

MANUEL DE L'UTILISATEUR
SYSTÈME DE COMMANDE DYNAMIQUE
D'INTERCEPTORS
SÉRIE S

Clause de non-responsabilité

Zipwake décline toute responsabilité pour perte de temps, levages, coûts de remorquage ou de transport ou tout autre dommage indirect, accidentel ou consécutif, pour tout désagrément ou perte commerciale survenant pendant l'utilisation de ce produit. Zipwake ne pourra être tenu responsable en cas de dommages causés par une utilisation incorrecte, une installation incorrecte ou une modification de produits, ou pour des réclamations concernant des pertes de bénéfices par une tierce partie.

Notice sur la marque

Zipwake est une marque commerciale enregistrée de Prezip Technology AB, Suède. Toutes autres marques commerciales, noms commerciaux, ou noms d'entreprise mentionnés dans ce document sont utilisés uniquement pour identification et appartiennent à leurs propriétaires respectifs.

Notice brevet

Ce produit est protégé par des brevets, des brevets sur le dessin et modèle, des demandes de brevets en cours ou des demandes sur le dessin et modèle en cours.

Déclaration de conformité

Ce produit est conforme aux réglementations suivantes relatives à la compatibilité électromagnétique (EMC) et aux normes utilisées dans les environnements marins.

CE	EN 60945
FCC	CFR 47, Part 15, Subpart B
DNV	Std No. 2.4
IACS	E10
GL	GL VI 7.2

Une installation correcte conforme à la documentation Zipwake est requise pour ne pas compromettre les performances EMC.

Ce produit est conforme aux pratiques ABYC recommandées, E-11 : Circuits électriques de courant alternatif et continu sur bateaux (AC and DC Electrical Systems on Boats) et H-27 : Vannes, passe-coque et bouchons de vidange.

Documentation et précision technique

Pour autant que nous sachions, les informations contenues dans ce document étaient correcte à la date de sa fabrication. Cependant, Zipwake ne peut accepter aucune responsabilité pour toutes imprécisions ou omissions qu'il pourrait contenir. En outre, notre politique d'amélioration permanente de nos produits peut modifier leurs caractéristiques sans préavis. De ceci il résulte que Zipwake ne peut accepter aucune responsabilité pour toute différence entre le produit et ce document.

Déclaration d'utilisation équitable

Vous pouvez imprimer une copie de ce manuel pour votre usage personnel. Vous ne pouvez pas donner ou vendre des copies à des tiers et en aucune manière exploiter le manuel commercialement.

Mise au rebut du produit



Mettre ce produit au rebut conformément à la directive WEEE.

■ La directive Waste Electrical and Electronic Equipment (WEEE)

La Directive WEEE ne s'applique pas à certaines pièces Zipwake ; cependant nous soutenons sa politique et vous demandons d'être conscients du mode de mise au rebut de ce produit.

Enregistrement du produit

Veillez enregistrer votre produit en ligne à l'adresse www.zipwake.com/register.

L'enregistrement donne accès aux mises à jour logicielles disponible, etc.

MANUEL DE L'UTILISATEUR

SYSTÈME DE COMMANDE DYNAMIQUE D'INTERCEPTORS
SÉRIE S

N° de référence 2011333
Version : R2B, juillet 2016
Langue : Français

Copyright © 2016 Zipwake AB, Suède. Tous droits réservés.

SOMMAIRE

1	INFORMATION IMPORTANTE	4
1.1	LECTURE DU MANUEL DE L'UTILISATEUR	
1.2	INSTRUCTIONS GÉNÉRALES DE SÉCURITÉ	
1.3	NOTES SPÉCIALES D'UTILISATION	
2	PRÉSENTATION DU SYSTÈME	5
3	INSTALLATION	6
3.1	CONNEXION D'UN GPS NMEA 2000	
3.2	CONNEXION D'UN GPS EXTERNE	
3.3	INSTALLATION DU CONTACT DE DÉMARRAGE	
4	PRÉSENTATION GÉNÉRALE DU PANNEAU DE COMMANDE	7
4.1	FONCTIONS DE BASE DU PANNEAU	
4.2	NAVIGATION DANS LES MENUS ET FONCTIONS DES TOUCHES	
4.3	PRÉSENTATION DE L'ÉCRAN PRINCIPAL	
4.4	MOLETTES DE COMMANDE ASSERVIES À LA VITESSE	
5	DÉMARRAGE INITIAL	9
5.1	CONFIGURATION DU SYSTÈME	
5.2	VÉRIFIER LE SIGNAL GPS	
5.3	REMISE À ZÉRO DES ANGLES D'ASSIETTE ET DE ROULIS	
6	COMMANDE MANUELLE D'ATTITUDE	12
6.1	ASSIETTE ET ROULIS MANUELS	
6.2	MODE PILOTAGE	
7	COMMANDE D'ASSIETTE AUTOMATIQUE	13
7.1	ASSIETTE AUTOMATIQUE	
7.2	COMPENSATION DE L'ASSIETTE AUTOMATIQUE	
7.3	MODIFIER LA COURBE DE CONTRÔLE D'ASSIETTE AUTO	
8	COMMANDE AUTOMATIQUE DU ROULIS	16
8.1	ROULIS AUTOMATIQUE (AUTOMATIC ROLL)	
8.2	VITESSE SEUIL DU ROULIS AUTOMATIQUE	
8.3	NIVEAU DE ROULIS AUTOMATIQUE	
9	DÉMARRER LE SYSTÈME	18
10	ARRÊTER LE SYSTÈME	18
10.1	ARRÊT - UN SEUL PANNEAU DE COMMANDE	
10.2	ARRÊT - PLUSIEURS PANNEAUX DE COMMANDE	
10.3	INSTALLATION DU CONTACT DE DÉMARRAGE	
11	PARAMÈTRES D'AFFICHAGE	19
12	PARAMÉTRAGE AVANCÉ	20
12.1	RÉINITIALISATION USINE	
12.2	IMPORTER/EXPORTER DES DONNÉES	
12.3	CONTRÔLE INTERCEPTOR	
13	RECHERCHE DES PANNES	23
13.1	INFORMATIONS D'ERREURS SYSTÈME	
13.2	AVERTISSEMENT BATTERIE	
13.3	ACTIONS CORRECTRICES D'ERREURS	
13.4	AUTRES ERREURS	
14	MAINTENANCE	25
14.1	MISE À L'EAU	
14.2	SORTIE DE L'EAU	
15	MISE À JOUR DU SYSTÈME	26

1 INFORMATION IMPORTANTE

1.1 LECTURE DU MANUEL DE L'UTILISATEUR

Assurez-vous de lire et comprendre ce manuel de l'utilisateur avant d'utiliser le Système de commande dynamique d'Interceptors. Si vous avez des difficultés à comprendre toute section de ce manuel, veuillez contacter votre revendeur pour un complément d'information.

⚠ IMPORTANT L'information présentée comme IMPORTANT peut entraîner une panne ou des dégâts sur le système ou sur les biens si elle n'est pas prise en compte.

⚠ ATTENTION L'information précédée de ATTENTION peut conduire à des dommages corporels si elle n'est pas prise en compte.

NOTE !

L'information précédée de NOTE ! est importante pour le fonctionnement et les caractéristiques du Système de commande dynamique d'Interceptors.

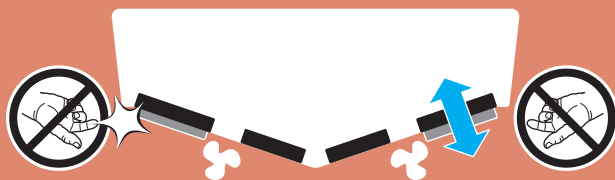
1.2 INSTRUCTIONS GÉNÉRALES DE SÉCURITÉ

Le système de Commande dynamique d'Interceptors est un accessoire qui apporte au fonctionnement plus confortable du bateau, de meilleures performances et une consommation améliorée. Souvenez-vous qu'en aucune circonstance il ne décharge le pilote de sa responsabilité de manœuvrer le bateau en sécurité.

