

Dette er en kort beskrivelse på hvordan man foretar en ekko recording

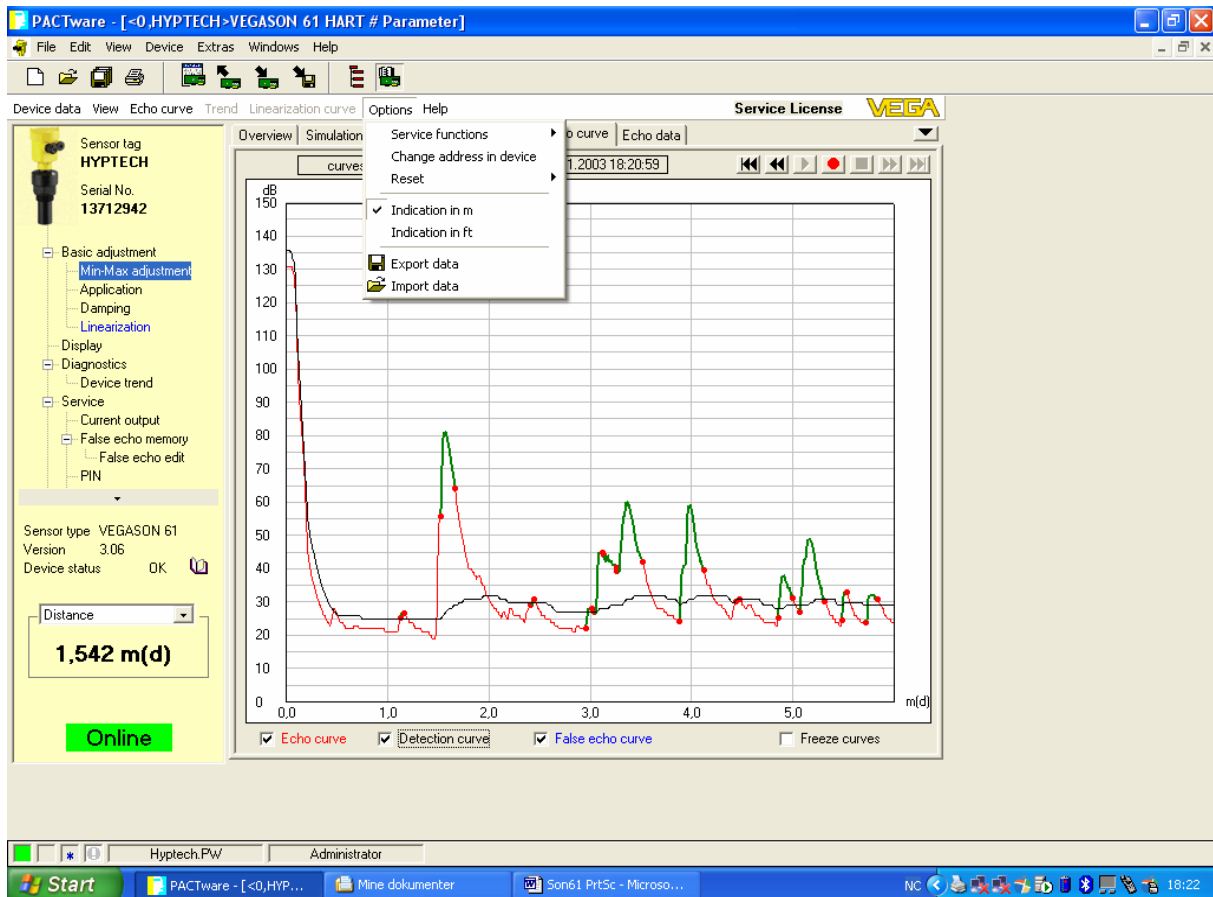
For å gi oss et inntrykk av hva som skjer i din applikasjon har PACTware muligheten til å lagre alle signaler så lenge din PC er tilkopleet og programmet startet. Begrensningen i hvor lenge du kan ta opp er derfor harddisken på din PC (d.v.s. meget lenge!).

