



CAN-bus programmer

Réf. Vos 001.50.200

LOGICIEL

Manuel d'utilisation



Copyright

Les manuels de montage et d'utilisation des produits faits par la S.A. VOS sont protégés par des droits d'auteur (copyright).

Il est interdit de copier, de reproduire, de modifier, de transmettre, de publier ces documents en entier ou partiellement. Il est également interdit de les mettre sur un site internet ou dans une publication aussi bien on-line qu'off line quel qu'en soit le but.

Ces documents peuvent être téléchargés pour une utilisation personnelle. Il est interdit de supprimer ou de modifier les indications de droits d'auteur (copyright) ou toute autre information.

Table des matières

1	Introduction	4
2	Contenu du kit programmer	4
	A Contenu	4
3	Téléchargement et installation du logiciel.....	5
	A Téléchargement du logiciel (dans Internet Explorer)	5
	B Modification de l'extension du fichier.....	6
	C Installation du logiciel	7
	D Coordonnées helpdesk	Fout! Bladwijzer niet gedefinieerd.
4	Démarrage du logiciel	8
	A Chargement de la liste de véhicules.....	8
	B Connexion de l'interface CAN-bus au programmer	8
	C Sélection du port USB	9
5	Bureau du logiciel	11
6	Fonctions générales des boutons d'actions	13
	A Read Parameters.....	13
	B Update device.....	15
	C Device info	16
	D Monitor	16
7	Modification de l'interface CAN-bus	18
	A Ouverture des paramètres avancés	18
	B Modification des sorties	19
	C Liste : sorties interface CAN-bus	20
8	Configuration des paramètres	24
	A Description des paramètres	24
9	Sauvegarde des modifications	28
	A Sauvegarde de la configuration	28
	B Chargement de la configuration dans l'interface CAN-bus	28

1 Introduction

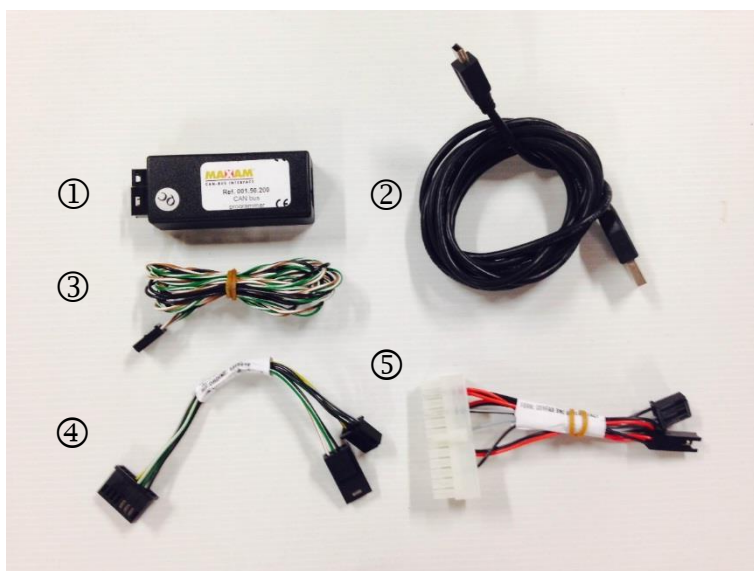
Le logiciel Uni Maxam vous permet d'optimiser l'utilisation de votre interface CAN-bus. Grâce à ce manuel, vous aurez un aperçu clair et précis des possibilités de programmation de cet outil.

Ce manuel vous permettra de consulter et modifier la fonction des sorties de votre interface. En fonction de l'équipement de votre véhicule, l'interface peut être configuré.

2 Contenu du kit programmer

Afin de pouvoir (re)configurer l' (les) interface(s) CAN-bus, il est indispensable de disposer d'un CAN-bus programmer. La combinaison du programmer et le logiciel disponible sur www.vos.be vous permettra de consulter et/ou modifier la fonction des sorties.

Contenu



- ① CAN-bus programmer
- ② Câble USB : connexion entre le programmer et l'ordinateur
- ③ Câble de raccordement : connexion entre programmer et CAN-bus (véhicule)
- ④ Câble de raccordement : connexion entre programmer et interface CAN-bus

Attention ! Le câble de raccordement 4 est pourvu d'une sortie supplémentaire pour le câble de raccordement (3) au véhicule. Tant un véhicule qu'une interface CAN-bus pourront être raccordés à un programmer.

- ⑤ Câble de raccordement : Programmer → Centrale d'alarme (le logiciel vous permet de mettre à jour une alarme CAN-bus) HPS845

3 Téléchargement et installation du logiciel

A Téléchargement du logiciel (dans Internet Explorer)

Pour télécharger le logiciel pour l'interface, vous naviguez sur notre site web www.vos.be et vous procédez au **login dealer** sur la page d'accueil. Si vous n'avez pas de login, vous cliquez sur **Demande login dealer** à droite de la page et vous remplissez tous les champs.

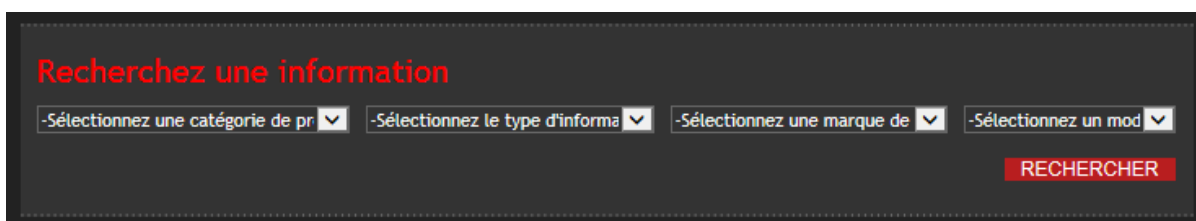
Méthode de travail

- Naviguez sur www.vos.be.
- Procédez au **login dealer** en introduisant votre nom utilisateur et mot de passe.
- Cliquez sur **Connexion** pour procéder.
La page suivante s'affiche :



A red login form with the following fields and buttons:

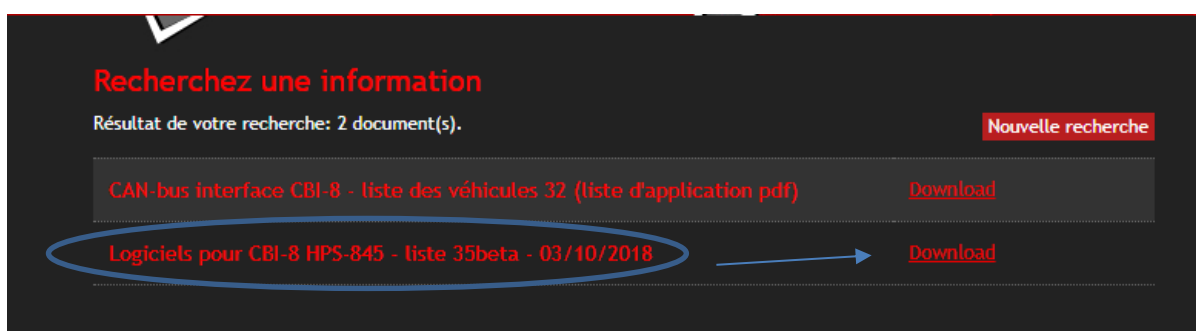
- Nom utilisateur: [text input]
- Mot de passe: [password input]
- Mot de passe oublié?: [link]
- Connexion: [button]



