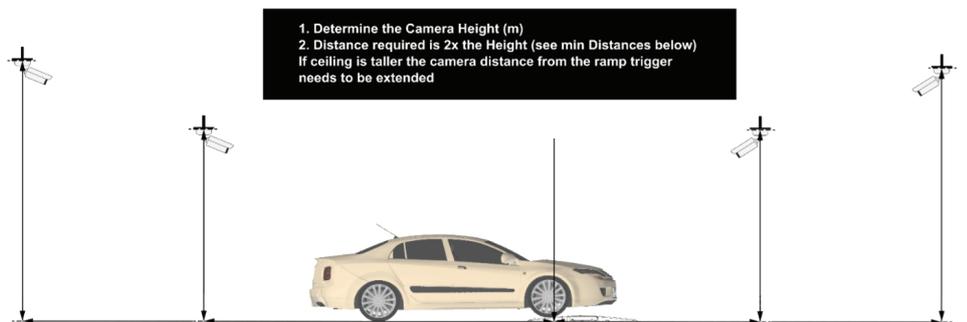
3.2 Emplacements de l'armoire PC

- L'armoire PC doit être montée sur un rayon maximum de 6,0 m à partir du bord de la rampe.
- Prise électrique (13A), distance maximale de 8,0 m de l'armoire.

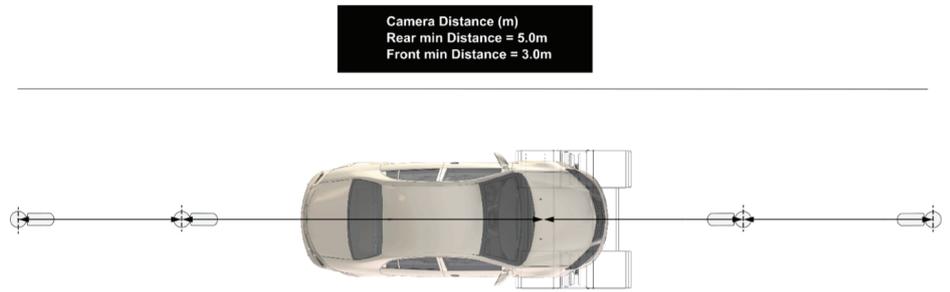


3.3 Support central de la caméra

- Déterminer la hauteur de la caméra (m)
- La distance requise est de 2x la hauteur (voir distance minimale ci-dessous)
- Si le plafond est plus haut, la distance entre la caméra et le déclencheur de la rampe doit être augmentée

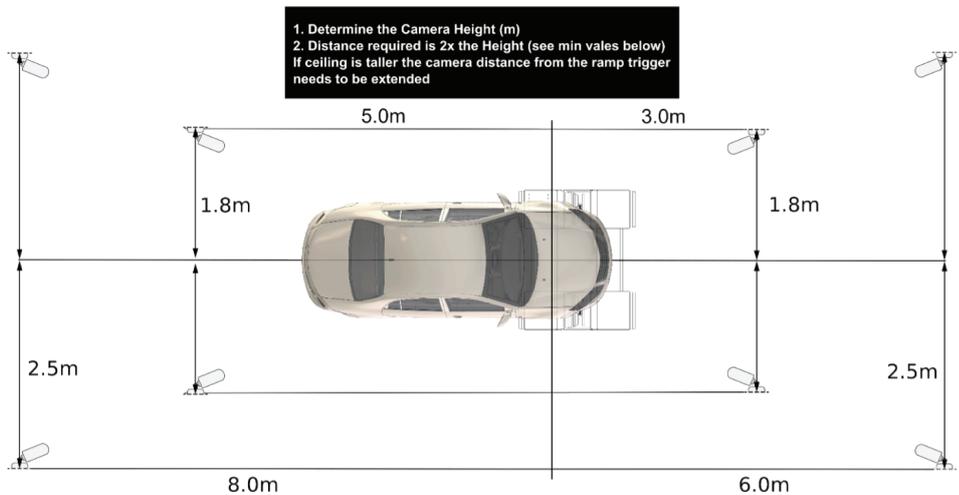


- Distance caméra (m)
- Distance minimum arrière : 5,0 m
- Distance minimum avant : 3,0 m



3.4 Montage décentré de la caméra

- Déterminer la hauteur de la caméra (m)
- La distance requise est de 2x la hauteur (voir distance minimale ci-dessous)
- Si le plafond est plus haut, la distance entre la caméra et le déclencheur de la rampe doit être augmentée



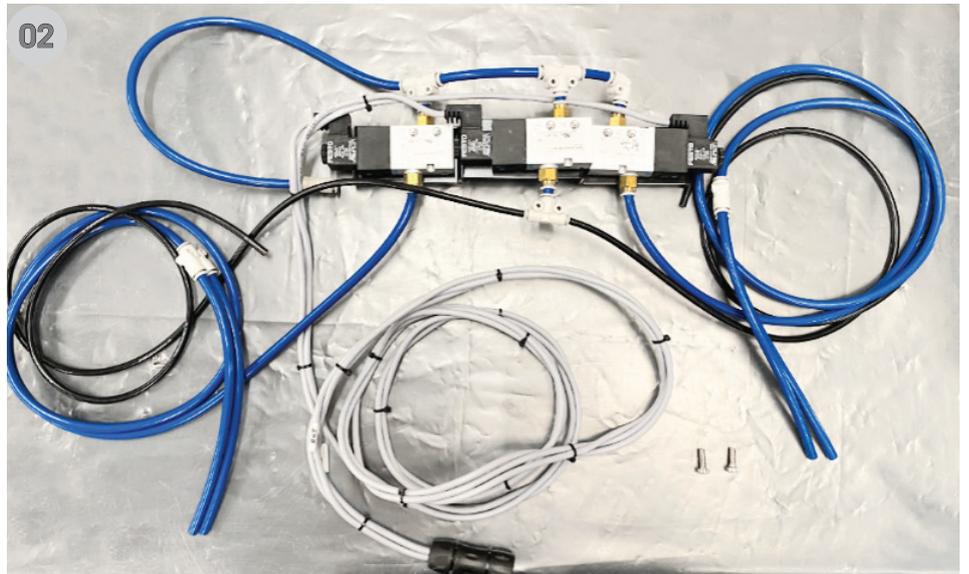
04 • Instructions pour l'installation

1. S'il n'est pas pré-installé, installer le bloc de vannes pneumatiques avant de fixer la section centrale au sol. Veiller à ne pas coincer de câbles ou de conduites d'air.
2. Marquer une ligne médiane à utiliser comme référence, généralement avec une porte d'entrée
3. Aligner la section centrale avec la ligne médiane de l'ouverture
4. S'assurer de conduire droit sur la rampe
5. Éviter d'avoir à tourner sur la rampe
6. Placer la rampe à 0,5 m minimum à l'intérieur de la porte
7. Lorsque vous êtes satisfait de la position, boulonner la section centrale au sol à l'aide d'une fixation appropriée.

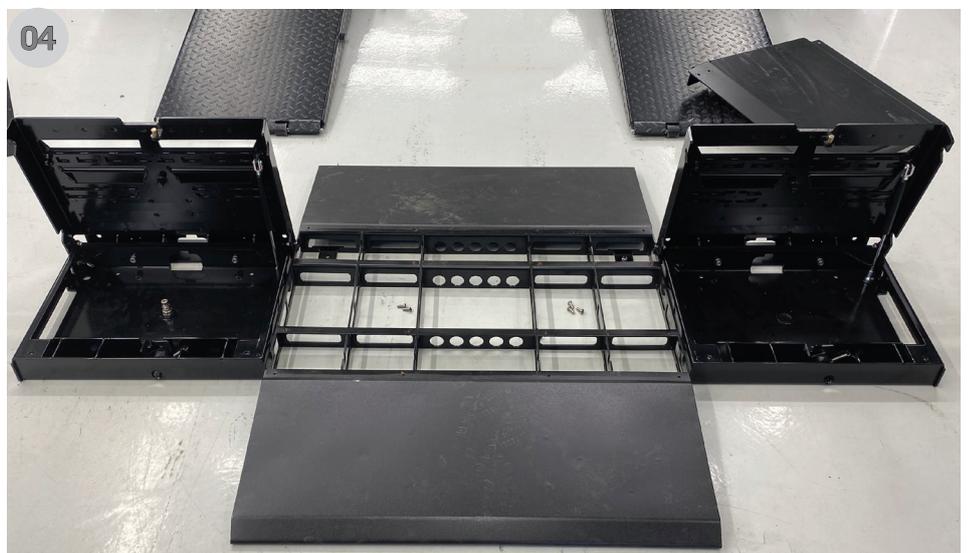


ATTENTION : S'assurer que la section centrale est carrée avant de la fixer au sol.





8. Positionner les 2 boîtiers de capteur avec les couvercles s'ouvrant dans le sens de la marche de part et d'autre de la section centrale.



