

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
- 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

System Up	pgrade Support								
	- Conne	ect Offline							
ositioners	Link:		Version:				Wir	nd speed:	km/h
ookionoro	Type:		Service:				0	ervoltage occure:	
								ervollage occure.	
	Monitoring Adva	nced Sensors Opt	ions Loading						
	Mode:						-	_	
	Mode.	Settings							
	Voltage:	Program settings		COM port s	ettings			on:	
	System setting				A				
	Solar h/m/s:	Language:	English	 Baudrate 	£	19200		✓ le ⁻	
	Solar d/m/y:	RS485 scan start id:	English German	Data bits	:	8		~	
	GMT h/m/s:	RS485 scan end id:	French	Parity:		even		tion:	
	GMT d/m/y:		Japanese			even		ination:	
	Time zone:			Stop bits	:	one		ent of motor:	
	Lon/Lat:								
	Moving interv	Custom position						IS:	
		Button1 name:	Wind	Angle A:	0.00	Angle B:	90.00		
	Sync time	Button2 name:	Snow	Angle A:	0.00	Angle B:	0.00	÷ .	
	Last Sync tin	Button3 name:	Custom	Angle A:	0.00	Angle B:	0.00	÷	
	Common							в	
	Power faile		-						
	Button pres					Cancel	ОК		
	Button stuck	c						tion:	
	A end switc	h pressed - low						Destination:	
	B end switc	h pressed - low						Current of motor:	
	A end switc	h pressed - high							
	B end switc	h pressed - high						Status:	
	A loosing ha	II pulses							
	B loosing ha	iii puises						Error:	



Sat Control d.o.o - Hel	ios Analytics 2.0.3		<u></u>
File System Update	Support		
Port COM6	-		
Positione COM4	Advanced Sensors Options	3	
COM6		<u>, 1</u>	
	Mode:	Link:	
	Voltage: V	Туре:	
	Sunrise:	Version:	
	Sunset:	Service:	
	System settings	Tracker control	Motor A
	Solar h/m/s:	Enable	Angle: °
	Solar d/m/y:	Automatic tracking. Disable	Position:
	GMT h/m/s: : : : :		Destination: i
	GMT d/m/y: [/]/	H/V Alignment Snow	I motor:
	Time zone: h	Wind Custom	Chatan
	Lon/Lat:		Status:
	Suno timo	Do reference A Do reference B	Error:
	Sync time		
	Common	Redenieda deservadores has deservadores has d	Motor B
	Power failed Button pressed	Automatic tracking must be disabled!	Angle:
	Button stuck		Position:
	A end switch pressed		Destination:
	A loosing hall pulses		I motor:
	B loosing hall pulses		Status:
	Low sun radioation/ Stop&Clear	Stop motors	
	II :		
	🖻 🐺 Vrata (CC	DM in LPT)	
		arallel Port (LPT3)	
	PCI S	ierial Port (COM3)	
	PCI S	ierial Port (COM4)	
	Printe	er Port (LPT1)	

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

STMicroelectronics Virtual COM Port (COM6)

-> 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.

🗄 💠 WD Drive Management devices





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

🥃 Sat Control d.o.	o - Helios Analytics 2.0	0.10			
Fichier Système	e Mettre à niveau	Support			
Port:	- Conne	ecter Hors ligne			
Positionneurs	Lien:		Version:		
	Surveillance P	aramètres avancés (Capteurs Options Charger	ment	
	Vue d'ensemt	ble			
	Mode:		Lever du soleil:		0 4
	Tension:	v	Coucher du soleil:		l.
	Paramètres de	u système		Contrôle du pointeur:	
	h/m/s solaire	: <u></u> :			Activer:
	jour/mois/anr	née solaire:/		Suivi automatique:	Désactiver:
	h/m/s GMT:	née GMT:		H/V Alignement:	Neige
	Fuseau hora	ire:		Vent	Personnalisée
	Lon/Lat:	S		Synchronisation du	Synchronisation du
	Intervalle de	mouvement:	s	moteur A:	moteur B:
	Synchronis	ation 🔽 Réglage au	tomatique du fuseau horaire	Arrêt des moteurs:	Effacer erreurs:
	Temps de la synchronisa	dernière tion:		Réinitialiser	

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	Contrôle du pointeur:	
Attendre que le moteur A s'arrête.		Activer:
Cliquer "Synchronisation du moteur B" et confirmer l'action de	Sulvi automatique:	Désactiver:
calibrage du moteur B. Attendre que le moteur B s'arrête.	H/V Alignement:	Neige
	Vent	Personnalisée
	Synchronisation du moteur A:	Synchronisation du moteur B:
	Arrêt des moteurs:	Effacer erreurs:

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"

Réinitialiser

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)

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 désserrant 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.



9. Activer le suivi automatique.



synchronisation:





Contrôle du pointeur: Suivi automatique: H/V Alignement: Vent Synchronisation du moteur A: Réinitialiser Contrôle du pointeur: Activer: Désactiver: Désactiver: Neige Synchronisation du moteur B: Effacer erreurs:

Félicitation, votre suiveur est maintenant en service !