A search form titled "Recherchez une information" with four dropdown menus and a search button:

- Sélectionnez une catégorie de pr [dropdown]
- Sélectionnez le type d'informa [dropdown]
- Sélectionnez une marque de [dropdown]
- Sélectionnez un mod [dropdown]
- RECHERCHER: [button]

- Choisissez les choses suivantes dans les listes déroulantes :
 - Sélectionnez une catégorie de produits : **Interfaces CAN-bus.**
 - Sélectionnez le type d'information : **Procédure de programmation.**
 - Sélectionnez une marque de voiture : **Toutes marques.**
 - Sélectionnez un modèle : [ne pas remplir].
- Cliquez sur **Rechercher.**
- Cliquez sur le lien **Download** derrière **Logiciel de programmation** dans la liste.

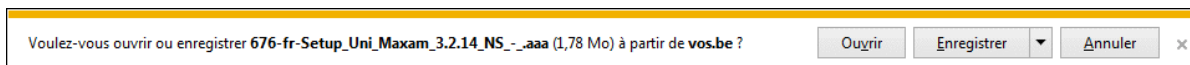


Search results page titled "Recherchez une information". It shows "Résultat de votre recherche: 2 document(s)." and a "Nouvelle recherche" button. The results are listed in a table:

Document	Action
CAN-bus interface CBI-8 - liste des véhicules 32 (liste d'application pdf)	Download
Logiciels pour CBI-8 HPS-845 - liste 35beta - 03/10/2018	Download

The second row is circled in blue, and an arrow points from the text "Logiciels pour CBI-8 HPS-845 - liste 35beta - 03/10/2018" to the "Download" link.

Après avoir cliqué dessus, l'écran suivant apparaîtra en bas de l'écran.



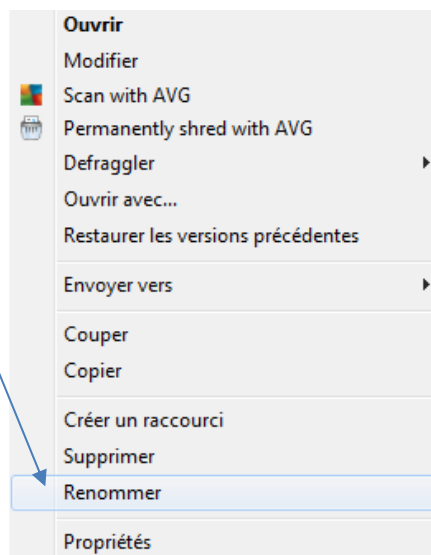
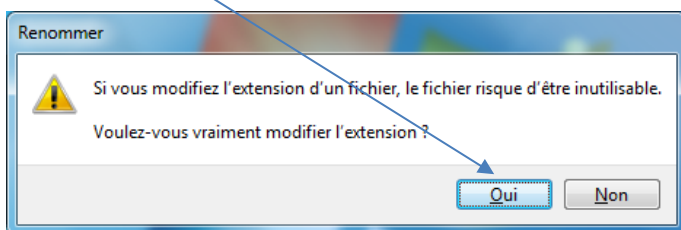
- Cliquez sur la flèche derrière le bouton **Enregistrer** et choisissez **Enregistrer sous**.
- Choisissez un répertoire sur votre ordinateur pour sauvegarder le fichier (p.e. sur votre bureau).

Modification de l'extension du fichier

Après le téléchargement, l'extension **.aaa** du fichier doit être changé vers **.exe** comme suit :

Méthode de travail

- Cherchez le fichier dans le répertoire concerné.
- Cliquez droit sur le fichier et choisissez **Renommer**.
- Changez l'extension du fichier en **.exe**.
- Cliquez sur **Oui** pour confirmer la modification du fichier



Remarque : En fonction de la configuration de l'ordinateur, il est possible que l'extension ne soit pas visible. Pour pouvoir la voir, vous cliquez sur le bouton de démarrage Windows  (en bas de l'écran à gauche) et puis vous choisissez **Panneau de configuration | Options des dossiers**. Dans l'onglet Affichage, vous décochez l'option **Masquer les extensions des fichiers dont le type est connu** dans la liste.

Installation du logiciel

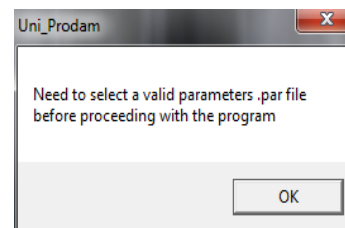
Après avoir changé l'extension du fichier, vous pouvez commencer l'installation. Cliquez deux fois (bouton gauche de la souris) sur le fichier **.exe**.

Remarque : Il est possible que la mention de Windows **Exécuter en tant qu'administrateur** apparaisse. Cliquez sur **Oui** pour commencer l'installation.