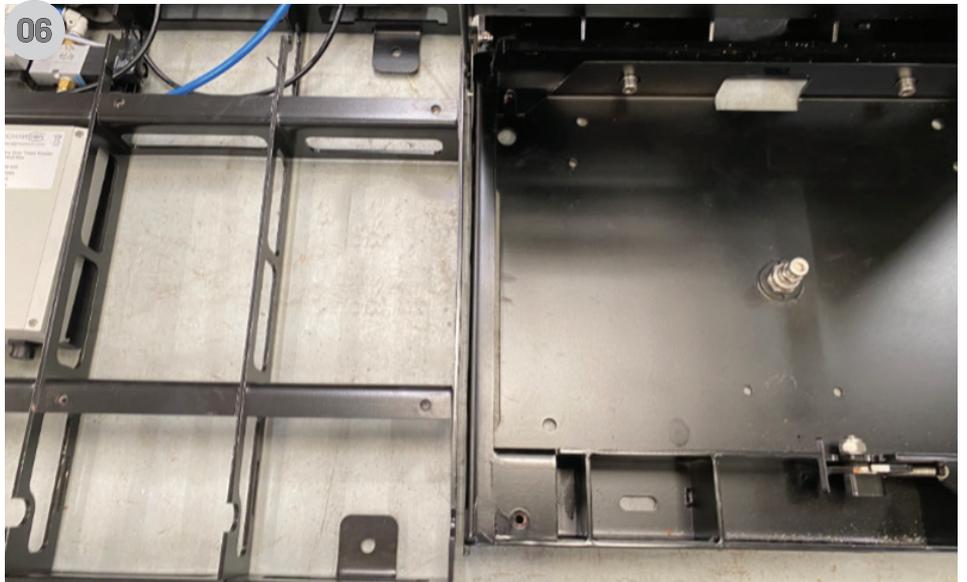
9. Aligner l'axe de charnière avec l'ouverture dans la section centrale. Laisser de la place pour que le couvercle se ferme et ne touche pas la section centrale.

05



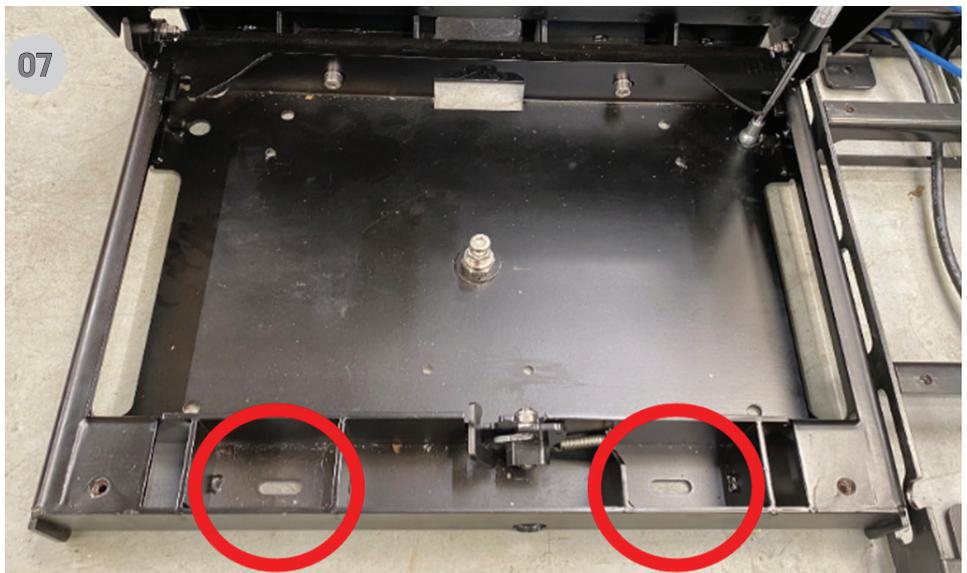
10. S'assurer que les boîtiers sont correctement alignés.

06



11. Fixer les boîtiers de capteur au sol, utiliser quatre fixations pour chaque boîtier.

07





12. Placer la boîte de déclenchement dans la section centrale.





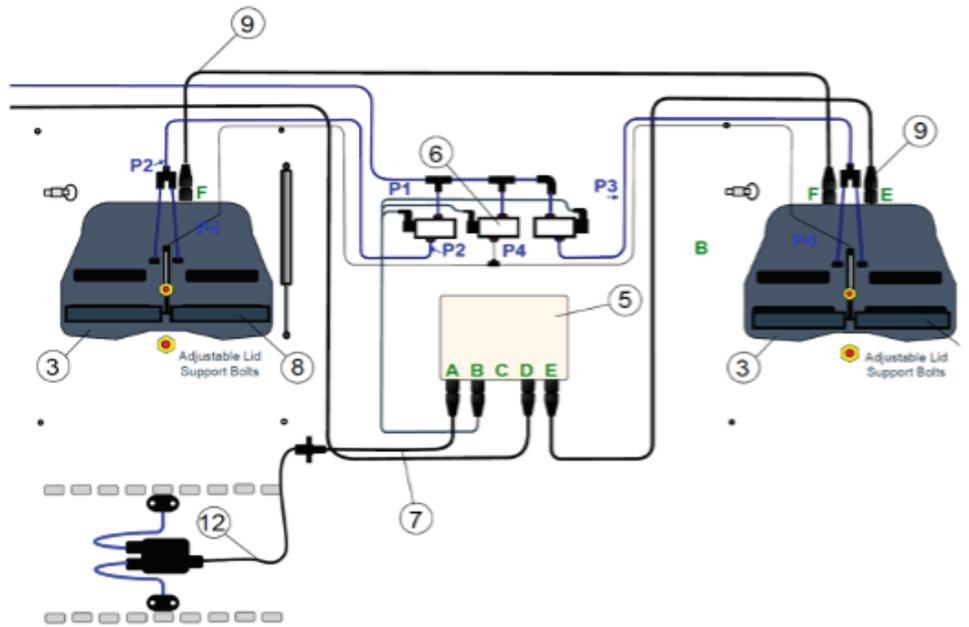
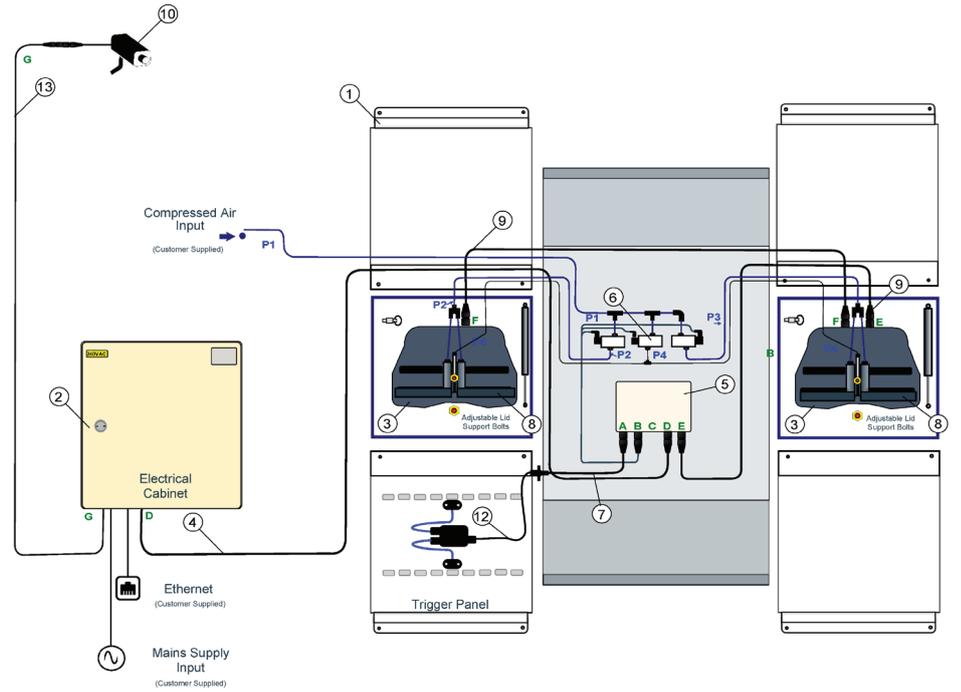
13. Monter le bloc solénoïde dans sa position.

14. Connecter le bloc solénoïde à la boîte de déclenchement. Enrouler l'excédent de câble dans le couvercle central

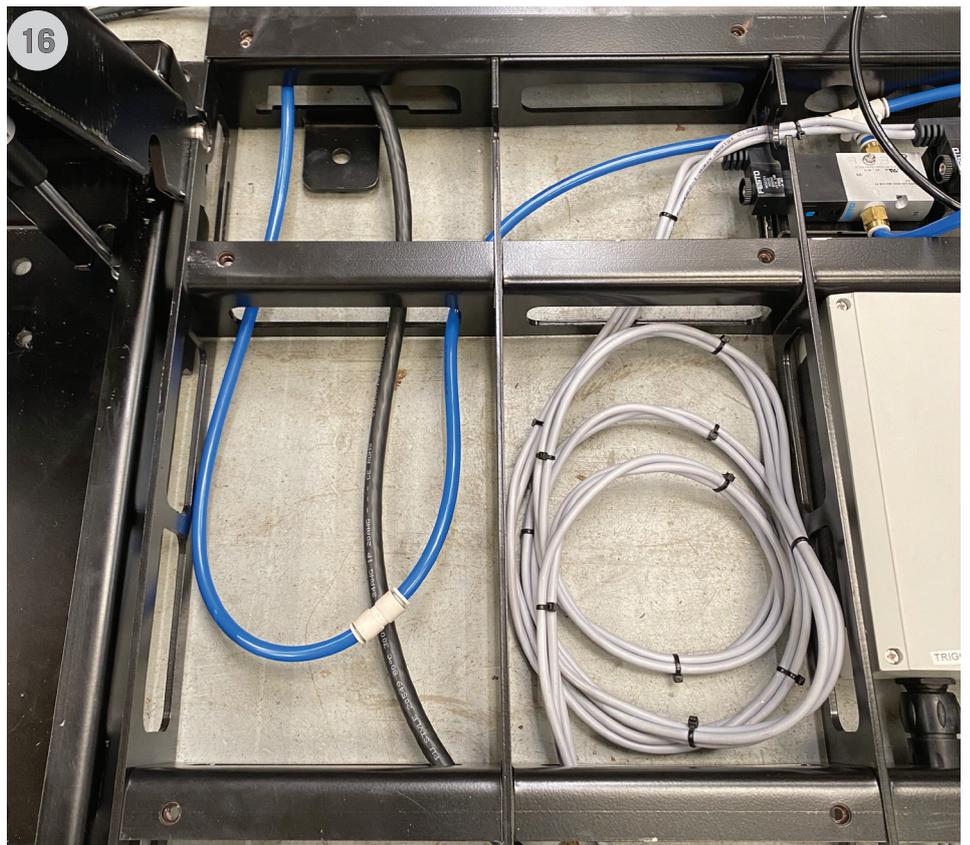


· Décider de quel côté de la rampe l'armoire PC sera placée. Cela déterminera l'endroit où les câbles passeront pour l'air et l'alimentation.

