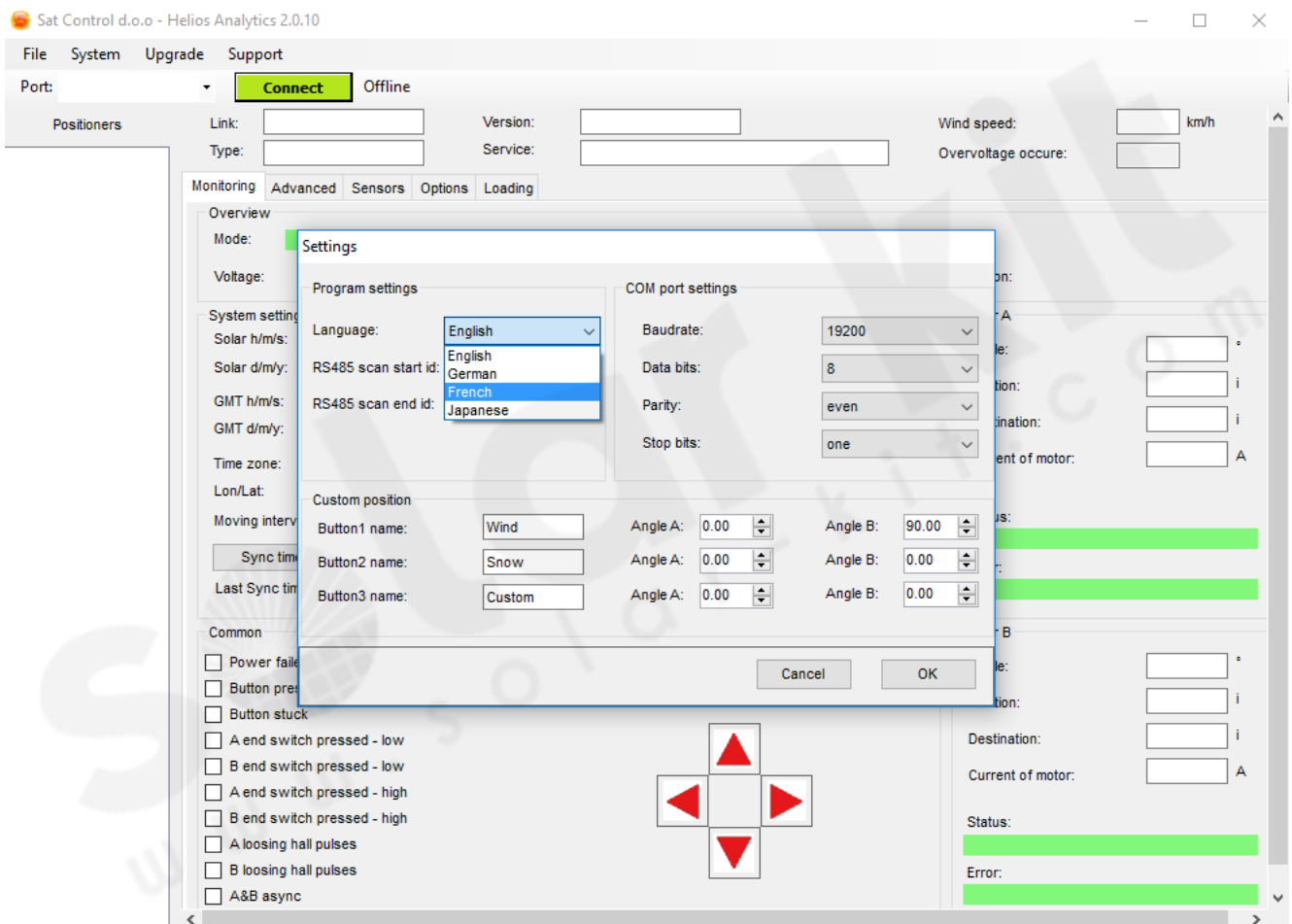
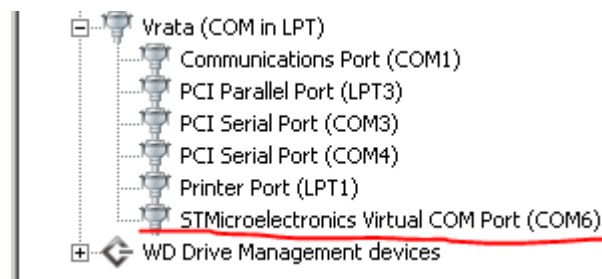
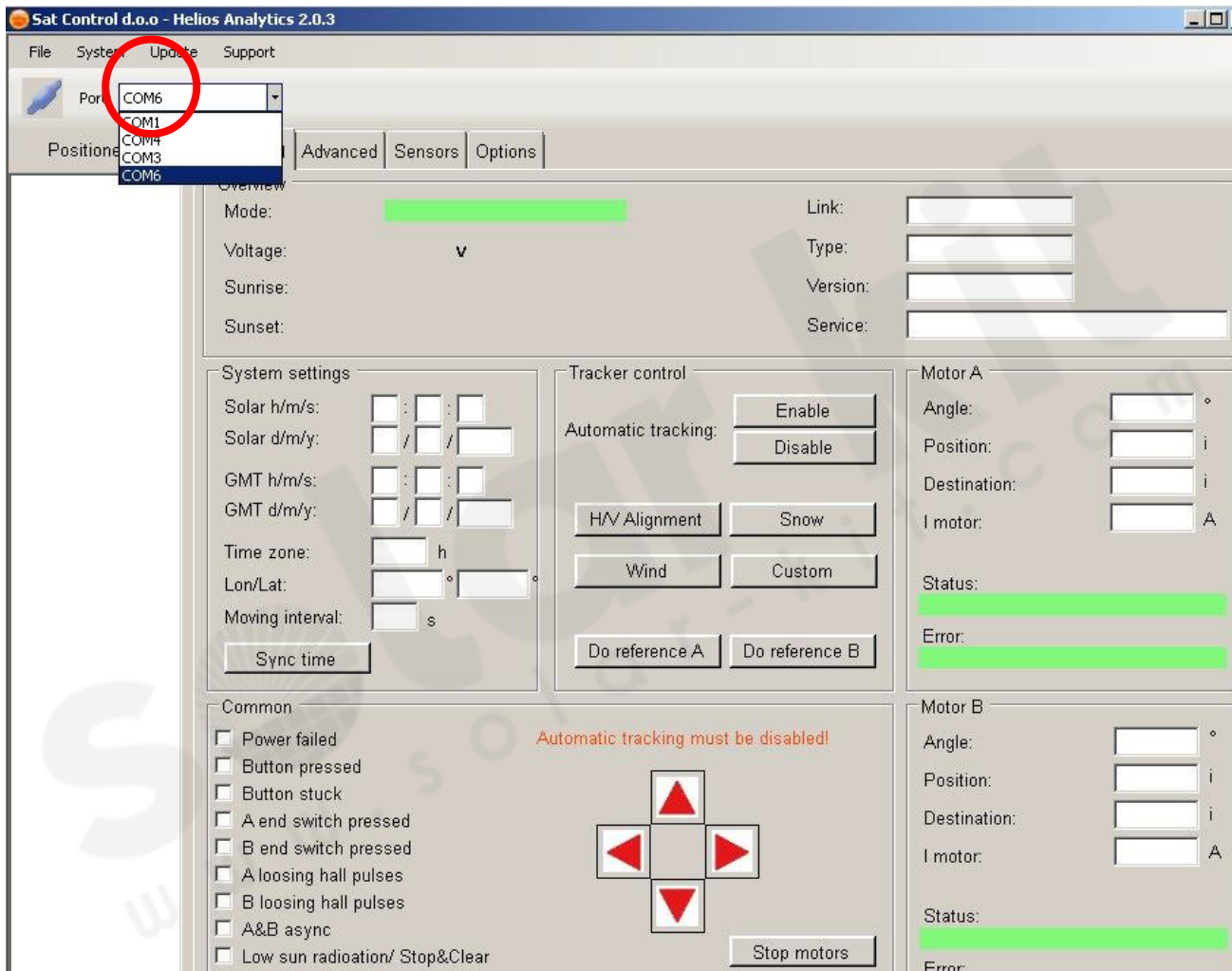


