

**6-1-2023 M.b.v. DeepL pro (gratis versie) is deze vertaling gemaakt door M. De Braekeleer.**

Bij fouten in de vertaling ben ik niet aansprakelijk, u bent vrij deze vertaling voor eigen gebruik te raadplegen.

**Oorspronkelijke versie is te vinden op onderstaande link**

<https://viessmann-modell.com/carmotion/software-firmware//>

# **Viessmann Carmotion handleiding.**



# CarManager



**viessmann**



# Handbuch

**Innovation,  
die bewegt!**

## 1. algemene informatie

De CarMotion voertuigen kunnen worden geconfigureerd met het programmeerapparaat, art. 8401, in combinatie met de CarManager software, die gratis kan worden gedownload van onze homepage, evenals met de afstandsbediening, art. 8402.

Hiervoor hebt u een computer nodig met een USB-aansluiting en als besturingssystemen Windows of MacOS.

Voordat u grote wijzigingen aanbrengt in de instellingen van het voertuig, raden wij u aan een gegevensback-up te maken van het voertuig.

Zo kunt u te allen tijde terugkeren naar deze versie.

Bezoek onze website ( [www.viessmann-modell.com/carmotion/](http://www.viessmann-modell.com/carmotion/) ) om op elk moment de laatste softwareversie voor uw voertuigen en de CarManager te verkrijgen. Als u verbonden bent met het internet zoekt de CarManager software x64 naar updates en verwijst naar de updatepagina. Deze functie wordt niet aangeboden door de x86 versie.

**Opmerking:** De software wordt niet automatisch bijgewerkt, updates moeten handmatig worden gedownload en geïnstalleerd.

U kunt de laatste versie van het USB-stuurprogramma voor uw besturingssysteem hier downloaden:

<https://www.silabs.com/developers/usb-to-uart-bridge-vcv-drivers?tab=downloads>

### 1.1 Systeemvereisten

Vrije ruimte op de harde schijf: 100 MB

Besturingssysteem: Windows 7 / MacOS X 10.11 of hoger

## 2 Inleiding

Met ons Viessmann programmeerapparaat, art. 8401, en de CarManager software heeft u de mogelijkheid om uw Viessmann CarMotion voertuig individueel aan uw systeem aan te passen.

De CarManager biedt talrijke instelmogelijkheden. Zo kunnen bijvoorbeeld de basisfuncties van het voertuig en specifieke bedrijfsscenario's worden geconfigureerd. Een bijzonderheid hierbij is dat

de regelopdrachten kunnen tijdgestuurd, baangestuurd of door beide parameters worden beïnvloed.

U hebt ook de mogelijkheid om uw voertuig te updaten met de nieuwste software-updates.

Wij raden u aan eerst deze gebruikershandleiding door te lezen om een overzicht te krijgen van de werking en de omvang de functionaliteit en van de instelmogelijkheden.

Open de toepassing CarManager en sluit het programmeerapparaat, art. 8401, aan op de terminal.

De USB-adapter zou nu moeten worden herkend. Als het programmeerapparaat niet wordt herkend, moet u de vereiste stuurprogramma installeren (zie hoofdstuk 1).

Nu kunt u het voertuig op het programmeerapparaat aansluiten via de 6-polige aansluitbus,

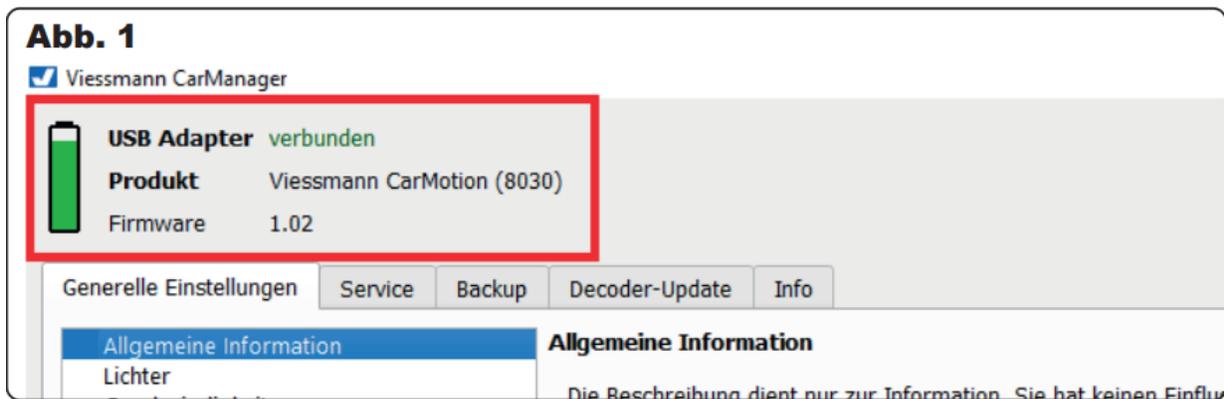
zie ook de instructies van het voertuig. Als het voertuig zichzelf niet inschakelt, schakel dan het model in met de magneetpen.

Wanneer het voertuig wordt ingeschakeld stopt de motor automatisch. Alle andere functies kunnen nog steeds worden bediend met de afstandsbediening, art. 8402.

Zo kunt u direct vertrouwd raken met de afstandsbediening (bereik en schakelen van functies op het voertuig).

Figuur 1 toont het hoofdscherm wanneer de programmer en het voertuig correct zijn aangesloten.

(Fig. 1). Hier wordt ook het itemnummer van het aangesloten voertuig weergegeven.



**Opmerking:** Alle opties die u in de CarManager kunt selecteren, worden nader toegelicht met tooltips.

Beweeg daartoe de muiscursor over een invoerveld. Een tekstveld met verdere uitleg wordt dan geopend.

### 3. menu-overzicht

Deze handleiding is bedoeld om u vertrouwd te maken met de verschillende instelmogelijkheden van de voertuigen. Deze kunt u de voertuigen aanpassen aan de omstandigheden van uw installatie en de geplande werking.

Algemene informatie: Hier kunt u een beschrijving of verdere specificaties van het voertuig toevoegen.

Onder punt 4.1.0 wordt dit onderwerp nader toegelicht.

Lichten: Hier kunnen lichtfuncties en helderheden van de lichten worden ingesteld.

Snelheid: Hier kan de basissnelheid, de acceleratie en de remsnelheid van het voertuig worden ingesteld.

Infrarood: Een verscheidenheid aan configuraties waarmee u enerzijds uw persoonlijke ideeën kunt uitvoeren en anderzijds om te reageren op de omstandigheden van uw CarMotion-systeem kunt u hier instellen. Dus Systemen die bijvoorbeeld stadsverkeer weergeven vereisen iets andere instellingen dan systemen die landelijke landschappen weergeven.

rurale landschappen. Dit hoofdstuk behandelt ook functionaliteiten die bestemd zijn voor andere autosystemen.

Daarnaast wordt de functionaliteit van de afstandsbediening, art. 8402, toegelicht.

Starten en stoppen: In dit hoofdstuk wordt het start- en stopgedrag van het voertuig toegelicht.

Magneetsturing: In dit hoofdstuk worden de functies van de magneetsturingen en hun verschillende mogelijkheden en interacties met de CarMaster uitgelegd.

Hier kunnen onder andere langzaam starten en voorzichtig remmen worden ingesteld.

Macro's: Dit hoofdstuk beschrijft uitgebreide commando's die worden geactiveerd door het rijden over magnetische sequenties, door infrarood zenders of wanneer aan bepaalde voorwaarden is voldaan.

Directe instellingen: Vergelijkbaar met wat u gewend bent van de modelspoorbaan, heeft u hier de mogelijkheid om rechtstreeks toegang te krijgen tot de configuratievariabelen (CV's) en deze aan te passen aan uw wensen. Daarbij alle CV-waarden zijn genummerd en hebben een korte uitleg bij de selectie. 4.

#### **4. menu's**

In de volgende hoofdstukken worden de verschillende instelmogelijkheden van de CarManager software gedetailleerd beschreven.

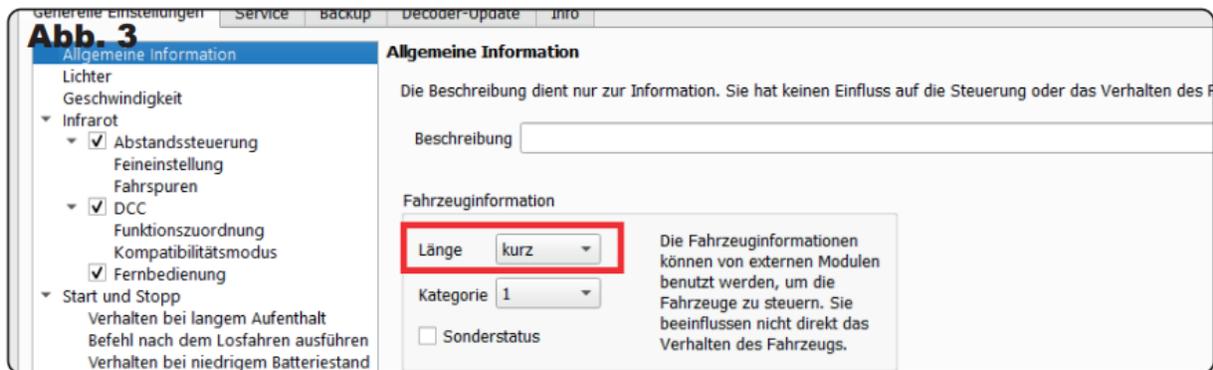
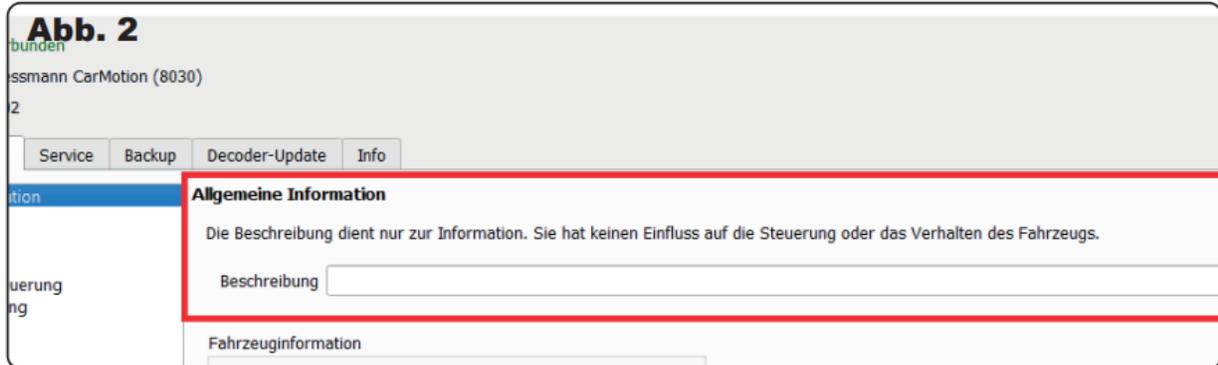
##### **4.1 Algemene informatie**

In het tekstveld "Beschrijving" kunt u het voertuig een individuele naam geven. Dit maakt het gemakkelijker om differentiatie als u meerdere voertuigen van hetzelfde type bezit (fig. 2). In het vak "Voertuiginformatie" kunt u een waarde aan het voertuig toekennen (Fig. 3). Dit is nuttig als u werkt met externe modules die informatie over de lengte van het voertuig verwerken.

De volgende indeling wordt aanbevolen - vooral met betrekking tot de wegen en bochten die bereden kunnen worden:

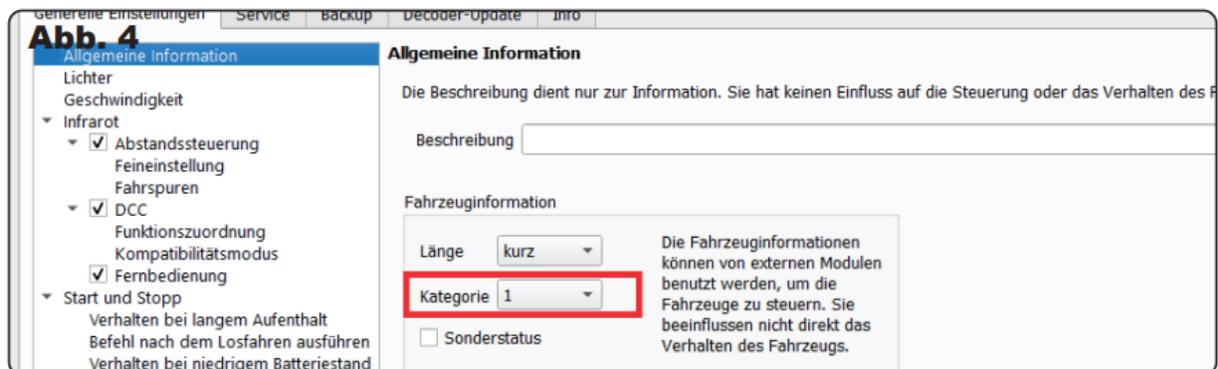
- Waarde 0: Personenauto's of zeer korte vrachtwagens (bv. art. 8010, 8011, 8030).
- Waarde 1: Langere vrachtwagens, vrachtwagens met aanhangwagens of bussen
- Waarde 2: Vrachtwagens met lange aanhangwagen
- Waarde 3: Speciale voertuigen, overlengte

**Opmerking:** Voertuigen die in bochten dezelfde minimumstraal kunnen nemen als personenauto's worden ingedeeld als zeer korte vrachtwagens.



Het toewijzen van een "categorie" is nuttig als u speciale besturingscommando's wilt doorgeven aan bepaalde voertuigen met externe modules.

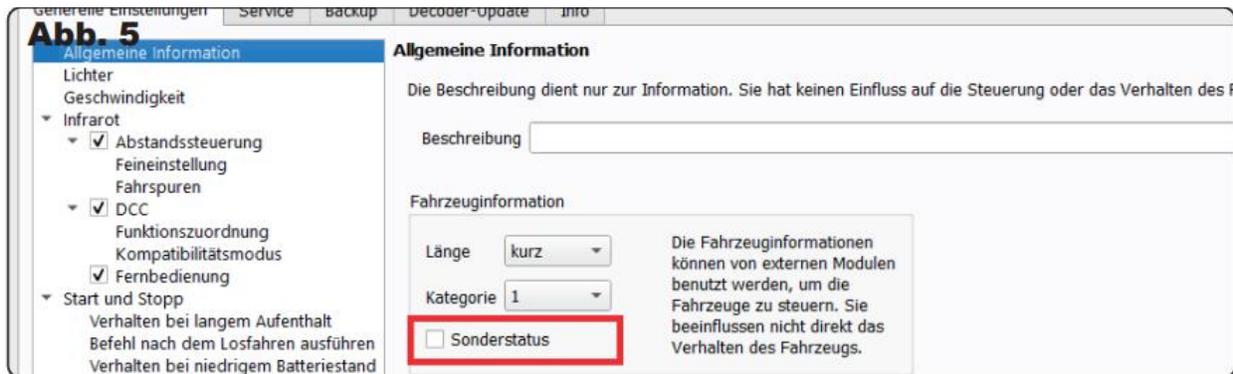
U kunt maximaal 8 categorieën toewijzen (fig. 4).



Het selectievakje "Speciale status" wordt gebruikt om het voertuig een markering te geven waarmee het kan worden onderscheiden van andere voertuigen (Fig. 5).

Indien geactiveerd, kan het voertuig speciale rechten krijgen, zodat het bijvoorbeeld door rood licht mag rijden.

**Opmerking:** Het selecteren van een voertuiglengte, categorie of het toekennen van een speciale status heeft geen effect op de het rijgedrag van het voertuig.



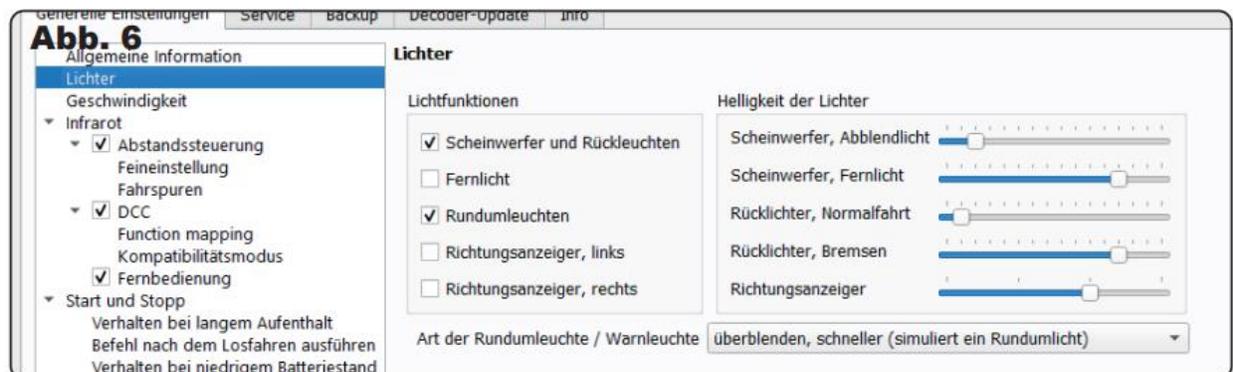
## 4.2 Lichten

In dit menu kunt u de verschillende lichtfuncties selecteren die bij het inschakelen van het voertuig actief moeten zijn. Je kunt de helderheid van de lichten aanpassen met de schuifregelaars.

U kunt ook het type zwaailicht kiezen voor voertuigen met waarschuwingslichten op het dak. U kunt alle lichtfuncties en helderheden direct op het voertuig waarnemen.

en pas ze zo aan uw smaak aan (fig. 6).

**Opmerking:** Hoe hoger de helderheidsinstelling, hoe korter de levensduur van de batterij.



## 4.3 Snelheid

Hier kunnen drie belangrijke snelheidsparameters worden ingesteld. Ten eerste de basissnelheid, die de maximumsnelheid van het voertuig aangeeft, en de acceleratie- en remsnelheid.

**Opmerking:** De basissnelheid wordt ook gewijzigd wanneer u de afstandsbediening gebruikt, art. 8402,

om de snelheid van het voertuig aan te passen.

**Versnellingsnelheid:** De versnellingsnelheid geeft aan hoeveel km/h de snelheid per seconde toeneemt.

Bij de standaardinstelling van 10 heeft het voertuig ongeveer 6 seconden nodig om van 0 tot 60 km/u te komen.

**Tip:** Om realistisch en gevarieerd rijden mogelijk te maken, kunnen voertuigen zonder aanhangwagens/aanhangwagens een hogere acceleratie hebben.

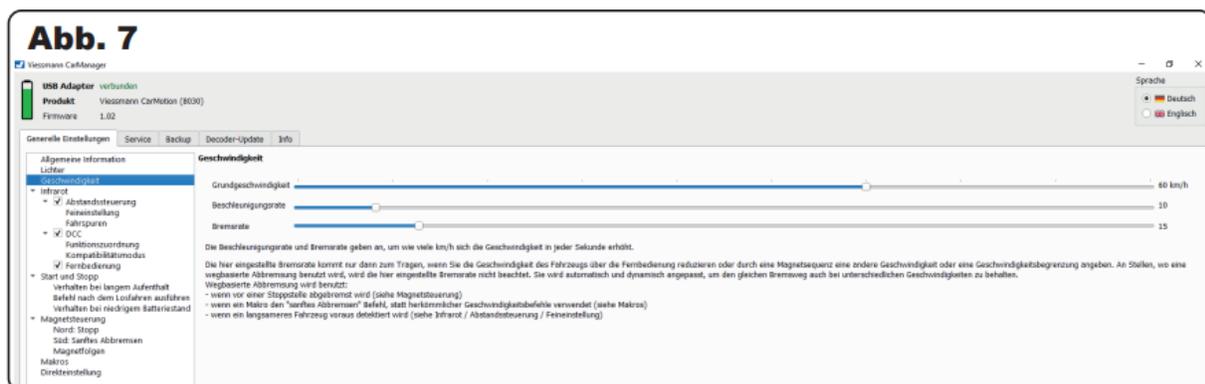
**Rempercentage:** Dezelfde berekening geldt voor het rempercentage, maar alleen als het voertuig ongehinderd kan remmen.

Een voertuig met een snelheid van 60 km/u remt dus met de standaardremsnelheid van 15 km/h per seconde, zal een voertuig met een snelheid van 60 km/h binnen ongeveer 4 seconden afremmen tot 0 km/h. Bij 30 km/u daarentegen heeft het voertuig 2 seconden nodig bij dezelfde remsnelheid.

Het hier ingestelde rempercentage treedt in werking wanneer u de snelheid van het voertuig vermindert met behulp van de afstandsbediening of met een magnetische sequentie, bijvoorbeeld S S N voor het binnenrijden van een zone met een snelheidsbeperking van 30 km/u.

De remfactor heeft geen invloed op het remgedrag van het voertuig bij de afstandsregeling en

heeft geen effect bij het remmen voor een stop. In deze gevallen wordt de remsnelheid automatisch en dynamisch aangepast om afstandsafhankelijk te kunnen remmen. Deze instelling wordt opgeslagen in de software van het voertuig.