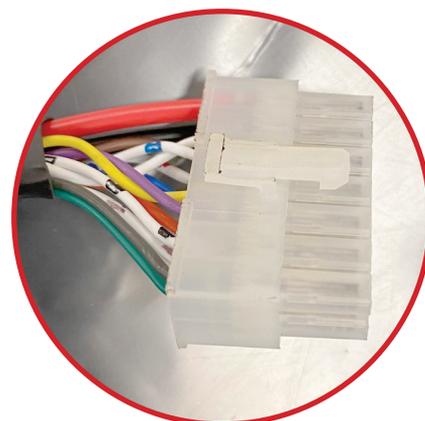
15. Câblage

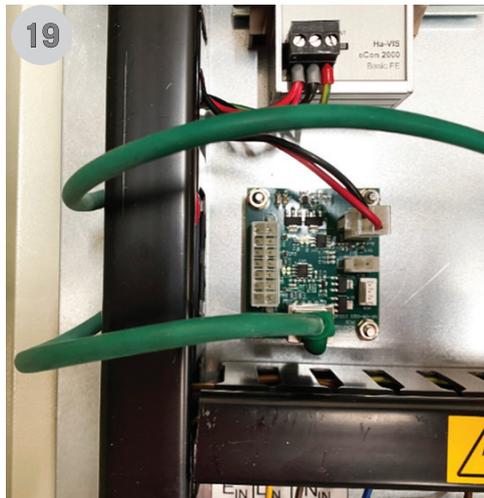


16. Acheminer l'alimentation en air principale vers le bloc solénoïde.
 Cette alimentation doit être filtrée et régulée 8-10bar.

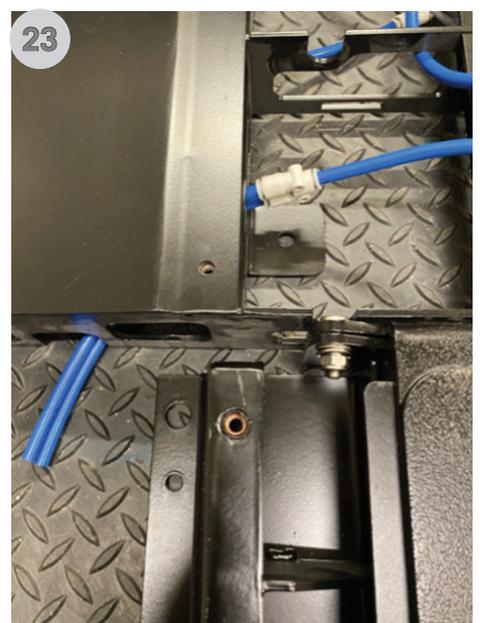
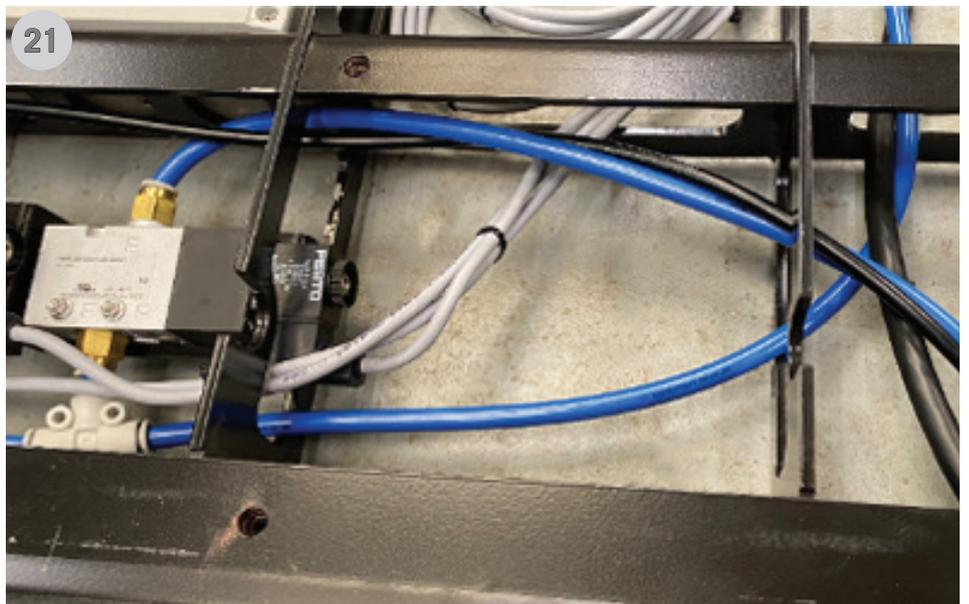


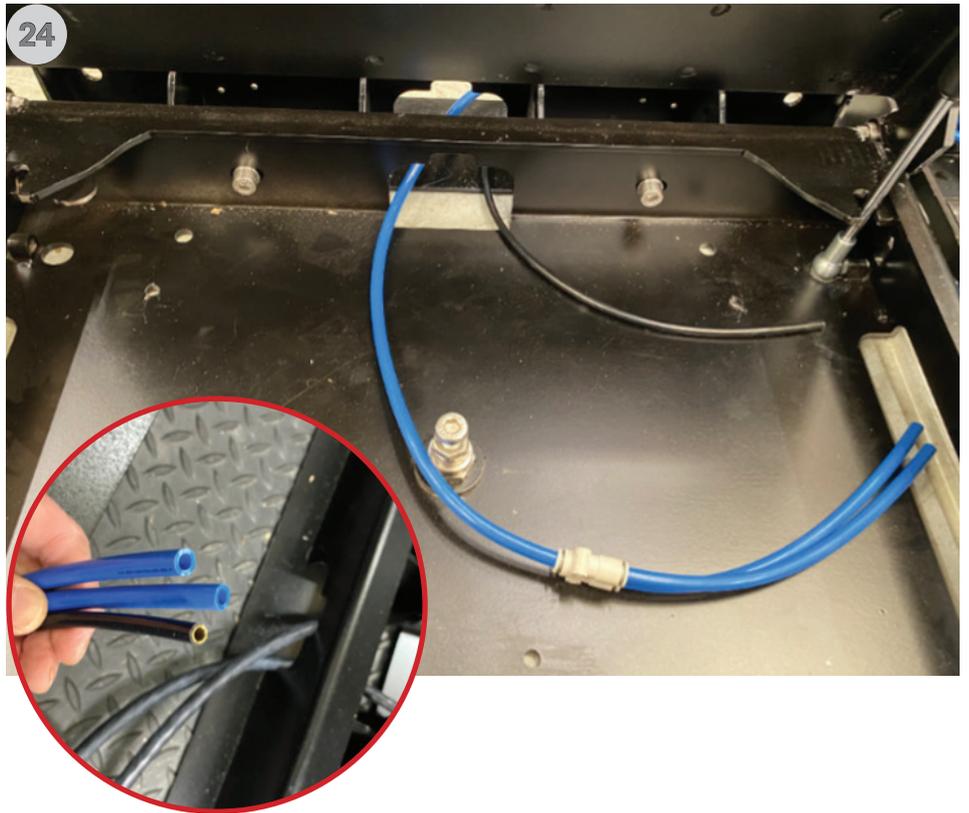
17. Acheminer le câble de 10 m entre l'armoire PC et le boîtier de déclenchement





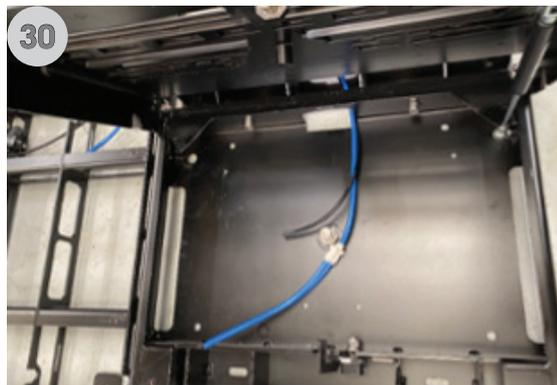
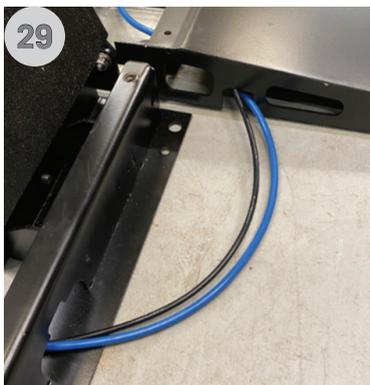
18. À partir du bloc solénoïde, acheminer l'alimentation en air gauche pour l'obturateur (noir) et l'alimentation en air pour les rideaux d'air (bleu) à travers la section centrale dans le boîtier du capteur gauche, à travers le trou.