Prenez le temps de vous familiariser avec le système et ses fonctions en eaux calmes et habituez-vous à son influence sur le maniement de votre bateau avant de l'utiliser par des conditions normales.

⚠ ATTENTION Le Système de commande d'Interceptors peut affecter la capacité de votre bateau à garder son cap. Soyez toujours attentif à la conduite du bateau.

⚠ ATTENTION Ne jamais forcer les lames des Interceptors à la main. Méfiez-vous des bords tranchants quand vous êtes à proximité des Interceptors. Arrêtez le système quand le bateau est à quai, à l'ancre ou sorti de l'eau par traction.



1.3 NOTES SPÉCIALES D'UTILISATION

⚠ IMPORTANT Le Système de commande dynamique d'Interceptors devrait être le système principal de commandes des Interceptors de votre bateau. Si le bateau est équipé d'un moteur hors-bord ou d'une transmission en Z, leur inclinaison respective (angle de l'arbre d'hélice) doit être mis à zéro, sauf peut-être à grande vitesse, ou si une commande automatique est ajoutée en cas de besoin au réglage de base fourni par les Interceptors.

2 PRÉSENTATION DU SYSTÈME

Le Système de commande dynamique d'Interceptors Série S intègre une famille d'Interceptors à la pointe de la technologie, durables, rapides et de commandes 3D exceptionnelles fournissant au pilote un contrôle jusqu'ici inconnu, convivial, intuitif et précis de l'assiette, de la gîte ou du cap. Le système est entièrement automatique et améliore sensiblement les performances, la consommation, le confort et la sécurité du bateau.

PRINCIPALES CARACTÉRISTIQUES

COMMANDE AUTOMATIQUE DE L'ASSIETTE

Le système réglera automatiquement les Interceptors ou l'assiette de votre bateau, réduisant la résistance à l'avancement à un minimum pour les meilleures performances et le meilleur confort à toutes les vitesses (chapitre 7).

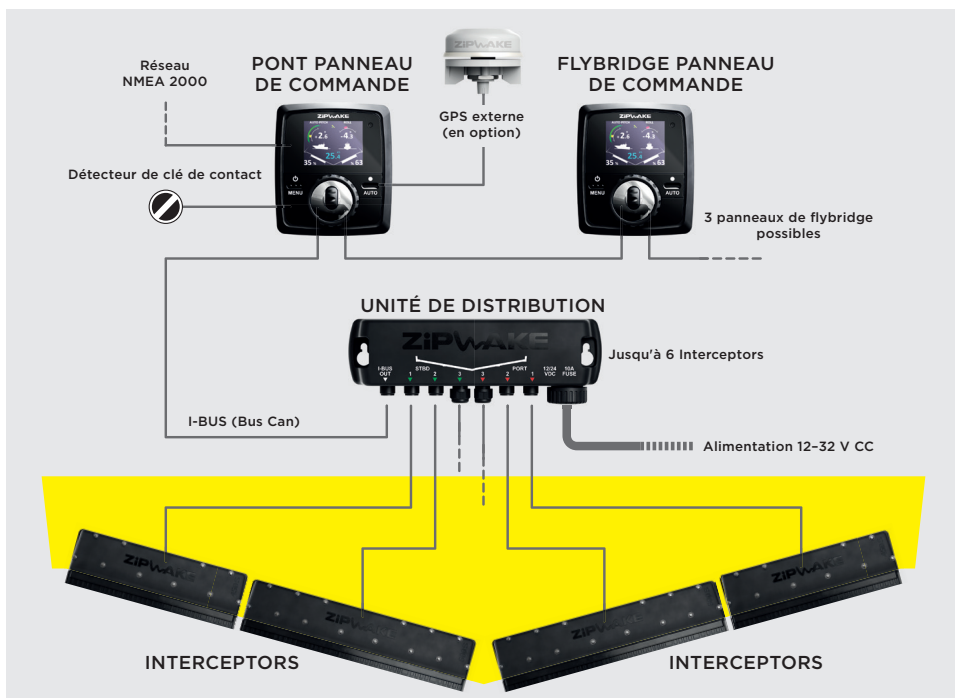
COMMANDE AUTOMATIQUE DU ROULIS

Le système élimine automatiquement un roulis inconfortable et dangereux. Le système travaille en permanence au maintien du bateau à plat ou à l'exécution de virages équilibrés (inclinés) (chapitre 8).

COMMANDE MANUELLE D'ATTITUDE

L'attitude en marche du bateau (chapitre 6.1) peut être commandée manuellement avec les molettes. La molette Assiette (Pitch) commande l'angle de l'assiette, la molette Roulis (Roll) commande normalement l'angle de roulis. En mode Pilotage (chapitre 6.2), la molette Roulis commande le cap, ou angle de lacet.

COMPOSANTS DU SYSTÈME



3 INSTALLATION

Suivez les étapes du Guide d'installation du Zipwake Série S pour monter et raccorder les Interceptors, l'unité de distribution, le ou les panneau(x) de commande et le GPS supplémentaire sur votre bateau.

3.1 CONNEXION D'UN GPS NMEA 2000

⚠ IMPORTANT Les fonctions de commande automatique du système restent/sont désactivées quand aucun signal de vitesse en provenance du GPS n'est présent.

Chaque panneau de commande intègre une antenne GPS, mais des signaux GPS supplémentaire peuvent être acquis depuis une source GPS d'un réseau NMEA 2000, par exemple un traceur ou un pilote automatique. Le système utilisera automatiquement la source présentant la meilleure réception. Se reporter au schéma de câblage du Guide installation pour toute information relative à la connexion à un réseau NMEA 2000.

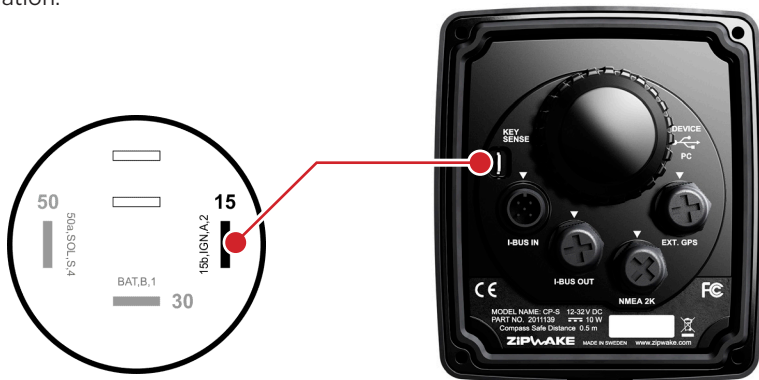
3.2 CONNEXION D'UN GPS EXTERNE

En présence d'un seul poste de pilotage équipé d'un toit faisant écran et en l'absence d'autres sources GPS accessibles, une antenne GPS externe Zipwake (Réf. n° 2011240) peut être requise. Se reporter au schéma de câblage du Guide d'installation pour toute information relative à la connexion à une antenne GPS externe.



3.3 INSTALLATION DU CONTACT DE DÉMARRAGE

Connecter le contact de démarrage du bateau à l'entrée du Détecteur de clé de contact à l'arrière du panneau de commande afin que le système s'arrête/démarré automatiquement avec le moteur. Se reporter au schéma de câblage du Guide d'installation.



NOTE !

Si un panneau de commande supplémentaire est installé (plusieurs postes de commande, p. ex. un flybridge), connecter l'interrupteur de contact du bateau à l'entrée du Détecteur de clé de contact en procédant comme sur le panneau de commande principal.