#### 4.4 Infrarood

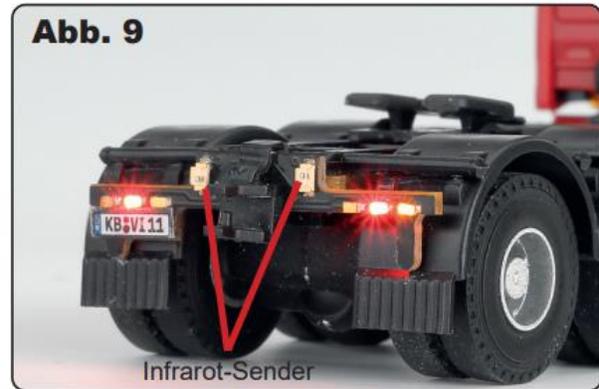
Het infraroodsysteem op de Viessmann CarMotion voertuigen is ontworpen om de meest visueel aantrekkelijke manier van rijden te bieden.

De infraroodontvangers van het voertuig bevinden zich onder de bumper aan de voorzijde van het model (fig. 8). De infraroodzenders bevinden zich aan de achterzijde van het voertuig (links en rechts van de hefinrichting) (Fig. 9). Met behulp van de infraroodzenders sturen de voertuigen

informatie aan achterliggende voertuigen, zoals voertuigcategorie, snelheid en andere nuttige rij-informatie.

**Opmerking:** Het is essentieel om deze gebieden te beschermen tegen beschadiging en vuil!

**Opmerking:** Bij sterk zonlicht of bijna volledige duisternis kan de infraroodbediening worden belemmerd.

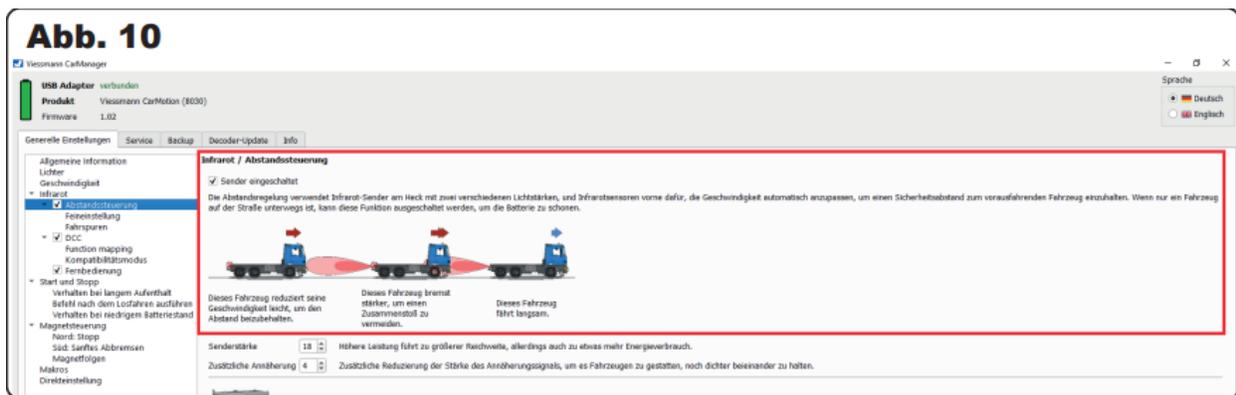


#### 4.4.1 Afstandsbediening

Het CarMotion-systeem werkt met twee infraroodsignalen van verschillende sterkte die afwisselend worden uitgezonden.

Hierdoor kan een van achteren naderend voertuig zijn rempercentage tot op zekere hoogte aanpassen aan het snelheidsverschil tussen de voertuigen en zijn snelheid automatisch aanpassen aan die van het voorliggende voertuig (fig. 10). De snelheid kan dan natuurlijk verschillen.

De snelheid kan natuurlijk aanzienlijk afwijken van de snelheid die in de basisinstellingen is ingesteld. De snelheid uit de basisinstellingen blijft echter behouden en wordt hervat zodra de voorligger de rit niet meer belemmert.

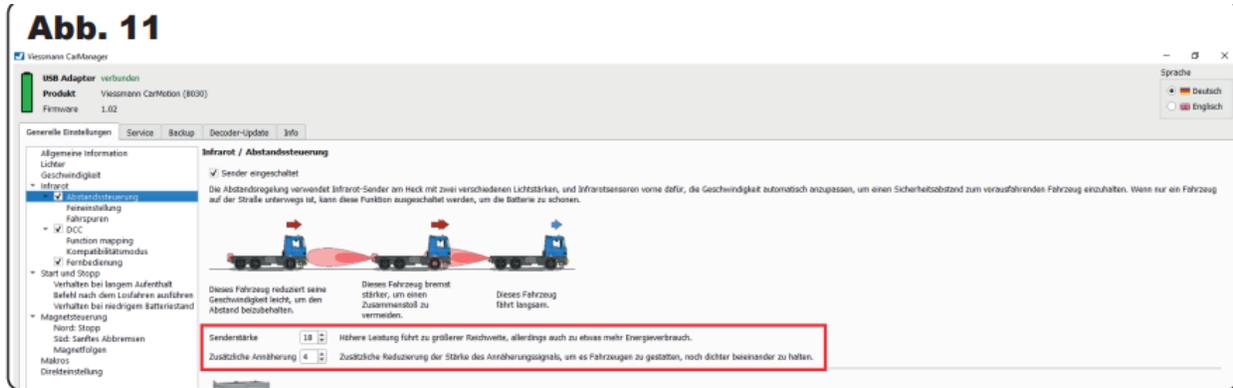


De in de fabriek ingestelde waarden zijn geschikt voor CarMotion-systemen waarbij de voertuigen elkaar "goed" kunnen zien en er met gemiddelde snelheden wordt gereden (fig. 11).

Voor systemen die bij hogere snelheden raden wij aan de zendersterkte voor het verre infraroodbereik aan te passen met de waarde 25 en de infraroodwaarde voor het nabije bereik te verlagen tot de

waarde 0, zodat de voertuigen vroeg kunnen beginnen met remmen en dus optimaal gebruik kunnen maken van de bescherming tegen botsingen.

Verdere aanpassingen worden toegelicht in het volgende punt 4.1.2 "Fijnafstelling".



Als u ten minste twee CarMotion-voertuigen hebt en ten minste één daarvan heeft roterende bakens, is het raadzaam hiervoor tijdelijk het vakje "Testmodus" te activeren (fig. 12). In deze modus geven de LED's van de richtingaanwijzers op het dak (indien aanwezig) de ontvangst van de infraroodsignalen van het voorliggende voertuig weer.

Hiermee kunt u controleren wanneer het voertuig informatie kan ontvangen.

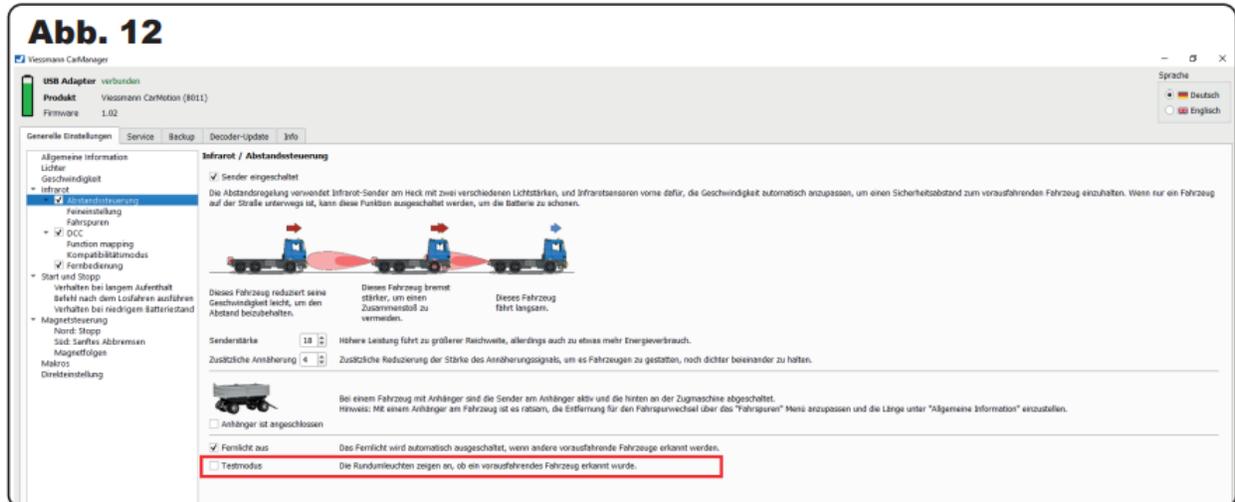
Het rechter daklampje knippert om de ontvangst van de sterke infraroodsignalen (ver bereik) aan te geven.

Het linker daklicht toont de ontvangst van zwakke infraroodsignalen (dichtbij). Op deze manier kunt u deze functie op het systeem gebruiken in kritieke doorgangen, zoals bochten of keerpunten,

om te controleren of de voorligger vroeg genoeg wordt gedetecteerd. De hoofdstraalrichting van de zenders en de voornaamste ontvangstrichting van de ontvangers ligt in de lengterichting van de voertuigen. Daarom voertuigen die haaks op elkaar tot stilstand moeten komen, moet worden nagegaan of de remafstanden voldoende gedimensioneerd zijn.

Net als in het echte leven vereisen hoge snelheden grotere afstanden en dus hogere zendsterkten, om de bescherming tegen botsingen te behouden. Hoge zendintensiteiten vergroten de afstanden wanneer voertuigen dicht bij elkaar rijden, terwijl lage zendersterkten voertuigen dicht bij elkaar laten rijden. Lage transmissie sterktes zijn derhalve bijzonder geschikt voor gebruik op stedelijke voorzieningen om stromend stadsverkeer te simuleren.

U kunt de testmodus gebruiken om de afstanden tussen voertuigen te bepalen, voor een vlotte werking zonder kop-staartbotsingen.

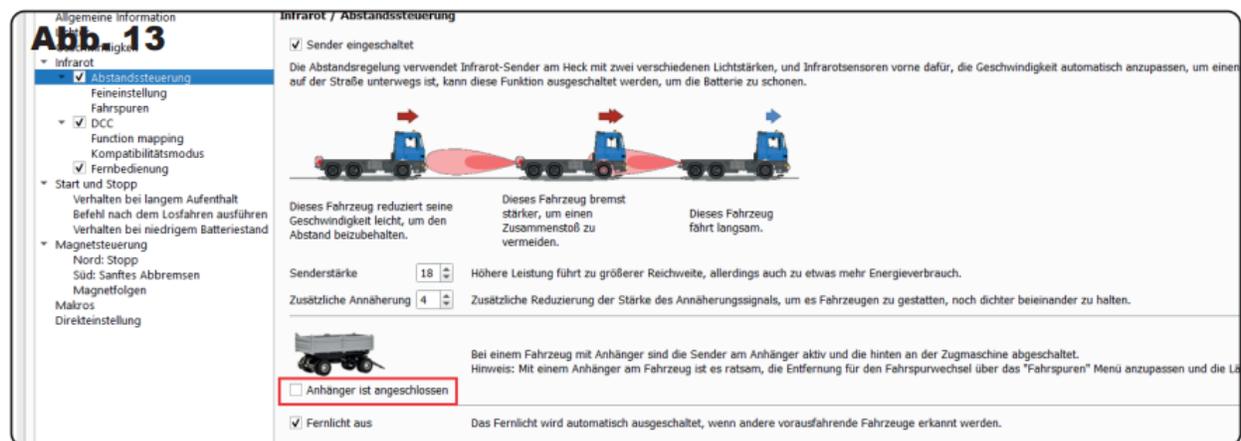


Als u met een aanhangwagen wilt rijden, raden wij u aan het betreffende selectievakje "Aanhangwagen is aangesloten" te activeren (Afb. 13). De afstandsregeling voor de aanhangwagen is ook actief zonder dit selectievakje te activeren, maar alleen met beperkte sterkte, omdat de infraroodzenders op de trekker ook actief zijn. Als deze optie is geactiveerd, functioneert de afstandsregeling van de aanhanger op volle kracht en de bescherming tegen botsingen kan worden gewaarborgd.

Bovendien kan het uitschakelen van de infraroodsignalen op de trekker de levensduur van de batterij van het voertuig verlengen.

### Waarschuwing!

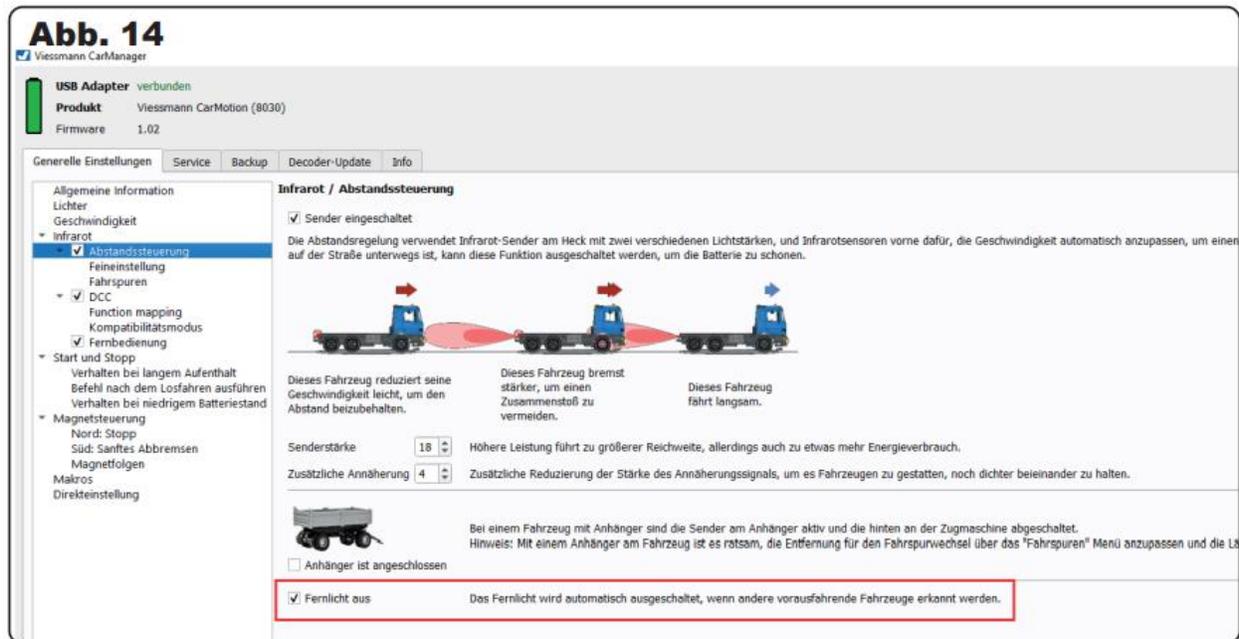
Als u een voertuig zonder aanhangwagen wilt gebruiken, maar met het selectievakje nog steeds actief is, werkt de afstandsbesturing niet meer omdat de infraroodsignalen op het voertuig zijn uitgeschakeld!



U kunt het voertuig ook opdracht geven het grootlicht uit te schakelen (indien ingeschakeld) wanneer een voorligger wordt gedetecteerd.

Zodra het voertuig niet langer informatie van een voorligger, schakelt het voertuig automatisch het grootlicht weer in.

Deze optie kan worden geactiveerd via het selectievakje "Grootlicht uitschakelen" (fig. 14).



#### 4.4.2 Fijnafstemming

In dit hoofdstuk leert u hoe u het rijgedrag van een volgwagen kunt aanpassen aan een voorligger.

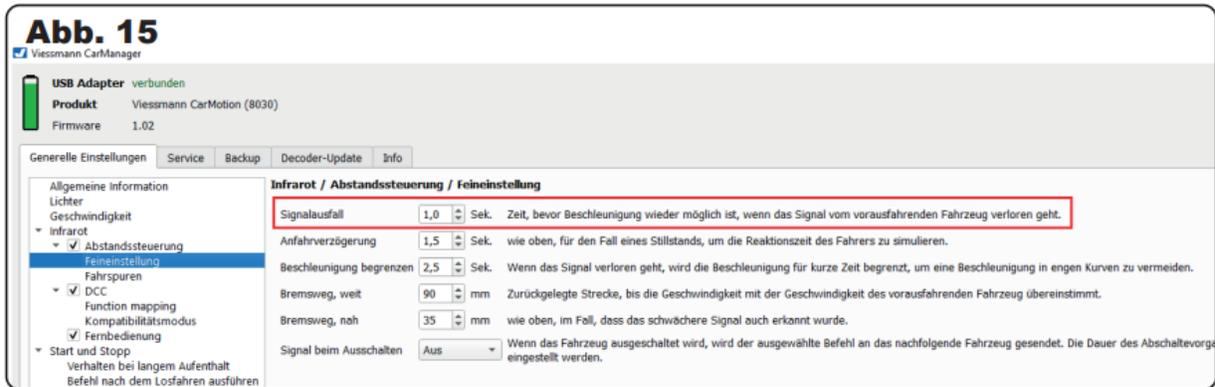
Het gaat er in wezen om hoe een voertuig reageert op het verdwijnen van het infraroodsignaal van een voorligger.

De optie "Signaalverlies" bepaalt hoelang de laatste rij-informatie van het voorste voertuig als geldig wordt beschouwd in geval van signaalverlies. (fig. 15). Met deze instelling kunt u dus de

reactietijd wanneer een voertuig geen infrarood informatie meer ontvangt aanpassen. Het signaalverlies is door het voertuig als geldig beschouwd indien de ingestelde tijd wordt overschreden en gedurende deze tijd geen nieuwe informatie van het voorliggende voertuig wordt ontvangen.

Als reactie op het verlies van signaal, het volgende voertuig accelereert met een verminderde acceleratie tot zijn ingestelde basissnelheid, indien deze hoger is. dan de laatst afgelegde snelheid. Deze vertraging versnelling is bedoeld om te voorkomen dat het voertuig per ongeluk te snel optrekt en te dicht bij een voorligger komt die zich nog steeds op dezelfde rijstrook bevindt.

Voorbeeld: De tijdsperiode is ingesteld op 1 seconde. Indien binnen deze periode geen nieuwe rij-informatie van de voorligger wordt ontvangen, accelereert het voertuig met verminderde snelheid tot de ingestelde basisacceleratiesnelheid.



Met de optie "opstartvertraging" reageert het voertuig op dezelfde manier als op een "signaalstoring".

Het doel is de reactietijd van de bestuurder te simuleren nadat het voorliggende voertuig is doorgereden (fig. 16).

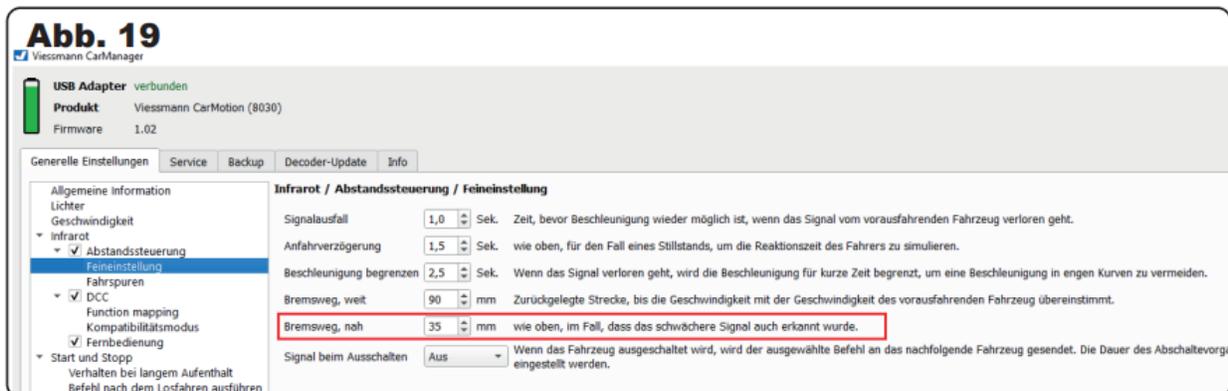
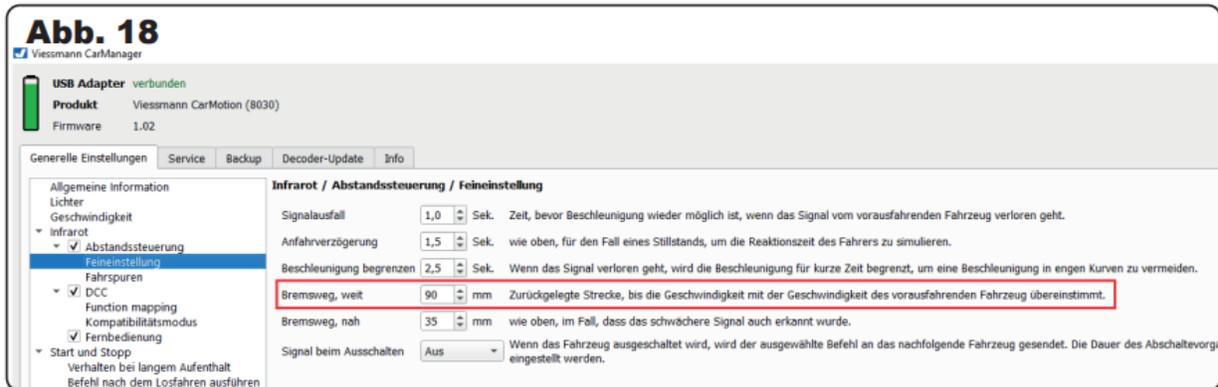


De optie "Begrenzing versnelling" geeft de tijdspecificatie van de verminderde versnelling aan waarmee een volgend voertuig versnelt tot de ingestelde basissnelheid in geval van signaalverlies (afb.17). Deze optie kan bijvoorbeeld nuttig zijn in scherpe bochten, waar het "visuele contact" met de voorligger even verloren gaat.