Det beste er å foreta en recording av en hel fylling og tømning av tanken (evt. kun like før, når- og etter problemene oppstår)

Vi tar utgangspunkt i at du har logget deg inn og har ekko kurven oppe i informasjonsfeltet (nedre del)

The screenshot displays the PACTware software interface for a VEGA sensor. The window title is "PACTware - [<0.HYPTECH>VEGASON 61 HART # Parameter]". The menu bar includes File, Edit, View, Device, Extras, Windows, and Help. The main window is divided into several sections:

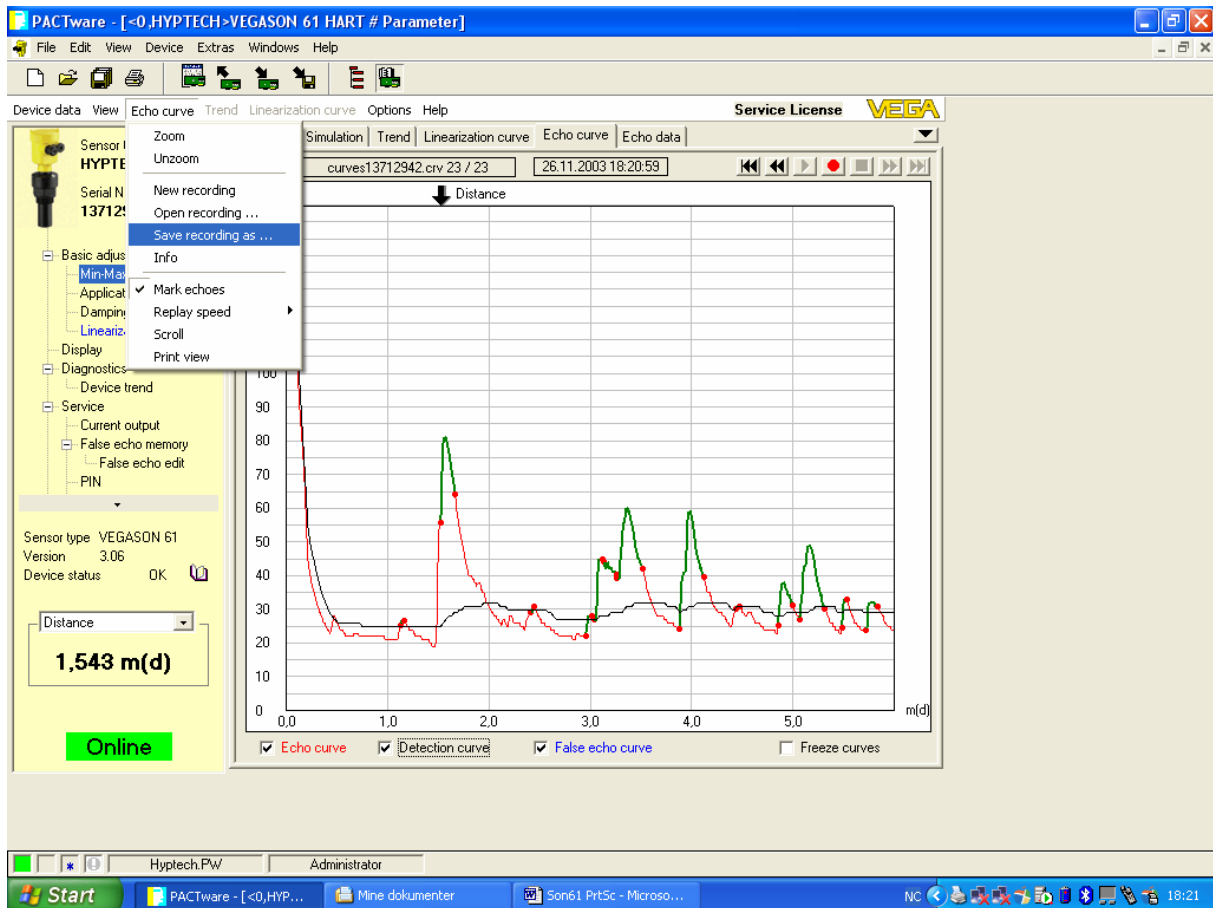
- Left Panel:** A tree view showing the configuration structure: Sensor tag (HYPTTECH, Serial No. 13712942), Basic adjustment (Min-Max adjustment, Application, Damping, Linearization), Display, Diagnostics (Device trend), and Service (Current output, False echo memory, False echo edit, PIN, Info). The "Min-Max adjustment" option is selected.
- Min-Max adjustment (set distances for level percentages):** A diagram of a tank with a sensor at the top. The "Sensor reference plane" is indicated. The "Max. adjustment" is set to 100,00 % and 0,350 m(d). The "Min. adjustment" is set to 0,00 % and 5,000 m(d). Below the diagram is a signal flow diagram showing the conversion from m(d) to mA.
- Overview | Simulation | Trend | Linearization curve | Echo curve | Echo data:** The "Echo curve" tab is active, showing a graph of dB vs. m(d). The graph displays a red "Echo curve" and a black "Detection curve". The y-axis ranges from 0 to 140 dB, and the x-axis ranges from 0,0 to 5,0 m(d). The current distance is 1,546 m(d). The graph shows a sharp initial drop in dB followed by a series of smaller peaks and troughs.
- Bottom Panel:** A status bar showing "Hyptechdemo.PW" and "Administrator".