4 PRÉSENTATION GÉNÉRALE DU PANNEAU DE COMMANDE



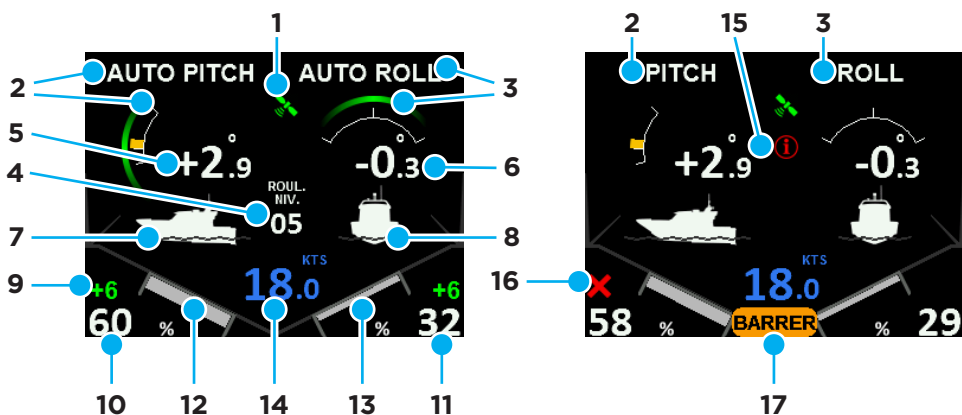
4.1 FONCTIONS DE BASE DU PANNEAU

- 1 Écran**
Écran couleur lisible au soleil, 2,4" TFT translectif, 320 x 240 pixels.
- 2 Capteur de lumière ambiante**
Le capteur de lumière ambiante ajuste automatiquement la luminosité de l'écran et bascule entre les modes Jour et Nuit dans le mode d'affichage Auto.
- 3 Bouton MARCHÉ/MENU**
Appuyer et maintenir enfoncé pour basculer entre Marche et Arrêt.
- 4 Bouton AUTO**
Appuyer et maintenir enfoncé pour la marche/l'arrêt du Contrôle d'assiette en tangage et en roulis automatique (Auto Pitch & Roll Control), puis appuyer pour l'arrêt/la marche du Contrôle de roulis automatique (Auto Roll Control).
- 5 Molette de roulis**
Faire tourner pour une commande manuelle du roulis. Faire tourner pour régler le niveau de roulis en mode Commande de roulis automatique (Auto Roll Control). Faire tourner pour barrer le bateau en mode Pilotage. Enfoncer pour accéder aux fonctions spéciales : par exemple sauvegarder les réglages d'assiette actuels et activer le mode Pilotage.
- 6 Molette d'assiette**
Faire tourner pour une commande manuelle de l'assiette.

4.2 NAVIGATION DANS LES MENUS ET FONCTIONS DES TOUCHES

- 3 Bouton MARCHÉ/MENU**
Appuyer pour entrer dans le menu.
Touche pour RETOUR, ANNULATION.
- 4 Bouton AUTO**
Touche pour OK, SUIVANT, SÉLECTIONNER, RÉINITIALISER, MODIFIER, ENREGISTRER, DÉMARRER, TERMINER et tous les choix dans des fenêtres contextuelles.
- 5 Molette de roulis**
Faire tourner pour se déplacer entre les sélections des menus. Faire tourner pour modifier les valeurs des menus. Faire tourner pour régler la vitesse souhaitée pendant la modification de la Courbe de commande d'assiette auto (Auto Pitch Control Curve). Appuyer pour sélectionner (comme AUTO, bouton SÉLECTIONNER).
- 6 Molette d'assiette**
Faire tourner pour se déplacer entre les colonnes des menus. Faire tourner pour modifier les valeurs des menus. Faire tourner pour régler le déploiement des Interceptors à une vitesse souhaitée pendant la modification de la Courbe de commande d'assiette auto (Auto Pitch Control Curve).

4.3 PRÉSENTATION DE L'ÉCRAN PRINCIPAL



1 **Situation GPS :** Vert : fix GPS OK Jaune : pas de fix GPS Rouge : pas de connexion GPS

2 **ASSIETTE AUTOMATIQUE (AUTO PITCH) et Arc vert :** Indique que la Commande d'assiette automatique est activée.
ASSIETTE (PITCH) : Indique une commande manuelle de l'assiette. La Commande d'assiette automatique est désactivée.

3 **ROULIS AUTOMATIQUE (AUTO ROLL) et Arc vert :** Indique que la Commande de roulis automatique est activée.
ROULIS (ROLL) : Indique une commande manuelle du roulis. La Commande de roulis automatique est désactivée.

4 **NIVEAU DE ROULIS AUTOMATIQUE (AUTO ROLL LEVEL) :** indique le niveau actuel de roulis automatique

5 **Angle d'assiette :** Indicateur d'angle d'assiette en degrés.

6 **Angle de roulis :** Indicateur d'angle de roulis en degrés.

7 **Indicateur d'assiette du bateau :** Visualise l'angle d'assiette actuel du bateau.

8 **Indicateur de roulis du bateau :** Visualise l'angle de roulis actuel du bateau.

9 **Compensation d'assiette :** Indique la compensation manuelle de l'assiette. La Commande d'assiette automatique est activée.

10 **Position de l'Interceptor bâbord :** Indique le déploiement du ou des Interceptors bâbord en pourcentage.

11 **Position de l'Interceptor tribord :** Indique le déploiement du ou des Interceptors tribord en pourcentage.

12 **Rétroaction de l'Interceptor bâbord :** Visualise le déploiement de l'Interceptor bâbord.

13 **Rétroaction de l'Interceptor tribord :** Visualise le déploiement de l'Interceptor tribord.

14 **Vitesse du bateau :** Vitesse sur le fond actuelle Les valeurs de la vitesse ne sont pas affichées en l'absence de signal GPS.

15 **Information d'erreur :** Indique une erreur système : consulter le menu Information système.

16 **Erreur Interceptor :** Indique une défaillance d'Interceptor : consulter le menu Information système.

17 **PILOTAGE :** Indique que le mode Pilotage est activé.

4.4 MOLETTES DE COMMANDE ASSERVIES À LA VITESSE

Les molettes de commande Assiette et Roulis (Pitch and Roll) sont asservies à la vitesse. Chaque cran de la molette de commande Assiette ou Roulis déplace les lames des Intercepteurs de 1%. Une accélération de la vitesse de rotation d'une molette génère un plus grand nombre d'incrémentes par cran. Le nombre d'incrémentes générés par une molette tournée plus vite dépend de la vitesse du bateau. Une vitesse inférieure correspond à davantage d'incrémentes et une vitesse supérieure à moins d'incrémentes, rendant la commande manuelle d'assiette et de roulis efficace et sûre.

5 DÉMARRAGE INITIAL

5.1 CONFIGURATION DU SYSTÈME

1. Enfoncer et maintenir le bouton POWER jusqu'à ce que le logo Zipwake soit affiché.

2. Lire le texte ATTENTION et appuyer sur OK ou attendre (7 secondes) l'étape suivante.

3. Choisir Langue (Select Language) et appuyer sur SUIVANT.

4. Sélectionner les unités et appuyer sur SUIVANT.

Métrique : Kilogrammes, mètres

Impérial : Livres, pieds

5. Entrer la Longueur du bateau et appuyer sur SUIVANT.

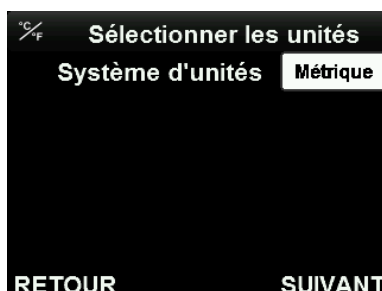
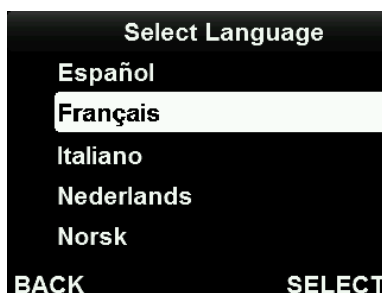
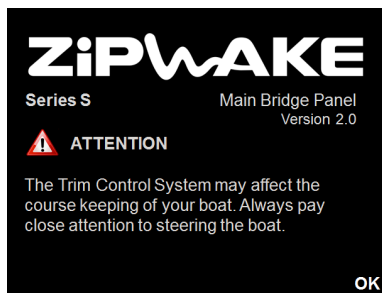
6. Entrer le Maître-bau du bateau et appuyer sur SUIVANT.