Het "concertina-effect" tussen voertuigen kan zo worden vermeden.



De optie "Remafstand, ver" beschrijft de reactie op de ontvangst van het verre bereik van de infraroodinformatie van het voorliggende voertuig. Het voertuig probeert zich binnen een standaard rijafstand van 90 mm aan te passen aan de snelheid van de langzamere voorligger (Fig. 18). De optie "Remafstand, dichtbij" beschrijft de reactie van het voertuig op het ontvangen van de infraroodinformatie van het voorliggende voertuig. Als het voertuig in de nabijheid van een voorligger komt, remt het voertuig af tot de snelheid van de voorligger op de ingestelde remweg om een aanrijding te voorkomen (afb. 19).



**Tip:** Voor een meer realistische rijervaring kunnen de remafstanden worden aangepast. Om de best mogelijke waarden te bepalen voor uw CarMotion systeem, raden wij u aan rijtesten uit te voeren met verschillende instellingen.

Een langzame rijafstand direct achter een bocht is een geval dat aanpassingen kan vereisen:

Een voertuig bevindt zich in het langzaam verkeer, maar is door de bocht nog niet zichtbaar voor een achteropkomend voertuig.

In dat geval moet de remweg eventueel worden aangepast in de parameter "Remweg, dichtbij".

In dit geval is het nuttig om in de testmodus naar de dakknipperlichten te kijken om na te gaan of de voertuigen elkaar überhaupt kunnen "zien".

Met de optie "signaal bij uitschakelen" kunt u alle voertuigen op een stopplaats "verzamelen".

achter het voorste voertuig en met een enkel uitschakelcommando - magnetisch of op afstand

met afstandsbediening - om de voorste en alle volgende voertuigen uit te schakelen. U kunt ook het commando en alle voertuigen tot stilstand brengen, of u kunt de voertuigen het uitschakelcommando laten negeren (fig. 20).



#### 4.4.3 Rijbanen

Met ons CarMotion-systeem heb je de mogelijkheid om op 3 logisch onafhankelijke banen te rijden.

##### Spoor 1

dient als standaardrijstrook, **rijstrook 0** moet worden gebruikt als stopstrook, bijvoorbeeld voor een bushalte.

**Spoor 2** kan bijvoorbeeld worden gebruikt als inhaalstrook of keerstrook op uw modelbaan.

(Fig. 21).

Dit onderscheid tussen de rijstroken is belangrijk zodat voertuigen met verschillende snelheden elkaar überhaupt kunnen passeren.

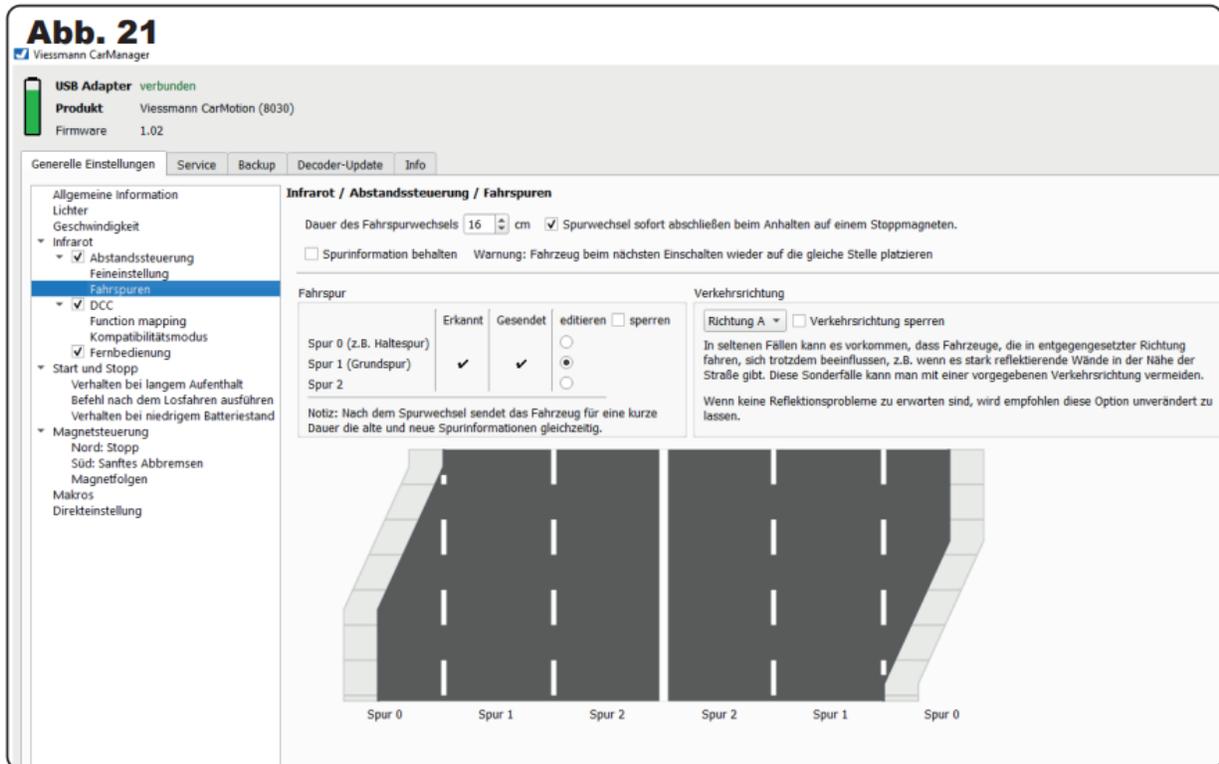
Bijvoorbeeld, bij een stop, weet een aankomend voertuig niet dat een infraroodsignaal van het voorliggende voertuig, dat zich op zijn eigen rijstrook bevindt, geen betekenis heeft,

dat wil zeggen dat er niet geremd hoeft te worden, ook al zendt het voorliggende voertuig de

snelheid van 0 km/u. Daarom is het belangrijk dat het stoppende voertuig in dit geval de rijstrookinformatie voor rijstrook 0 verzendt.

Het achteropkomende voertuig rijdt echter op rijstrook 1 en negeert daarom

ontvangen snelheidsstap en rijdt langs het gestopte voertuig.

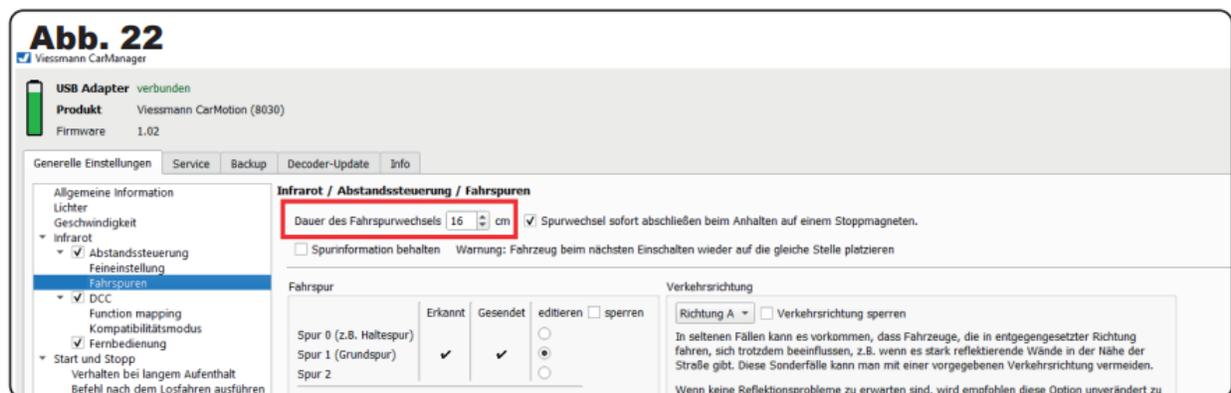


Met de optie "Duur van de rijstrookverandering" kunt u de afstand bepalen waarbinnen een voertuig de rijstrookverandering voltooit (Fig. 22).

Een rijstrookverandering wordt geïnitieerd door een magnetische sequentie en in het proces

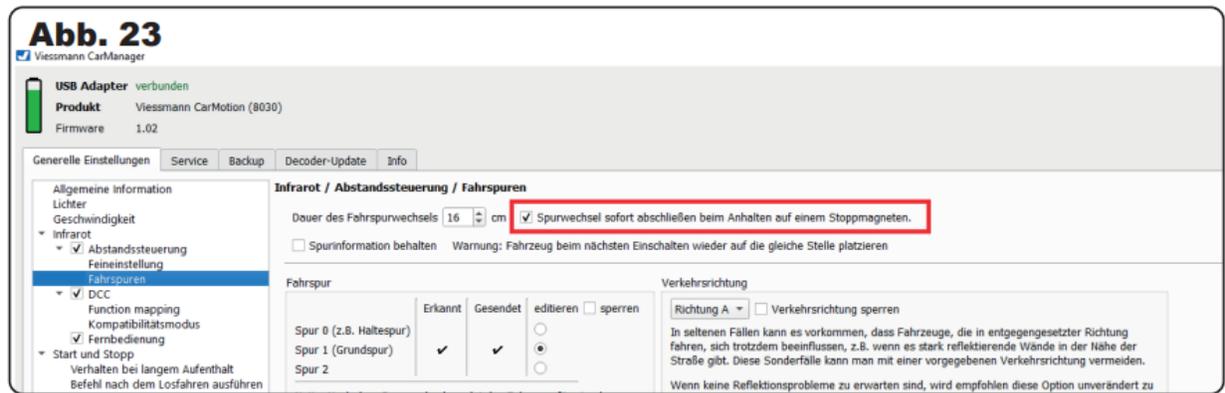
zendt het voertuig de informatie voor beide rijstroken gedurende een bepaalde tijd naar achteren. Dit voorkomt een van achteren naderend voertuig versnelt te snel en rijdt in het uitwijkbereik van het voorste voertuig, dat de rijstrookwisseling nog niet heeft voltooid. Afhankelijk van de situatie kan de

waarde kan worden aangepast. Ook hier is de testmodus een goede manier om een geschikte afstand te bepalen.



Met het selectievakje "Wisselen van rijstrook onmiddellijk voltooien bij stoppen op een stopmagneet" hebt u de mogelijkheid om een voltooide rijstrookverandering automatisch te voltooien, vooral in kleine ruimtes waar de afstand tussen de overeenkomstige magneetreeks en een stopmagneet onvoldoende is (Fig. 23).

en een stopmagneet is niet voldoende (fig. 23).

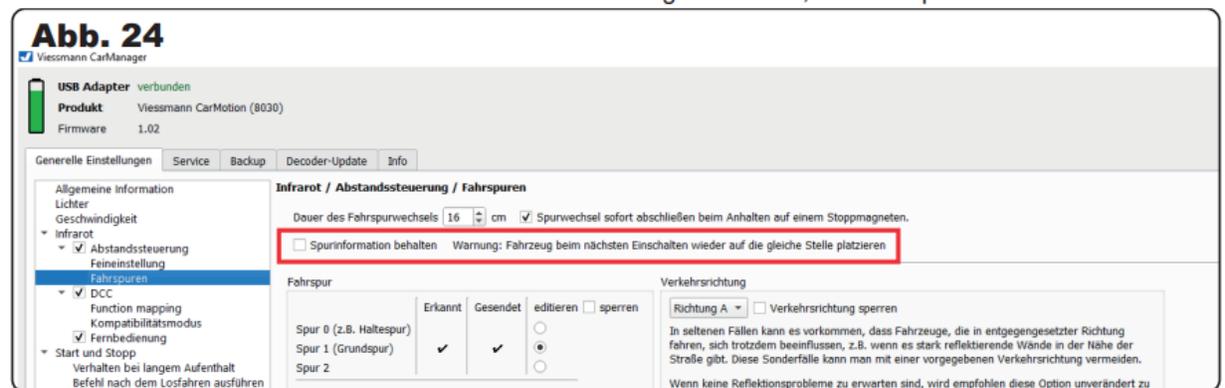


Als een voertuig op de hoofdrijbaan niet is uitgeschakeld, kunt u de optie "Rijstrookinformatie houden" activeren (Afb. 24).

Als het voertuig dan weer wordt ingeschakeld, weet het dat het zich in een andere strook bevindt en stuurt zo de juiste infrarood commando's naar de achterkant.

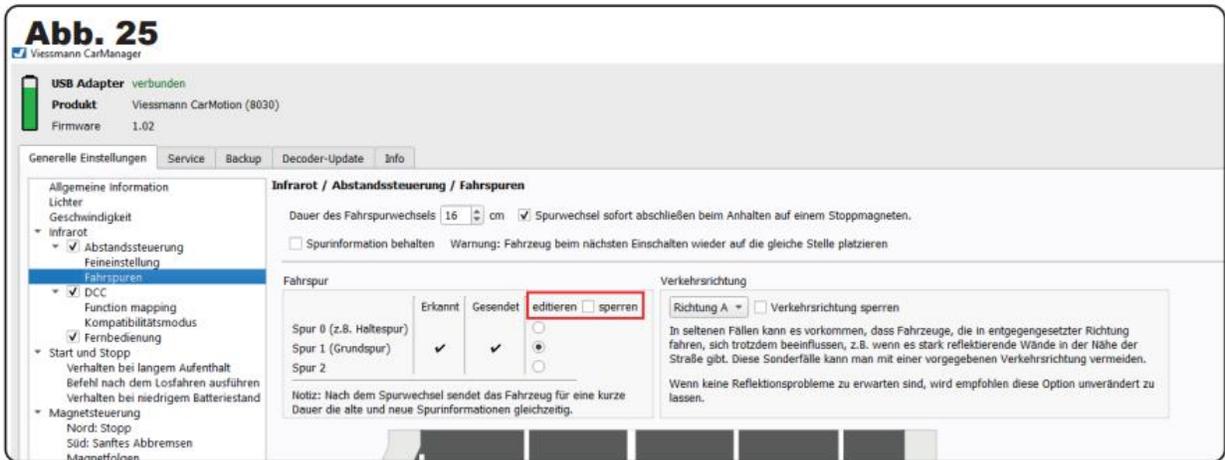
**Hint:** In dat geval moet u het voertuig echter ook weer inschakelen op de desbetreffende rijstrook.

Anders kunnen achteropkomende voertuigen u van achteren aanrijden omdat de rijstrookinformatie niet correct is.



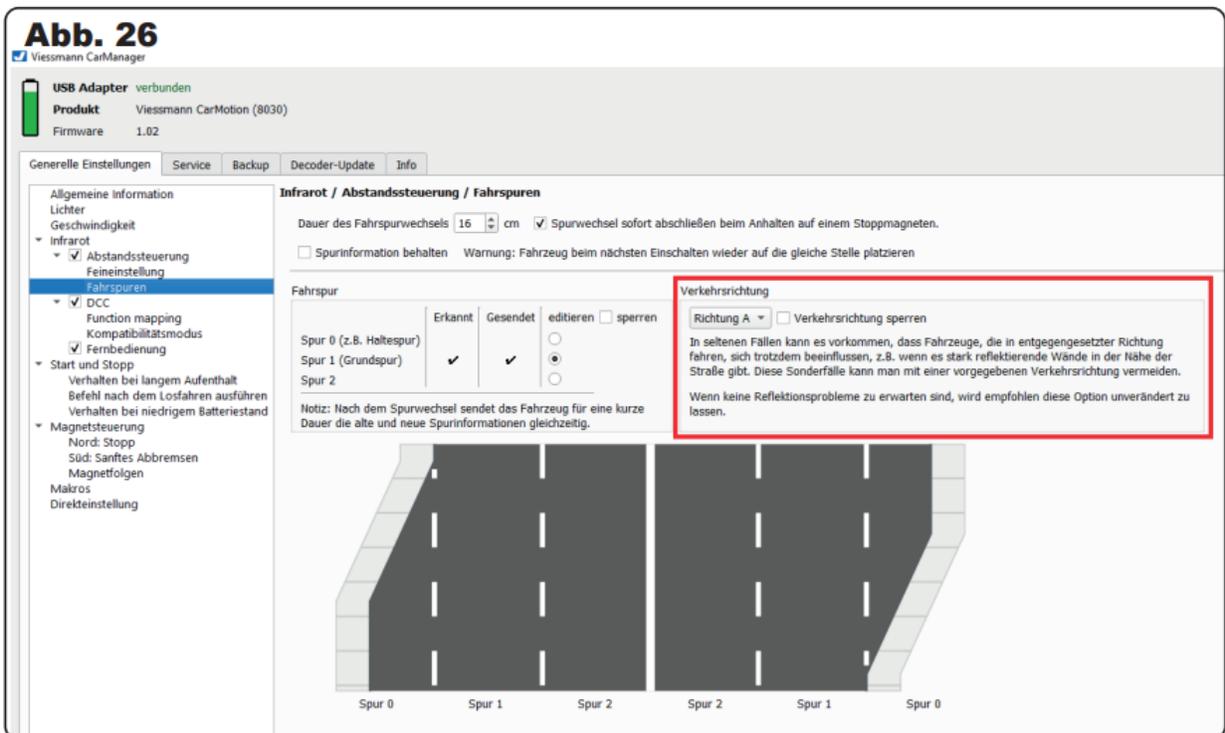
Met de optie "Rijbaan vergrendelen" kunt u een vaste rijbaan aan een voertuig toewijzen (Fig. 25).

Het voertuig reageert dan niet op commando's om van rijstrook te veranderen.



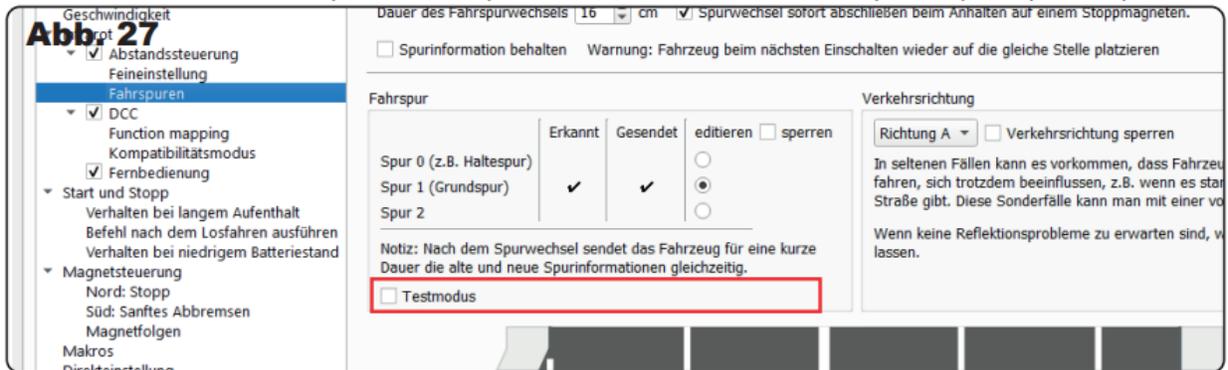
**Opmerking:** In zeldzame gevallen kunnen voertuigen die in tegengestelde richting rijden, kunnen elkaar nog steeds hinderen. In de regel heeft dit geen effect, behalve wanneer de voertuigen langzaam rijden en één ervan staat stil, bijvoorbeeld bij een stop. Dan kan het gebeuren dat een langzaam passerend voertuig ook stopt onder ongunstige omstandigheden.

Met de optie "Blokkeer verkeersrichting" kunt u een vaste rijrichting aan een voertuig toewijzen. Het voertuig reageert dan alleen op infraroodinformatie van voertuigen in dezelfde rijrichting (fig. 26).



In de "testmodus" kunt u onmiddellijk zien op welke rijstrook het voertuig zich bevindt.