Bildet av kurven kan evt. økes med tasten øverst til høyre.

Øverste del av bildet ser nå ut som en videospiller.

OBS!! Ekkokurven oppdateres ikke før du trykker for recording på den røde tasten.



Etter endt forløp (tømming og fylling av tanken) må recordingen lagres.

Husk å stoppe recording.

”Save recording as” finner du i ”echo curve” menyen.

Sett inn en et navn eller TAG nummer.

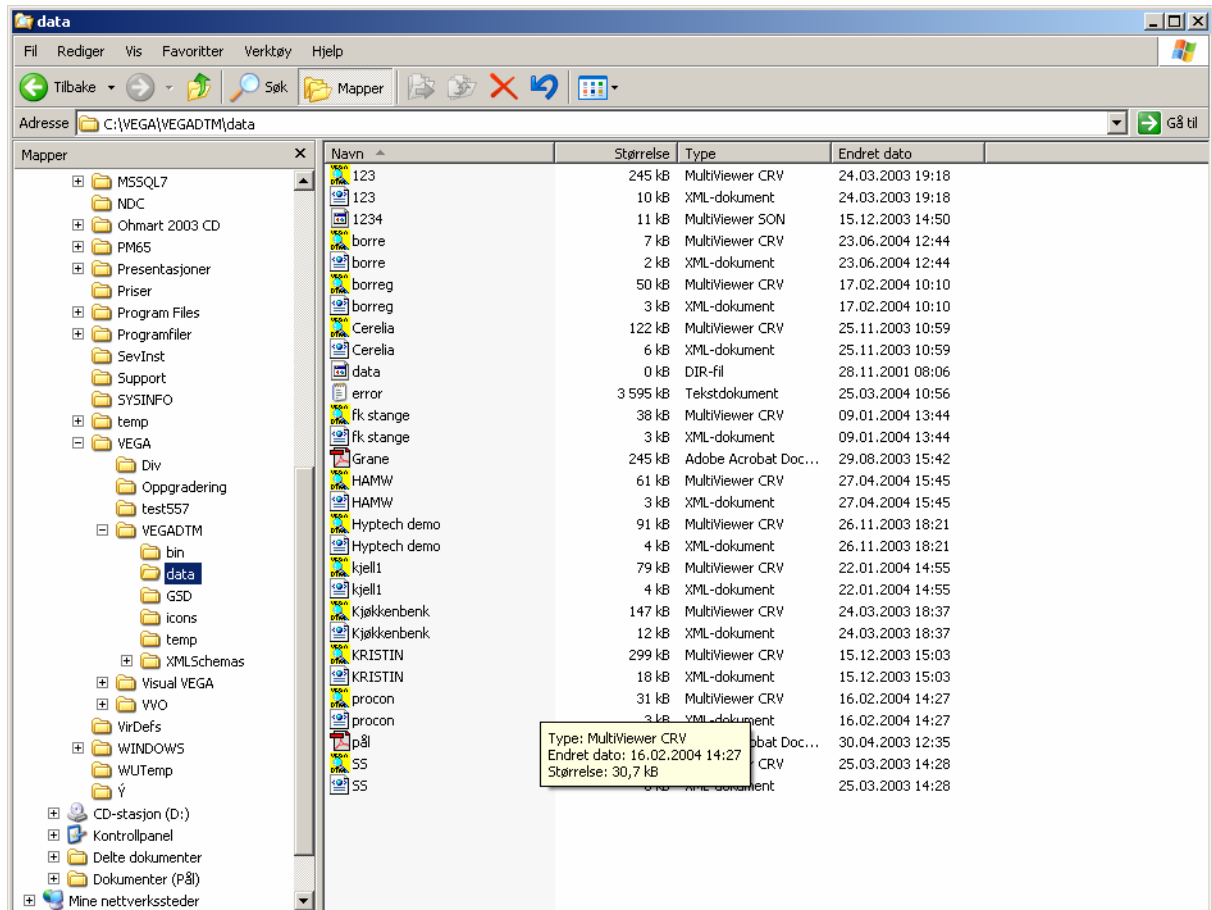
Du har nå lagret en recording.