4 Démarrage du logiciel

A Chargement de la liste de véhicules

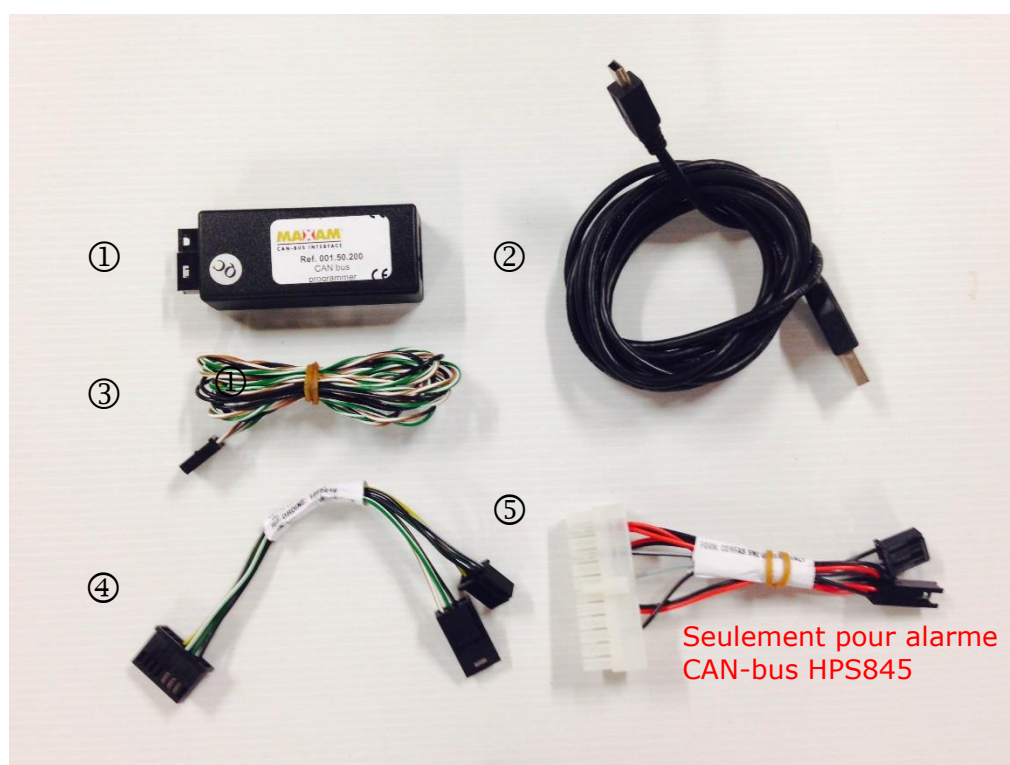
Lors du premier démarrage du logiciel, il vous est demandé de charger un fichier avec l'extension **.par** (vb. **CBI8_LIST34.par**). Ce fichier se trouve dans le répertoire où vous avez installé le logiciel et s'appelle p.e. **CBI 8_LIST29.par**.



Le chargement de ce fichier, la liste de véhicules, vous permettra de consulter et modifier les données de l'interface. Ainsi, il est également possible de créer vos propres configurations.

Connexion de l'interface CAN-bus au programmer

Après l'installation, le programmer de l'interface pourra être connecté à votre ordinateur. Pour ce faire, suivez les étapes suivantes :



Connexion de l'interface, du programmer et de l'ordinateur

- Connectez le câble USB ② au programmer ①.
- Connectez l'autre bout du câble USB ② au port USB de votre ordinateur.
- Connectez le câble de raccordement de l'interface ④ au programmer ①.
- Connectez l'autre bout du câble de raccordement de l'interface ④ à l'interface CAN-bus.

Connexion de l'ordinateur au véhicule via l'interface et le programmer

Afin de connecter un véhicule à votre ordinateur via l'interface et le programmer, il est nécessaire de suivre les étapes précédentes, et de continuer comme suit :

- Connectez le câble de raccordement ③ au câble de raccordement de l'interface ④.
- Connectez l'autre bout du câble de raccordement ③ au véhicule.
 - Fil vert/blanc : CAN high
 - Fil brun/blanc : CAN low
 - Fil noir : masse

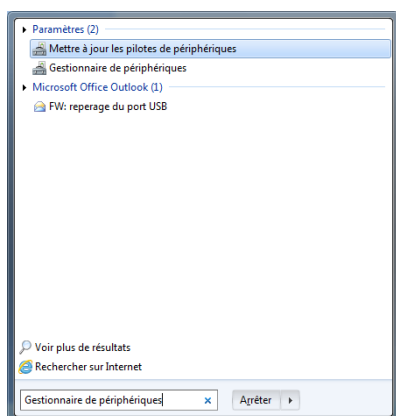
Sélection du port USB

Avant de commencer, vous devrez sélectionner dans le logiciel le port USB auquel le programmer est connecté. Pour connaître le port et l'encoder dans le logiciel, vous suivez les étapes suivantes :

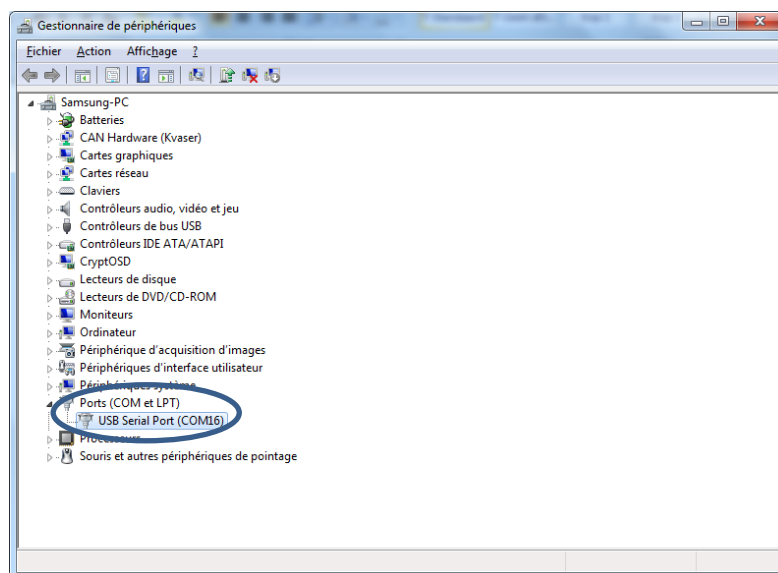
Méthode de travail : recherche du port COM sur votre ordinateur

- Cliquez sur le bouton de démarrage Windows  (en bas de l'écran à gauche).
- Tapez **Gestionnaire de périphériques** dans le champ de recherche **(A)** et cliquez dessus dans la liste des résultats. Un nouvel écran **(B)** s'ouvre.

A



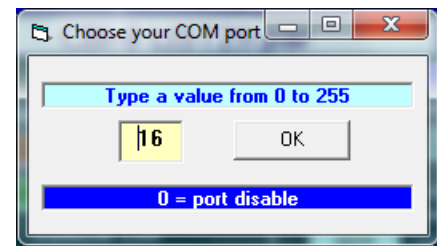
B



- Cliquez sur le nœud **ports** pour voir le port **USB Serial Port**. Dans le présent exemple, il s'agit du port 16.

Méthode de travail : encodage du port COM dans le logiciel

- Démarrez le logiciel.
- Cliquez sur **Setup** dans la barre d'outils. Un menu s'ouvre.
- Choisissez **COM port** dans le menu. Un nouvel écran s'ouvre.
- Encodez le numéro du port, puis cliquez sur **OK**.



Encodage port COM

Le logiciel est prêt pour l'utilisation ! Bonne chance !

5 Bureau du logiciel

Le bureau du logiciel consiste en trois parties. La page 13 montre une image du bureau. Ci-dessous, vous trouverez une brève description du contenu par partie.

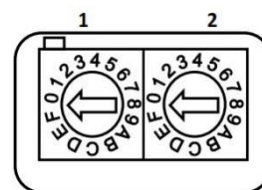
Partie 1 : Sélection de véhicule

- Sélection : marque du véhicule **(A)**.
- Sélection : type du véhicule (liste déroulante en vert) **(B)**.
- Liste de véhicules : marque types (liste en bleu-vert) **(C)**.

