

MANUALE DELL'OPERATORE

SISTEMA DINAMICO DI CONTROLLO

DELL'ASSETTO

SERIE S

ZIPWAKE

CHOOSE COMFORT. ENJOY PERFORMANCE.

Note legali

Zipwake declina ogni responsabilità per eventuali perdite di tempo, costi di alloggio, traino o trasporto o qualsiasi altro danno indiretto, accidentale o consequenziale o mancato introito derivante dall'uso del prodotto. Inoltre, Zipwake declina ogni responsabilità in caso di danni dovuti all'uso o all'installazione errati, ad eventuali modifiche ai prodotti, o pretese di terzi.

Marchi registrati

Zipwake è un marchio registrato di Prezip Technology AB, Svezia. Tutti gli altri marchi registrati, nomi commerciali e di società sono utilizzati unicamente a scopo identificativo e di proprietà dei rispettivi titolari.

Brevetti

Questo prodotto è protetto da brevetti, brevetti industriali depositati o in corso di approvazione.

Dichiarazione di conformità

Questo prodotto è conforme ai seguenti regolamenti ed alle seguenti normative in materia di compatibilità elettromagnetica (EMC) per l'uso in ambienti marini.

CE	EN 60945
FCC	CFR 47, Parte 15, Sezione B
Norma DNV	N° 2.4
IACS	E10
GL	GL VI 7.2

Per non comprometterne la compatibilità elettromagnetica, il prodotto deve essere installato correttamente come riportato nella documentazione fornita da Zipwake.

Il prodotto è conforme alle pratiche raccomandate da ABYC, E-11: Impianti elettrici AC e DC per imbarcazioni, e H-27: Prese a mare, passascafo e tappi di scarico.

Documentazione ed accuratezza tecnica

Le informazioni contenute in questo documento rappresentano il meglio delle nostre conoscenze alla data di redazione. Tuttavia, Zipwake declina ogni responsabilità per eventuali omissioni o imprecisioni. Inoltre, in seguito alla nostra politica di miglioramento continuo dei prodotti, le specifiche sono soggette a modifiche senza preavviso. Pertanto, Zipwake declina ogni responsabilità per eventuali differenze tra il prodotto fornito e quello illustrato in questo documento.

Dichiarazione d'uso in buona fede

È possibile stampare una copia di questo manuale per uso personale. Tuttavia, è vietato fornire o vendere eventuali copie a terzi o utilizzare il manuale per scopi commerciali.

Smaltimento del prodotto



Questo prodotto deve essere smaltito in conformità alla Direttiva RAEE.

 Rifiuti di Apparecchiature Elettriche ed Elettroniche (RAEE)

Nonostante la Direttiva RAEE non sia applicabile ad alcune parti del sistema Zipwake, l'azienda ne condivide la politica e chiede a tutti i propri clienti il rispetto della normativa per lo smaltimento di questo prodotto.

Registrazione del prodotto

Registrate il vostro prodotto online al sito: www.zipwake.com/register. La registrazione consente di accedere agli aggiornamenti software disponibili ecc.