7. Entrer le Déplacement du bateau et appuyer sur SUIVANT.

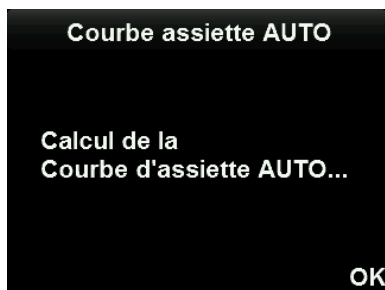
8. Entrer le nombre d'Interceptors installés et appuyer sur SUIVANT.

NOTE !

Si un Interceptor est installé et centré sur la ligne médiane du tableau arrière, le nombre d'Interceptors est impair. Un Interceptor monté au centre ne réagit qu'aux changements d'assiette. Se reporter au Guide d'installation sur la connexion d'un Interceptor central à l'unité de distribution.



- Le système calcule maintenant la Courbe de contrôle d'assiette auto, ce qui indique au système combien les Interceptors doivent être déployés à chaque vitesse quand la Commande d'assiette automatique (chapitre 7) est activée.
Appuyer sur OK ou attendre la fermeture de la fenêtre contextuelle.



NOTE !

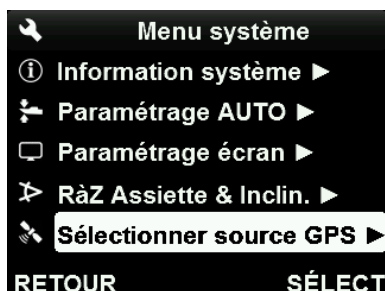
Vous pouvez toujours recommencer à zéro en procédant à une Réinitialisation usine (chapitre 12.1).

⚠ IMPORTANT Les fonctions de commande automatiques du système ont besoin de données correctes concernant le bateau pour fonctionner correctement. Veillez à saisir les données correctes de votre bateau.

5.2 VÉRIFIER LE SIGNAL GPS

⚠ IMPORTANT Lors du premier démarrage du système, le GPS peut prendre plusieurs minutes pour obtenir une réception correcte des satellites.

- Appuyer sur le bouton MENU.
- Sélectionner Source GPS et appuyer sur SÉLECTIONNER.



- La source du GPS est configurée sur Auto par défaut.
Le système sélectionnera automatiquement le GPS ayant la meilleure réception et l'affichera dans l'en-tête du menu.
- La Situation GPS doit être Bonne ou Excellente.
Dans le cas contraire, voir Recherche des pannes (chapitre 13).



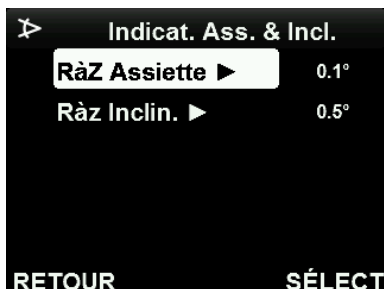
5.3 REMISE À ZÉRO DES ANGLES D'ASSIETTE ET DE ROULIS

⚠ IMPORTANT Lors du premier démarrage du système, les indicateurs d'assiette et de roulis doivent être remis à zéro pour que la commande automatique du système fonctionne correctement. Le bateau doit être horizontal, à terre ou par temps calme, pour remettre ces indicateurs à zéro.

1. Appuyer sur le bouton MENU.
2. Sélectionner Remettre Assiette & Roulis à zéro et appuyer sur SÉLECTIONNER.



3. Sélectionner Remettre l'Angle d'assiette à zéro et appuyer sur RÉINITIALISER. Appuyer sur OUI dans la fenêtre contextuelle pour confirmer.
4. Sélectionner Remettre l'Angle de roulis à zéro et appuyer sur RÉINITIALISER. Appuyer sur OUI dans la fenêtre contextuelle pour confirmer.



NOTE !

Les angles d'assiette et de roulis devraient maintenant être proches de 0,0°.

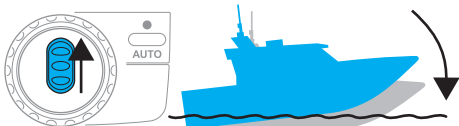
6 COMMANDE MANUELLE D'ATTITUDE

6.1 ASSIETTE ET ROULIS MANUELS

Avec le système en mode manuel, l'attitude de navigation du bateau peut être commandée avec les molettes. La molette Assiette (Pitch) commande l'angle de l'assiette, alors que la molette Roulis (Roll) commande l'angle de roulis.

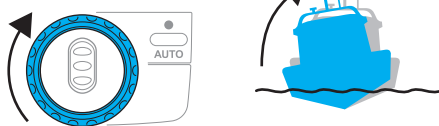
Proue basse

Déplacer la molette Assiette (Pitch) vers l'avant



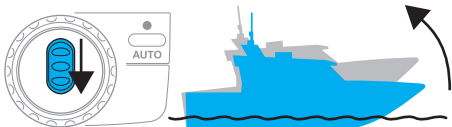
Correction gîte bâbord

Tourner la molette Roulis (Roll) dans le sens horaire



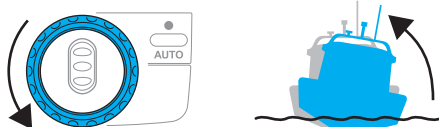
Proue haute

Déplacer la molette Assiette (Pitch) vers l'arrière



Correction gîte tribord

Tourner la molette Roulis (Roll) dans le sens antihoraire

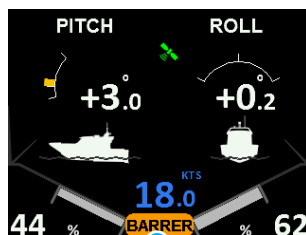
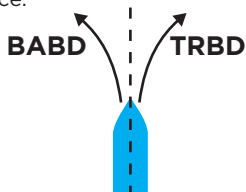
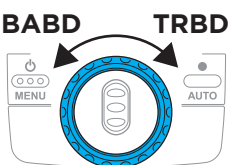
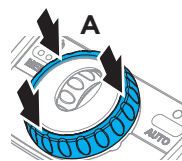


6.2 MODE PILOTAGE

Avec le mode Pilotage activé, la molette Roulis (Roll) fonctionne comme un volant et commande le cap, ou le lacet, du bateau.

⚠ IMPORTANT Le mode Pilotage doit être utilisé exclusivement pour effectuer des corrections de cap raisonnables en naviguant dans des eaux relativement calmes. Le mode Pilotage reste/devient inactif si la Commande automatique de roulis (chapitre 8) est activée.