Det finnes 2 muligheter for avspilling.

1. i programmet du allerede har oppe
Tast for avspilling på samme måte som for en videospiller
2. VEGA Multiviewer, et program du allerede har installert som en del av VEGA DTM collection.

Hvordan åpne og sende filer

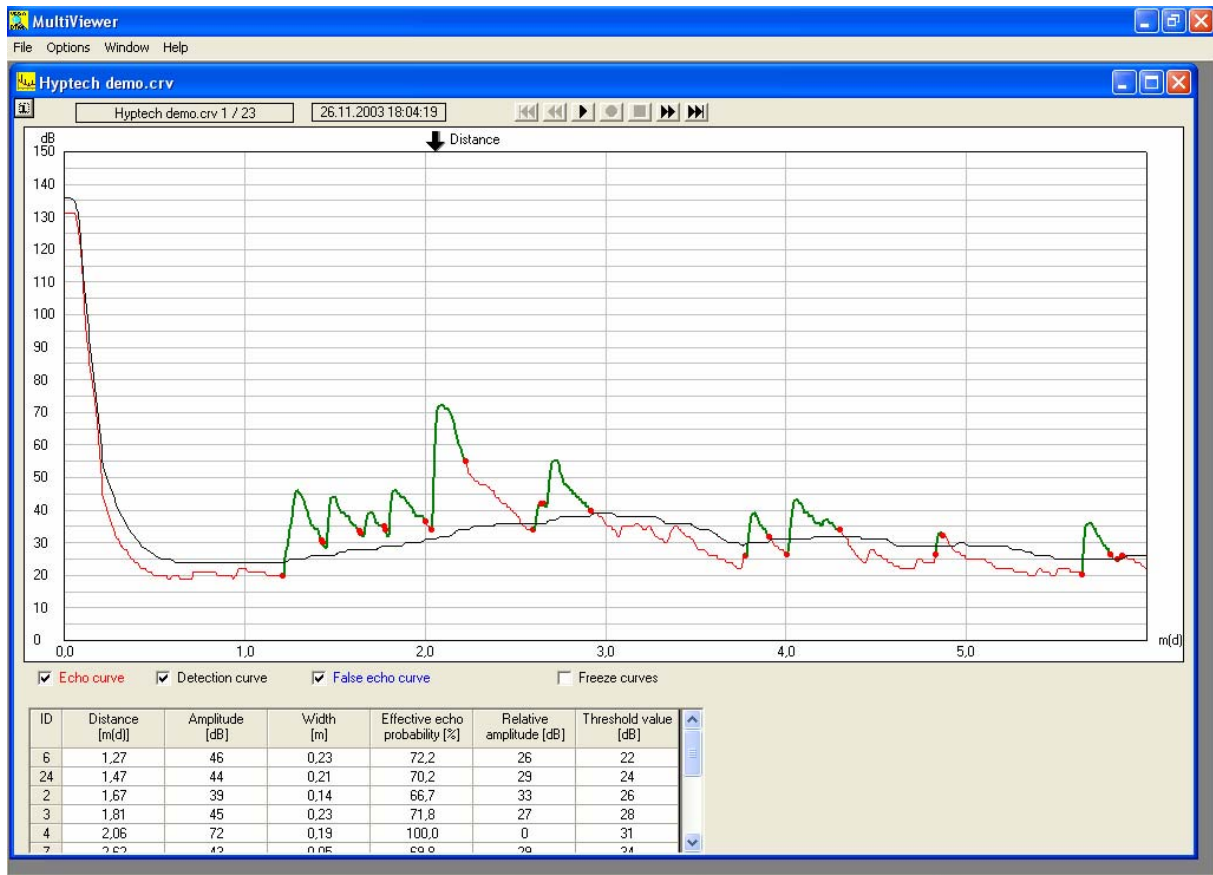
I VEGA – VEGADTM –data mappen har nå 2 nye filer blitt lagret som navnet du oppgav.