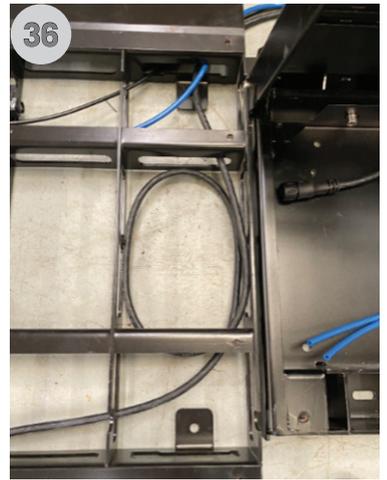
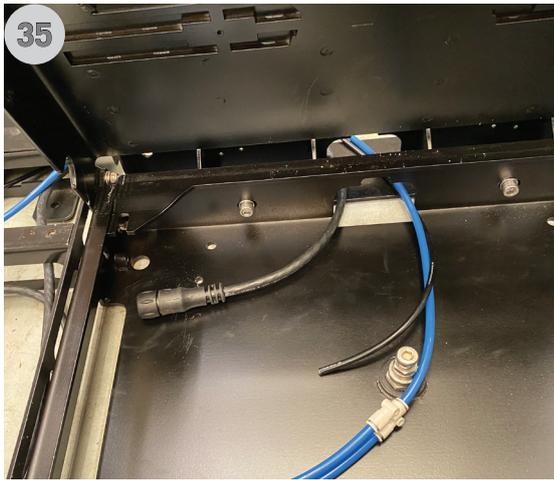
19. À partir du bloc solénoïde, acheminer l'alimentation en air droit pour l'obturateur (noir) et l'alimentation en air pour les rideaux d'air (bleu) à travers la section centrale dans le boîtier du capteur droit, à travers le trou.



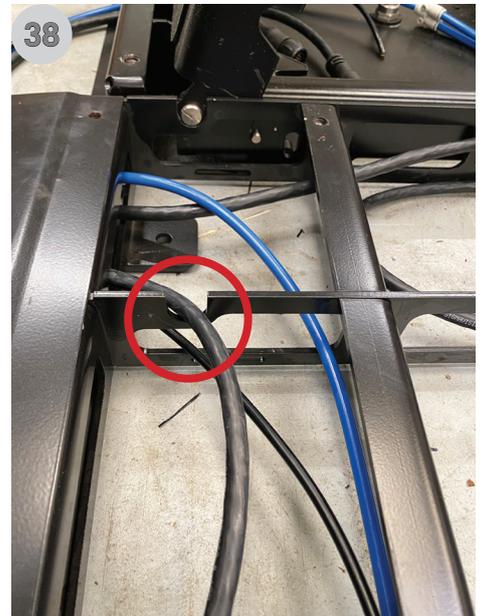
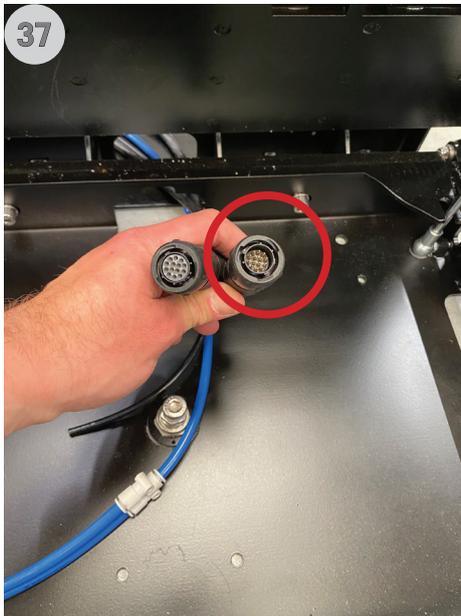


20. Acheminer un câble de 2,5 m du boîtier de déclenchement au boîtier du capteur droit





21. Câble de 2,5 m du boîtier du capteur droit au boîtier du capteur gauche. Connexion femelle à gauche, connexion mâle à droite



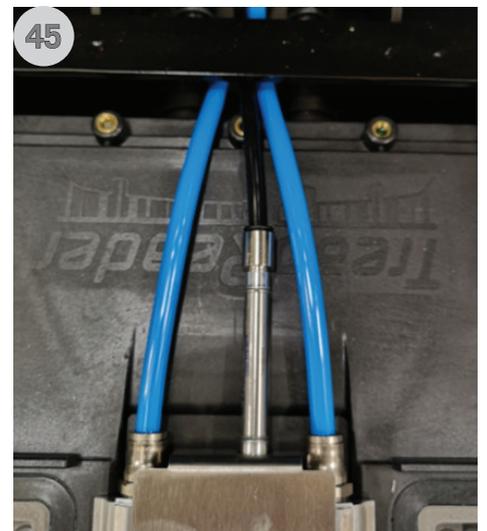


22. Pose des capteurs. Sélectionner le capteur avec le numéro de série inférieur pour le boîtier de capteur gauche

- a. Connecter la fiche femelle à la prise mâle du capteur



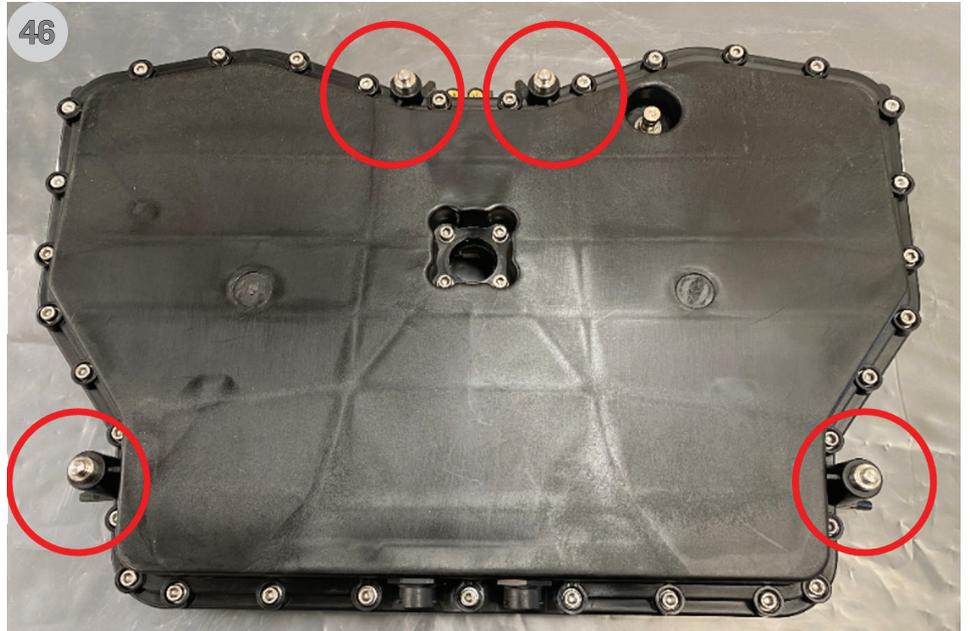
- b. Connecter la conduite d'air noire au piston de l'obturateur et les conduites d'air bleues de 8 mm aux rideaux d'air. Répéter ensuite pour le capteur droit.



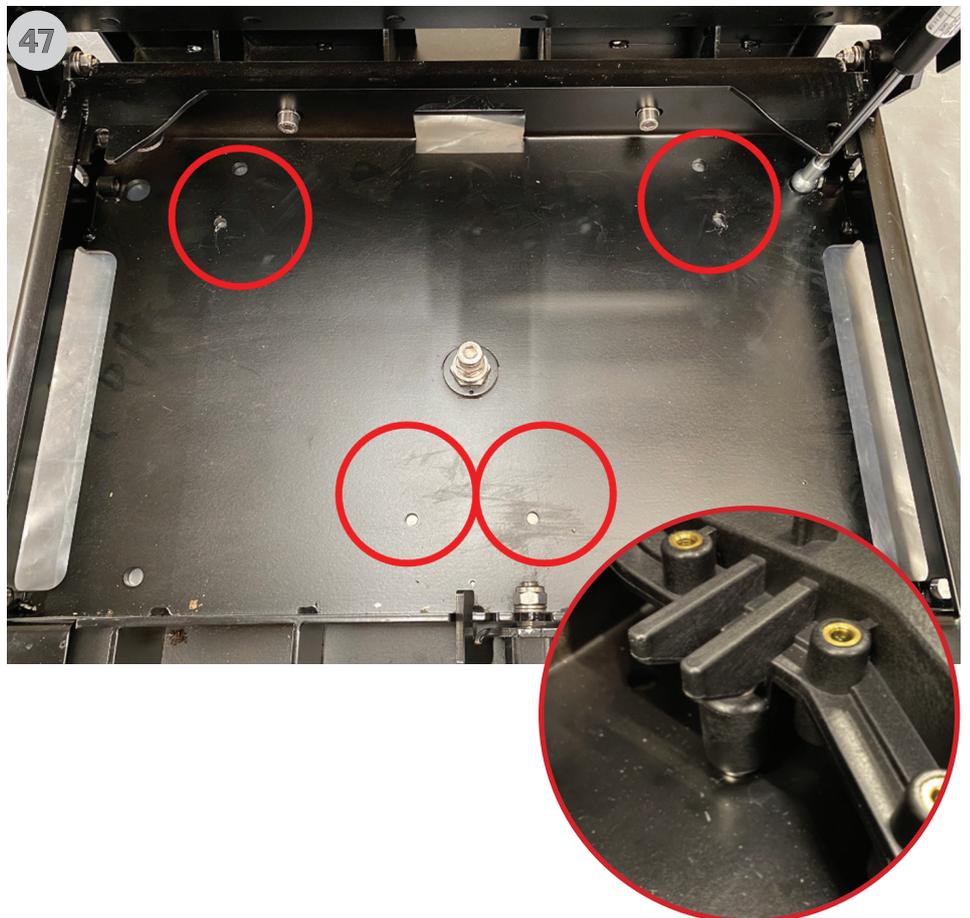


REMARQUE : Il y aura 2 connexions de câble, le 1er du capteur gauche, le 2ème câble au boîtier de déclenchement