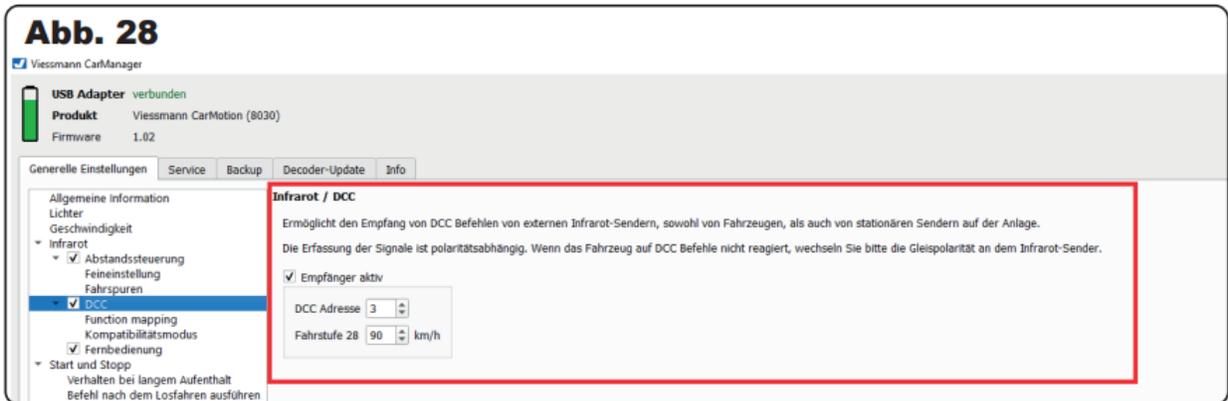
Het waarschuwingslicht op het linkerdak komt overeen met rijstrook 1, het rechterdaklicht met rijstrook 0 (fig. 27).



#### 4.4.4 DCC-modus

Als de DCC-modus is geactiveerd, kunnen de CarMotion-voertuigen DCC-commando's ontvangen van externe infraroodzenders,

zowel van voertuigen als van stationaire zenders op het systeem (fig. 28).



#### 4.4.4.1 Functiebeschrijving

In dit overzicht heeft u de mogelijkheid om de gewenste functietoetsen toe te wijzen aan de functies van het voertuig (fig. 29).

**Abb. 29**

Viessmann CarManager

USB Adapter verbonden  
 Produkt Viessmann CarMotion (8011)  
 Firmware 1.02

Generelle Einstellungen Service Backup Decoder-Update Info

Allgemeine Information  
 Lichter  
 Geschwindigkeit  
 Infrarot  
 Abstandssteuerung  
 Feineinstellung  
 Fahrspuren  
 DCC  
 Function mapping  
 Kompatibilitätsmodus  
 Fernbedienung  
 Start und Stopp  
 Verhalten bei langem Aufenthalt  
 Befehl nach dem Losfahren ausführen  
 Verhalten bei niedrigem Batteriestand  
 Magnetsteuerung  
 Nord: Stopp  
 Süd: Sanftes Abbremsen  
 Magnetfolgen  
 Makros  
 Direkteinstellung

**Infrarot / DCC / Function mapping**

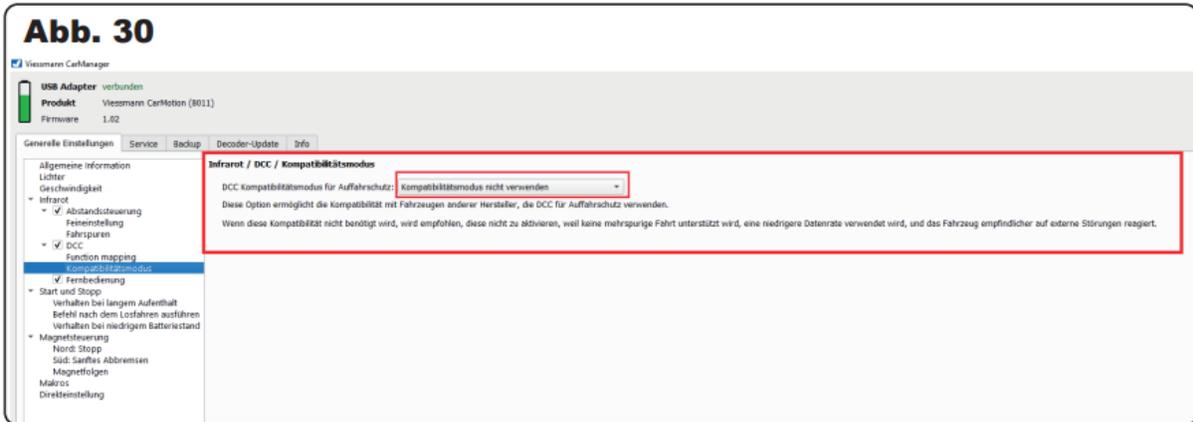
	F0	F1	F2	F3	F4	F5	F6	F7	F8	F9	F10	F11	F12
Scheinwerfer und Rückleuchten	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>									
Fernlicht	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>									
Rundumleuchten	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>									
Bestehende Befehle aufheben	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>					
Makro 1 (blink nach rechts)	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>									
Makro 2 (blink nach links)	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>									
Anfahr- und Bremsverzögerung aufheben	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Infrarotsender abschalten	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Makro 3					<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Makro 4					<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Makro 5					<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Makro 6										<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Warnblinker										<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Abfahren / Nordpolmagnet ignorieren										<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
CV		35	36	37	38	39	40	41	42	43	44	45	46
Wert		2	4	128	8	1	128	2	4	4	8	0	0

#### 4.4.4.2 Compatibiliteitsmodus

Met de compatibiliteitsmodus kunt u de CarMotion voertuigen compatibel maken met voertuigen die het DCCar of OpenCar formaat gebruiken voor afstandscontrole (Fig. 30).

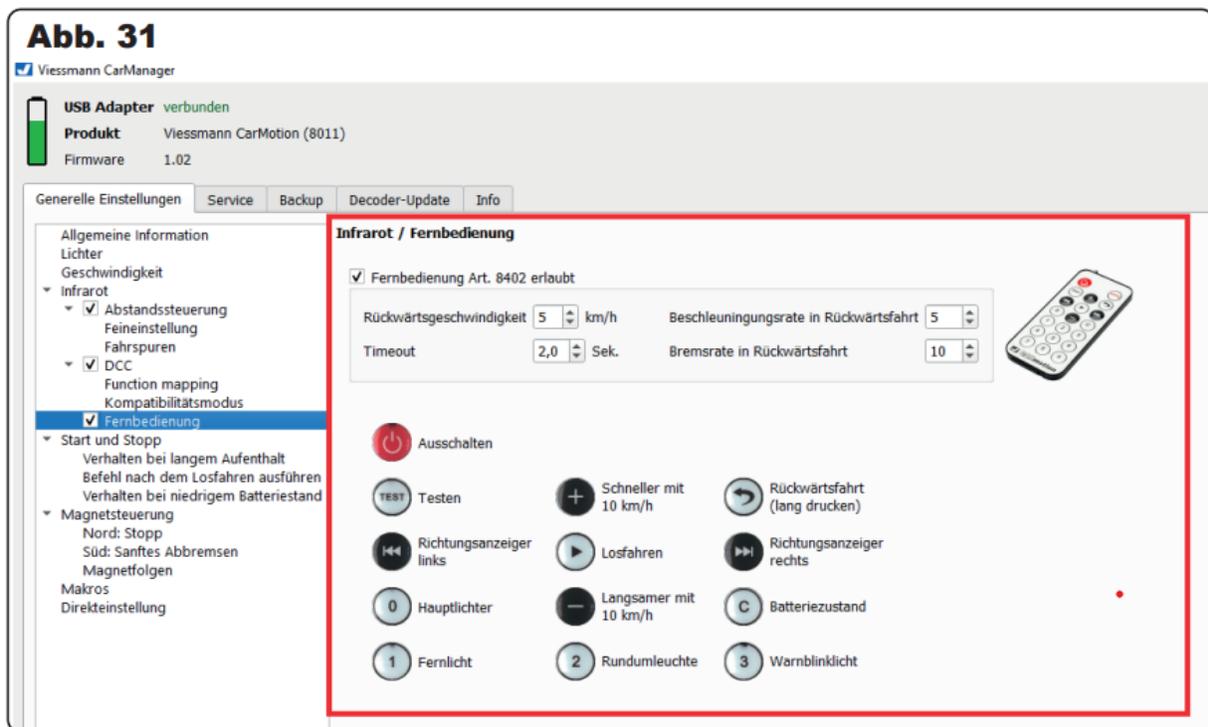
**Opmerking:** U kunt dan echter niet meer het volledige potentieel van de CarMotion-afstandsbediening benutten.

De functionaliteit van de afstandsbesturing kan verminderd zijn, en de samenwerking met DCCar- en OpenCar-voertuigen wordt beperkt tot start- en stopbedrijf.



#### 4.4.4.3 Afstandsbediening

In dit hoofdstuk krijgt u een overzicht van de functies die momenteel met de Viessmann CarMotion afstandsbediening art. 8401 (fig. 31).

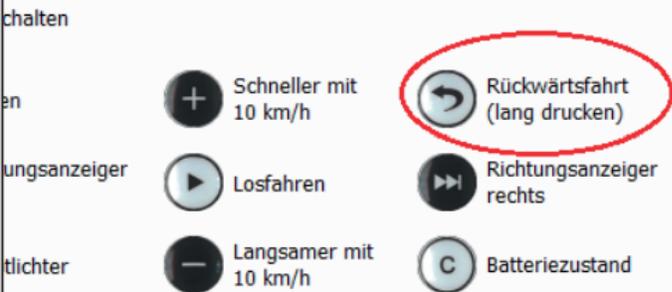


**Opmerking:** Houd de knop ingedrukt terwijl u op de voorkant van het voertuig richt om het voertuig in zijn achteruit te zetten.

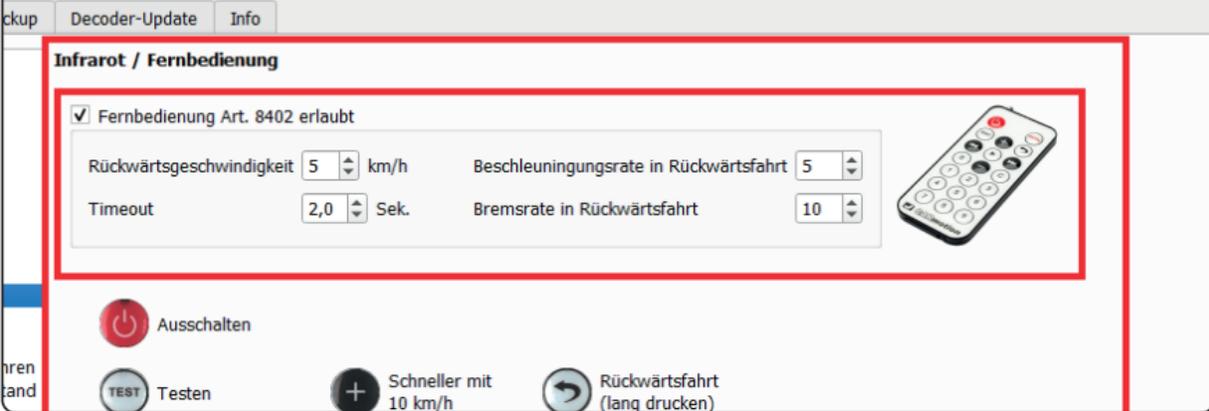
De achteruitrijlichten van het voertuig gaan na ca. 2 seconden aan en het voertuig begint achteruit te rijden (afb. 32).

Om de achteruitrijinrichting individueel aan het betreffende CarMotion-voertuig aan te passen, kunt u verdere instellingen vastleggen, zoals de snelheid van de achteruitrijinrichting en de acceleratiesnelheid (fig. 32) en de versnelling (fig. 33).

**Abb. 32**

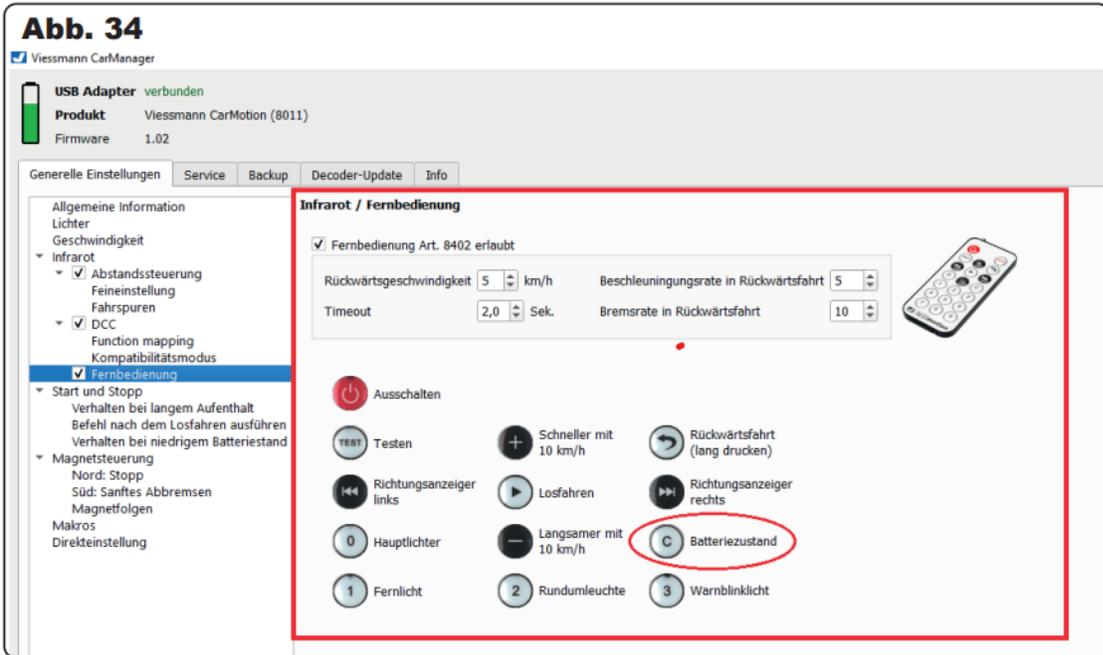


**Abb. 33**



**Opmerking:** Om het huidige acculaadniveau van een voertuig weer te geven, drukt u op de knop C (Fig. 34). Afhankelijk van het laadniveau van de accu knippert de interieurverlichting van de cabine één, twee, drie of vier keer:

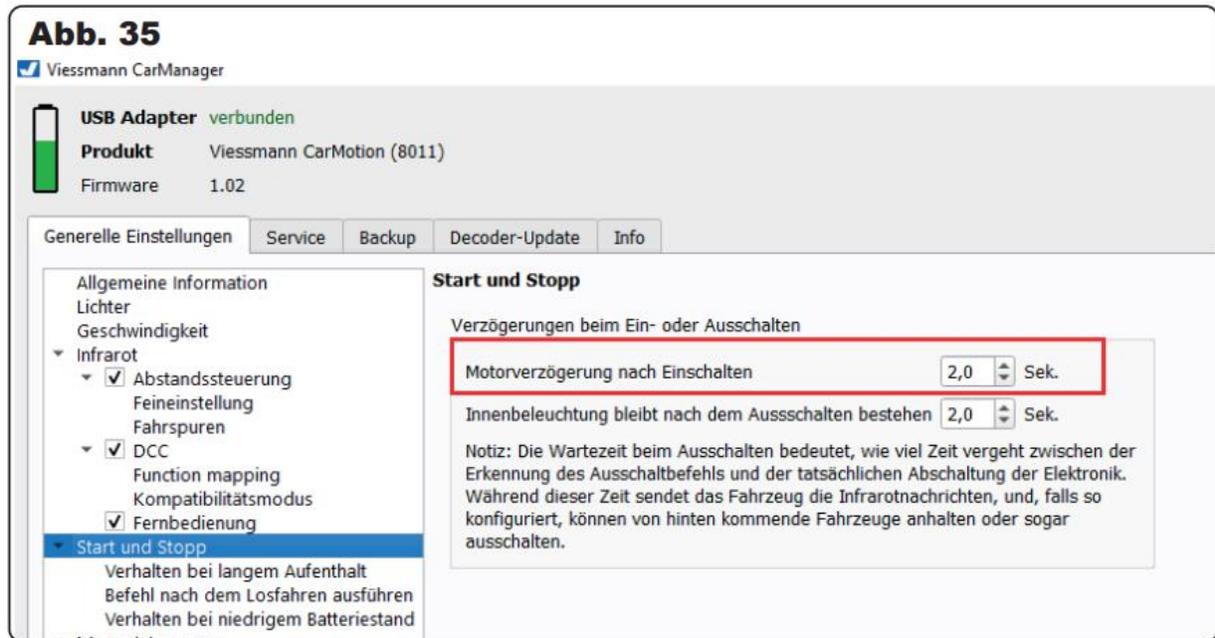
- Eén korte flits: De batterij is leeg of bijna leeg (0% - 25%).
- Twee flitsen: minder dan gemiddelde lading van de batterij (25% - 50%).
- Drie flitsen: Bovengemiddelde lading van de batterij (50% - 75%).
- Vier flitsen: de batterij is volledig of bijna volledig opgeladen (75% - 100%).



#### 4.5 Start en Stop

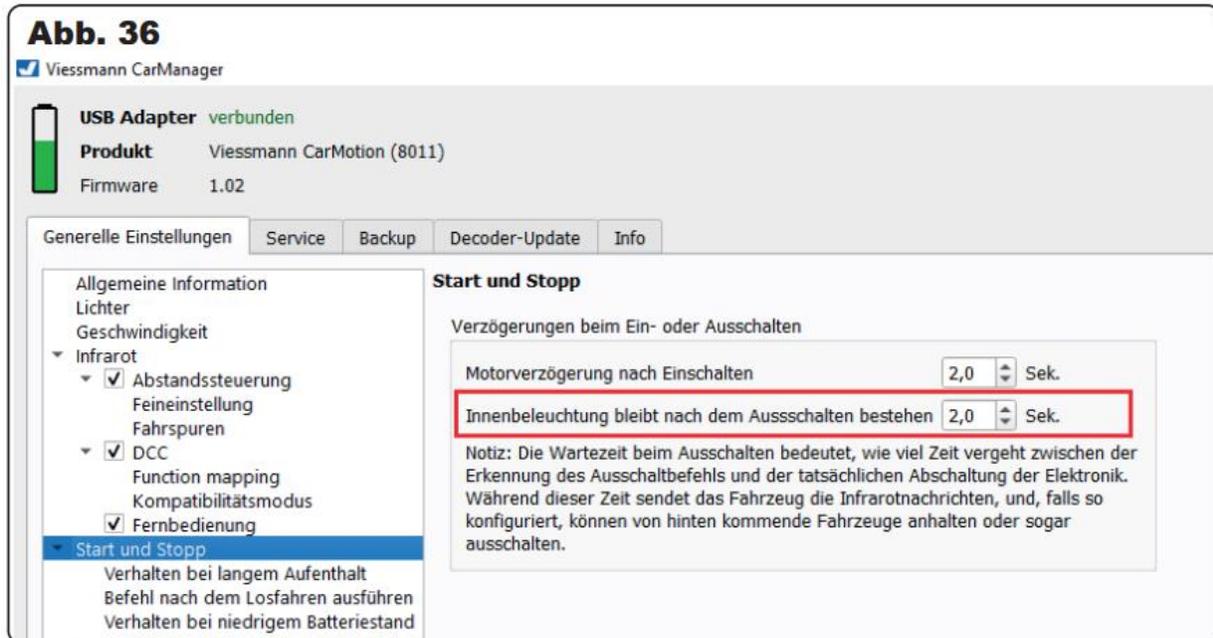
In dit menu kunt u het gedrag van de CarMotion-voertuigen na het in- en uitschakelen instellen.

"Motor vertraging na inschakelen": Bepaalt de periode waarna de motor wordt ingeschakeld nadat het voertuig is ingeschakeld (Afb. 35).



"Binnenverlichting blijft branden na uitschakeling": Bepaalt de periode waarin de binnenverlichting van de cabine blijft branden na het uitschakelcommando (afb. 36). Dit simuleert het openen van het bestuurdersportier...en de bestuurder die uitstapt.

Tijdens het uitschakelcommando wordt infraroodinformatie doorgegeven aan de achterzijde en, indien ingesteld, kunnen achteropkomende voertuigen tegelijkertijd worden uitgeschakeld.