Vi trenger begge filene (XML og CRV) tilsendt dersom du ønsker at vi skal ta en titt på hva som skjer.

Ønsker du selv å avspille, dobbeltklikker du på den (gule) crv filen

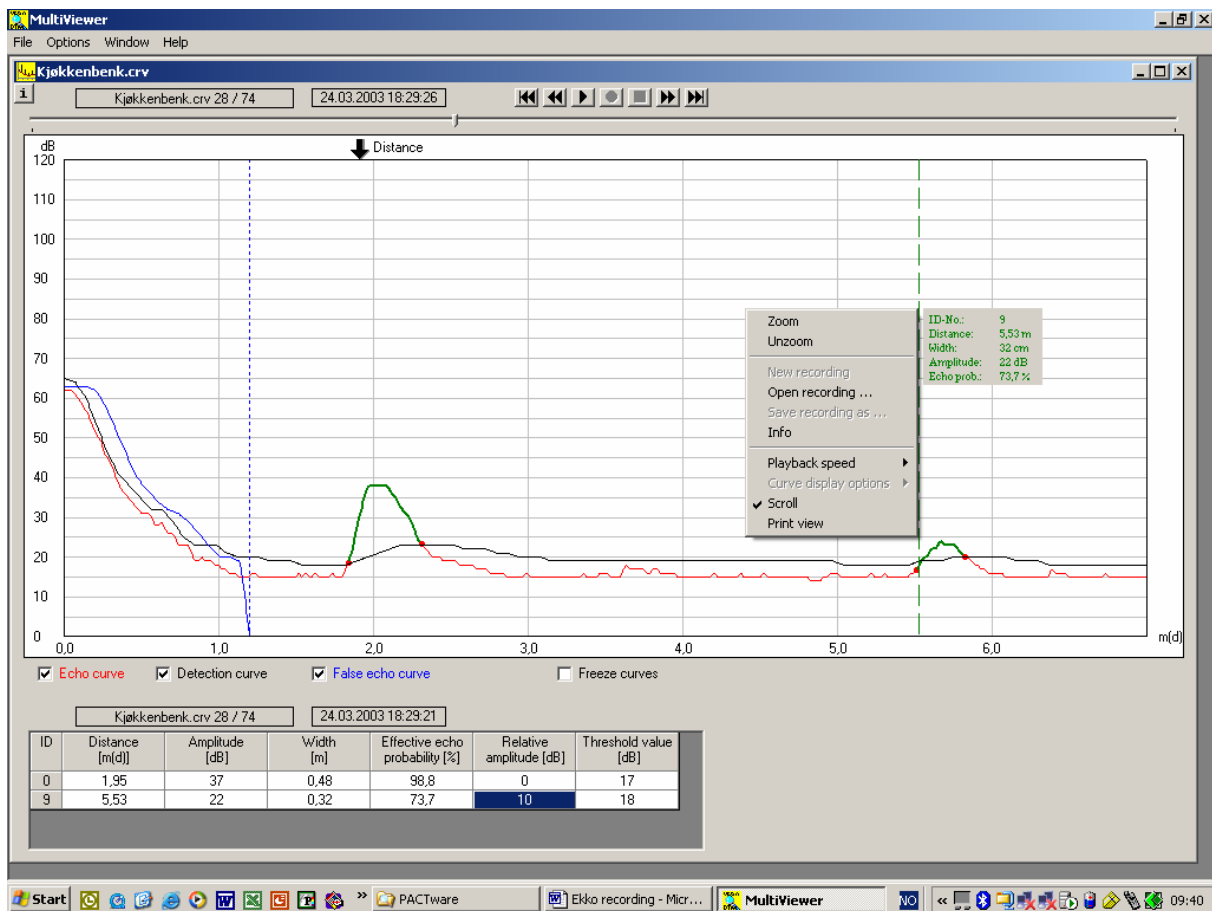
Da starter programmet VEGA MULTIVIWER



Her kan man forta en avspilling i et større bilde på samme måte som med en videospiller.

Etter å ha evaluert ditt problem kan vi gjerne omprogrammere din måler slik at du bare behøver å laste filen inn i måleren igjen

Innstilling av avspillingsfunksjonen i VEGA MultiViewer



Når du taster på høyre musetast kommer valgmenyen for avspilling til syne. Velg ”scroll” for raskt å komme til ønsket tidspunkt og start avspilling.