23. Installer les capteurs dans les boîtiers, en positionnant les 4 broches à ressort dans le bas du boîtier du capteur



Les quatre broches au bas du capteur se situent dans les quatre trous à la base du boîtier du capteur

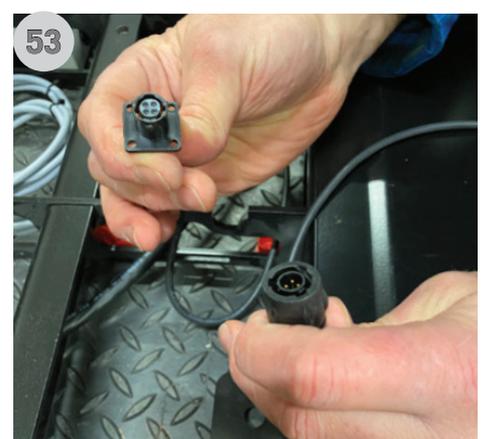


24. Connecter la plaque de déclenchement à la rampe et connecter le câble au boîtier de déclenchement. La plaque de déclenchement est placée sur le côté gauche en regardant le sens de la marche
- Faire passer le câble à travers le côté de la rampe montante et dans la section centrale



REMARQUE : Attention à ne pas coincer le câble

- Joindre à l'extension puis connecter à la boîte de déclenchement

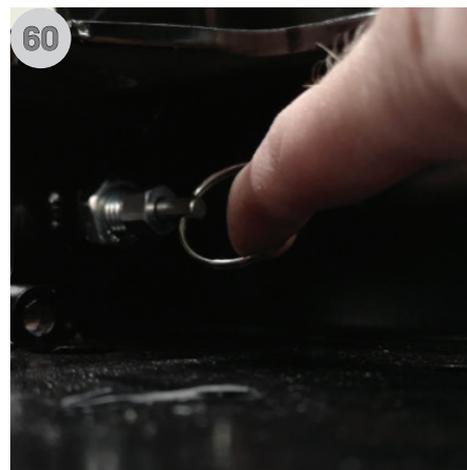




25. Monter la rampe de déclenchement au boîtier de capteur à l'aide de 2 fixations



26. Pour fermer le couvercle du boîtier de capteur, il faut tirer la broche sur le cran de sécurité.



27. Fixer et monter l'autre rampe de montée et 2 rampes de descente à l'aide des fixations fournies sur les boîtiers de capteur.





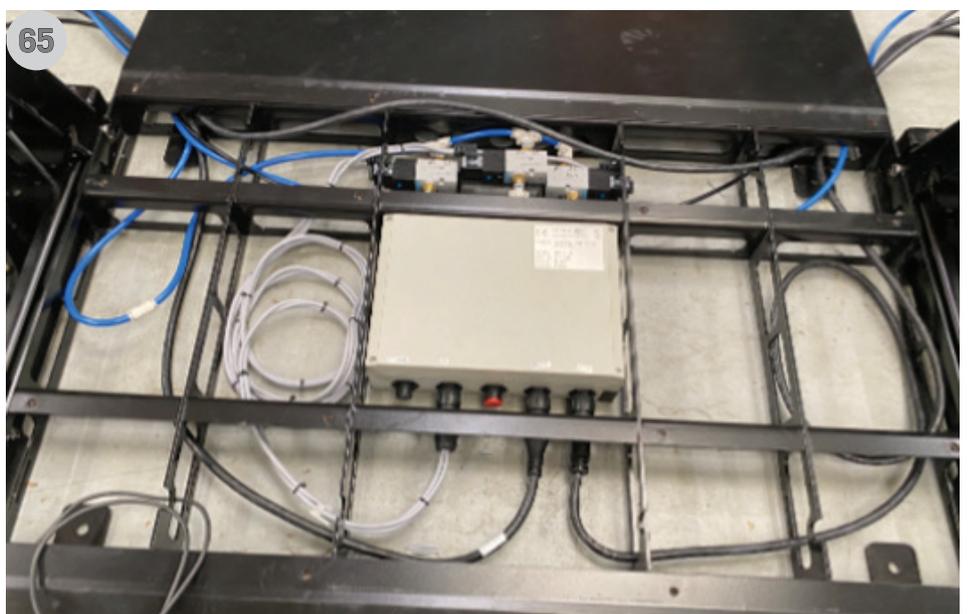
REMARQUE : S'assurer qu'aucun câble n'est coincé.

28. Fixer les rampes au sol à travers les trous de fixation



29. Couvercle central

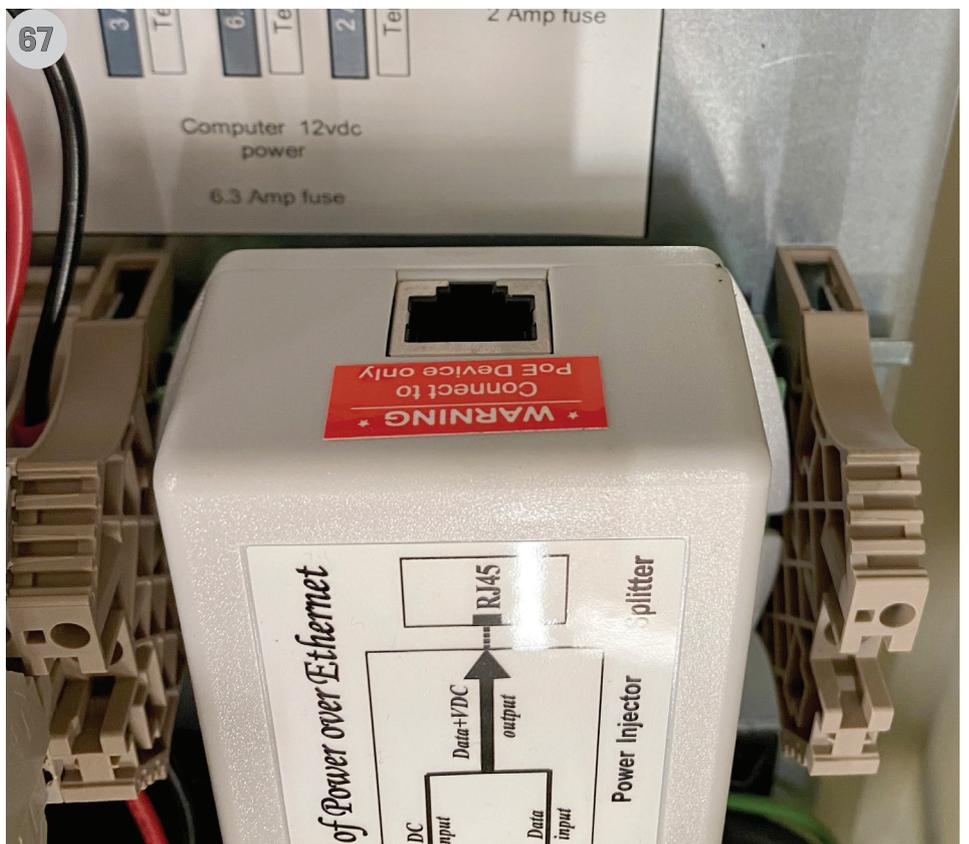
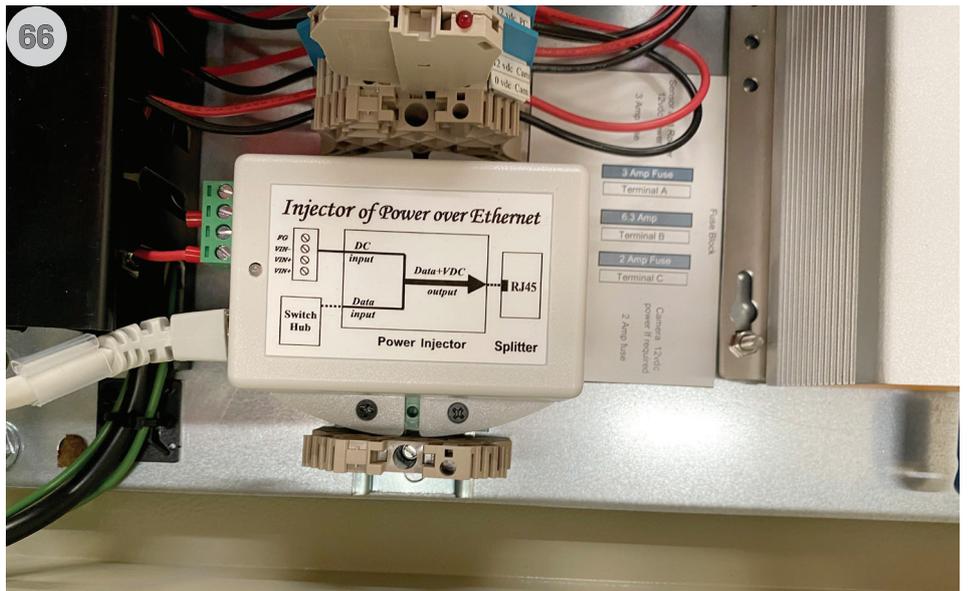
- a. Vérifier toutes les connexions et les câbles coincés
- b. S'assurer que le câble ne peut pas être coincé lorsque les couvercles sont fermés