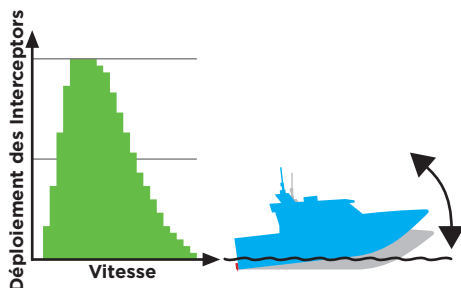
1. Pour activer le mode Pilotage, appuyer sur la molette Roulis (Roll) (A) et la maintenir enfoncée jusqu'à ce que PILOTAGE (B) soit affiché.
2. Faire tourner la molette Roulis dans le sens horaire pour se diriger vers tribord (TRBD).
3. Faire tourner la molette Roulis dans le sens antihoraire pour se diriger vers bâbord (BABD).
4. Pour désactiver le mode Pilotage, appuyer sur la molette Roulis (Roll) (A) et la maintenir enfoncée jusqu'à ce que PILOTAGE (B) soit effacé.



7 COMMANDE D'ASSIETTE AUTOMATIQUE

7.1 ASSIETTE AUTOMATIQUE

Quand la Commande d'assiette automatique est activée, le système règle automatiquement l'assiette de votre bateau en marche, réduisant la résistance à l'avancement pour optimiser les performances et le confort à toutes les vitesses. La Courbe de contrôle d'assiette auto indique au système le déploiement de consigne à chaque vitesse, ajustant ainsi l'angle de l'assiette du bateau en fonction de la vitesse.



⚠ IMPORTANT Les fonctions de commande automatique du système restent/sont désactivées quand aucun signal de vitesse en provenance du GPS n'est présent. Un message d'erreur clignotant est affiché en haut de l'écran principal.

Si le système est en mode manuel :

1. Pour activer Contrôle d'assiette en tangage et en roulis automatique, enfoncer et maintenir le bouton AUTO jusqu'à afficher AUTO PITCH (A), AUTO ROLL (B) et les arcs verts.
2. Pour n'activer que le Contrôle d'assiette en tangage automatique, appuyer sur le bouton AUTO. AUTO PITCH (A) et son arc vert restent affichés sur l'écran, tandis que AUTO (ROLL) et son arc vert disparaissent.
3. Appuyer sur le bouton Auto pour activer de nouveau le Contrôle de roulis automatique.
4. Enfoncer et maintenir le bouton Auto pour revenir au mode manuel.



NOTE !

Les déploiements des Intercepteurs (C) sont affichés dans les angles inférieurs de l'écran.

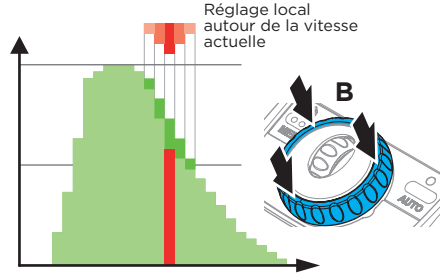
7.2 COMPENSATION DE L'ASSIETTE AUTOMATIQUE

Même si la Commande d'assiette automatique est activée, vous pouvez compenser manuellement le réglage automatique de l'assiette en fonction des conditions de mer et de charge.

1. Pour abaisser la proue, déplacer la molette Assiette (Pitch) vers l'avant afin d'augmenter la compensation de l'assiette (A).
Pour relever la proue, déplacer la molette Assiette (Pitch) vers l'arrière afin de réduire la compensation de l'assiette (A).



2. Si cette modification a procuré un meilleur réglage, vous pouvez l'enregistrer en appuyant sur la molette Roulis (Roll) (B) et en la maintenant enfoncée jusqu'à effacement de la compensation d'assiette (A). La Courbe de contrôle d'assiette auto est ajustée localement conformément à la vitesse actuelle du bateau.



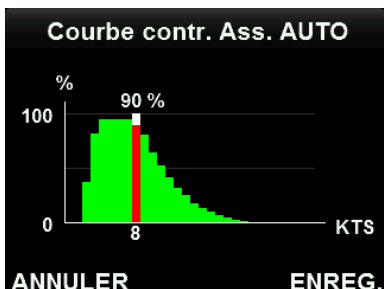
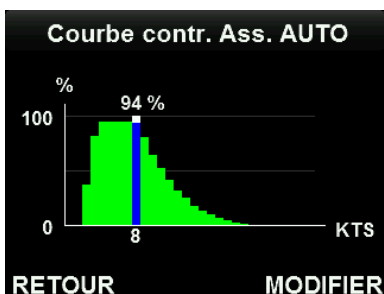
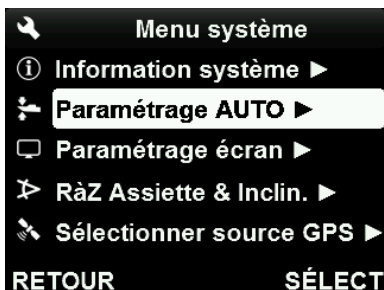
NOTE !

L'enregistrement d'un réglage préférentiel de cette manière, à quelques vitesses différentes, permet de constituer très rapidement la courbe optimale pour votre bateau avec sa charge actuelle. Les détails de la courbe peuvent être visualisés et modifiés depuis la page du menu (chapitre 7.3).

7.3 MODIFIER LA COURBE DE CONTRÔLE D'ASSIETTE AUTO

La Courbe de contrôle d'assiette auto indique au système le déploiement de consigne à chaque vitesse, ajustant ainsi l'angle de l'assiette du bateau en fonction de la vitesse. Lors du premier démarrage du système (chapitre 5), une courbe par défaut est calculée sur la base des données de votre bateau (longueur, bau, déplacement). La Courbe de contrôle d'assiette auto peut être affichée et ajustée dans la page du menu.

1. Appuyer sur le bouton MENU.
2. Sélectionner Configuration AUTO et appuyer sur SÉLECTIONNER.
3. Sélectionner Courbe assiette auto et appuyer sur SÉLECTIONNER.
4. Appuyer sur MODIFIER pour entrer dans le mode de modification.
5. Faire tourner la molette Roulis (Roll) pour se placer à la vitesse souhaitée.
6. A : Faire tourner la molette Assiette (Pitch) vers l'avant pour augmenter le déploiement des Interceptors et abaisser la proue (réduire l'angle de l'assiette).
ou
B : Faire tourner la molette Assiette (Pitch) vers l'arrière pour réduire le déploiement des Interceptors et relever la proue (augmenter l'angle de l'assiette).
7. Répéter les étapes 5-6 pour modifier plus d'un paramètre.
8. Appuyer sur ENREGISTRER pour actualiser la courbe.



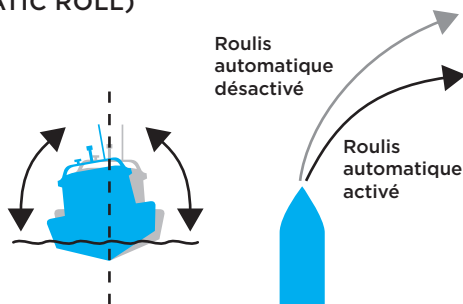
NOTE !

Pour restaurer la valeur d'origine (par défaut) de la Courbe de commande d'assiette auto, procéder à une Réinitialisation usine (chapitre 12.1).

8 COMMANDE AUTOMATIQUE DU ROULIS

8.1 ROULIS AUTOMATIQUE (AUTOMATIC ROLL)

Quand la Commande de roulis automatique est activée, le système élimine automatiquement un roulis inconfortable et dangereux. Le système travaille en permanence au maintien du bateau à plat ou à l'exécution de virages équilibrés (inclinés). Sur les bateaux ayant tendance à trop gîter à l'intérieur des virages, le système permettra d'effectuer des virages plus serrés.



⚠ IMPORTANT Le Contrôle de roulis automatique n'est activé que si la vitesse du bateau est supérieure à la vitesse minimale du roulis automatique (chapitre 8.2). Les fonctions de commande automatique du système restent/sont désactivées quand aucun signal de vitesse en provenance du GPS n'est présent.