Remarque : A l'aide des listes déroulantes et de la liste de véhicules, l'utilisateur peut sélectionner un véhicule. Le véhicule choisi s'affiche dans la barre jaune en haut de l'écran.

- Sélecteurs rotatifs (à gauche) : L'interface CAN-bus est pourvu de deux sélecteurs rotatifs (voir image) **(D)**.

Si p.e. l'interface CAN-bus est programmé dans la position 2F, les sélecteurs rotatifs de l'interface doivent également être mis dans la position 2F **avant** de connecter l'interface au véhicule.



Remarque : Un aperçu détaillé de la position des sélecteurs se trouve dans le portail sur notre site web sous **Can-bus interfaces CAN-bus | Liste d'application**.

- Le bouton **Info** montre un aperçu des véhicules utilisant la même position de sélecteurs **(E)**.

Partie 2 : Informations générales

La partie deux affiche toutes les informations nécessaires de la liste de véhicules choisie, contenant e.a. la version du logiciel et la date.

Partie 3 : Boutons d'action

La partie trois du bureau du logiciel se compose de quatre boutons d'actions. Ces boutons permettent de consulter les informations d'une interface CAN-bus, de la mettre à jour ou encore d'ouvrir le programme pour suivre les signaux d'un véhicule (raccordé).

Le chapitre suivant traite le fonctionnement en détail de ces boutons d'actions.

Partie 1 : Sélection de véhicule

Partie 2 : Informations générales

UniProdMax - V...

File Setup About

Configuration file in use: **CBI-8 LIST29.par**

Shown parameters are for the following vehicle: **ALFA ROMEO – 159 ('05 ->'11)**

Info

General Info Hps 869

5.19 Device Firmware Version 23/01/2015 Release date

0029 Vehicle List Version

23/01/2015 – 09:00:00 Parameters last modified

11/02/2014 – 16:34:08 Selected Vehicle last modified

Comfort Control (Window Roll-up)

☐ GWA output on the BRN wire

☒ Stop Comfort output with a 2nd "LOCK" command from the OEM remote

Horn/Siren Alarm Muting

☒ Enable acoustic signal on Arm / Disarm device

☐ Enable Siren alarm command (continuous)

0.02 Time for buzzer command 0.50 Relay activation time alarm triggered

0.20 Pause between two pulses buzzer command 0.40 Pause between relay activation alarm triggered

Vehicle selection

ALFA ROMEO

159 ('05 ->'11)

Vehicle List

ALFA ROMEO

159 ('05 ->'11)

Brera ('06 ->'10)

Giulietta ('10 ->)

Mito ('08 ->)

Spider ('06 ->'10)

ALFA ROMEO *NO ALARM USE

*147 ('07 ->'10)

AUDI

A1 ('10 ->)

A3 ('03 ->'10)

A3 ('10 ->'12)

A3 ('12 ->)

A3 S. Back ('04 ->'10)

A3 S. Back ('10 ->'12)

A3 S. Back ('12 ->)

A4 ('04 ->'07)

A4 ('08 ->)

Selector = 1 9

Hps 869

Read Parameters

Update device

Device info

Monitor

MAXAM

CAN-BUS INTERFACE

Partie 3 : Boutons d'action

6 Fonctions générales des boutons d'actions

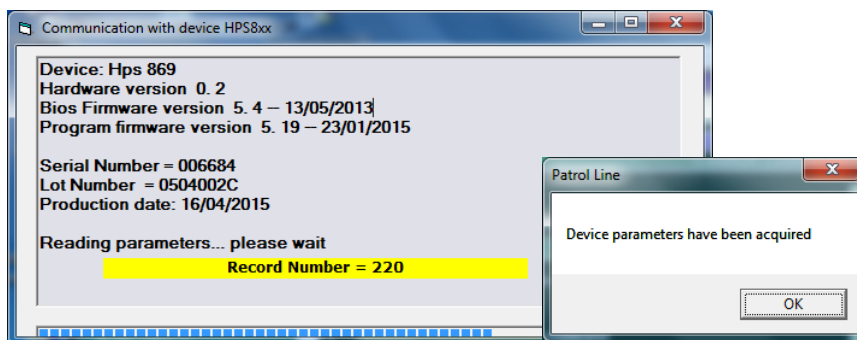
Comme décrit dans le chapitre précédent, la partie trois de l'écran se compose de quatre boutons d'action. Ces boutons permettent d'extraire ou de mettre à jour les informations d'une interface CAN-bus. En outre, il est également possible de voir les signaux d'un véhicule sur votre écran, à condition que l'interface soit bien raccordé au véhicule.

A Read Parameters

Le bouton **Read Parameters** vous permet d'extraire toutes les données d'une interface CAN-bus raccordée. Ainsi, vous pouvez voir les sorties configurées de l'interface.

Méthode de travail

- Raccordez l'interface CAN-bus à votre ordinateur (via le programmer).
- Cliquez sur **Read Parameters**. Les paramètres sont extraits.
- Un nouvel écran s'affiche : **Device parameters have been acquired**. Le chargement des paramètres est terminé !



Chargement des paramètres

Chargement terminé

Après cette action, les paramètres de l'interface CAN-bus, dont les sorties, peuvent être consultés. Ces informations se trouvent via **Setup | View Parameters | Advanced** (plus d'informations dans la partie C **Device info** de ce chapitre).

Remarque : !! LISEZ SEULEMENT !

Une liste de véhicules chargés d'une interface ne peut pas être modifiée ou sauvegardée. Une nouvelle configuration doit d'abord



vos nv

industrielaan 14 | 3730 hoeselt | belgium

tel. +32 89 49 26 73

vos@vos.be | www.vos.be

être ouverte (**voir 4 A**). Cette liste peut ensuite être sauvegardée sur l'interface (**voir 6 B**).

Update device

Il est possible de charger une nouvelle liste de véhicules pour la copier vers l'interface CAN-bus. Ainsi, vous disposez à tout moment des données nécessaires pour votre véhicule. Les listes de véhicules pour les interfaces CAN-bus sont toujours disponibles dans le portail sur notre site web.