MANUALE DELL'OPERATORE

SISTEMA DINAMICO DI CONTROLLO DELL'ASSETTO
SERIE S

Codice: 2011334

Edizione: R2B, luglio 2016

Lingua: Italiano

INDICE

1	INFORMAZIONI IMPORTANTI	4
1.1	MANUALE DELL'OPERATORE	
1.2	NORME DI SICUREZZA GENERALI	
1.3	NOTE PARTICOLARI	
2	PANORAMICA DEL SISTEMA	5
3	INSTALLAZIONE	6
3.1	COLLEGAMENTO DI UN GPS NMEA 2000	
3.2	COLLEGAMENTO DI UN GPS ESTERNO	
3.3	INSTALLAZIONE DELL'INTERRUTTORE DI AVVIAMENTO	
4	PANORAMICA DEL PANNELLO DI COMANDO	7
4.1	FUNZIONI DI BASE DEL PANNELLO	
4.2	NAVIGAZIONE NEL MENU E FUNZIONI SOFTKEY	
4.3	PANORAMICA DELLA VIDEATA PRINCIPALE	
4.4	ROTELLE DI COMANDO PROPORZIONALI ALLA VELOCITÀ	
5	AVVIAMENTO INIZIALE	9
5.1	CONFIGURAZIONE DEL SISTEMA	
5.2	VERIFICA DEL SEGNALE GPS	
5.3	AZZERAMENTO DEGLI ANGOLI DI BECCHEGGIO E ROLLIO	
6	CONTROLLO MANUALE DELLA SENSIBILITÀ DI MANOVRA	12
6.1	CONTROLLO MANUALE DI BECCHEGGIO E ROLLIO	
6.2	MODALITÀ DI VIRATA	
7	CONTROLLO AUTOMATICO DEL BECCHEGGIO	13
7.1	CONTROLLO AUTOMATICO DEL BECCHEGGIO	
7.2	COMPENSAZIONE DEL CONTROLLO AUTOMATICO DEL BECCHEGGIO	
7.3	MODIFICA DELLA CURVA DI CONTROLLO AUTOMATICO DEL BECCHEGGIO	
8	CONTROLLO AUTOMATICO DEL ROLLIO	16
8.1	CONTROLLO AUTOMATICO DEL ROLLIO	
8.2	VELOCITÀ DI ATTIVAZIONE DEL CONTROLLO AUTOMATICO DEL ROLLIO	
8.3	LIVELLO AUTOMATICO DI ROLLIO	
9	ACCENSIONE DEL SISTEMA	18
10	SPEGNIMENTO DEL SISTEMA	18
10.1	SPEGNIMENTO DI UN SINGOLO PANNELLO DI COMANDO	
10.2	SPEGNIMENTO DI PIÙ PANNELLI DI COMANDO	
10.3	INSTALLAZIONE DELL'INTERRUTTORE DI AVVIAMENTO	
11	IMPOSTAZIONI DEL DISPLAY	19
12	CONFIGURAZIONE AVANZATA	20
12.1	RIPRISTINO DELLE IMPOSTAZIONI PREDEFINITE	
12.2	IMPORTAZIONE/ESPORTAZIONE DEI DATI	
12.3	CONTROLLO DEGLI INTERCETTATORI	
13	RICERCA DEI GUASTI	23
13.1	INFORMAZIONI SUGLI ERRORI DI SISTEMA	
13.2	AVVERTIMENTO BATTERIA	
13.3	INTERVENTI CORRETTIVI IN CASO DI ERRORE	
13.4	ALTRI ERRORI	
14	MANUTENZIONE	25
14.1	LANCIO	
14.2	ALAGGIO	
15	AGGIORNAMENTO DEL SISTEMA	26

1 INFORMAZIONI IMPORTANTI

1.1 MANUALE DELL'OPERATORE

Si raccomanda di leggere attentamente questo Manuale dell'operatore prima di utilizzare il sistema dinamico di controllo dell'assetto. In caso di dubbi in merito al contenuto del manuale, non esitare a contattare il proprio rivenditore per maggiori informazioni.

⚠ IMPORTANTE In caso di mancata osservanza delle informazioni indicate con **IMPORTANTE** sussiste il rischio di danni al sistema oppure alle cose.

⚠ AVVERTENZA In caso di mancata osservanza delle informazioni indicate con **AVVERTENZA** sussiste il rischio di lesioni personali.

NOTA!

NOTA! indica informazioni particolarmente importanti sul funzionamento e le caratteristiche del sistema di controllo dell'assetto.

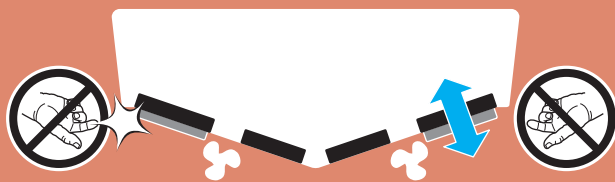
1.2 NORME DI SICUREZZA GENERALI

Il sistema di controllo dell'assetto è un accessorio che assicura un assetto più confortevole dell'imbarcazione, aumentandone le prestazioni e riducendo il consumo di carburante. Tuttavia, occorre ricordare che la responsabilità di manovrare l'imbarcazione in modo sicuro spetta sempre al timoniere.

Si raccomanda di familiarizzare con il sistema e le relative funzioni in acque calme e imparare come influenza la manovrabilità dell'imbarcazione prima di utilizzarlo in condizioni normali.

⚠ AVVERTENZA Il sistema di controllo dell'assetto può compromettere la stabilità dell'imbarcazione. Prestare sempre attenzione in sede di virata.

⚠ AVVERTENZA Non tentare mai di forzare le lame degli intercettatori manualmente. Prestare attenzione ai bordi affilati degli intercettatori. Spegnerne il sistema in caso di ormeggio, ancoraggio o alaggio dell'imbarcazione.