## INSTALLATION DU LOGICIEL HELIOS ANALYTICS

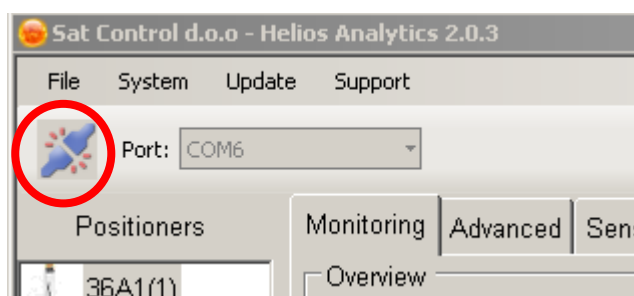
1. **Télécharger Helios analytics** ici  
<http://www.solar-kit.com/tracker-solaire/suiveur-solaire/Logiciel-de-pilotage-Helios>
2. **Extraire le fichier** ici : C:\Program Files (x86)\HELIOS
3. **Lancer HeliosAnalytics.exe** depuis le dossier HELIOS. Ne pas déplacer le fichier !  
 Si besoin, créer un raccourci sur le bureau sans déplacer le fichier original du dossier.  
 Le logiciel est traduit en Français : menu System/Settings et choisir Language / French





4. **Choisir le bon port COM.** Vérifier le port de COM dans ->démarrer -> ordinateur -> propriété -> gestionnaire de périphériques

-> PORTS COM & LPT -> chercher STMicroelectronics Virtual COM port (COMx) (x est un numéro).  
Dans notre exemple, nous choisissons COM6 puis cliquer le bouton de connexion à côté.