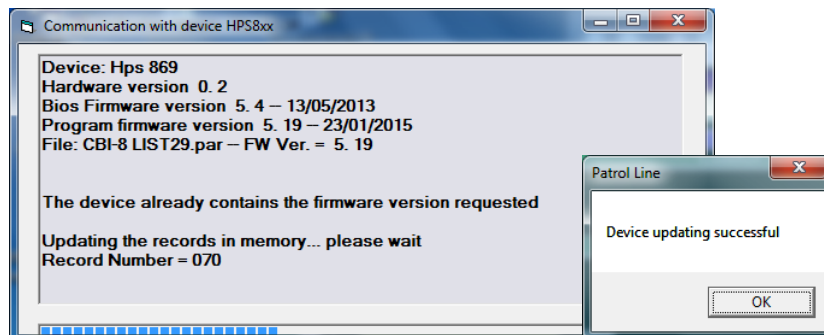
Méthode de travail : mise à jour d'une interface CAN-bus

Chargement d'une nouvelle liste de véhicules

- Cliquez sur **File** dans la barre d'outils.
- Dans le menu, cliquez sur **Load configuration device**.
- Sélectionnez le fichier dans le répertoire concerné.
- Cliquez sur **Ouvrir**.
La nouvelle liste de véhicules est chargée et s'affiche sur l'écran.

Chargement des données sur l'interface CAN-bus

- Cliquez sur **Update device** en bas de l'écran.
La mise à jour de l'interface CAN-bus est effectuée.



Mise à jour de l'interface CAN-bus

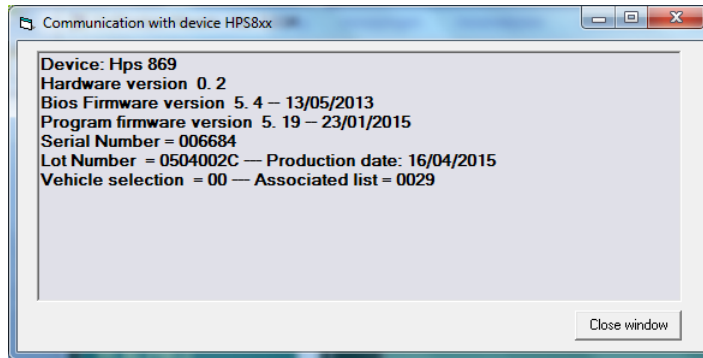
Mise à jour terminée

Remarque : Après une mise à jour, il est essentiel de vérifier la position des sélecteurs rotatifs. Il y a toujours la possibilité que la position ait été modifiée. Cette position peut être vérifiée en choisissant le véhicule concerné dans la liste.

Device info

Les informations de base de l'interface, comme p.e. la position des sélecteurs rotatifs de l'interface, le numéro de série, la version de la liste de véhicules etc. sont disponibles via le bouton d'action **Device info**.

- Cliquez sur **Device info** pour montrer les informations.



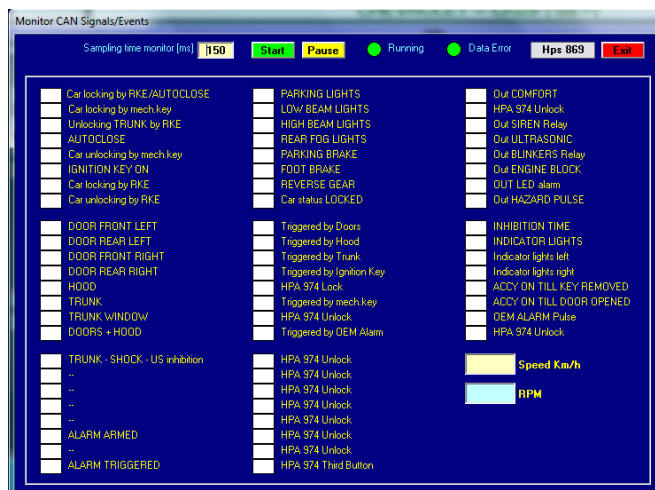
Device info interface

Monitor

Le bouton **Monitor** vous permet de consulter les signaux d'un véhicule. Pour ce faire, il est nécessaire de raccorder sur le véhicule et l'ordinateur tant l'interface CAN-bus que le le programmer.

Raccordement au véhicule

- Connectez les fils du câble de raccordement ③ au CAN-bus du véhicule comme suit :
 - Fil vert/blanc : CAN high
 - Fil brun/blanc : CAN low
 - Fil noir : masse
- Cliquez sur **Monitor**. Un nouvel écran s'ouvre.



Monitor

Utilisation de la fonction Monitor

Après raccordement au véhicule, vous pouvez consulter les signaux extraits par l'interface CAN-bus.

Remarque : Veillez à toujours encoder la bonne combinaison des sélecteurs rotatifs !

- Cliquez sur le bouton vert **Start** pour démarrer la fonction **Monitor**.
- Faites un teste des signaux.
 - Lors de l'utilisation de la pédale de frein, la case devant **foot brake** s'affiche en rouge.
 - En bas à droit de l'écran, la vitesse du véhicule ainsi que le nombre de tours par minute du moteur s'affiche.

Sur base des signaux disponibles extraits par l'interface CAN-bus, des options supplémentaires (p.e. détecteurs de parking, caméras, alarmes, ...) peuvent être ajoutées à un véhicule grâce à l'interface.

7 Modification de l'interface CAN-bus

En complément des quatre fonctions générales des boutons d'action, vous pouvez consulter et modifier les sorties de l'interface vous-mêmes.

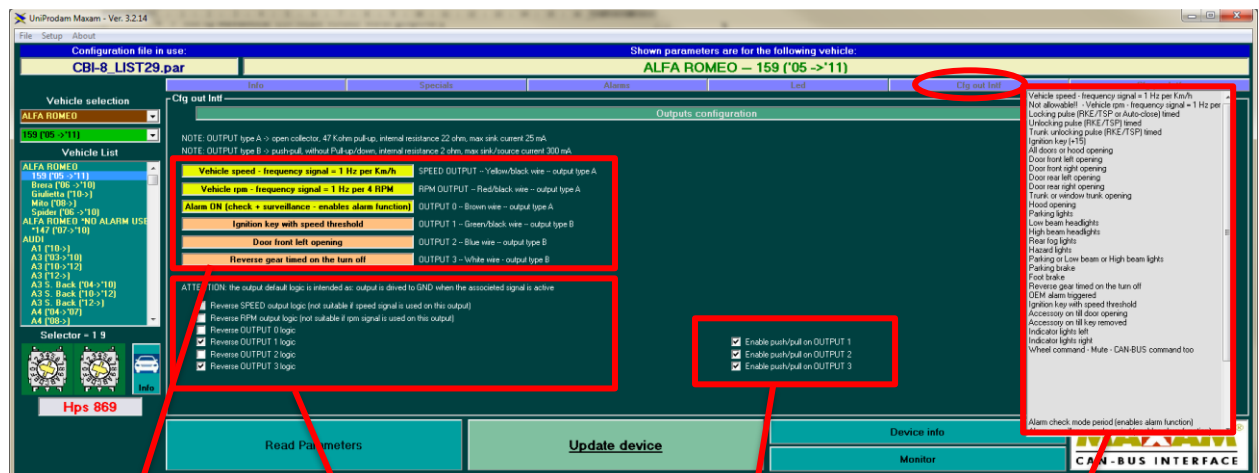
Pour ce faire, vous devez accéder aux les paramètres avancés du programme.