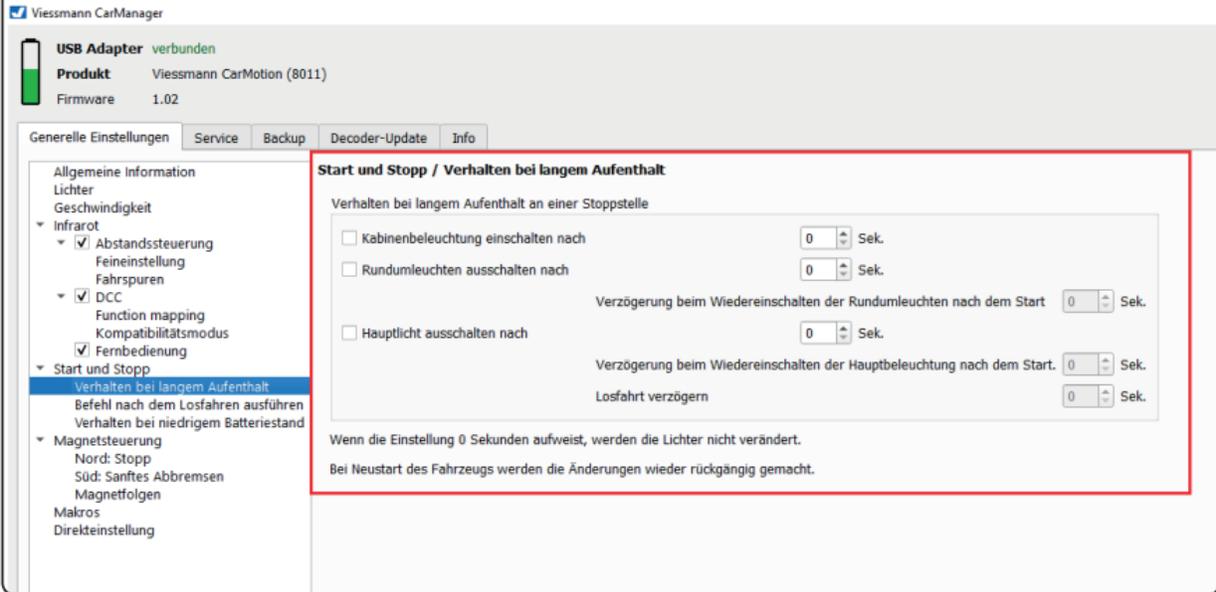
#### 4.5.1 Gedrag tijdens een lang verblijf

Hier hebt u de mogelijkheid om instellingen te maken voor hoe het CarMotion-voertuig moet reageren tijdens een lange stop op een stopplaats (Afb. 37).

De cabineverlichting van het voertuig kan bijvoorbeeld worden ingeschakeld en de dakzwaailampen en hoofdverlichting van het voertuig kunnen na een bepaalde stilstandtijd worden uitgeschakeld.

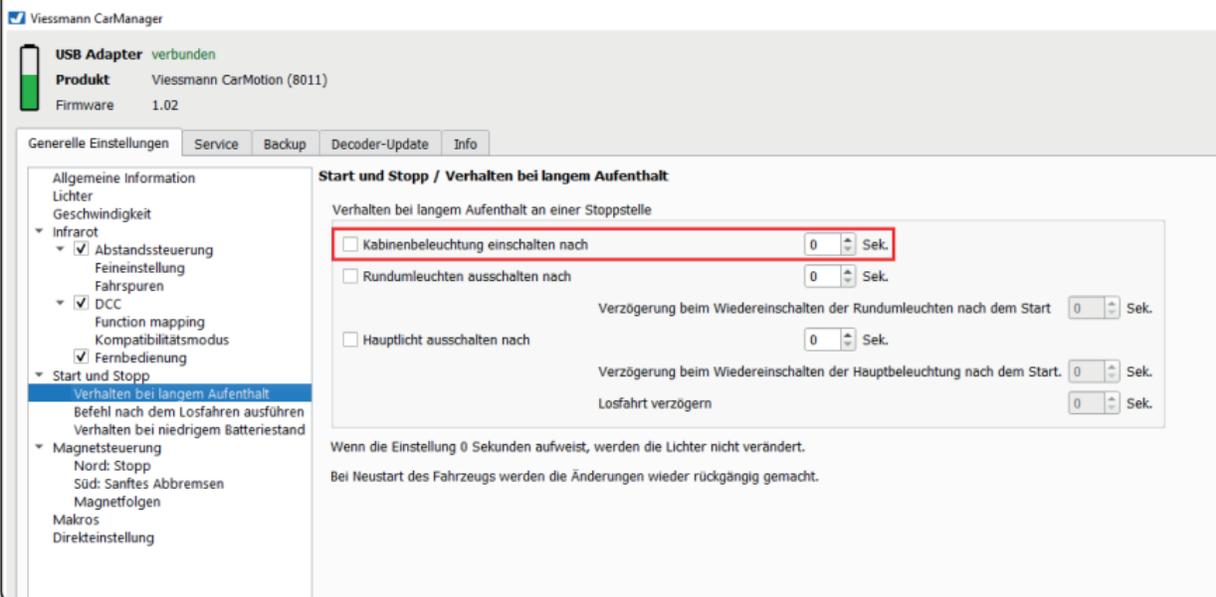
Met een programmeerbare tijdvertraging hebt u de mogelijkheid om, net als bij het prototype, de tijd van de lichten op het voertuig met een tijdvertraging te schakelen!

**Abb. 37**



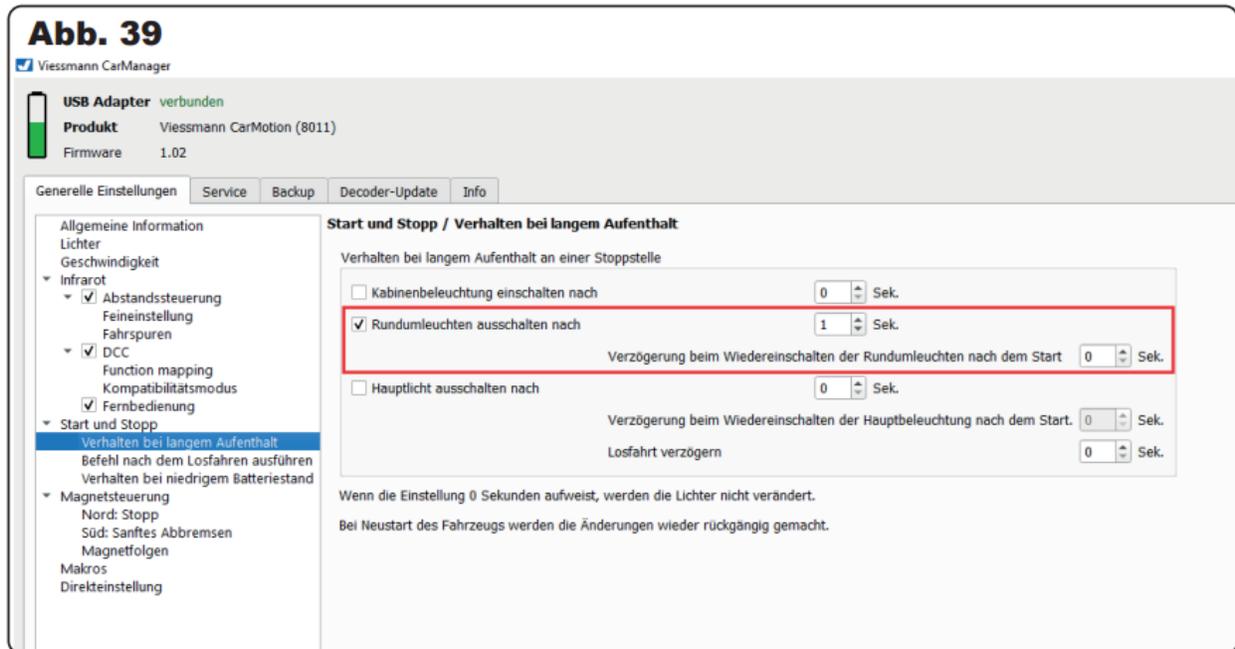
Door het selectievakje "Cabineverlichting inschakelen na..." te activeren, hebt u de mogelijkheid om te simuleren dat de bestuurder uit de auto stapt door de autolichten automatisch te laten branden na de ingestelde tijd (Fig. 38).

**Abb. 38**



De knipperlichten op het voertuig kunnen op dezelfde manier worden uitgeschakeld met de optie "Knipperlichten uitschakelen na..." optie. Net als in de werkelijkheid heb je ook de mogelijkheid om ze automatisch weer in te schakelen

schakelt automatisch weer in als u verder rijdt (afb. 39).



Dezelfde instellingen kunnen ook worden gemaakt voor de hoofdverlichting van het voertuig onder "Hoofdverlichting uitschakelen na..." (Afb. 40). Een kleine bijzonderheid hier is de opstartvertraging na het opnieuw inschakelen van de lichten, zodat het voertuig pas verder rijdt nadat de lichten opnieuw zijn ingeschakeld.

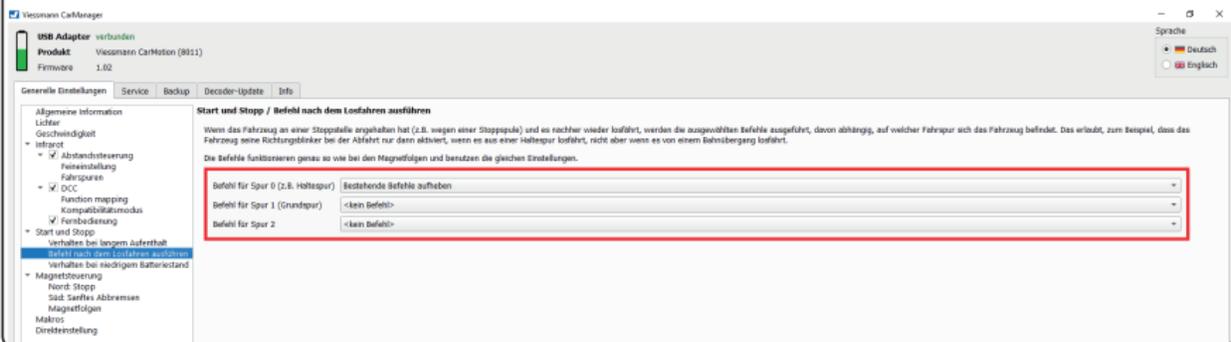
#### 4.5.2 Odracht uitvoeren na wegrijden

In dit menu kunt u een besturingsopdracht aan het voertuig toewijzen na het opnieuw starten na een stop. Dit is afhankelijk van de rijstrook waarin wordt gereden (fig. 41).

**Abb. 40**



**Abb. 41**



### 4.5.3 Gedrag bij lage batterijspanning

Als het voertuig een zeer laag batterijniveau heeft, kunt u hier instellen hoe het voertuig moet reageren hierop.

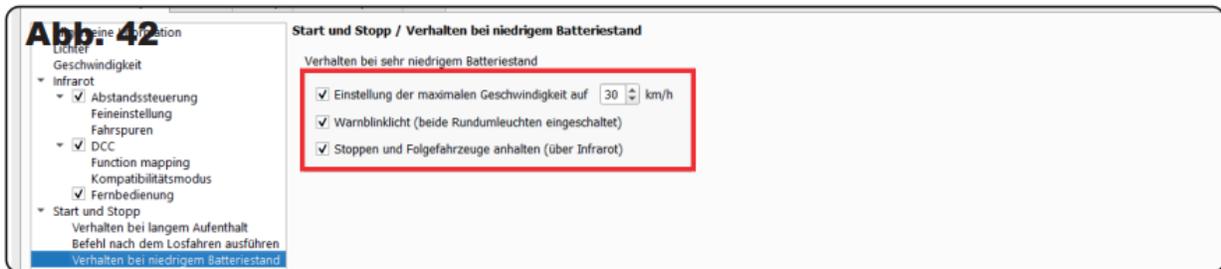
In dit menu kunt u selectief drie verschillende gedragingen aan het voertuig toewijzen.

Het voertuig opdragen de snelheid te verminderen tot bv. 30 km/u wanneer de batterij bijna leeg is, terwijl de alarmlichten knipperen.

U kunt ook het commando om te stoppen geven en dit stopcommando naar de achterliggende voertuigen sturen (Fig. 42).

**Opmerking:** ingeschakelde voertuigen die tot stoppen worden gedwongen door een voorligger of een reeds stilstaand voertuig en een laag accuniveau heeft, rijden pas weer weg als ze met de afstandsbediening (afspeelknop) worden bewogen om verder te rijden of als ze één keer uit en weer aan worden gezet.

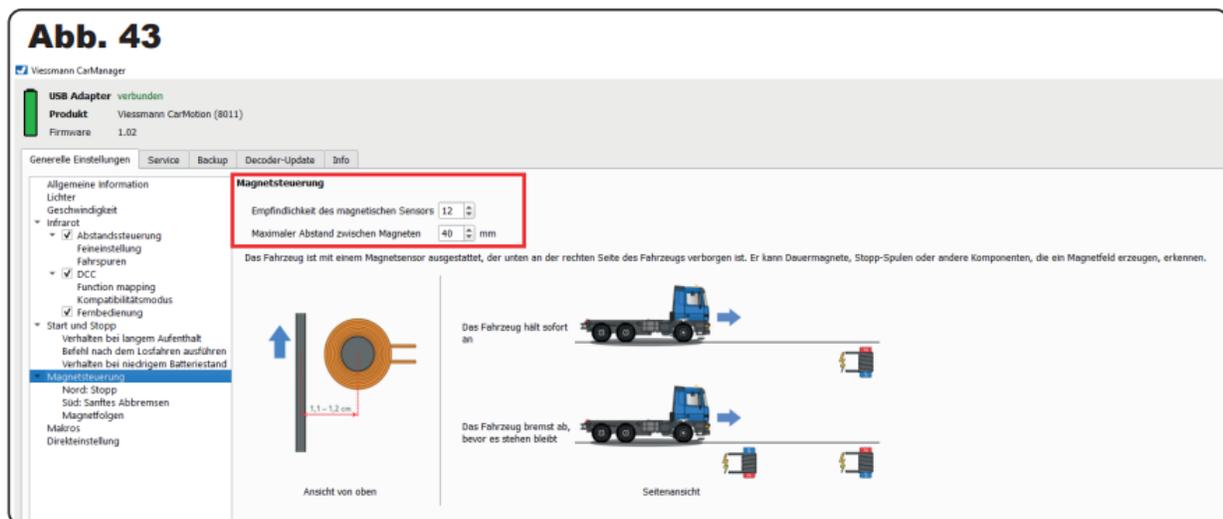
Een andere mogelijkheid is een rijklaar voertuig ervoor te plaatsen en het te laten wegrijden. Hierdoor wordt de eerder uitgevoerde stopopdracht geannuleerd.



#### 4.6 Magnetische controle

De CarMotion-voertuigen zijn uitgerust met een Hall-sensor (magnetische sensor) aan de rechterzijde van het voertuig (passagierszijde). De Hall-sensor wordt gebruikt om elektromagnetische stopspoelen te detecteren, permanente magneten of andere onderdelen die een magnetisch veld opwekken.

In dit menu kunt u de gevoeligheid van de Hall-sensor instellen. Daarbij wordt het bereik van de detectieradius van bijvoorbeeld permanente magneten worden beïnvloed (fig. 43).

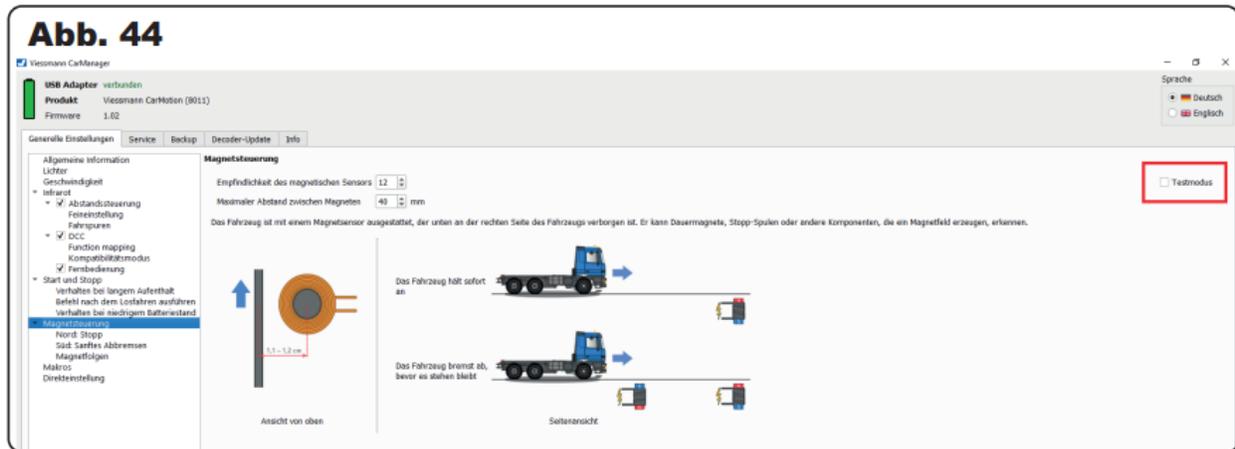


Bovendien kan de magnetische sensor informatie krijgen over de maximale afstanden van geïnstalleerde permanente magneten.

Deze informatie is bijzonder belangrijk voor de magneetcontrole.

**Opmerking:** Hoe gevoeliger de Hall-sensor is ingesteld, hoe gevoeliger hij is voor interferentie van externe magnetische velden.

Ook hier kunt u de "testmodus" gebruiken om te controleren of het voertuig de magneten tijdens het rijden herkent (Fig. 44).



#### 4.6.1 Noord: Stop

In dit menu kunt u het stopgedrag van het voertuig instellen wanneer het stilstaat of wanneer een noordpool (stopopdracht) in de rijbaan wordt gedetecteerd met behulp van de magnetische sensor.

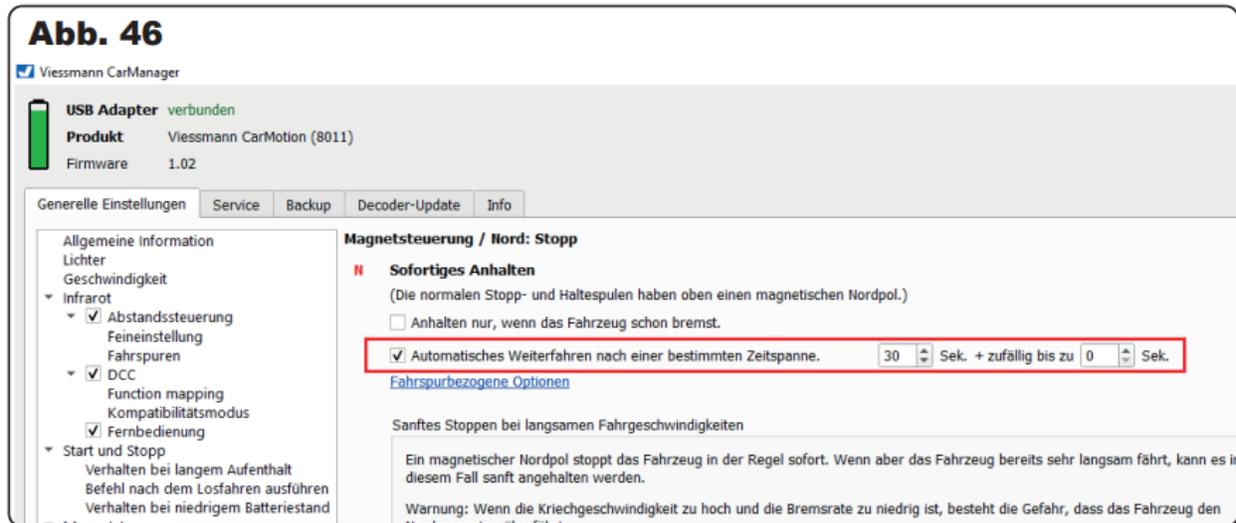
Als u het selectievakje activeert, hebt u de mogelijkheid om het voertuig alleen te laten stoppen als het voertuig al een remmanoeuvre uitvoert (Fig. 45). Anders negeert het voertuig de noordpool (stopcommando) en gaat verder met de normale snelheid. Deze optie is bijzonder nuttig op kruispunten met verkeerslichten, bijvoorbeeld om het voertuig in staat te stellen een geel licht te passeren.

Hiervoor zijn twee aan elkaar gekoppelde elektromagnetische stopspoelen nodig. Een spoel fungeert als trigger voor het langzaam rijdende deel (zuidpool naar het wegdek gericht), en de andere stopspoel (noordpool naar boven) dient als normale stopplaats voor de verkeerslichten. Zodra het verkeerslicht rood, maar het voertuig is de zuidpool al gepasseerd, negeert het voertuig het stopbevel en rijdt door het stoplicht bij geel.



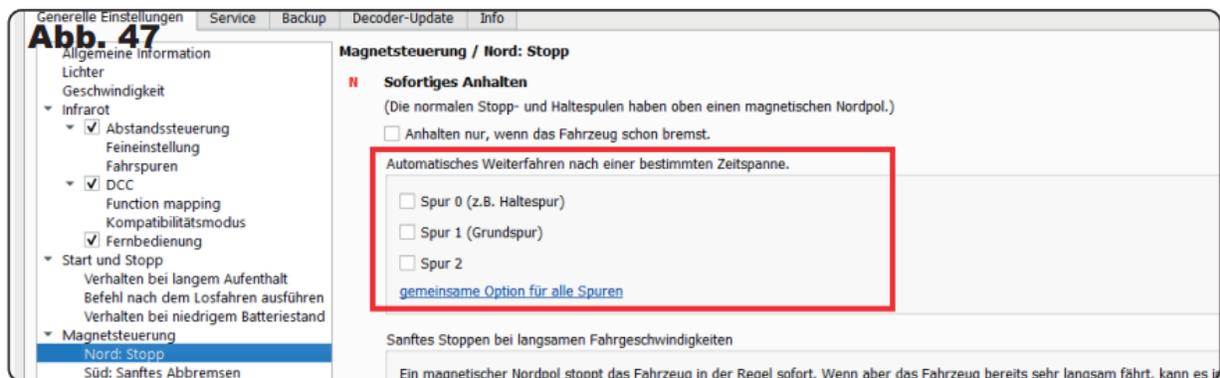
Een zeer nuttige instelling is de automatische voortzetting na een bepaalde tijd. Om de rijactiviteit zo gevarieerd mogelijk te maken, een periode kan zelfs willekeurig worden gekozen. Het voertuig rijdt dan onafhankelijk en willekeurig binnen bij elke halte deze beperkte periode. De tijdsperiode kan worden ingesteld tussen 1 en 255 seconden (fig. 46).