5. Les chiffres vont s'afficher; maintenant désactiver le suivi automatique

Sat Control d.o.o - Helios Analytics 2.0.10

Fichier Système Mettre à niveau Support

Port:  **Connecter** Hors ligne

Positionneurs Lien:  Version:   
Type:  Service:

Surveillance Paramètres avancés Capteurs Options Chargement

Vue d'ensemble  
Mode:  Lever du soleil:   
Tension:  V Coucher du soleil:

Paramètres du système  
h/m/s solaire:  :  :   
jour/mois/année solaire:  /  /   
h/m/s GMT:  :  :   
jour/mois/année GMT:  /  /   
Fuseau horaire:  h ☐ DST  
Lon/Lat:  °  °  
Intervalle de mouvement:  s  
☐ Synchronisation ☒ Réglage automatique du fuseau horaire  
Temps de la dernière synchronisation:

Contrôle du pointeur:  
Suivi automatique:    
H/V Alignement:   
Vent   
Synchronisation du moteur A:   
Arrêt des moteurs:

**Attention :**

**Avant de continuer, vérifiez que tous les connecteurs sont branchés et que tous les câbles et borniers sont serrés correctement sur la carte de contrôle. L'alimentation 24V doit être en service.**

6. Cliquer "**Synchronisation du moteur A**" et confirmer l'action de calibrage du moteur A

Attendre que le moteur A s'arrête.

Cliquer "**Synchronisation du moteur B**" et confirmer l'action de calibrage du moteur B.

Attendre que le moteur B s'arrête.

Contrôle du pointeur:

Suivi automatique:    
H/V Alignement:   
Vent   
   
Arrêt des moteurs:

Vous pouvez continuer quand les moteurs ne bougent plus et que les 2 positions sont identiques dans les paramètres "entrée minimale" de moteur A et moteur B dans l'onglet "Paramètres avancés"

Important : Le moteur rentre entièrement et retourne à l'entrée minimale A/B. Vérifier que la valeur de la position des moteurs est soit 0, soit celle de "entrée minimale" si ce n'est pas 0 quand le moteur s'arrête. Contactez le support technique si ce n'est pas le cas. Pour plus d'information consulter le manuel du logiciel Helios Analytics.

7. Cliquer sur "**Synchronisation**", régler la longitude, la latitude et le fuseau horaire du lieu d'installation du suiveur (mettre un signe négatif pour l'ouest)

Paramètres du système

h/m/s solaire: [ ] : [ ] : [ ]

jour/mois/année solaire: [ ] / [ ] / [ ]

h/m/s GMT: [ ] : [ ] : [ ]

jour/mois/année GMT: [ ] / [ ] / [ ]

Fuseau horaire: [ ] h ☐ DST

Lon/Lat: [ ] : [ ]

Intervalle de mouvement: [ ] s

**Synchronisation** ☒ Réglage automatique du fuseau horaire

Temps de la dernière synchronisation:

8. Après la calibration et l'arrêt des moteurs, cliquer sur "**H/V alignment**" pour faire l'alignement horizontal.

Après l'arrêt des moteurs, faire manuellement l'alignement horizontal en desserrant la bride de la partie fixe du moteur. Mettre le plan de panneaux solaires à l'horizontal avec un niveau à bulle puis resserrer la bride.

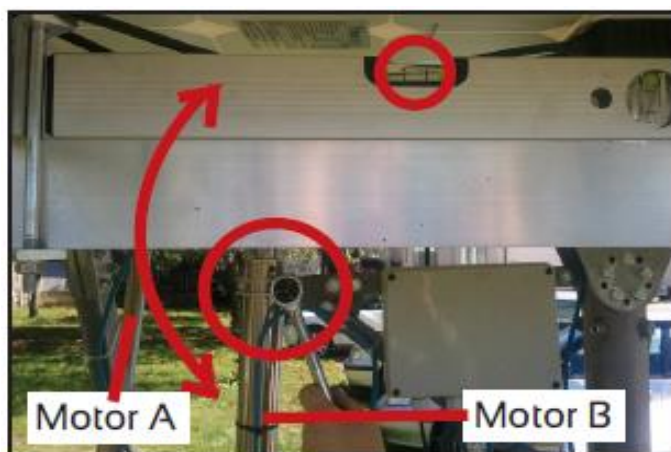
Faire l'opération pour les 2 moteurs.

**ATTENTION:** Vérifier dans l'onglet des paramètres avancés que la valeur de "entrée minimale" pour A et B sont 0. Si ce n'est pas le cas, entrer la valeur 0 pour les 2 moteurs.

Contrôle du pointeur:

Suivi automatique:

**H/V Alignement:**



9. Activer le suivi automatique.

Contrôle du pointeur:

**Activer:**

Suivi automatique:

Félicitation, votre suiveur est maintenant en service !