A Ouverture des paramètres avancés

Méthode de travail

- Cliquez sur **Setup** dans la barre d'outils.
- Choisissez **View Parameters** dans la liste déroulante.
- Cliquez sur **Advanced**.

Six onglets sont disponibles. Choisissez l'onglet **Cfg out Intf** (avant-dernier onglet) pour afficher les fonctions avancées (sorties de l'interface).



Sorties des
fonctions

Polarité

Push/pull
électroniques

Liste déroulante
des sorties

B Modification des sorties

Sorties des fonctions

Cet onglet montre les six sorties de l'interface, ainsi que l'intensité de chaque sortie.

- Sortie type A (jaune) : sorties maximum 25mA.
- Sortie type B (rose tendre) : sorties 300mA, 500mA au maximum.

Remarque : Pour faciliter l'installation de tout appareil périphérique sur votre véhicule (via l'interface), chaque sortie est marquée par la couleur du fil.

Fonction active (polarité)

Une option supplémentaire peut être cochée pour chaque sortie.

- Cochée = signal positif, fonction active.
- Décochée = signal négatif, fonction active.

Fonction push/pull

La fonction pour push & pull électroniques.

- Cochée = positif (+) → masse (-)
= masse (-) → positif (+)
- Décochée = pas de signal → positif
= pas de signal → masse

Liste déroulante des sorties

Un clic sur un des champs de sorties (jaune ou rose tendre) ouvrira automatiquement une liste déroulante à droite de l'écran, contenant toute possibilité pour les sorties de l'interface. Après avoir cliqué deux fois sur une des possibilités, la fonction de la sortie sélectionnée sera modifiée.

Les sorties peuvent être activées en positif ou en négatif. Les temporisations des sorties peuvent être modifiées.

Le chapitre suivant donne un aperçu par catégorie et une brève description des sorties possibles pour l'interface.

C Liste : sorties interface CAN-bus

Nom dans le logiciel	Description
Portières	
Door front left opening	Portière avant gauche ouverte
Door front right opening	Portière avant droite ouverte
Door rear left opening	Portière arrière gauche ouverte
Door rear right opening	Portière arrière droite ouverte
Trunk or window trunk opening	Hayon ou fenêtre hayon ouvert
Hood opening	Capot ouvert
All doors or hood opening	Une ou plusieurs portières ou capot ouvert(s)
All front doors	Une ou plusieurs portières ouverte(s)
All rear doors and trunk	Portière(s) arrière et/ou hayon ouvert(s)
All doors, trunk and hood	Une ou plusieurs portières, hayon ou capot ouvert(s)
Eclairage	
Parking lights	Feux de stationnement allumés
Low beam headlights	Feux de croisement allumés
High beam headlights	Feux de route allumés
Rear fog lights	Feux de brouillard arrière allumés
Hazard lights	4 clignotants allumés
Parking or low beam or high beam lights	Feux de stationnement, de croisement ou de route allumés
Indicator lights left	Clignotants gauche
Indicator lights right	Clignotants droite
Hazard button	Bouton pour activation/désactivation des 4 clignotants
Vitesse et moteur	
Vehicle speed – 1Hz per km/h	Signal de vitesse (1Hz/km/h)
<i>Pourcentage réglable entre -100% et +99% dans l'onglet 'Cfg par Intf'</i>	
Vehicle RPM	Régime moteur (1Hz / 4 tr)
<i>Pourcentage réglable entre -100% et +99% dans l'onglet 'Cfg par Intf'</i>	
Freins	
Parking brake	Frein de stationnement
Foot brake	Pédale de frein poussée

Nom dans le logiciel	Description
Contact (+15)/ Fermeture centralisée	
Ignition key with speed threshold	Sortie jusque ou à partir de vitesse programmée
<i>Vitesse de commutation (Km/h) réglable en onglet 'Cfg par Intf' entre 0 et 650. Réglé par défaut à 0 Km/h, avec ce réglage la sortie fonctionne comme un +15 normal.</i>	
Ignition key (+15)	Contact sur "ON" (+15)
<i>Reste aussi pendant le démarrage, le mode ACC est perdu pendant le démarrage.</i>	
Ignition key timed on the turn off	Donne un certain signal de temps après la coupure du contact
<i>Réglable dans l'onglet 'Cfg par Intf' de 0.2 sec. à 51 sec. Le réglage par défaut est 0,2 sec.</i>	
Accessory on till door opening	Sortie accessoires active jusqu'à ouverture des portières
Accessory on till key removed	Position accessoires activée jusqu'à clé enlevée
Locking pulse timed	Pouls de fermeture par télécommande
<i>Réglable dans l'onglet 'Cfg par Intf'. La durée d'impulsion est programmable entre 0,2 et 51 sec. standard = 0,6 sec.</i>	
Unlocking pulse timed	Pouls de déclenchement par télécommande
<i>Réglable dans l'onglet 'Cfg par Intf'. La durée d'impulsion est programmable entre 0,2 et 51 sec. standard = 0,6 sec.</i>	
Trunk unlocking pulse	Pouls de déclenchement du coffre par télécommande
<i>Réglable dans l'onglet 'Cfg par Intf'. Durée d'impulsion programmable entre 0,01 et 2,5 sec. standard = 0,5 sec.</i>	
CDL lock on moving/at ignition key ON	Fermeture centralisée à partir de 10 Km/h ou lors de la mise sous tension du contact.
<i>Réglable dans l'onglet 'Cfg par Intf'. Sur la plupart des modèles Toyota, cette commande se fait via le Can-bus, il n'est donc pas nécessaire de connecter des fils analogiques, pour les autres marques, l'impulsion de verrouillage doit être connectée.</i>	
CDL unlock after ignition key OFF	Ouverture centralisée lorsque le contact est désactivé
<i>Sur la plupart des modèles Toyota, ce contrôle se fait via le Can-bus, de sorte qu'aucun câble analogique n'a besoin d'être connecté. Pour les autres marques, l'impulsion de déclenchement doit être connectée. (Pour Toyota, cette fonction peut être désactivée par une sélection).</i>	
Vehicle locked by remote or keyless	Signal tant que le véhicule est fermé par télécommande ou sans clé.