Med ”playback speed” setter du ønsket avspillingshastighet.

Hvordan eksportere og importere filer

Her finnes det 2 metoder.

Lagre prosjektet og send oss xxxx.pw filen som lagres der hvor du ønsker.

Når du mottar denne på nytt vil sensoren spørre om den skal overføre forandringer.
Svar JA.

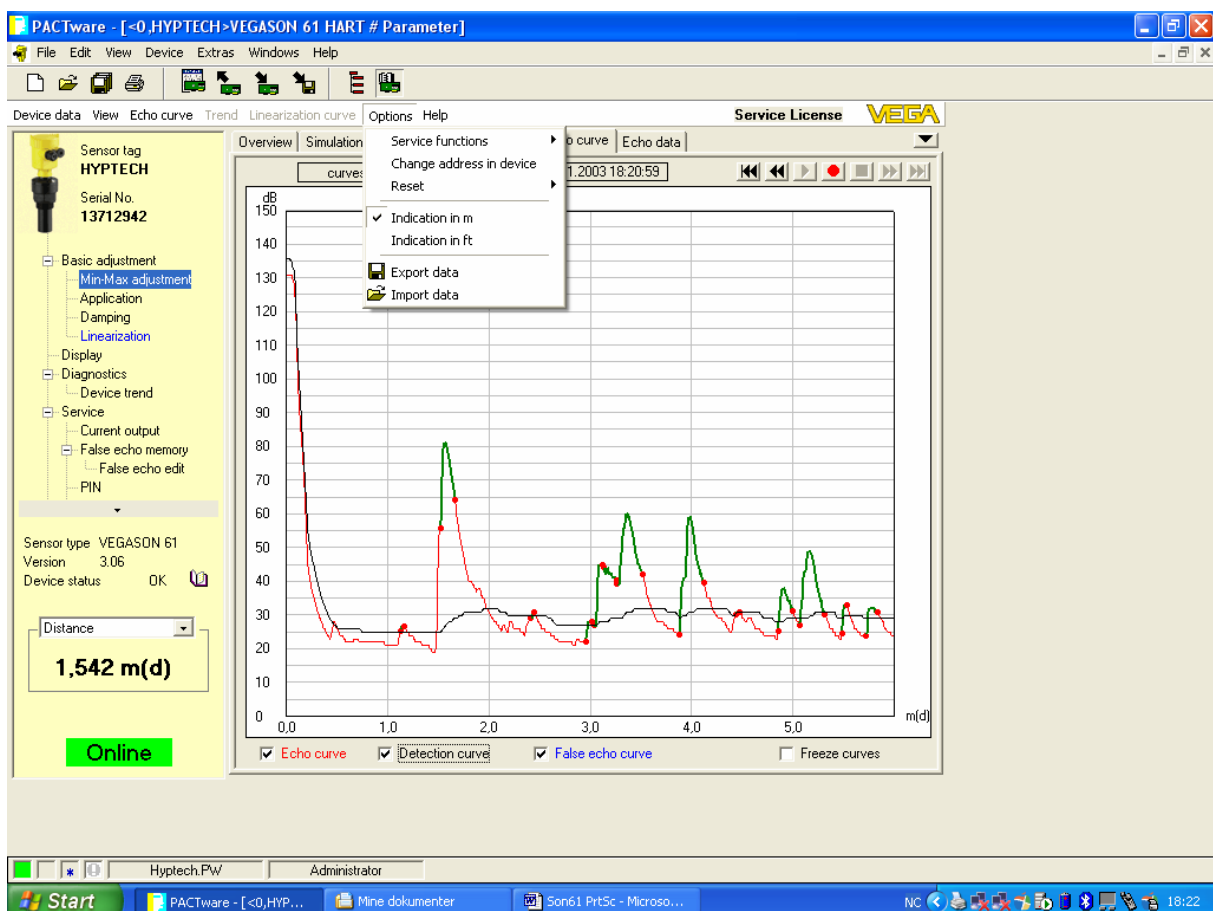
Alternativ metode

Eksportere

Under "Options" menyen velg *export data*

Importere (etter å ha mottatt korrigert versjon av oss)

Under "Options" menyen velg *import data*



I dette tilfelle trenger vi backup filen ...FLX, ...SON...PUL som lagres hvor du ønsker.

Ved denne metoden er det enklere å skille flere like sensorer fra hverandre.