1.3 NOTE PARTICOLARI

⚠ IMPORTANTE Il sistema dinamico di controllo dell'assetto dovrebbe sempre essere utilizzato come sistema principale per il controllo dell'assetto dell'imbarcazione. Se l'imbarcazione è dotata di motore fuoribordo o Stern Drive, il rispettivo assetto (inclinazione dell'asse dell'elica) dovrebbe essere azzerato, eventualmente tranne che a velocità elevata, oppure all'occorrenza deve essere aggiunto un controllo automatico oltre all'assetto di base fornito dagli intercettatori.

2 PANORAMICA DEL SISTEMA

Il sistema dinamico di controllo dell'assetto Serie S è dotato di intercettatori all'avanguardia, robusti e veloci e di esclusivi comandi in 3D che offrono al pilota un controllo ineguagliabile, immediato, intuitivo ed accurato di assetto, sbandamento o rotta. Il sistema è completamente automatico e migliora significativamente le prestazioni, il consumo di carburante, il comfort e la sicurezza dell'imbarcazione.

CARATTERISTICHE PRINCIPALI

CONTROLLO AUTOMATICO DEL BECCHEGGIO

Il sistema regola automaticamente l'angolo di assetto o beccheggio dell'imbarcazione, minimizzando la resistenza alle onde per le massime prestazioni ed il massimo comfort a qualsiasi velocità (vedere il capitolo 7).

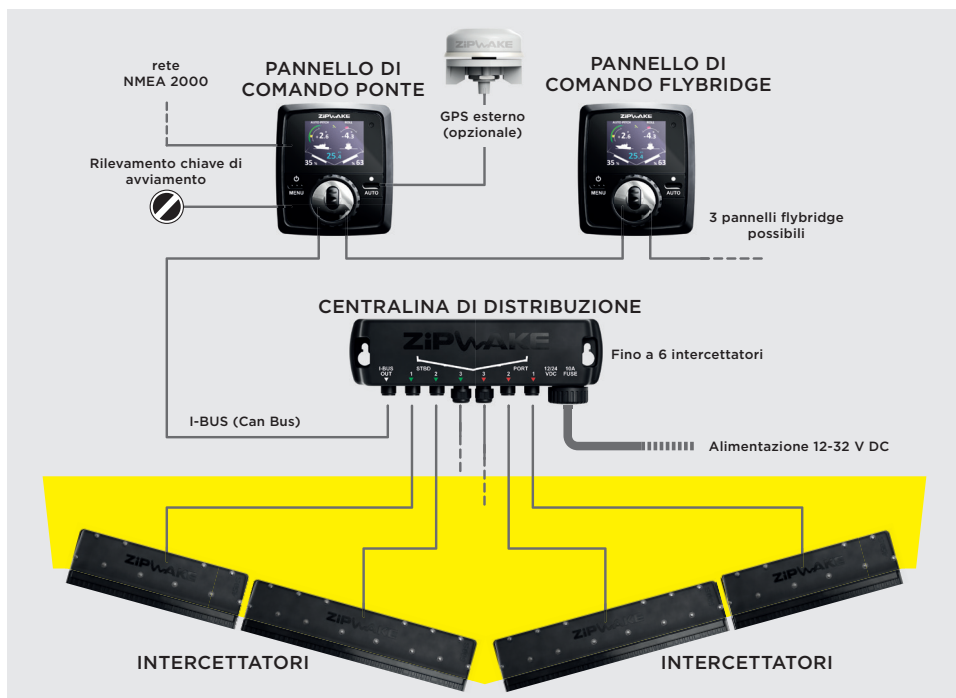
CONTROLLO AUTOMATICO DEL ROLLIO

Il sistema elimina automaticamente il fastidioso e pericoloso rollio dell'imbarcazione, per mantenere costantemente l'imbarcazione a livello o per virare rapidamente in modo bilanciato (vedere il capitolo 8).

CONTROLLO MANUALE DELLA MANOVRABILITÀ

La sensibilità di manovra dell'imbarcazione (vedere il capitolo 6.1) può essere controllata manualmente agendo sulle manopole di comando. La manopole Pitch controlla l'angolo di assetto o beccheggio, mentre generalmente la manopola Roll controlla l'angolo di sbandamento o rollio. In modalità di virata (vedere il capitolo 6.2), la manopola Roll controlla la rotta o l'angolo di imbardata dell'imbarcazione.

COMPONENTI DEL SISTEMA



3 INSTALLAZIONE

Procedere come indicato nella Manuale d'installazione di Zipwake Serie S per il montaggio e il collegamento di intercettatori, unità di distribuzione, pannello(i) di comando e GPS supplementare sull'imbarcazione.

3.1 COLLEGAMENTO DI UN GPS NMEA 2000

⚠ IMPORTANTE Le funzioni di controllo automatico del sistema rimangono disattivate o si disattivano in assenza del segnale di velocità dal GPS.