Options d'alarme

Alarm surveillance mode period	Alarme en mode garde (fonction alarme du CBI-8). Signal continu lorsque le temps du délai de sortie est écoulé jusqu'à ce que le véhicule soit à nouveau ouvert à l'aide de la télécommande d'origine.
Alarm check mode period	Retard de sortie de la fonction d'alarme (Alarme CBI-8) Signal continu pendant le délai de sortie. C'est le temps qui s'écoule entre le verrouillage de la voiture à l'aide de la télécommande et le moment où la fonction d'alarme est complètement activée, pendant ce temps toutes les entrées de déclenchement sont contrôlées par le bus de bord (contacts de porte) et tous les contacts ouverts sont exclus de la fonction d'alarme.
<i>Réglable dans l'onglet 'Cfg par Intf'. Le réglage par défaut est de 10 secondes. Réglable de 2 à 50 sec.</i>	
OEM alarm triggered	Alarme originale activée (signal acoustique).
Alarm triggered	Détection d'alarme par l'interface. Signal continu pendant toute la durée de l'alarme.
<i>Réglable dans l'onglet 'Cfg par Intf'. Le réglage par défaut est de 27,6 secondes, le temps est réglable entre 2 et 50 secondes. Le nombre de fois que la sortie est activée au moyen de la même détection d'alarme est de 3x en standard et est réglable entre 1 et 25 ; après déverrouillage et reverrouillage, la sortie est comptée de 0.</i>	
Alarm ON	Alarme activée (période de sortie et mode de garde)

Sorties

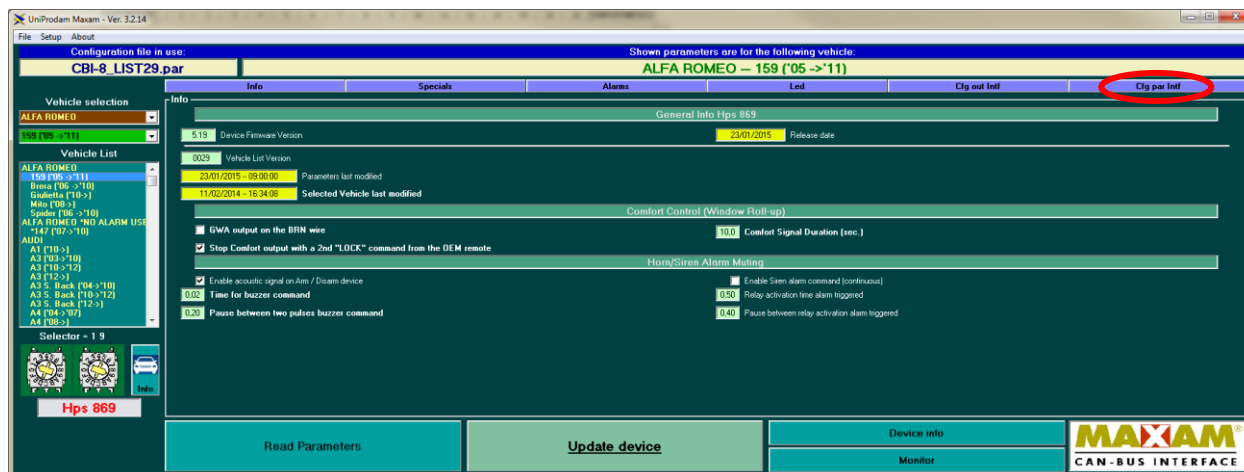
Comfort output	Commande d'un module de confort
<i>Réglable dans l'onglet 'INFO'. Le réglage standard est de 10 secondes, réglable de 0 à 51 secondes.</i>	
Siren output	Signal continu pendant la phase d'alarme pour la commande d'une sirène (Attention max 500mA).
Indicator lights output	Commande de quatre clignotants par alarme
Stop engine output	Contrôle de l'interruption du moteur au moyen d'un relais supplémentaire
Alarm LED output	Sortie pour LED d'indication/de statut de l'alarme
Ext. Sensor driving output	Commande de capteurs externes (par ex. capteur à ultrasons)
LED output for parking sensor pushbutton	Peut contrôler une LED sur le bouton-poussoir des capteurs de stationnement.

Autres

RPM value in the set range	Signal tant que la vitesse du véhicule se trouve dans la plage sélectionnée
<i>La plage est réglable dans l'onglet 'Cfg par Intf'. (entre 0 et 12750 tr/min et se fait par pas de 50 tr/min).</i>	
One pulse (1sec.) every covered km	Pouls à chaque kilomètre parcouru
<i>Réglable à 10 impulsions au lieu de 1 dans l'onglet 'Cfg par Intf'. Cette fonctionnalité est actuellement disponible principalement sur Toyota, BMW, Mercedes et le groupe VW.</i>	
Reverse gear timed on the turn off	Marche arrière avec temporisation à l'arrêt
<i>Réglable dans l'onglet 'Cfg par Intf'. Temporisation à l'arrêt programmable entre 0,2 et 51 sec. Réglage standard sur 0,2 sec.</i>	
Wheel command – mute	Bruit d'inhibition via la commande de direction
Remote control sequence (1 sec / 30 sec)	Peut donner un signal pour un module de démarrage externe, le signal (1 sec / 30 sec) vient après une certaine séquence d'opérations par télécommande.
Ordre: Déverrouiller - Fermer - Déverrouiller - Fermer <i>Cette application peut disparaître avec la liste de véhicules 35.</i>	

8 Configuration des paramètres

Outre les six sorties programmables de l'interface CAN-bus, d'autres paramètres peuvent être ajoutés. Ceci peut se faire dans le dernier onglet **Cfg par Intf.**



A Description des paramètres

Nom du paramètre	Description
km/h – Speed threshold value with ignition on	Programmation d'un signal jusqu'à ou à partir d'une certaine vitesse programmée
Ignition key signal until the speed is less than the threshold	Coché = signal jusqu'à programmation ci-dessus Décoché = signal à partir de programmation ci-dessus
Locking Pulse time	Durée de l'impulsion de verrouillage par la télécommande
Unlocking Pulse time	Durée de l'impulsion de déverrouillage par la télécommande
Trunk unlocking pulse time	Durée de l'impulsion de déverrouillage du hayon par la télécommande
Reverse gear deactivation time	Temps de désactivation de la marche arrière
Enable CDL locking at ignition ON (instead on vehicle moving)	Coché : verrouillage clé contact en « ON » Décoché : verrouillage à partir de 10km/h
Disable CDL unlocking when turn off ignition key (valid only if CDL locking by speed is enabled)	Uniquement TOYOTA : Coché : pas de signal à coupure du contact.

... x 50 – RPM min to turn on "RPM ON range" signal	Valeur minimale (nombre de tours par minute) pour la sortie « rpm value in the set range »
... x 50 – RPM max to turn on "RPM OFF range" signal	Valeur maximale (nombre de tours par minute) pour la sortie « rpm value in the set range »

% of the rpm correction versus the default value, minus sign means negative values	Correction des valeurs aberrantes de l'interface CAN-bus.
% of the speed correction versus the default value, minus sign means negative values	
Enable input reading for siren and blinker command	Cochez cette case pour envoyer le klaxon et les indicateurs de direction via CanBus. (Pour les véhicules qui peuvent le faire)
Output 10 pulses per km (instead of 1 only)	10 impulsions/seconde par kilomètre parcouru au lieu de 1 impulsion par kilomètre (émettre une impulsion 1 seconde par kilomètre parcouru).
Enable parking sensor pushbutton	Lorsque cette option est cochée, la 'Valeur seuil de vitesse avec allumage activé' est temporairement désactivée par le bouton des capteurs de stationnement. La fonction est automatiquement réactivée lorsque la vitesse redescend en dessous du seuil.