**Opmerking:** De optie van automatisch doorrijden op stopplaatsen is af fabriek gedeactiveerd.



Bovendien hebt u de keuze om het voertuig willekeurig verder te laten rijden, afhankelijk van de rijstrook (Afb. 47).

Er zijn dus vele mogelijkheden om bepaalde scenario's op uw CarMotion-systeem te simuleren!

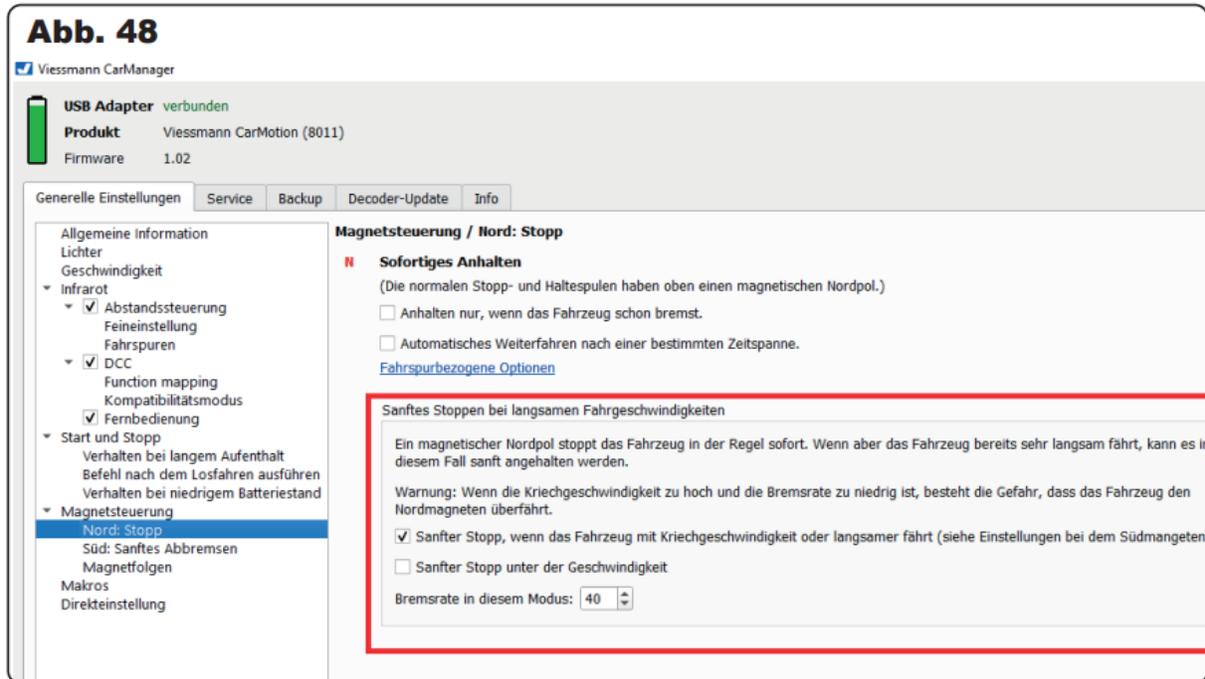


In het submenu voor voorzichtig stoppen bij lage rij snelheden hebt u de keuze om het voertuig voorzichtig te laten remmen op een stoppunt (afb. 48). Hoewel slechts een zeer korte remweg kan worden gereden omdat niet over de magneet mag worden gereden, wordt de indruk van een abrupte stop vermeden.

Deze optie is al geactiveerd af fabriek. Bovendien kunt u de soft stop activeren wanneer de snelheid onder een bepaalde waarde komt. Hier kunt u de snelheid instellen van 1 km/u tot maximaal 30 km/u.

In beide gevallen kunt u ook de remsnelheid aanpassen aan uw behoeften.

Tip: Wij raden u aan een zuidpool te plaatsen voor stoppunten, zodat het voertuig niet abrupt stopt bij een stoppunt, maar zachtjes en gelijkmatig tot stilstand komt bij een stoppunt.



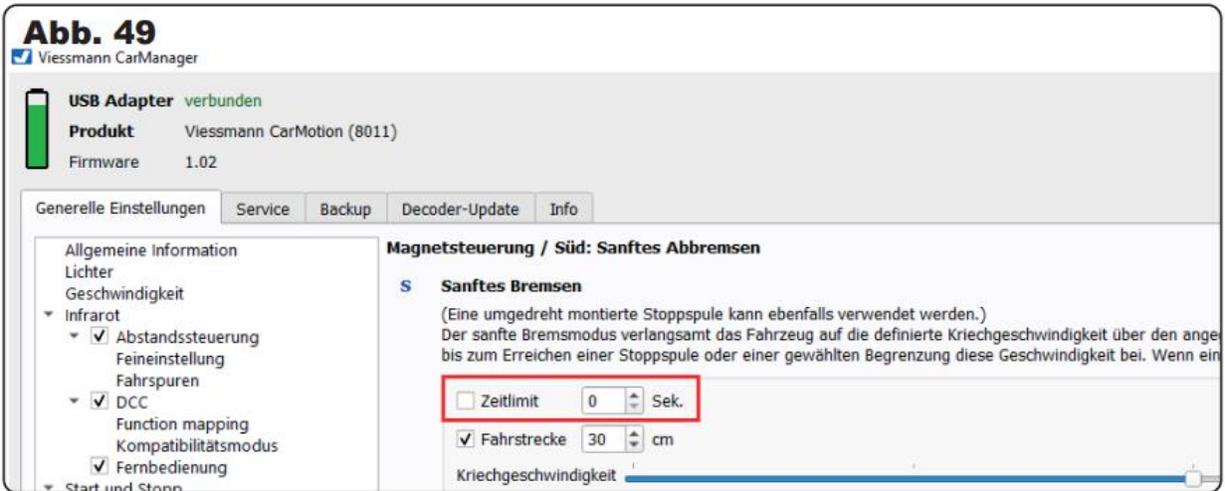
#### 4.6.2 Zuiden: Behoedzaam remmen

Met behulp van een zuidpool kunt u het voertuig voorzichtig afremmen. Het voertuig wordt afgeremd tot de ingestelde kruipsnelheid, ongeacht de beginsnelheid, over de ingestelde remweg.

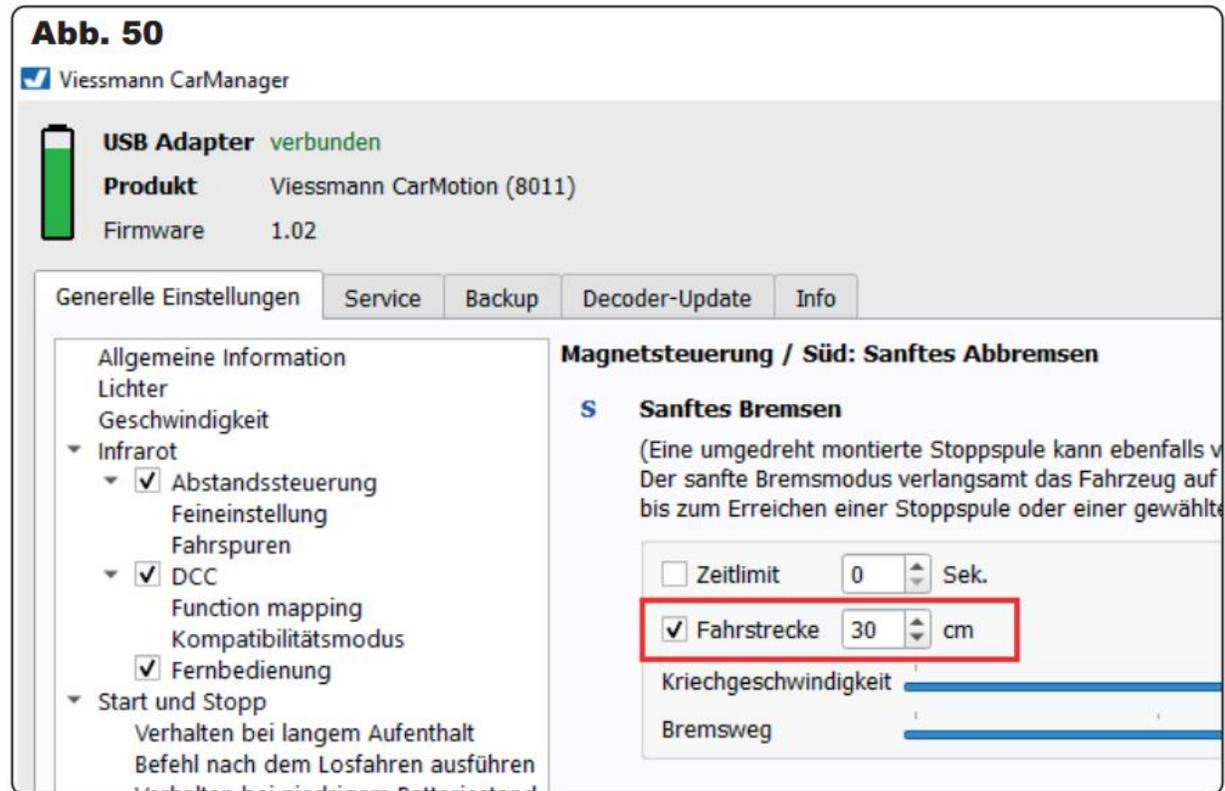
Zodra de kruipsnelheid is bereikt, behoudt het voertuig deze snelheid tot het een stoppunt of een geselecteerde tijds- of afstandslimiet bereikt.

Als een tijds- of afstandslimiet wordt overschreden en het voertuig binnen die limiet niet tot stilstand is gekomen, hervat het voertuig het normale rijden.

De tijd dat het voertuig op kruipsnelheid moet rijden, kan worden beperkt tussen 1 en 255 seconden (fig. 49).

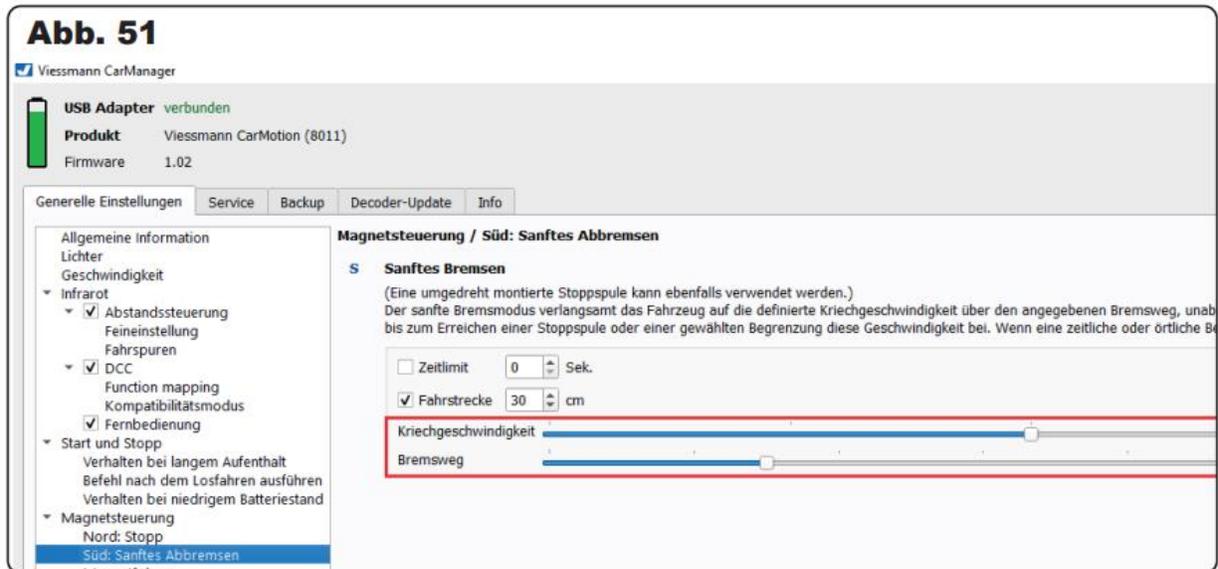


De bij kruipsnelheid af te leggen afstand kan worden ingesteld op maximaal 255 cm (fig. 50).



De kruipsnelheid kan worden beperkt tot maximaal 30 km/h (fig. 51).

De instelbare remweg kan maximaal 100 cm bedragen (Fig. 51).



**Tip:** U kunt de af te leggen afstand bij verminderde snelheid zoveel verlengen als u wilt, door verschillende individuele zuidpoolmagneten binnen de gestelde grenzen te plaatsen. Dit is CarMotion-systemen, waarbij u banen van verschillende lengte met kruipsnelheid wilt creëren zonder de instellingen van het voertuig te veranderen.

**Opmerking:** De magneten moeten ten minste 5 cm uit elkaar liggen, zodat ze door het voertuig niet als een dubbele zuidpool worden geïnterpreteerd.

#### 4.6.3 Magnetische sequenties

Om de compatibiliteit met andere voertuigsystemen te garanderen, zijn in de fabriek aan deze magneetreeksen de volgende functies toegewezen

worden toegewezen aan deze solenoïde-reeksen:

N: Onmiddellijke stop

S: uniform remmen

S N: annuleert bestaande magneetcommando's: Indicatoren worden uitgeschakeld, oude snelheid wordt hervat en de baan wordt teruggezet naar de basisbaan.

S S: informeert voertuigen over een rijstrookverandering naar de wachtrij voor afstandscontrole.

S N N: knippert naar rechts gedurende 30 cm, gedurende die tijd is de snelheid beperkt tot 30 km/u.

S N S: knippert naar links gedurende 30 cm, waarbij de snelheid wordt beperkt tot 30 km/u.

S S N: Beperkt de snelheid tot 30 km/u.

S S: Grootlicht inschakelen

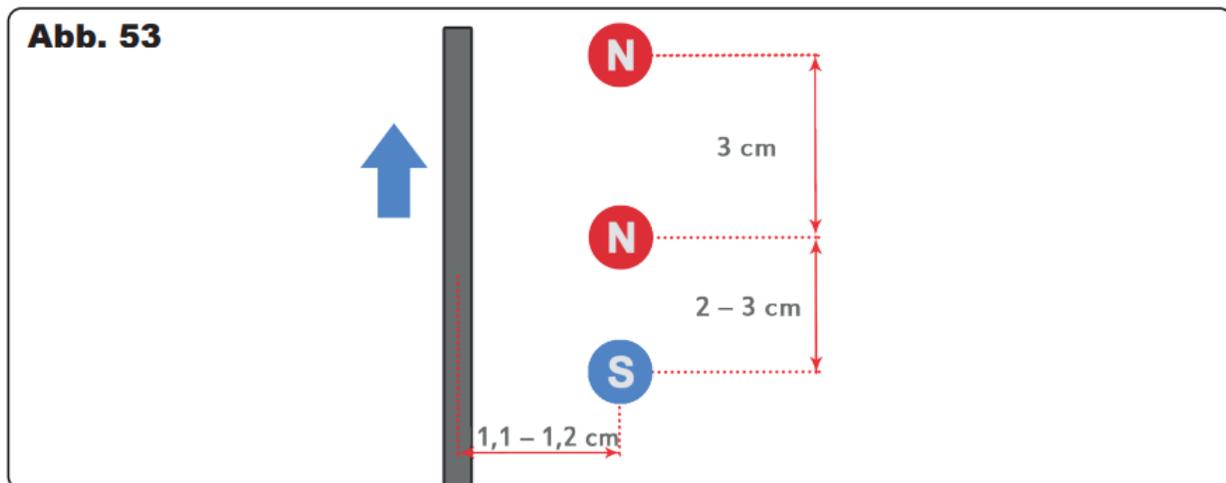


**Opmerking:** Individuele noord- en zuidpolen zijn onveranderlijk en vertegenwoordigen altijd een stoppunt (noordpool) of zelfs remmen (zuidpool) voor de CarMotion-voertuigen.

**Opmerking:** De plaatsing van de afzonderlijke magneten in een magneetreeks moet altijd worden bekeken in de rijrichting van het voertuig.

Zo wordt hij ook herkend door de magnetische sensor van het voertuig (Hall-sensor) en het opgeslagen commando wordt uitgevoerd. De sensor heeft een relatief groot detectiebereik.

Voor een optimale werking raden wij aan de permanente magneten net onder het wegdek te plaatsen, zodat het midden ervan zich 1,1 - 1,2 cm rechts van de geleidingsdraad of het midden van de magneetband bevindt. Tussen magneten wordt een afstand van 3 cm aanbevolen; bij twee magneten met ongelijke polen kan de afstand kan om redenen van ruimte worden teruggebracht tot 2 cm (fig. 53).

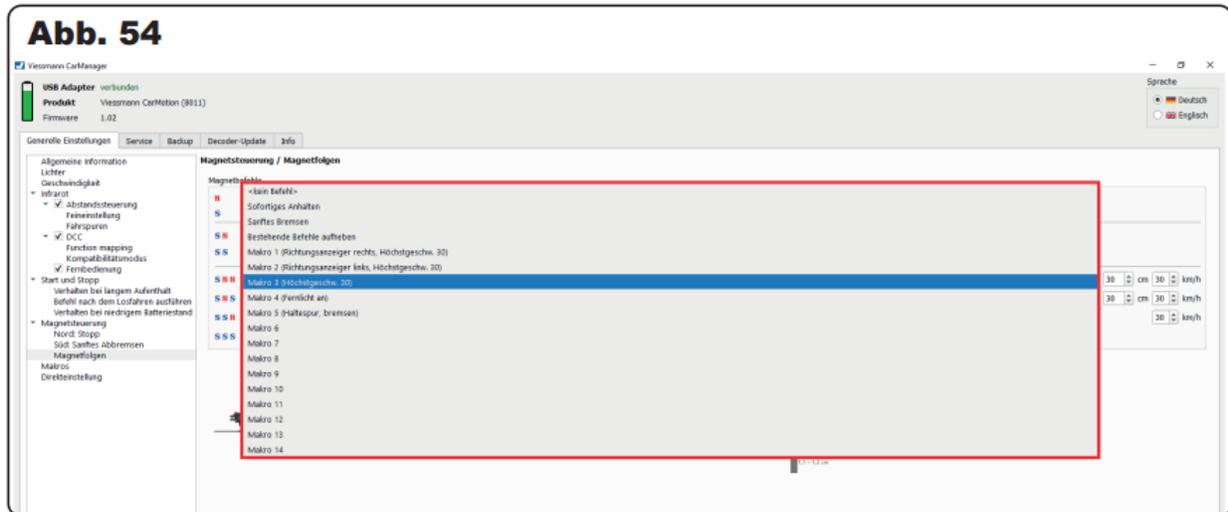


De afzonderlijke besturingscommando's kunnen volledig aan uw behoeften worden aangepast. De volgende zijn beschikbaar commando's die afzonderlijk kunnen worden geconfigureerd via het menuveld "Macro's" (Afb. 54).

U hebt de mogelijkheid om aan elk voertuig met dezelfde magneetvolgorde een individueel besturingscommando toe te wijzen!

Pure afwisseling voor uw individuele rijgedrag met onze CarMotion voertuigen!

Meer details over de verdere configuratie van de afzonderlijke besturingscommando's vindt u in het volgende hoofdstuk 4.7.0 "Macro's".



#### 4.7 Macro's

In dit menu vindt u de mogelijkheid om uw systeembediening met de CarMotion voertuigen nog individueler en gevarieerder te maken.

Macro's zijn uitgebreide commando's die kunnen worden geactiveerd door het passeren van magnetische sequenties, door infraroodzenders of door het optreden van bepaalde omstandigheden.

of wanneer bepaalde omstandigheden zich voordoen.

In de bovenste tabbladbalk kunt u schakelen tussen 14 verschillende macro's en ze individueel aanpassen aan uw rijbehoeften (fig. 55).

Achter elke macro zit een besturingsopdracht die verder kan worden geconfigureerd. Standaard wordt de eerste 5 macro's ingesteld met controlecommando's. U kunt macro's 3 - 5 op elk moment individualiseren.



In het "Overzicht" kunt u zien welk besturingscommando wordt uitgevoerd en door welke magneetvolgorde het wordt geactiveerd (Fig. 56).

In het submenu "Magnetische sequenties" van de CarManager kan het uit te voeren commando worden vastgelegd (zie h. hoofdstuk 4.6.3).

Voorbeeld: De magneetreeks SNN wordt toegewezen aan macro 1. Het voertuig zal rechts knipperen wanneer het deze magnetische sequentie passeert en de snelheid wordt gedurende deze tijd beperkt tot maximaal 30 km/u.