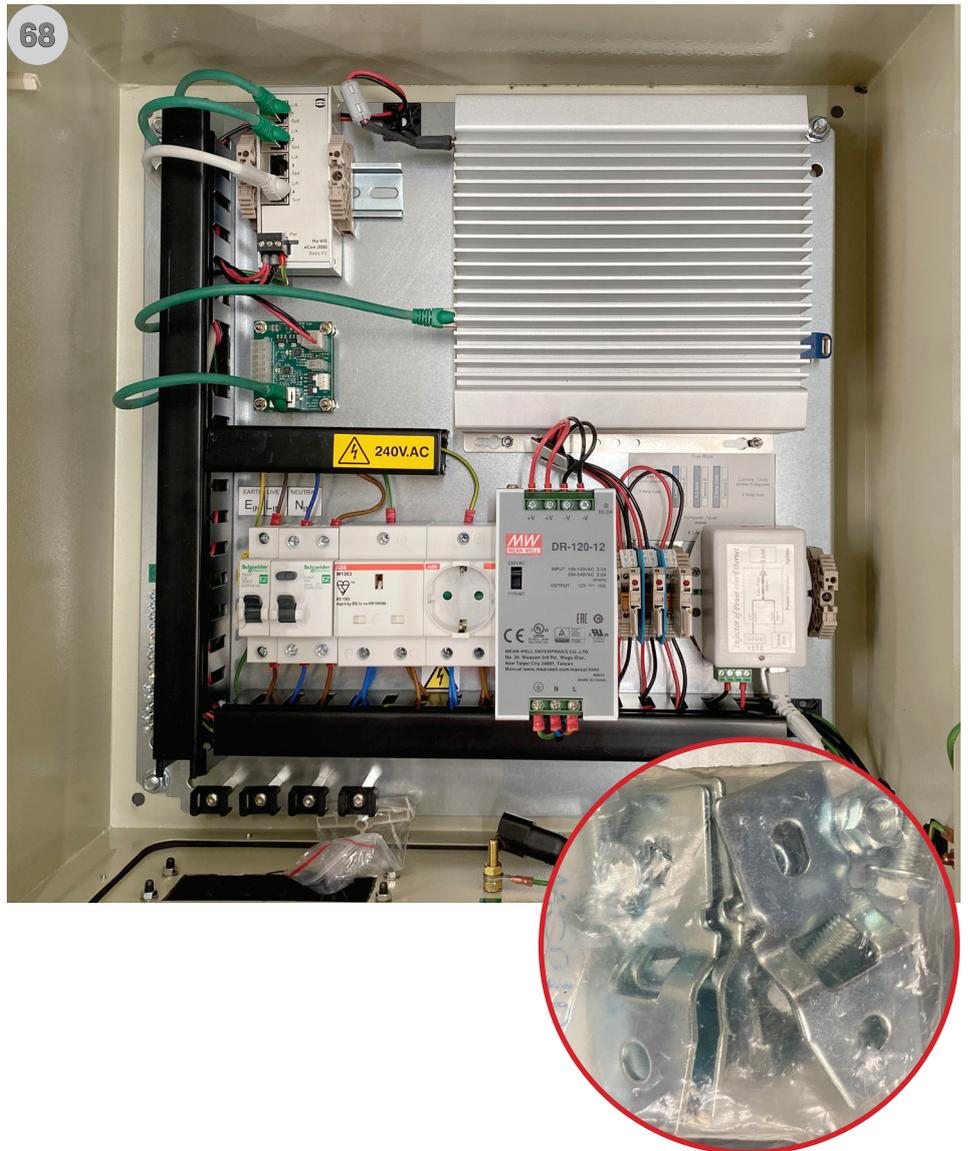
REMARQUE : Pour des raisons de sécurité, tous les câbles au sol doivent être sécurisés et recouverts (non fournis).

30. La caméra ALPR peut être installée aussi bien derrière que devant. Le mieux est de se rapprocher de la ligne médiane du véhicule. La distance idéale est de 2 x de la hauteur de fixation de la rampe. Par exemple, le toit pour fixer la caméra fait 3 m de haut, la caméra doit être à 6 m de l'avant du véhicule. Faire attention à la lumière du soleil derrière le véhicule et à l'éclairage en général.
- La caméra ALPR est connectée via le câble CAT 5 fourni avec l'armoire PC.



31. Monter l'armoire PC sur un mur.

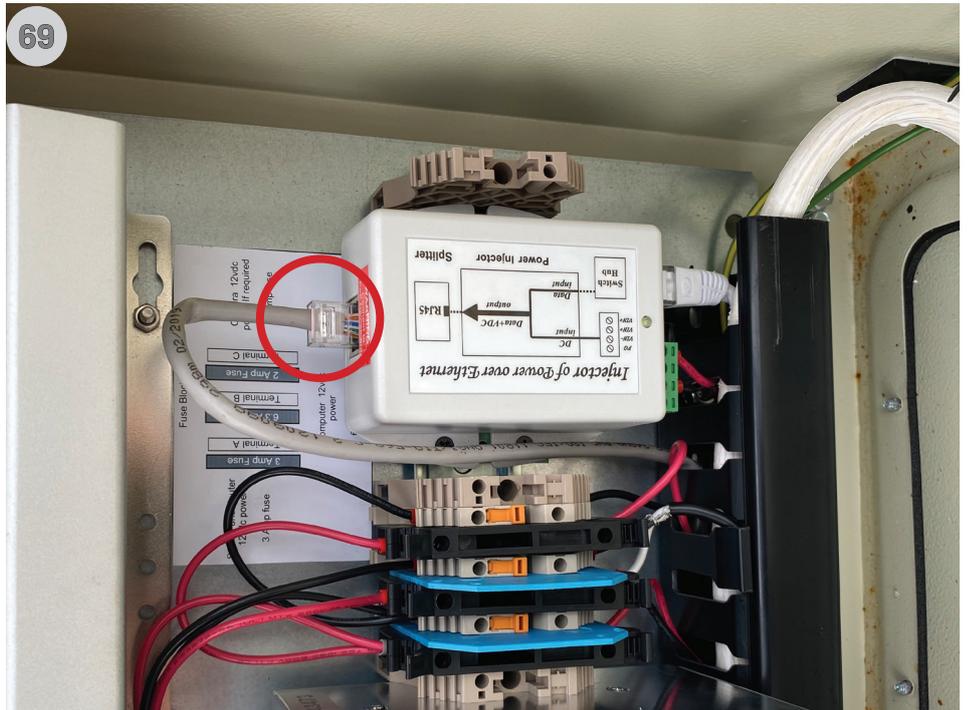
- Monter l'armoire au mur à l'aide du kit de montage fourni ou directement à travers les trous de l'armoire.



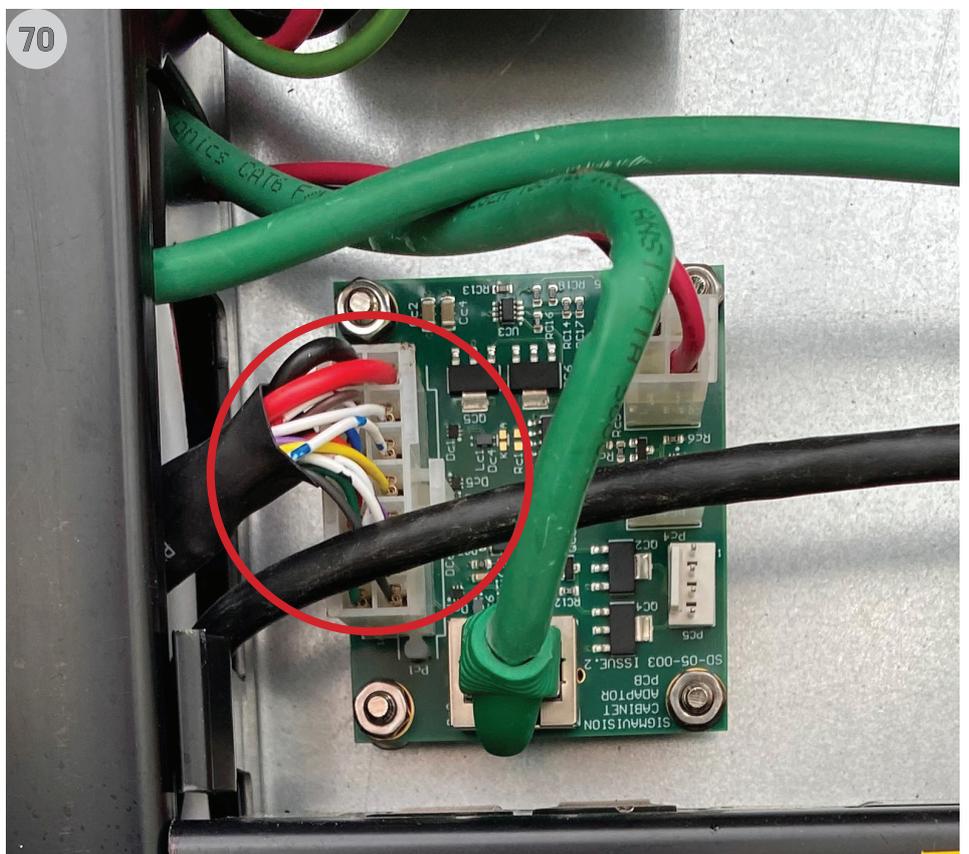
REMARQUE : Le câble de l'armoire PC au boîtier de capteur ne mesure que 10 m de long.