Ogni pannello di comando è dotato di antenna GPS incorporata, ma è possibile acquisire segnali GPS aggiuntivi da una fonte GPS con rete NMEA 2000, ad es. plotter o pilota automatico. Il sistema utilizzerà automaticamente la fonte con la ricezione migliore. Fare riferimento allo schema elettrico nella Guida all'installazione per informazioni sul collegamento ad una rete NMEA 2000.

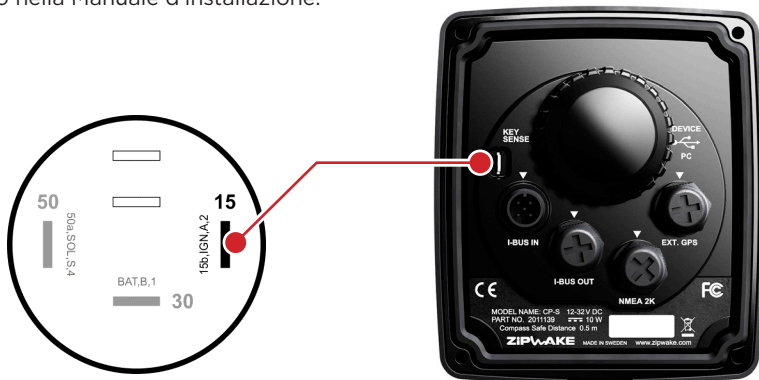
3.2 COLLEGAMENTO DI UN GPS ESTERNO

Qualora l'imbarcazione preveda solamente una plancia di comando con tettuccio e non siano disponibili altre fonti GPS accessibili, può essere necessario un segnale GPS esterno da un'Antenna GPS Esterna Zipwake (codice 2011240). Fare riferimento allo schema elettrico nella Manuale d'installazione per informazioni sul collegamento del GPS esterno.



3.3 INSTALLAZIONE DELL'INTERRUTTORE DI AVVIAMENTO

Collegare l'interruttore di avviamento dell'imbarcazione all'ingresso di rilevamento della chiave dietro il pannello di comando, in modo che il sistema si accenda e spenga automaticamente all'avviamento o all'arresto del motore. Fare riferimento allo schema elettrico nella Manuale d'installazione.



NOTA!

Qualora sia installato un pannello di comando supplementare (più plance di comando, ad es. un flybridge), collegare l'interruttore di avviamento dell'imbarcazione all'ingresso di rilevamento della chiave come per il pannello di comando principale.

4 PANORAMICA DEL PANNELLO DI COMANDO



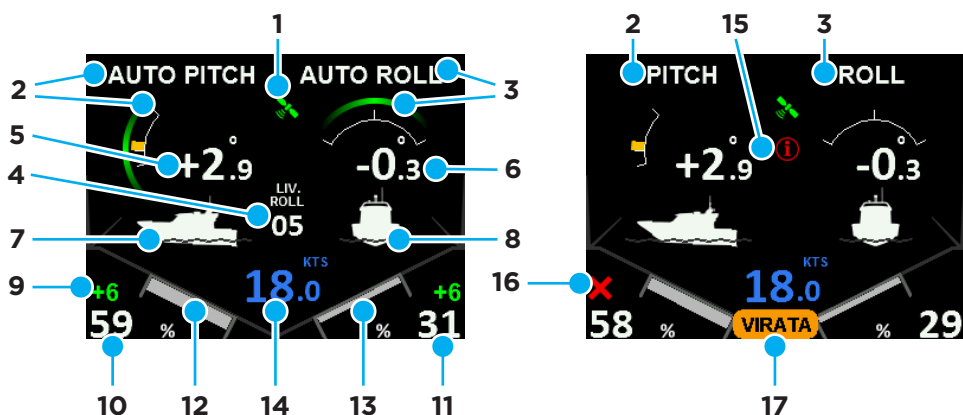
4.1 FUNZIONI DI BASE DEL PANNELLO

- 1 Display**
Display a colori da 2.4" TFT transflettivo, 320 x 240 pixel, antiriflesso.
- 2 Sensore di luminosità**
Il sensore di luminosità regola automaticamente la luminosità del display e commuta tra le modalità Giorno e Notte quando la Modalità display è impostata su Auto.
- 3 Pulsante POWER/MENU**
Premere e tenere premuto il pulsante per accendere o spegnere il sistema.
- 4 Pulsante AUTO**
Premere e tenere premuto il pulsante per attivare o disattivare il controllo automatico di beccheggio e rollio, premerlo nuovamente per attivare o disattivare il controllo automatico del rollio.
- 5 Manopola Roll**
Girare la manopola per il controllo manuale del rollio. Girare la manopola per regolare il livello di rollio in modalità di controllo automatico del rollio. Girare la manopola per virare l'imbarcazione in modalità di virata. Premere la manopola per accedere alle funzioni speciali, ad. es. per salvare le impostazioni attuali di assetto e attivare la modalità di virata.
- 6 Manopola Pitch**
Girare la manopola per il controllo manuale del beccheggio.