Onglet ' INFO '	Description
GWA output on the brown wire	Lorsqu'il est activé, le fil brun donne un signal de masse
Stop Comfort Output with a 2 nd LOCK command from remote	La fonction Confort est désactivée par un deuxième verrouillage de la télécommande.
Comfort Signal Duration (sec)	Durée du signal de sortie de confort

Disable possible Horn CAN messages	Désactiver le signal audible du klaxon
Enable acoustic signal on Arm/Disarm device	Activer un signal audio sur la télécommande
Enable Siren alarm command (continuous)	Signal continu de la sirène
Time for buzzer command	Durée du signal audible de la télécommande
Pause between two pulses buzzer command	Pause entre 2 impulsions sur la télécommande
Relay activation time alarm triggered	Durée de l'alarme audible
Pause between relay activation	Pause entre 2 pulses alarme acoustique

Onglet ` SPECIALS `	Description
Pincode Disarm with Hand and/or Foot brake	Désactiver l'alarme par frein à main ou à pied
Disarming by ignition key	Désactiver l'alarme par clé
Auto Rearm + Delay for Auto Rearm	Fonction de réactivation automatique de l'alarme + après combien de temps
<i>Réglable de 1 à 255 sec. Standard sur 10 sec.</i>	

Onglet ` ALARMS `	Description
N° of alarms for each trigger	Nombre maximum d'alarmes
<i>Réglable de 1 à 25</i>	
Only 1 st alarm audible in each repeating group	Uniquement la première alarme audible dans chaque groupe répété
Repeating alarms while door open	L'alarme continue de se répéter tant que le déclencheur reste en fonction.
Duration of each alarm	Durée de chaque alarme
<i>Réglable de 2 à 50 sec.</i>	
Pause between each alarm, LED flashes	Pause entre les différentes alarmes
<i>Réglable de 0,6 à 20 sec.</i>	
Pause between Repeating alarms, LED on	Pause entre les alarmes répétitives
<i>Réglable de 0,6 à 20 sec.</i>	

Repeating alarms limit (active mode)	Nombre maximum d'alarmes répétitives
<i>Réglable de 1 à 25</i>	
Triggering confirmations for bypass	Le nombre maximum de déclenchements pendant le délai de sortie pour ce déclencheur particulier est désactivé.
<i>Réglable de 1 à 25</i>	

Arming delay	Alarme de délai de sortie
<i>Réglable de 2 tot 50 sec.</i>	
Panic alarm by 2 nd push "LOCK" button	Activation manuelle de l'alarme par verrouillage 2x sur la télécommande

Onglet ` LED `	Description
Doors	La LED s'allume brièvement lorsque la porte est ouverte
<i>Réglable de 1 tot 15 fois</i>	
Bonnet protection	La LED s'allume brièvement lorsque le capot est ouvert
<i>Réglable de 1 tot 15 fois</i>	
Ignition key	LED s'allume brièvement au contact
<i>Réglable de 1 tot 15 fois</i>	
OEM alarm trigger	La LED s'allume brièvement lorsque l'alarme est déclenchée.
<i>Réglable de 1 tot 15 fois</i>	
Mechanical key alarm	La LED s'allume brièvement lorsque la clé est en contact
<i>Réglable de 1 tot 15 fois</i>	
Trunk / Back Door	La LED s'allume brièvement lorsque le coffre est ouvert
<i>Réglable de 1 tot 15 fois</i>	

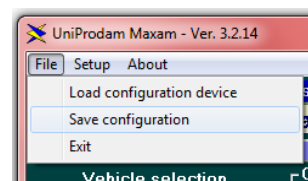
9 Sauvegarde des modifications

Après avoir modifié les sorties ainsi que les paramètres, vous pouvez sauvegarder la configuration de l'interface CAN-bus. Après, il est également possible de copier vers l'interface les paramètres personnalisés.

A Sauvegarde de la configuration

Méthode de travail

- Cliquez sur **File** dans la barre d'outils. Un menu s'ouvre.
- Cliquez sur **Save configuration**.
- Choisissez un répertoire sur votre ordinateur pour sauvegarder le fichier et cliquez sur **Enregistrer**.



Chargement de la configuration dans l'interface CAN-bus

Il est possible de charger votre propre configuration de l'interface. Pour ce faire, suivez la procédure suivante (la même procédure que pour la mise à jour du logiciel sur l'interface CAN-bus).

Lors du raccordement de l'interface sur le véhicule, vérifiez que les sélecteurs rotatifs de programmations sont placés dans les positions adéquates.

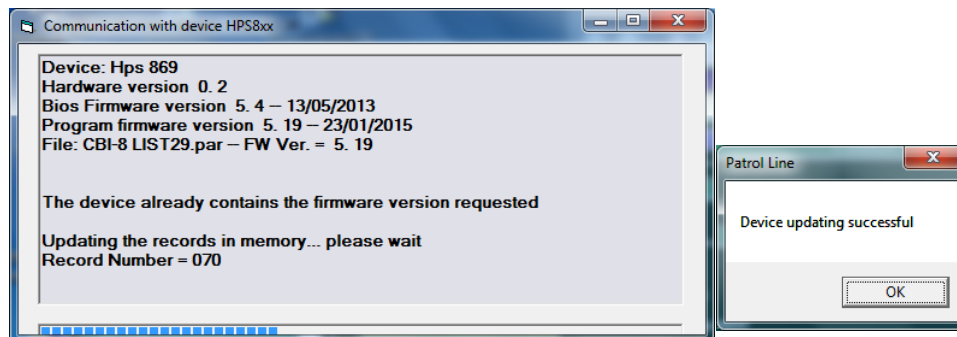
Méthode de travail

Chargement d'une nouvelle liste de véhicules

- Cliquez sur **File** dans la barre d'outils.
- Dans le menu, cliquez sur **Load configuration device**.
- Sélectionnez le fichier dans le répertoire concerné.
- Cliquez sur **Ouvrir**. La nouvelle liste de véhicules est chargée et s'affiche sur l'écran.

Chargement des données sur l'interface CAN-bus

- Cliquez sur **Update device** en bas de l'écran.
La mise à jour de l'interface CAN-bus est effectuée.



Mise à jour de l'interface CAN-bus

Mise à jour terminée



vos nv
industrielaan 14 | 3730 hoeselt | belgium
tel. +32 89 49 26 73
vos@vos.be | www.vos.be