05 • Raccordement des câbles à l'armoire électrique

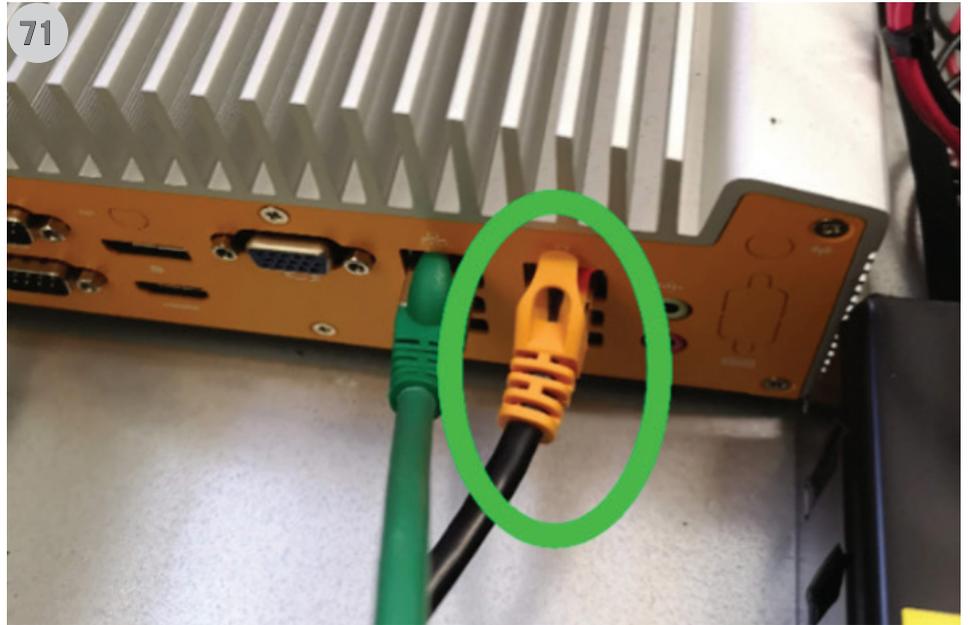
Câble de caméra, injecteur POE RJ45 (il s'agit d'une option, généralement installée). Une configuration supplémentaire est nécessaire dans le logiciel (serveur ALPR et pays).



Câble du boîtier de déclenchement, câble DriveOver de 10 m.

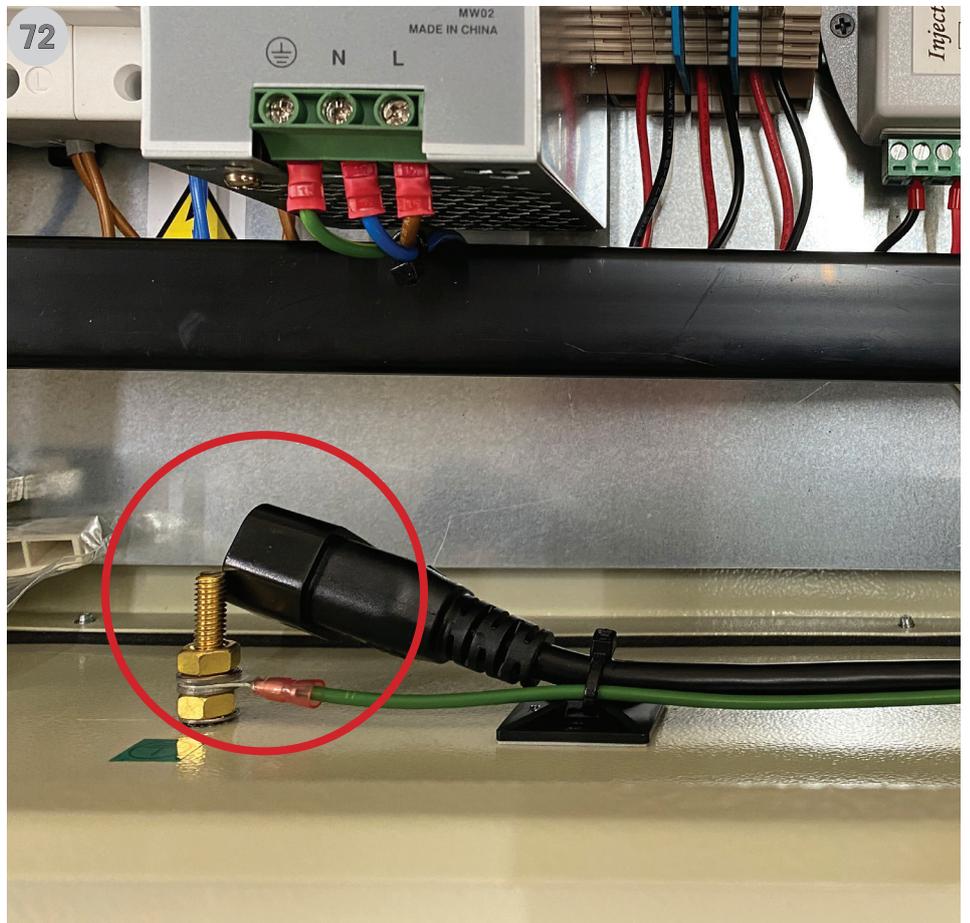


Câble de réseau (c'est une option). Si le système utilise un réseau fourni par le client, il doit être connecté au bon port RJ45 en regardant le PC de l'arrière. Ce port est configuré en usine en mode DHCP.



Câble d'alimentation CEI :

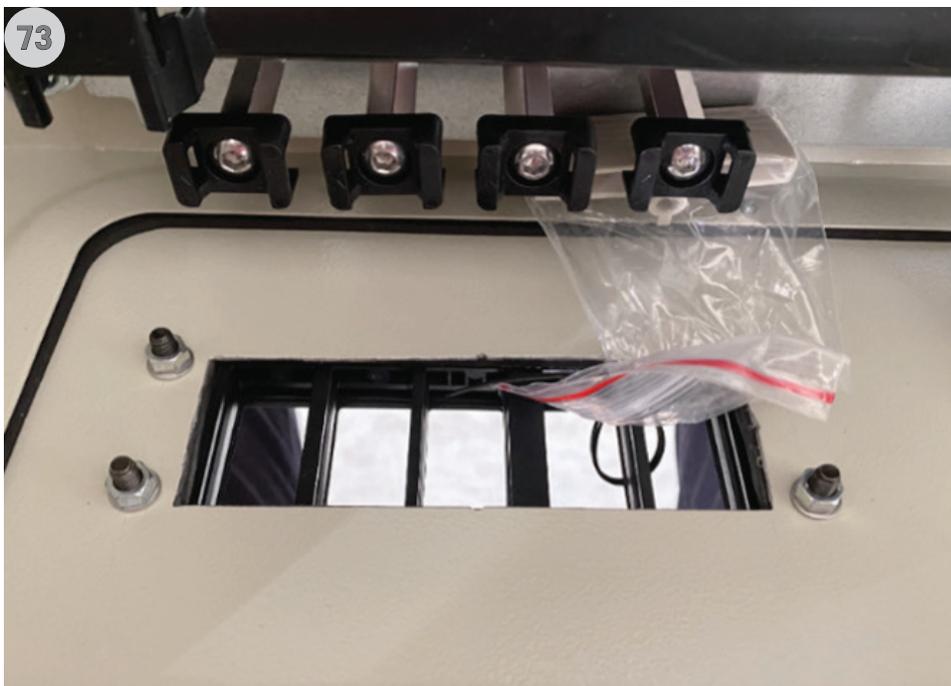
Ce câble n'est PAS fourni/inclus car il dépend du client (pays et longueur).



5.1 Passe-fils de l'armoire

Les câbles entrant dans l'armoire doivent être équipés de passe-fils pour assurer une décharge de traction appropriée.

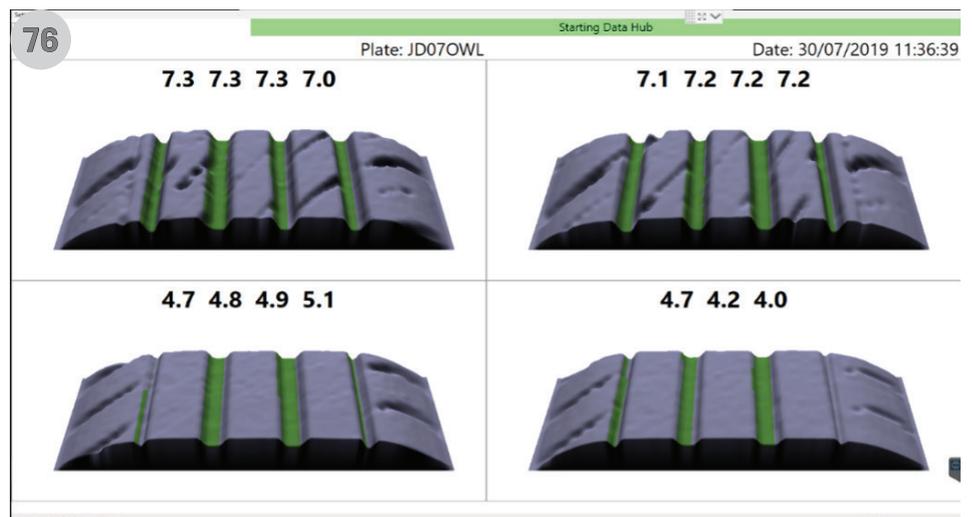
Les instructions de montage peuvent être trouvées en scannant le code QR.