Si le système est en mode manuel :

1. Pour activer Contrôle d'assiette en tangage et en roulis automatique, enfoncez et maintenez le bouton AUTO jusqu'à afficher AUTO PITCH (A), AUTO ROLL (B) et les arcs verts.
2. Pour n'activer que le Contrôle d'assiette en tangage automatique, appuyez sur le bouton AUTO. AUTO PITCH (A) et son arc vert restent affichés sur l'écran, tandis que AUTO (ROLL) et son arc vert disparaissent.
3. Appuyez sur le bouton Auto pour activer de nouveau le Contrôle de roulis automatique.
4. Enfoncez et maintenez le bouton Auto pour revenir au mode manuel.



8.2 VITESSE SEUIL DU ROULIS AUTOMATIQUE

La vitesse à laquelle le Contrôle de roulis automatique s'active peut être modifiée. La valeur par défaut est calculée par le système en fonction des données saisies sur le bateau.

1. Appuyez sur le bouton MENU.
2. Sélectionnez Paramétrage AUTO et appuyez sur SÉLECTIONNER.
3. Sélectionnez AUTO Seuil roul et appuyez sur SÉLECTIONNER pour modifier la vitesse.



8.3 NIVEAU DE ROULIS AUTOMATIQUE

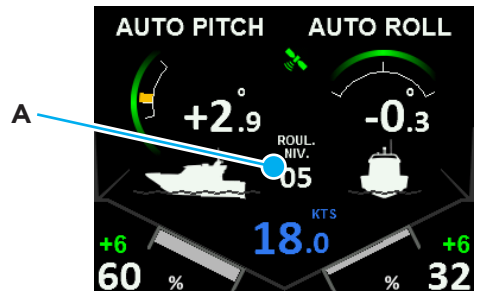
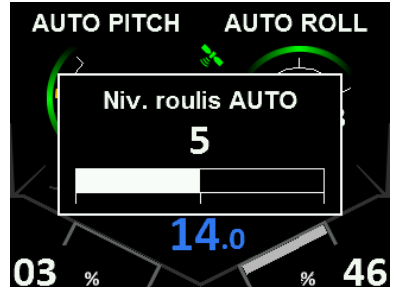
Quand la Commande de roulis automatique est activée, sa sensibilité peut être réglée de 1 à 10.

Augmenter ou réduire le Niveau de roulis (Roll Level) en fonction de la mer et de la charge.

1. Faire tourner la molette Roulis (Roll) dans le sens horaire pour augmenter le Niveau de roulis.
Faire tourner la molette Roulis (Roll) dans le sens antihoraire pour réduire le Niveau de roulis.

2. L'indicateur de Niveau de roulis s'éteint au bout de quelques secondes et le Niveau de roulis est sauvegardé.

3. Le Niveau de roulis peut également être défini grâce à la Configuration AUTOMATIQUE de la même manière que la vitesse seuil de roulis automatique (chapitre 8.2).



NOTE !

Le Niveau de roulis actuel (A) est indiqué au centre de l'écran. Le Niveau de roulis 5 correspond à la sensibilité normale (par défaut). Essayer différents niveaux jusqu'à obtenir satisfaction. Le Niveau de roulis sélectionné est enregistré jusqu'à la sélection d'un nouveau niveau.

9 DÉMARRER LE SYSTÈME

1. Enfoncer et maintenir le bouton POWER jusqu'à ce que le logo Zipwake soit affiché.
2. Lire le texte ATTENTION et appuyer sur OK ou attendre (7 secondes) l'écran principal.



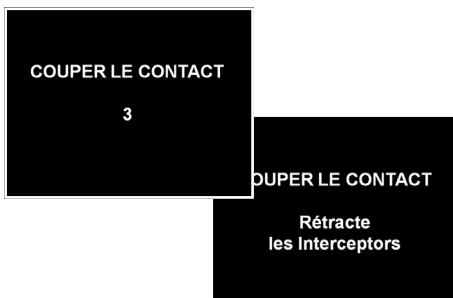
NOTE !

Quand le contact de démarrage du bateau est connecté à l'entrée du Détecteur de clé de contact à l'arrière du panneau de commande (chapitre 3), le système démarre automatiquement avec le moteur.

10 ARRÊTER LE SYSTÈME

10.1 ARRÊT - UN SEUL PANNEAU DE COMMANDE

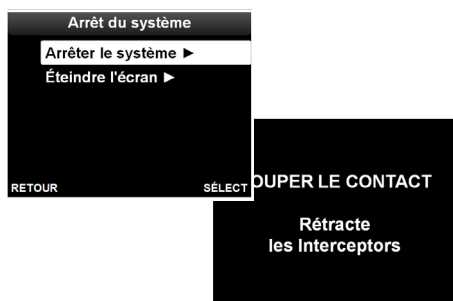
1. Pour arrêter le système, appuyer sur le bouton POWER et le maintenir enfoncé.
2. L'écran affiche un compte à rebours.
3. Maintenir le bouton POWER enfoncé jusqu'à ce que le compte à rebours soit à 1 sinon le système reviendra à l'écran principal.
4. Le système est arrêté et les Interceptors sont rétractés automatiquement.



10.2 ARRÊT - PLUSIEURS PANNEAUX DE COMMANDE

Si plusieurs panneaux de commande sont installés, choisir entre l'arrêt du système et l'extinction de l'écran actuellement utilisé.

1. Appuyer sur le bouton POWER et le maintenir enfoncé jusqu'à affichage du menu Arrêt système.
2. A : Sélectionner Éteindre l'écran et appuyer sur SÉLECTIONNER pour éteindre l'écran. Appuyer sur le bouton POWER pour rallumer l'écran
ou
B : Sélectionner Arrêter le système et appuyer sur SÉLECTIONNER pour arrêter le système. Le système est arrêté et les Interceptors sont rétractés automatiquement.



10.3 INSTALLATION DU CONTACT DE DÉMARRAGE

Quand le contact de démarrage du bateau est connecté à l'entrée du Détecteur de clé de contact à l'arrière du panneau de commande (chapitre 3), le système s'arrête automatiquement avec le moteur.

11 PARAMÈTRES D’AFFICHAGE

1. Appuyer sur le bouton MENU.
2. Sélectionner Configuration de l’écran et appuyer sur SÉLECTIONNER.



3. Sélectionner Luminosité et appuyer sur SÉLECTIONNER pour régler la luminosité de l’écran entre 1 et 100 %. Cette option du menu n’est pas disponibles si le Mode d’affichage est sur Auto.

4. Sélectionner Mode d’affichage et le mettre sur Auto (par défaut), Jour ou Nuit.



NOTE !

Avec le Mode d’affichage sur Auto, l’écran ajuste sa luminosité à la lumière ambiante et passe automatiquement du mode Jour (écran normal) au mode Nuit (écran rouge).



12 PARAMÉTRAGE AVANCÉ

12.1 RÉINITIALISATION USINE

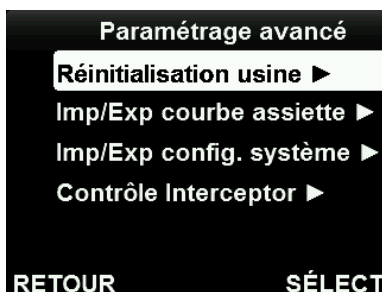
Pour revenir aux paramètres et à la Courbe de commande d'assiette auto par défaut, procéder à une Réinitialisation usine.

⚠ IMPORTANT Une Réinitialisation usine reconfigure toutes les valeurs et tous les paramètres du système. Vous pouvez faire une sauvegarde (chapitre 12.2) et réinstaller les paramètres ou la Courbe de commande d'assiette auto après avoir effectué une Réinitialisation usine.