Het besturingscommando wordt uitgevoerd over een afstand van 30 cm. Een andere macro kan worden toegewezen aan de magneetreeks (zie figuur 54) of er kan een snelheids- en afstandsbeperking worden gemaakt. Als dit besturingscommando verder aan onze behoeften moet worden aangepast, kiezen we macro 1 in de "Macro's" instellingen.

De functie van dit besturingscommando is samengevat in de samenvatting (zie fig. 56).

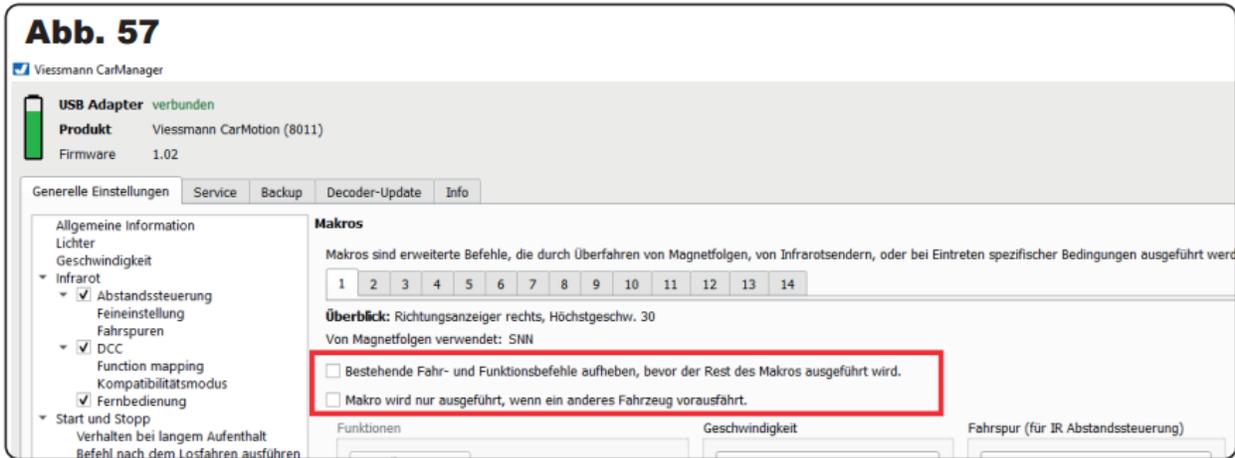


Met de twee selectievakjes kunt u het voertuig op zijn basissnelheid instellen en alle tijdelijke rij-informatie annuleren die door andere externe besturingscommando's werd veroorzaakt.

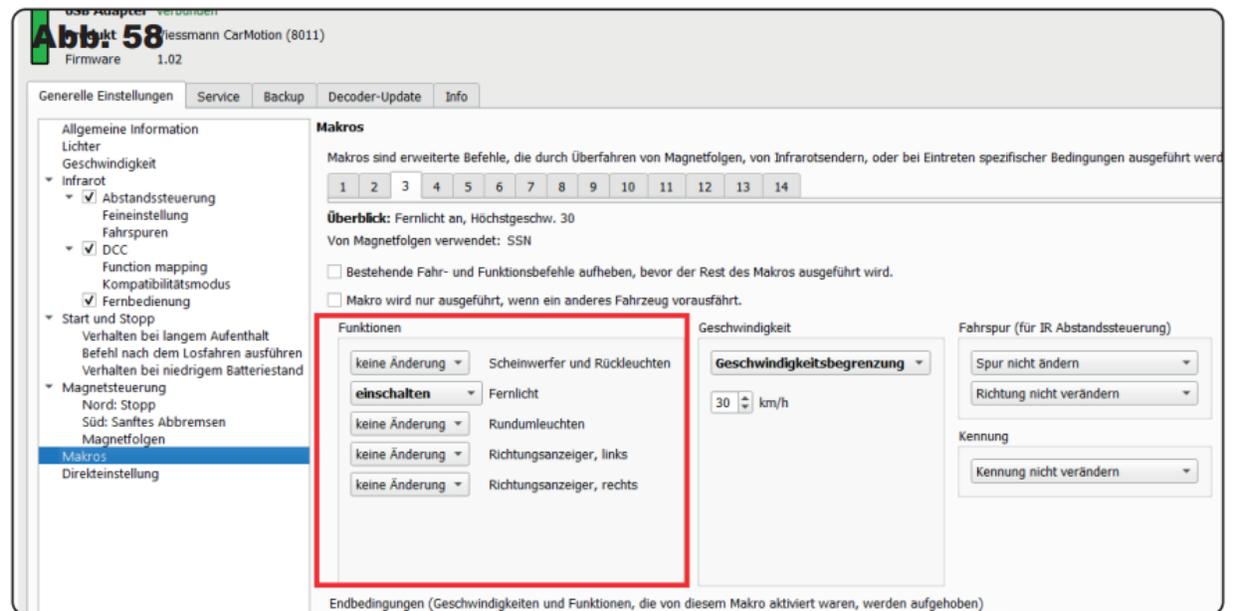
en voert dan alleen de opdrachten uit die aan deze macro zijn toegewezen (fig. 57).

(fig. 57). Anderzijds kunt u een macro ook alleen laten uitvoeren als het voertuig

achter een ander voertuig zit.



U kunt ook andere extra "lichtfuncties" op het voertuig activeren voor bepaalde rijopdrachten. (Fig. 58).



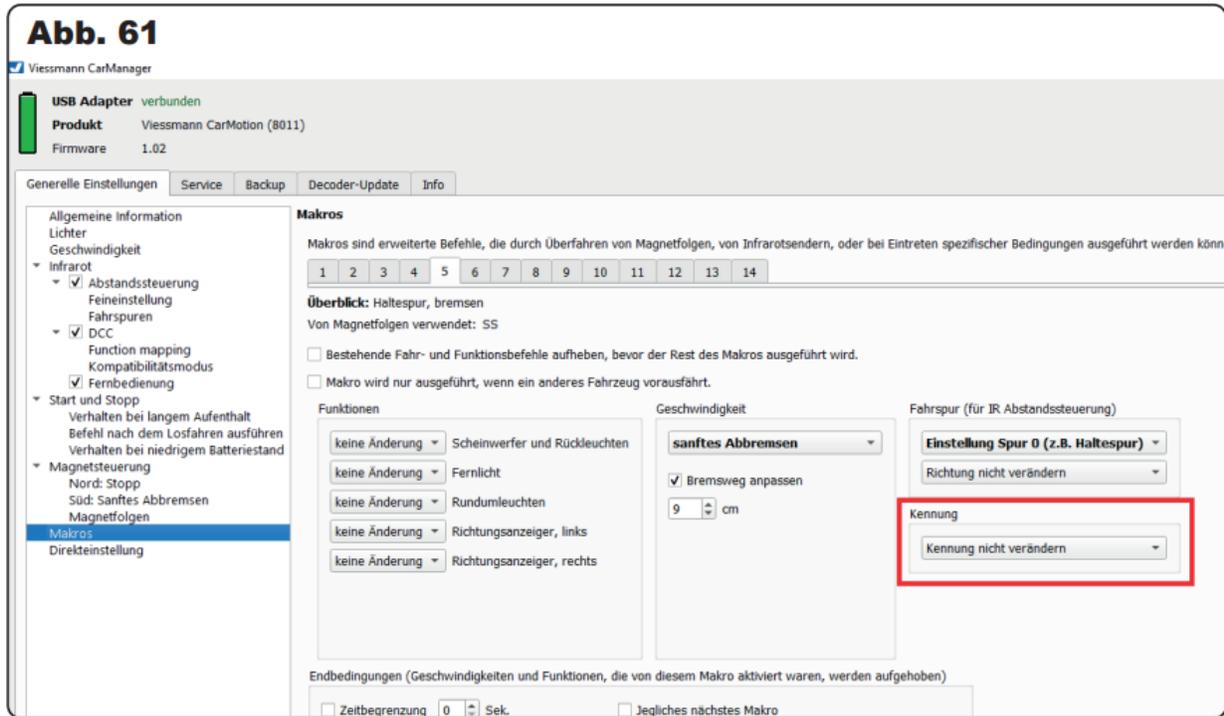
In het veld "Snelheid" kunt u het rijgedrag van het voertuig beïnvloeden. U kunt bijvoorbeeld een maximumsnelheid opgeven of het voertuig de informatie geven om voorzichtig te remmen bij deze magnetische reeks. Daarbij kunt u het voertuig als extra optie een door de gebruiker gedefinieerde remweg geven (Afb. 59).



Bovendien kunt u het voertuig een "rijstrook- of richtingsinformatie" geven terwijl het voertuig voert het stuurcommando uit (fig. 60).

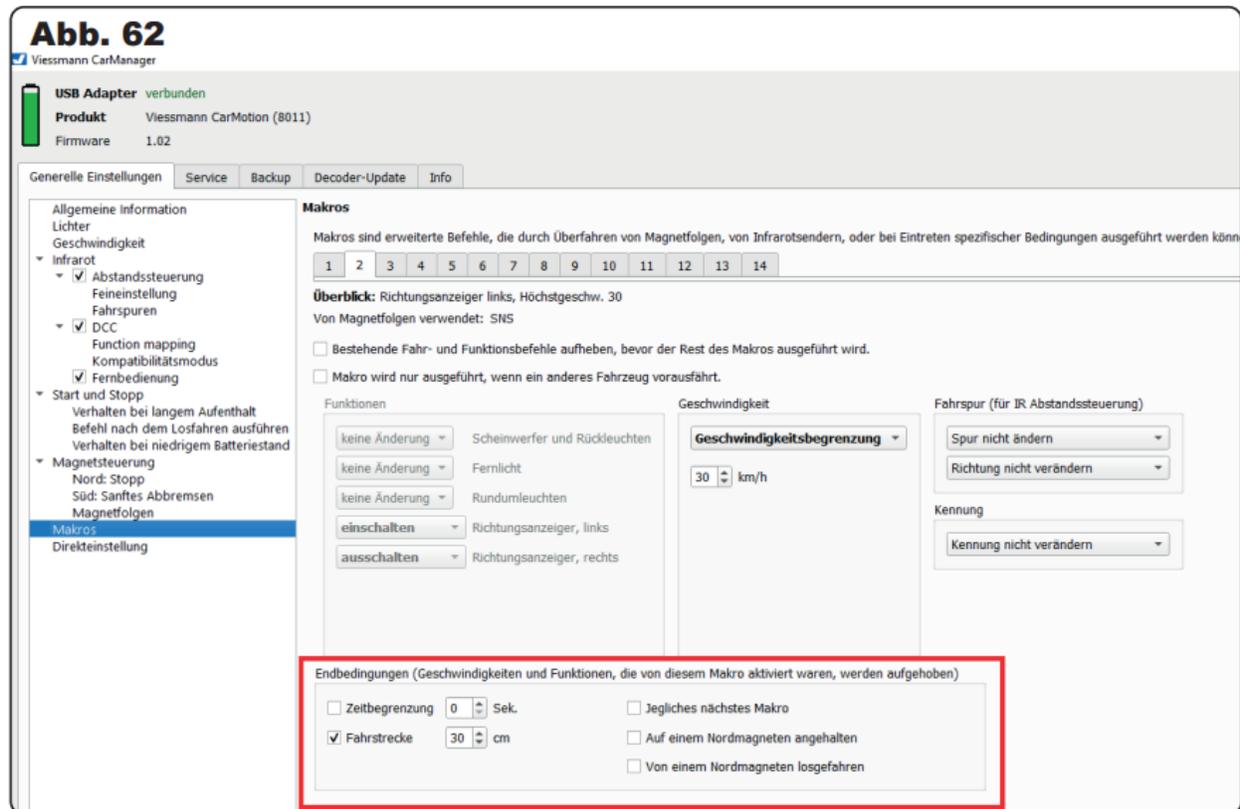


Een andere mogelijkheid is het activeren of deactiveren van het "identificatiemiddel" van het voertuig tijdens een besturingsopdracht (fig. 61).



U kunt echter ook de uitvoering van de aan de macro gekoppelde besturingsopdracht stoppen volgens criteria die u zelf hebt geselecteerd. Bijvoorbeeld, in het geval van het besturingscommando "flash links" heeft u de mogelijkheid om het commando na een bepaalde tijd of een bepaalde afstand. De fabrieksinstelling is bijvoorbeeld 30 cm.

U kunt het commando ook laten beëindigen door over een andere magnetische reeks te gaan of door het afhankelijk te maken van een noordpool (stoppen of opnieuw starten op een stoppunt) (fig. 62).

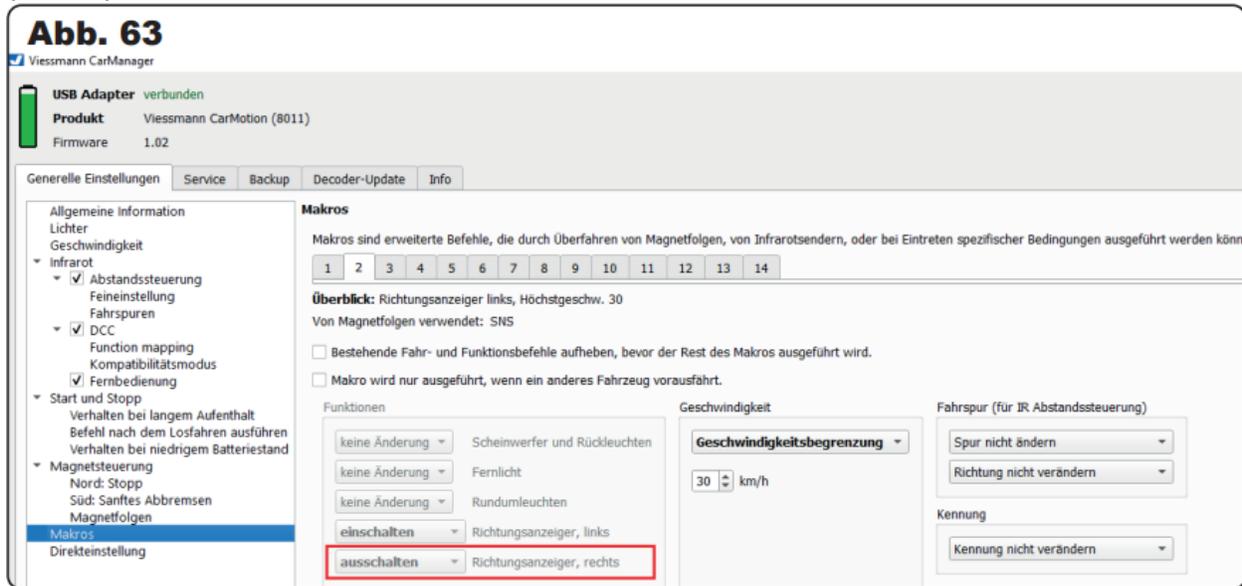


**Opmerking:** Afhankelijk van de besturingsopdracht die aan een magneetreeks is toegewezen, kunnen sommige opties elkaar uitsluiten.

Deze velden worden dan grijs gemaakt en kunnen niet worden geselecteerd.

Bij macro's 1 en 2 is het bijvoorbeeld niet mogelijk beide richtingaanwijzers tegelijk te activeren.

(Fig. 63).

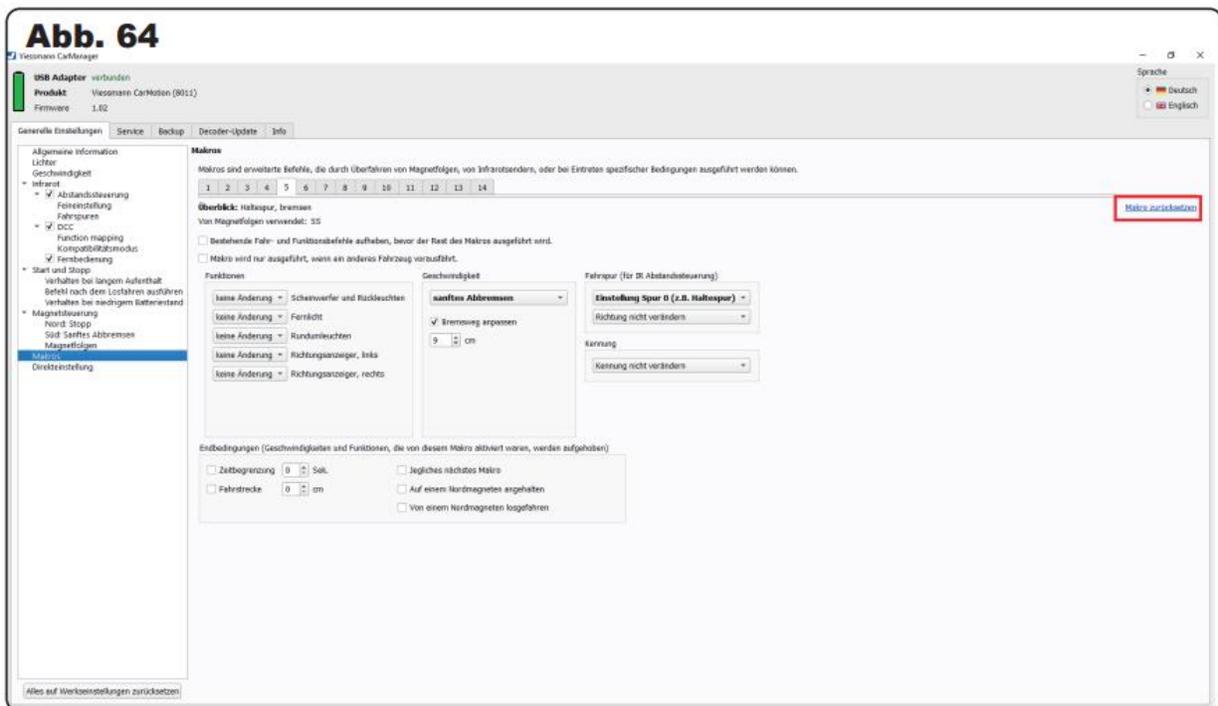


**Opmerking:** Als u instellingen maakt die u niet bevallen, kunt u altijd een reset uitvoeren.

Een reset, die alleen van toepassing is op de geselecteerde macro (Afb. 64).

Zoals u ziet, bieden wij u met de uitgebreide bedieningscommando's (macro's) een breed scala aan mogelijkheden om uw rijgedrag nog gevarieerder te maken dan met vrijwel geen enkele andere auto.

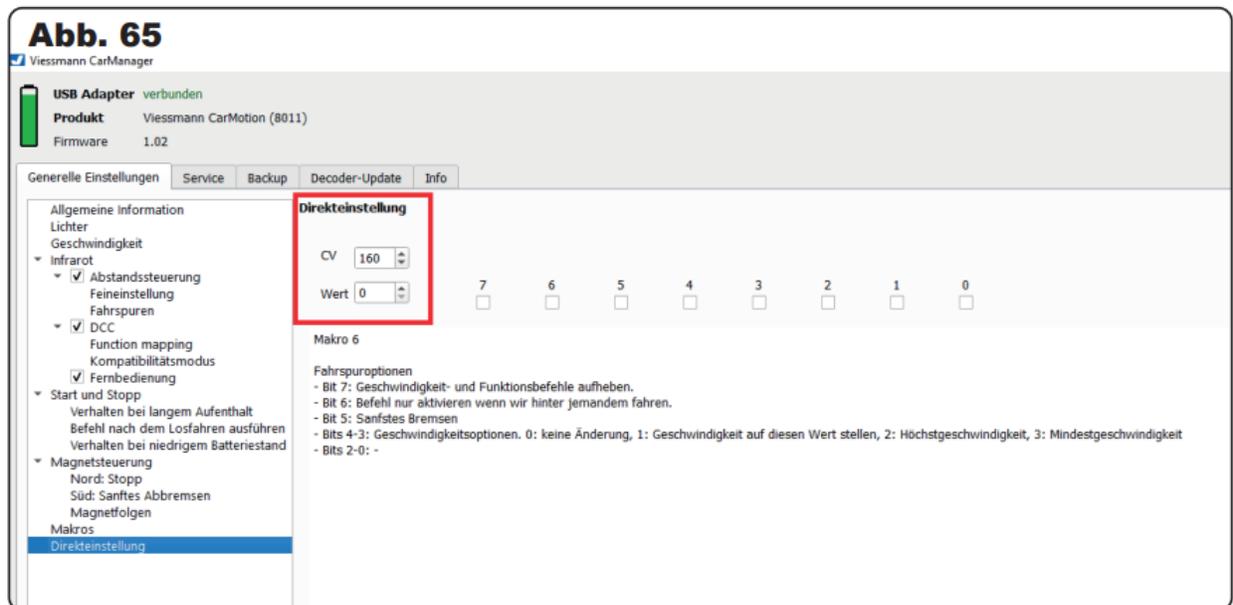
rijbediening gevarieerder dan bijna elk ander autosysteem!



## 4.8 Directe instelling

Alle eerder genoemde instellingen, die in de desbetreffende hoofdstukken duidelijk en thematisch worden gepresenteerd, zijn hier als CV genummerd. Vergelijkbaar met het programmeren van een digitale locomotief kunt u direct de gewenste configuratievariabele (CV) kiezen en er een waarde aan toekennen.