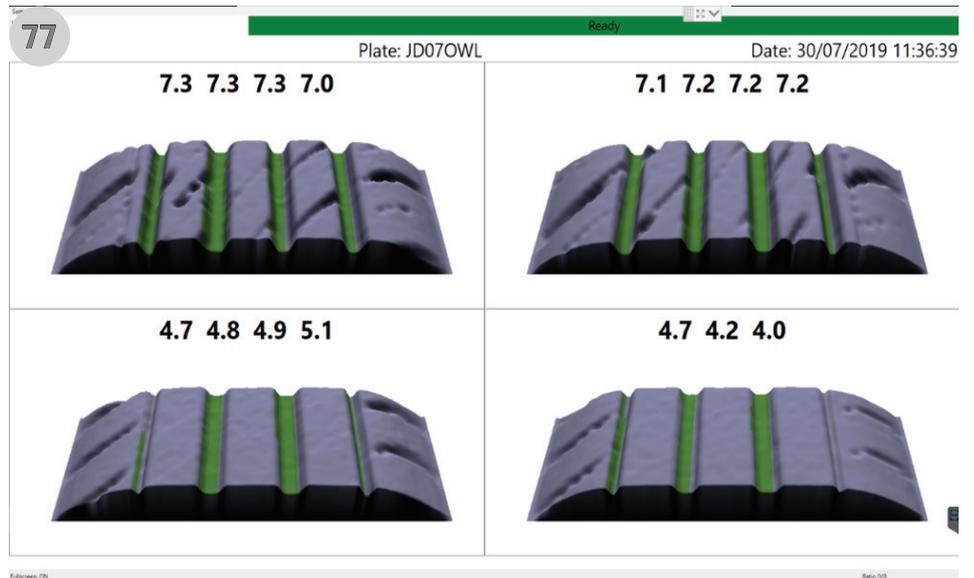


Le système est préconfiguré et testé en usine avant expédition. Cela signifie que si tout est correctement connecté, comme décrit dans la **Section 4/article 14** le système sera pleinement opérationnel quelques minutes après l'avoir allumé, conformément à la description ci-dessous.

6.1 Séquence de mise sous tension du système

1. Mettre le système sous TENSION
2. L'ordinateur démarrera automatiquement
3. Windows se connectera automatiquement
4. Le planificateur de tâches exécute la tâche TreadReaderGUI
5. L'interface utilisateur graphique démarre en plein écran et affiche des drapeaux VERT CLAIR, DÉMARRAGE DU CONCENTRATEUR DE DONNÉES (Fig. 78)
6. L'interface utilisateur graphique démarre l'intergiciel (connexions des capteurs et calcul de la profondeur de la bande de roulement).
7. L'intergiciel essaiera de se connecter aux capteurs à l'aide du jeu de numéros de série (le capteur de gauche doit toujours avoir le numéro de série le plus bas **Section 4/article 21**).
8. L'interface utilisateur graphique attendra que la boîte de déclenchement réponde.
9. L'interface graphique reçoit un message actif et des drapeaux VERT FONCÉ, PRÊT (Fig. 79)
10. Système prêt pour les véhicules





6.2 Séquence de mise sous tension du système

Pour utiliser pleinement les fonctionnalités du système, il y a quelques éléments supplémentaires qui doivent généralement être configurés lors de l'installation. Les instructions sur l'emplacement de la caméra se trouvent dans le document Survey DOC70-01. Pour les emplacements de parking ou d'espace public, la caméra ALPR ne doit PAS être installée en regardant l'arrière du véhicule.



ATTENTION : Le système a besoin d'accéder aux domaines Internet suivants pour que la fonctionnalité ci-dessous soit disponible.

- <https://sigmavision-api-prod.universlabs.io>
- <https://treadmanager.net>
- <https://alpr.sigmavision.com>

Réseau local pour autoriser la connexion sortante à TeamViewer.

6.2.1 Identifiant/mot de passe TreadManager

Cela permet au système de télécharger les données d'analyse des pneus vers TreadManager.

Chaque rampe appartient à un atelier visible depuis un navigateur internet. Pour que cela fonctionne, un utilisateur doit être créé au préalable. Veuillez contacter votre représentant commercial ou votre distributeur pour plus d'informations.

Une fois rempli, appuyez sur le bouton Vérifier pour vérifier que l'utilisateur/mot de passe est correct. L'accès à Internet est nécessaire pour que cela fonctionne.

78 ings

▶ ||

- ▲ Scans
 - Viewer
 - List
- ▲ Data Hub
 - Configurations
 - Data Uploader
 - Print Settings
- Camera
- Middleware
- ▲ Trigger Box
 - Settings
 - Actions
 - Informations

General

EndPoints

StandAlone

Use Login

Upload EndPoint

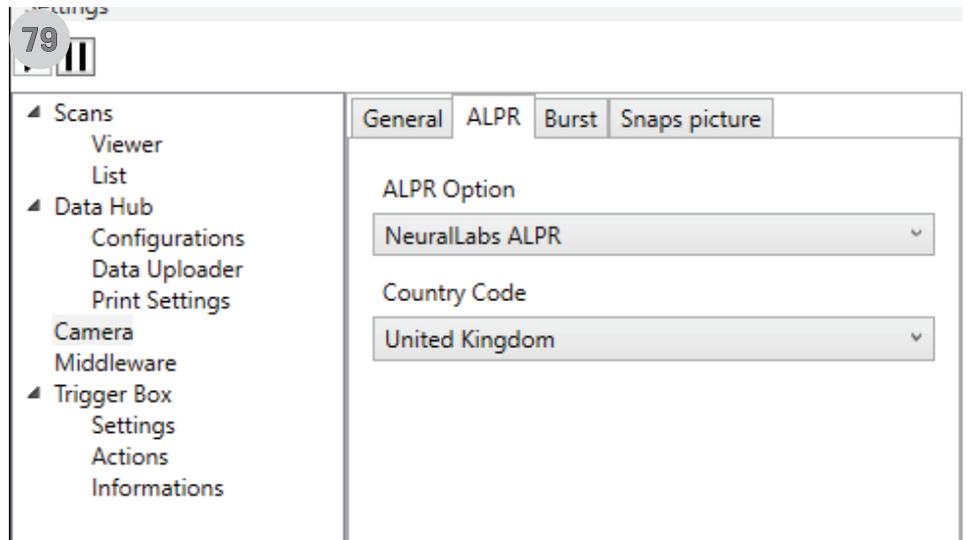
Auth EndPoint

User

Password

6.2.2 ALPR

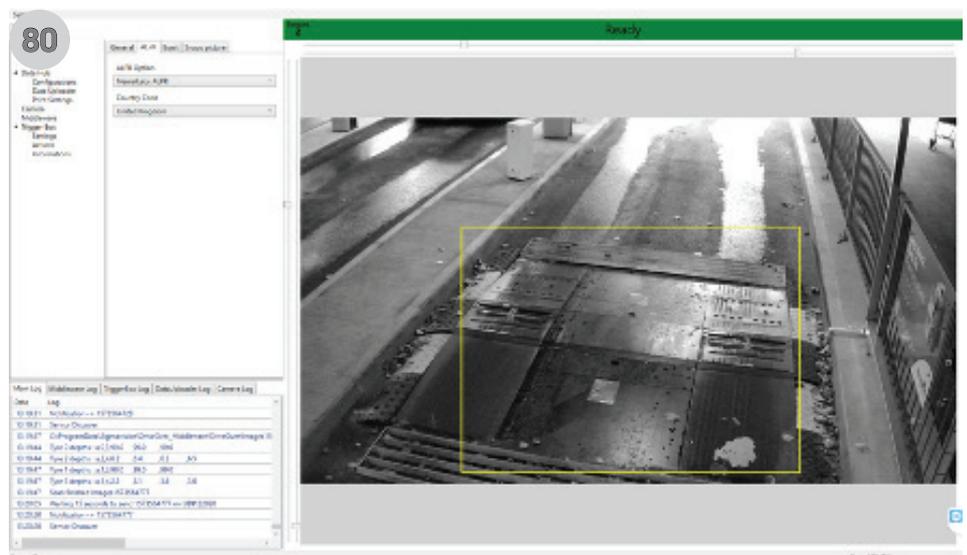
Le serveur et le pays doivent être définis pour décoder la plaque d'immatriculation. Ceci est défini à l'aide des listes déroulantes ci-dessous. NeuralLabs ALPR est le serveur préféré à utiliser pour de meilleurs résultats.



6.2.3 Champ de la caméra

Nous suggérons de « recadrer » et de limiter le champ de la caméra ALPR car le logiciel peut capter plusieurs plaques d'immatriculation. c'est-à-dire à partir de plusieurs véhicules dans le champ de vision de la caméra.

Ceci est réalisé en ajustant les curseurs autour de l'image. Il y a quatre curseurs. En les déplaçant, une fenêtre jaune apparaîtra pour montrer la vue recadrée. Nous ne suggérons pas de rendre la fenêtre trop petite car le véhicule ne se trouvera jamais exactement au même endroit selon la vitesse et le comportement du conducteur.



6.2.4 Assistance à distance

TeamViewer est préinstallé en usine pour toutes les exigences d'assistance à distance (nécessite un accès Internet).

TreadReader peut l'utiliser pour diagnostiquer les systèmes à distance ou pour apporter son aide aux problèmes d'installation et futurs.

07 • Assistance pendant l'installation

Si des problèmes surviennent au cours du processus d'installation, TreadReader peut être contacté en utilisant les coordonnées ci-dessous ou via votre représentant commercial ou votre distributeur :

Email: info@treadreader.com



Numériser ce code pour accéder à ce document dans une autre langue



www.snapon-totalshopsolutions.com

Total Shop Solutions™ est une catégorie de marques Snap-on®
© 2020 Snap-on Incorporated

Les marques Total Shop Solutions™ offrent une gamme unique de solutions pour équiper tous les magasins, du sol au plafond, composées de produits de réparation automobile haut de gamme pour tout le secteur. Des équilibreuses de roues, contrôleurs de géométries et systèmes de diagnostic, aux tours pour freins, ponts élévateurs et réparations de collisions.

Les images du produit sont uniquement données à des fins d'illustration et peuvent différer du produit actuel. Snap-on® se réserve le droit de modifier tout contenu sans préavis. Les autres marques mentionnées sont des marques enregistrées de leurs propriétaires respectifs.