1. Appuyer sur le bouton MENU.
2. Sélectionner Paramétrage avancé et appuyer sur SÉLECTIONNER.



3. Sélectionner Réinitialisation usine et appuyer sur SÉLECTIONNER.
4. Appuyer sur OK dans la fenêtre contextuelle pour confirmer.
5. Le système va maintenant réinitialiser tous les paramètres et s'arrêter.
6. Démarrer le système et procéder à une nouvelle configuration (chapitre 5).



12.2 IMPORTER/EXPORTER DES DONNÉES

Faire une sauvegarde de la Courbe de commande d'assiette auto et des paramètres sur une clé USB en prévision d'une réinstallation et/ou pour transférer les paramètres entre plusieurs panneaux de commande ou bateaux.

⚠ IMPORTANT Une clé USB formatée en FAT32 doit être connectée au système pour importer/exporter des données.

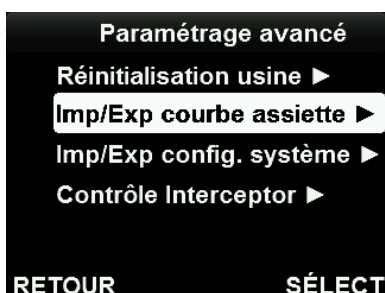
1. Appuyer sur le bouton MENU.
2. Sélectionner Paramétrage avancé et appuyer sur SÉLECTIONNER.



3. Déposer le cache du connecteur USB (A) au dos du panneau de commande et brancher une clé USB sur le connecteur DEVICE avant l'exportation/importation.



4. Sélectionner Courbe assiette Imp/Exp ou Config système Imp/Exp, appuyer sur SÉLECTIONNER et suivre les instructions.
5. Penser à récupérer la clé USB et à remettre le cache en place après l'opération.

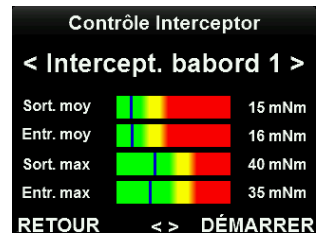
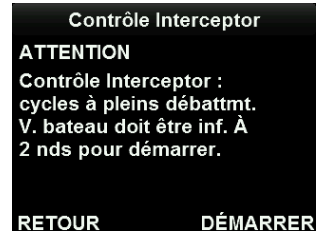
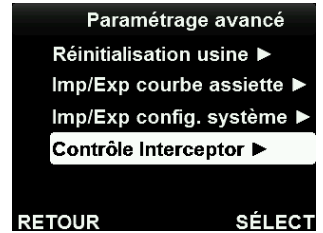


12.3 CONTRÔLE INTERCEPTOR

Pour vérifier le statut de chaque Interceptor, effectuez régulièrement un contrôle Interceptor. Lors d'un contrôle, chaque Interceptor effectue 5 cycles consécutifs à plein débattement. Le couple de son servomoteur est alors mesuré et présenté sous forme de valeurs moyennes et maximales pour le mouvement de la lame vers l'extérieur et vers l'intérieur, respectivement.

Pour simplifier l'évaluation des niveaux de couple, les valeurs numériques figurent sur un graphique à barres en dégradé, du vert vers le rouge : vert indique une valeur acceptable, et rouge indique une valeur trop élevée.

1. Appuyer sur le bouton MENU.
2. Choisissez Paramétrage avancé et appuyer sur SÉLECTIONNER.
3. Sélectionner Contrôle Interceptor et appuyer sur SÉLECTIONNER.
4. Appuyer sur DÉMARRER pour effectuer le cycle de test.
5. Faire tourner la molette d'assiette ou de roulis pour passer d'un interceptor positionné à l'autre, par exemple de Port Interceptor 1 à Starboard Interceptor 1.



NOTE !

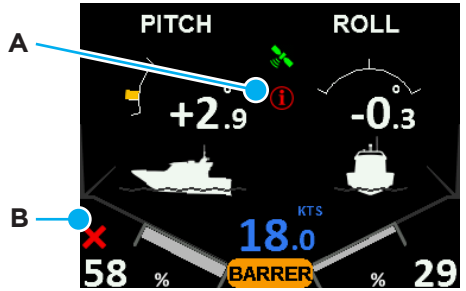
Il est recommandé d'effectuer la première vérification juste après l'installation des interceptors, avant la mise à l'eau du bateau. Si le couple du servomoteur d'un interceptor est trop élevé, il faut d'abord supposer que le tableau arrière derrière l'interceptor est trop plat, ou qu'il y a trop de peinture antisalissures entre les lames. **Tous les voyants doivent être verts !**

Des mesures correctives sont toujours nécessaires si les niveaux de couple sont trop élevés, qu'il s'agisse de mesures destinées à lutter contre un tableau arrière trop plat, un excès de peinture antisalissures, des lames abîmées ou une accumulation d'organismes marins.

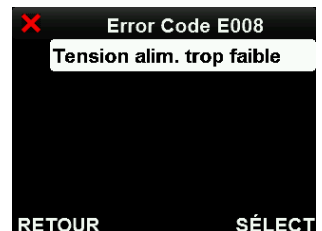
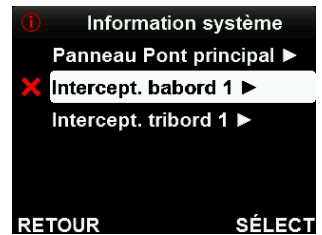
13 RECHERCHE DES PANNES

13.1 INFORMATIONS D'ERREURS SYSTÈME

Un symbole d'erreur (A) clignotant indique les erreurs système demandant de l'attention. Un symbole (B) d'erreur d'Interceptor indique la présence d'une erreur sur un ou plusieurs Interceptors. Se reporter au chapitre 13.3 pour consulter une liste complète des descriptions d'erreurs et des actions correctrices.

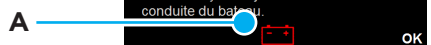


1. Appuyer sur le bouton MENU.
2. Sélectionner Information système et appuyer sur SÉLECTIONNER.
3. Sélectionner une ligne avec un code d'erreur et appuyer sur SÉLECTIONNER.
4. Sélectionner le code d'erreur et appuyer sur SÉLECTIONNER.
5. Lire le ou les message(s) d'erreur et rechercher les actions correctrices, chapitre 13.3.



13.2 AVERTISSEMENT BATTERIE

Vérifier l'état de la batterie si le symbole (A) d'erreur de batterie est affiché quand le système est sous tension.



13.3 ACTIONS CORRECTRICES D'ERREURS

Consulter les actions correctrices d'erreurs ci-dessous pour résoudre les problèmes. Se rendre sur le site www.zipwake.com pour prendre connaissance des dernières informations sur les produits, mises à jour logicielles et actions correctrices d'erreurs. Si le problème subsiste, contacter votre revendeur pour assistance et/ou remplacement d'unités.

Messages d'erreur du Panneau de commande

Tension d'alimentation trop basse

- Vérifier la tension d'alimentation de la batterie (> 12 V).
- Vérifier la connexion du câble d'alimentation à la batterie.

Tension d'alimentation trop haute

- Vérifier le câble d'alimentation de l'unité de distribution.
- Vérifier la tension d'alimentation de la batterie (12-32 V).

Panne bouton/molette

- Regarder si un ou plusieurs boutons ou molettes sont coincés.
- Utiliser de l'eau douce pour arroser et nettoyer la façade du panneau de commande.

Erreur acc/gyro

- Arrêter le système pendant 10 minutes et le remettre en service ensuite.

Température panneau trop haute

- Regarder si le panneau est monté trop près d'une source de chaleur.
- Essayer de monter le panneau à un autre emplacement (plus frais).