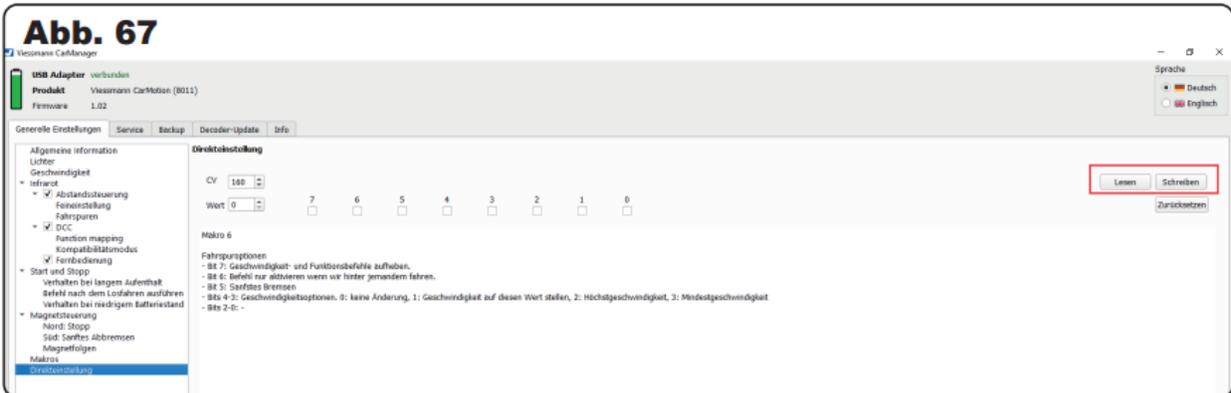
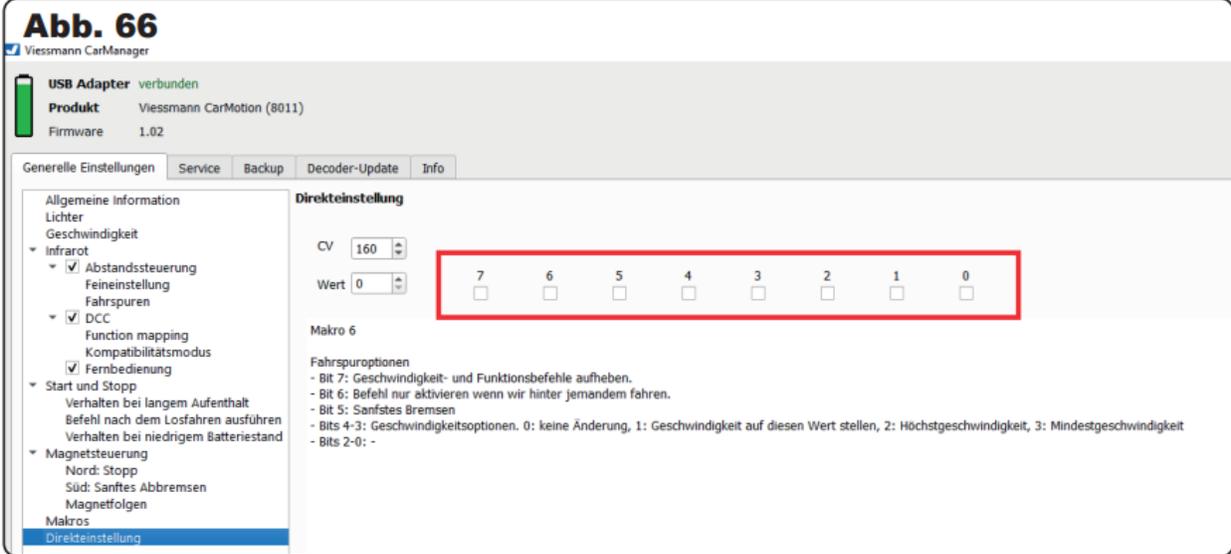
Elke CV wordt toegelicht met een korte beschrijvende tekst (fig. 65).



Er zijn CV's waarbij afzonderlijke bits kunnen worden geactiveerd met een vinkje. Hier heeft u de vrije keuze welke bits al dan niet actief moeten zijn (fig. 66).

U kunt de waarden van een configuratievariabele uitlezen met de knop "Lezen".

U kunt echter ook waarden laten overbrengen naar de geselecteerde CV via de knop "Schrijven". Gewijzigd waarden voor de CV's worden pas overgedragen nadat op de knop "Write" is geklikt (Afb. 67).

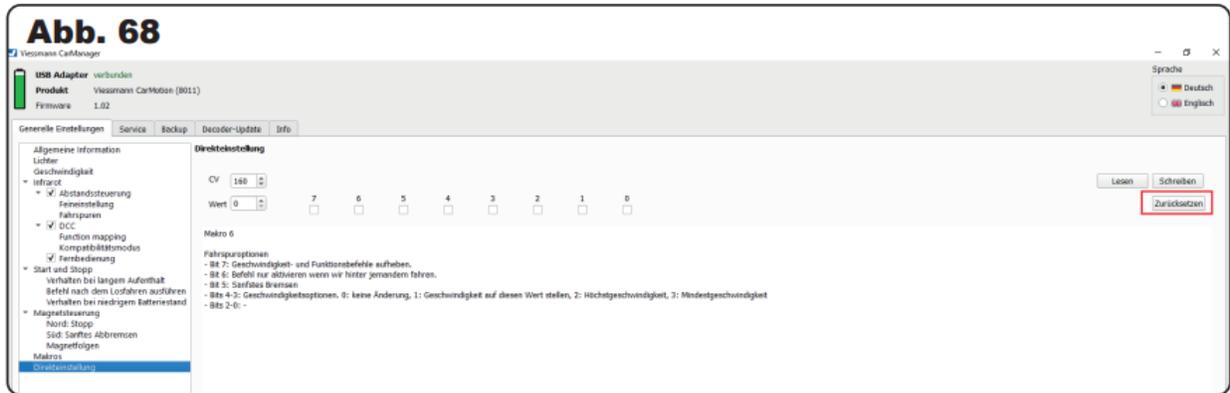


**Opmerking:** Voordat u grote wijzigingen aanbrengt, moet u een back-upbestand maken in het tabblad "Back-up".

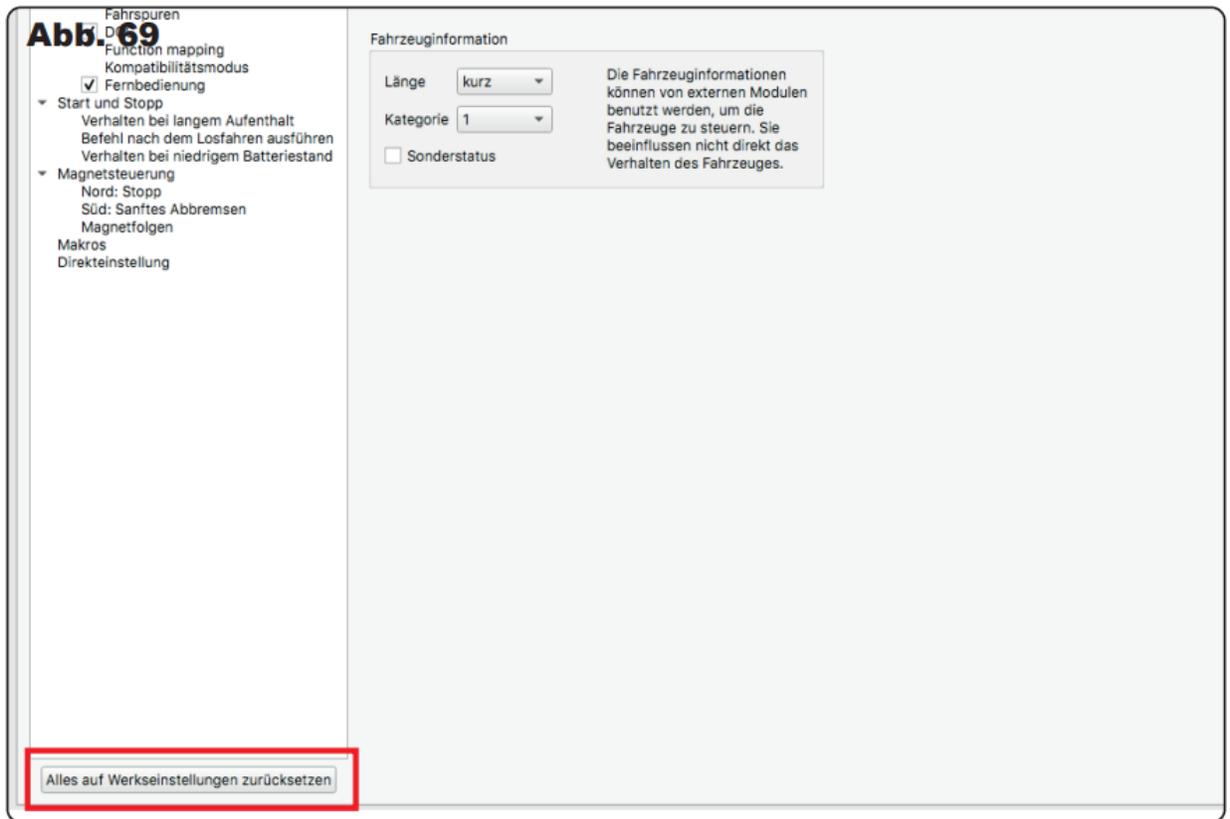
Zo kunt u op elk moment gemakkelijk de oude bedrijfsstatus herstellen.

**Opmerking:** Als u instellingen maakt die u niet bevallen, kunt u te allen tijde een reset uitvoeren.

Wat alleen betrekking heeft op de configuratievariabele (CV) (fig. 68).



Als u het voertuig wilt resetten naar de fabrieksinstellingen, gebruikt u de knop "Alles resetten naar fabrieksinstellingen" (Afb. 69).



## 5. dienst

In het tabblad "Service" vindt u naast de gebruikersstatistieken ook de mogelijkheid om de magnetische sensor van het voertuig opnieuw te kalibreren.

Naast de gegevens over de afgelegde afstand vermelden de gebruikersstatistieken ook de totale bedieningstijd (Afb. 70).

Naast de afgelegde afstand in het model wordt deze ook op schaal omgezet in kilometers omgezet.

**Abb. 70**

USB Adapter *verbunden*  
 Produkt Viessmann CarMotion (8030)  
 Firmware 1.02

Generelle Einstellungen Service Backup Decoder-Update Info

Benutzerstatistiken

	Modell	Entsprechung in der Wirklichkeit	
Fahrstrecke (gesamt)	64.16 m	5.6 km	
Fahrstrecke	64.16 m	5.6 km	<a href="#">reset</a>
Fahrstrecke seit letztem Motortausch	64.16 m	5.6 km	<a href="#">reset</a>
Betriebsdauer (gesamt)	17:16:55 h		
Fahrstrecke seit letztem Service	17:16:55 h		<a href="#">reset</a>

Magnetsensor kalibrieren

Der Magnetsensor ist bereits werksseitig kalibriert. Eine erneute Kalibrierung kann nötig werden, wenn der Motor ausgetauscht wird, was zu unterschiedlichen Erfassungsradien der Nord- und Südpole der Magnete führt.

Een zeer nuttige aanwijzing is de "rijafstand sinds de laatste onderhoudsbeurt". Dit kan bijvoorbeeld opnieuw worden ingesteld "reset", bijvoorbeeld na een bandenwissel (Fig. 71). Zo heeft u altijd een overzicht van uw onderhoudswerkzaamheden aan het voertuig.

**Abb. 71**

USB Adapter *verbunden*  
 Produkt Viessmann CarMotion (8030)  
 Firmware 1.02

Generelle Einstellungen Service Backup Decoder-Update Info

Benutzerstatistiken

	Modell	Entsprechung in der Wirklichkeit	
Fahrstrecke (gesamt)	64.16 m	5.6 km	
Fahrstrecke	64.16 m	5.6 km	<a href="#">reset</a>
Fahrstrecke seit letztem Motortausch	64.16 m	5.6 km	<a href="#">reset</a>
Betriebsdauer (gesamt)	17:16:55 h		
Fahrstrecke seit letztem Service	17:16:55 h		<a href="#">reset</a>

Magnetsensor kalibrieren

Der Magnetsensor ist bereits werksseitig kalibriert. Eine erneute Kalibrierung kann nötig werden, wenn der Motor ausgetauscht wird, was zu unterschiedlichen Erfassungsradien der Nord- und Südpole der Magnete führt.

De mogelijkheid om de magnetische sensor te kalibreren kan nuttig zijn als u bijvoorbeeld de motor van het voertuig hebt vervangen.

Om dit te doen, hoeft u alleen het selectievakje "Ik begrijp de bovengenoemde voorwaarden" om de kalibratie te kunnen uitvoeren (Fig. 72).

**Abb. 72**

	Modell	Entsprechung in der Wirklichkeit	
Fahrstrecke (gesamt)	64.16 m	5.6 km	
Fahrstrecke	64.16 m	5.6 km	<a href="#">reset</a>
Fahrstrecke seit letztem Motortausch	64.16 m	5.6 km	<a href="#">reset</a>
<hr/>			
Betriebsdauer (gesamt)	17:16:55 h		
Fahrstrecke seit letztem Service	17:16:55 h		<a href="#">reset</a>

Magnetsensor kalibrieren

Der Magnetsensor ist bereits werksseitig kalibriert. Eine erneute Kalibrierung kann nötig werden, wenn der Motor ausgetauscht wird, was zu unterschiedlichen Erfassungsradien der Nord- und Südpole der Magnete führt.

Eine Kalibrierung wird ebenfalls nötig, wenn Magnete am Fahrzeug befestigt werden.

**Warnung:** während der Kalibrierung dürfen sich keine externen Magnete in der Nähe des Fahrzeugs befinden, und das Fahrzeug sollte aufrecht stehen!

Ich verstehe die oben genannten Bedingungen

## 6 Back-up

Om back-up bestanden te maken voor uw individueel geconfigureerde voertuig, gebruikt u de optie om een back-up bestand te maken in het tabblad "Back-ups".

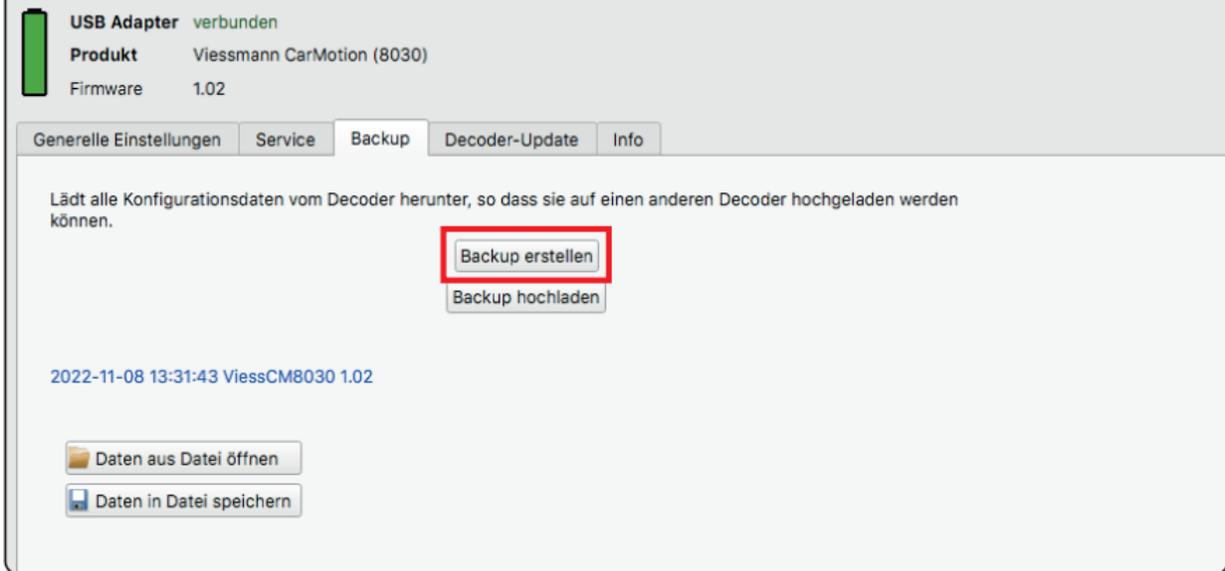
Een gegevensback-up is vooral nuttig als u grote wijzigingen wilt aanbrengen in de instellingen van het voertuig.

Als u niet tevreden bent met de gemaakte wijzigingen, kunt u gemakkelijk terugkeren naar de het back-up bestand.

De back-ups kunnen ook worden gebruikt om de gemaakte instellingen gemakkelijk over te brengen naar andere voertuigen. Zo hoeft u niet elk afzonderlijk voertuig te configureren.

Om een back-up te maken, klikt u op de knop "Back-up maken". Een back-up bestand wordt dan automatisch gemaakt, dat met blauwe tekst in het menuveld verschijnt (Afb. 73).

## Abb. 73



Als u dit bestand nu op uw terminal wilt opslaan, gebruik dan de knop "Gegevens opslaan in bestand" en sla het bestand op de gewenste bestemming op. (Afb. 74). U kunt ook een reeds gemaakte

back-up in de CarManager met de knop "Gegevens uit bestand openen" (Afb. 75).

Wanneer het gewenste back-upbestand is geüpload, kunt u het overbrengen naar het voertuig via de "Backup upload" knop om het naar het voertuig over te brengen (Afb. 76).

### Abb. 74

2022-11-08 13:31:43 ViessCM8030 1.02



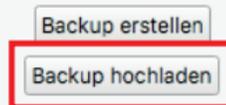
### Abb. 75

2022-11-08 13:31:43 ViessCM8030 1.02



### Abb. 76

Lädt alle Konfigurationsdaten vom Decoder herunter, so dass sie auf einen anderen Decoder hochgeladen werden können.



2022-11-08 13:31:43 ViessCM8030 1.02

## 7 Decoder update

In dit menu kunt u uw CarMotion voertuigen bijwerken met de door ons geleverde voertuigupdates.

Download hiervoor de nieuwste voertuigfirmware van onze homepage ( <https://viessmann-modell.com/carmotion/software-firmware/> ) en selecteer deze vervolgens door te klikken op "Select..." (Afb. 77).

Vervolgens kunt u de software overbrengen naar uw voertuig door te klikken op "Update" (Afb. 78).

Dit proces kan enkele seconden duren.

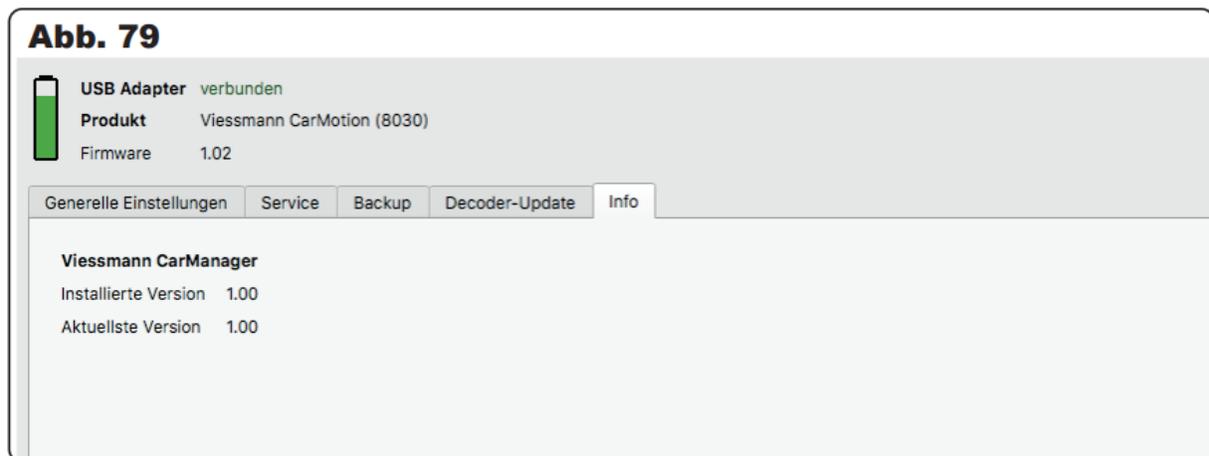


## 8. info

Het menuveld "Info" toont de geïnstalleerde softwareversie en ook de laatste versie die u gratis kunt downloaden van onze homepage (Afb. 79).

**Opmerking:** De CarManager software x86 voor Windows biedt geen functie voor de automatische herkenning van nieuwe versies.

Controleer handmatig of er nieuwe versies van CarManager of voertuigupdates zijn. U kunt deze vinden op [www.viessmann-modell.com/carmotion/software-firmware/](http://www.viessmann-modell.com/carmotion/software-firmware/)



Wij wensen u veel plezier met onze CarMotion voertuigen!



**Viessmann** Modelltechnik GmbH  
Bahnhofstraße 2a  
D - 35116 Hatzfeld-Reddighausen  
info@viessmann-modell.com  
+49 6452 9340-0  
[www.viessmann-modell.de](http://www.viessmann-modell.de)