Erreur programme

- Redémarrer le système.
- Visiter le site www.zipwake.com pour des mises à jour résolvant le problème.

Interceptor pas connecté

- Vérifier la présence éventuelle de dégâts sur les câbles des servos.
- Nettoyer et réinstaller les connecteurs sur l'unité de distribution.

Erreur de communication

- Vérifier la présence éventuelle de dégâts sur les câbles du système.
- Nettoyer et réinstaller les connecteurs sur l'unité de distribution et sur les panneaux de commande.

Pas de signal GPS

- Vérifier la source et la situation du GPS sur la page de menu Sélectionner source GPS (normalement sur Auto).
- Si un GPS externe ou NMEA 2000 est installé, vérifier le bon état des câbles.
- Vérifier que la source du GPS NMEA 2000 est sous tension.
- Nettoyer et remonter les connecteurs du panneau de commande.

Messages d'erreur Interceptor/Unité de servos

Tension d'alimentation trop basse

- Vérifier la tension d'alimentation de la batterie (> 12 V).
- Vérifier la connexion du câble d'alimentation à la batterie.
- Vérifier le câble d'alimentation de l'unité de distribution.

Tension d'alimentation trop haute

- Vérifier la tension d'alimentation de la batterie (12-32 V).

Course Interceptor trop courte

- Redémarrer le système.
- Déposer la façade de l'Interceptor et vérifier que les lames se déplacent correctement. Enlever toute algue, saleté ou peinture.
- Remonter la façade, actionner l'Interceptor et vérifier que les lames se déplacent correctement.

Course Interceptor trop longue

- Redémarrer le système.
- Rechercher la présence d'un excès d'algues, saleté ou peinture sur l'Interceptor et entre les lames.
- Déposer la façade de l'Interceptor et vérifier que les lames se déplacent correctement. Enlever toute algue, saleté ou peinture.
- Remonter la façade, actionner l'Interceptor et vérifier que les lames se déplacent correctement.

Panne électronique

- Redémarrer le système.
- Visiter le site www.zipwake.com pour des mises à jour résolvant le problème.

Surcharge, flap bloqué

- Rechercher la présence d'un excès d'algues, saleté ou peinture sur l'Interceptor et entre les lames.
- Déposer la façade de l'Interceptor et vérifier que les lames se déplacent correctement.
- Remonter la façade, actionner l'Interceptor et vérifier que les lames se déplacent correctement.

Température transmission moteur haute

- Arrêter le système pendant 10 minutes et le remettre en service ensuite.

Temp. moteur haute

- Arrêter le système pendant 10 minutes et le remettre en service ensuite.

Panne capteur HALL du moteur

- Arrêter le système pendant 10 minutes et le remettre en service ensuite.

Panne transmission moteur

- Arrêter le système pendant 10 minutes et le remettre en service ensuite.

13.4 AUTRES ERREURS

Les fonctions de commande automatiques du système restent désactivées ou se désactivent, s'activent/se désactivent par intermittences

(cela peut se produire en cas d'erreur système ou en l'absence de signal GPS de vitesse).

- Rechercher un message d'erreur clignotant à l'activation de la Commande d'assiette automatique (Auto Pitch Control).
- Consulter le menu Information système et les messages d'erreur ci-dessus pour résoudre le problème.

La Commande d'assiette automatique (Auto Pitch Control) s'active/se désactive par intermittences

(cela peut se produire si le GPS reçoit un signal faible ou une mauvaise couverture satellite).

- Consulter la situation du GPS dans le menu Sélectionner source GPS. Mettre Source GPS sur Auto.
- Connecter une source GPS NMEA 2000 si disponible. Se reporter au Guide d'installation.
- Installer un GPS externe Zipwake si le panneau de commande est monté sous un toit faisant écran. Se reporter au Guide d'installation.

Le bateau gîte à bâbord quand la molette de roulis est tournée vers tribord (sens horaire) avec de la vitesse

- Vérifier la connexion des Interceptors à l'unité de distribution. Se reporter au Guide d'installation pour restaurer une connexion correcte.

14 MAINTENANCE

⚠ ATTENTION Méfiez-vous des bords tranchants quand vous êtes à proximité des Interceptors.

⚠ IMPORTANT Toujours utiliser les commandes pour déplacer les lames des Interceptors.
Ne jamais essayer de forcer les lames des Interceptors à la main.

14.1 MISE À L'EAU

Peindre les Interceptors avec de l'antifouling avant de mettre votre bateau à l'eau. Utiliser de la peinture en bombe si possible (recommandé). Quand la peinture est sèche, éliminer la peinture en excès entre les lames des Interceptors. Avant de mettre le bateau à l'eau, actionner les lames des Interceptors en bout de course avec les commandes pour s'assurer qu'elles se déplacent librement et correctement. Se reporter au Guide d'installation pour information complémentaire.
Vérifiez que les niveaux de couple sont acceptables en effectuant un Contrôle Interceptor (chapitre 12.3).

14.2 SORTIE DE L'EAU

⚠ IMPORTANT Quand votre bateau est sorti de l'eau, ne placer aucun support contre les Interceptors ou bloquant les lames des Interceptors.

Une fois votre bateau sorti de l'eau, utiliser un nettoyeur haute pression pour éliminer les algues et la saleté des Interceptors. Déployez complètement les lames des Interceptors avec les commandes et nettoyez-les à haute pression. Recherchez les détériorations éventuelles sur les lames. Quand le lavage est terminé, rétractez les lames des Interceptors en arrêtant le système. Vérifier que les protections des câbles sont en place et ne sont pas endommagées. Quand le bateau est sorti après avoir été dans l'eau pendant une longue période, nous recommandons de déposer temporairement les avants des Interceptors et de laver soigneusement l'intérieur des Interceptors à haute pression.

⚠ IMPORTANT Pendant le nettoyage du panneau de commande :

- Utiliser exclusivement de l'eau douce et essuyer avec un chiffon doux la façade du ou des panneau(x) de commande.
- Ne pas essuyer l'écran avec un chiffon sec, car cela pourrait rayer le traitement antireflet de l'écran.
- Ne pas utiliser de produits abrasifs ou de produits à base d'acides ou d'ammoniaque.
- Ne pas utiliser de nettoyeur haute pression.

15 MISE À JOUR DU SYSTÈME

Le logiciel du Système de commande dynamique d'Interceptors peut être mis à jour. Visiter le site www.zipwake.com pour prendre connaissance de nouvelles versions du logiciel.

⚠ IMPORTANT Le fichier de mise à jour du logiciel doit être enregistré dans la racine d'une clé USB formatée en FAT32 pour la mise à jour du système.

1. Télécharger un fichier de mise à jour du logiciel sur le site www.zipwake.com.
2. Copier le fichier de mise à jour du logiciel dans la racine de la clé USB.
3. Déposer le cache du connecteur USB (A) au dos du panneau de commande et brancher une clé USB sur le connecteur DEVICE.
4. Redémarrer le système et suivre les instructions sur l'écran.
5. Penser à récupérer la clé USB et à remettre le cache en place après l'opération.



NOTE !

Votre configuration du système (paramètres utilisateur) et votre Courbe de commande d'assiette auto (Auto Pitch Control Curve) ne seront pas effacées par le passage à une autre version du logiciel. Vous pouvez aussi revenir à une version précédente du logiciel.

Rendez-vous sur www.zipwake.com pour informations complémentaires telles que :

- Manuel de l'utilisateur et Guide d'installation dans différentes langues
- Caractéristiques du produit, y compris une liste des accessoires et pièces détachées
- Exemples d'application et options de montage d'Interceptor
- Plans et modèles 3D de composants du système
- Mises à jour logicielles de votre Système de commande dynamique d'Interceptors

ZIPWAKE

CHOOSE COMFORT. ENJOY PERFORMANCE.