4.2 NAVIGAZIONE NEL MENU E FUNZIONI SOFTKEY

- 3 Pulsante POWER/MENU**
Premere il pulsante per accedere al menu.
Softkey per INDIETRO, ANNULLA.
- 4 Pulsante AUTO**
Softkey per OK, AVANTI, SELEZIONA, AZZERA, MODIFICA, SALVA, AVVIO, FATTO e tutte le opzioni nelle finestre a scomparsa.
- 5 Manopola Roll**
Girare la manopola per scorrere tra le opzioni nei menu. Girare la manopola per regolare i valori nei menu. Girare la manopola sulla velocità desiderata in sede di modifica della curva di controllo automatico del beccheggio. Premere la manopola per selezionare (allo stesso modo di SELEZIONA con il pulsante AUTO).
- 6 Manopola Pitch**
Girare la manopola per scorrere le righe nei menu. Girare la manopola per regolare i valori nei menu. Girare la manopola per regolare l'estensione degli intercettatori alla velocità desiderata in sede di modifica della curva di controllo automatico del beccheggio.

4.3 PANORAMICA DELLA VIDEATA PRINCIPALE



- | | |
|----|--|
| 1 | Stato GPS: Verde – Segnale GPS OK Giallo – Segnale GPS assente Rosso – GPS non collegato |
| 2 | AUTO PITCH ed Arco verde: Indicano che il controllo automatico del beccheggio è attivato. PITCH: Indica il controllo manuale del beccheggio, cioè che il controllo automatico è disattivato. |
| 3 | AUTO ROLL ed Arco verde: Indicano che il controllo automatico del rollio è attivato. ROLL: Indica il controllo manuale del rollio, cioè che il controllo automatico è disattivato. |
| 4 | LIVELLO AUTOMATICO DI ROLLIO: Indica il livello automatico di rollio attuale. |
| 5 | Angolo di beccheggio: Indicatore dell'angolo di beccheggio in gradi. |
| 6 | Angolo di rollio: Indicatore dell'angolo di rollio in gradi. |
| 7 | Indicatore di beccheggio dell'imbarcazione: Visualizza l'angolo di beccheggio attuale dell'imbarcazione. |
| 8 | Indicatore di rollio dell'imbarcazione: Visualizza l'angolo di rollio attuale dell'imbarcazione. |
| 9 | Compensazione Pitch: Indica la compensazione manuale del beccheggio quando è attivato il controllo automatico. |
| 10 | Posizione intercettatori di babordo: Indica l'estensione degli intercettatori di babordo in percentuale. |
| 11 | Posizione intercettatori di tribordo: Indica l'estensione degli intercettatori di tribordo in percentuale. |
| 12 | Feedback intercettatori di babordo: Visualizza l'estensione attuale degli intercettatori di babordo. |
| 13 | Feedback intercettatori di tribordo: Visualizza l'estensione attuale degli intercettatori di tribordo. |
| 14 | Velocità imbarcazione: Velocità attuale dell'imbarcazione. In assenza di segnale GPS, la velocità non viene visualizzata. |
| 15 | Indicazione di errore: Indica un errore di sistema - verificare il menu Informazioni sistema. |
| 16 | Errore intercettatore: Indica un errore ad un intercettatore - verificare il menu Informazioni sistema. |
| 17 | VIRATA: Indica che è attivata la modalità di virata. |

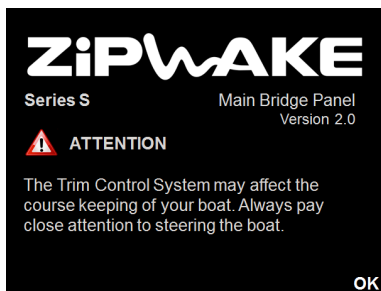
4.4 MANOPOLE DI COMANDO PROPORZIONALI ALLA VELOCITÀ

Le manopole Pitch e Roll sono proporzionali alla velocità. Un singolo “scatto” sulla manopola Pitch o Roll muoverà le lame degli intercettatori dell'1%. Girare la manopola più velocemente corrisponde a più incrementi per “scatto”. Il numero di incrementi dipende dalla velocità attuale dell'imbarcazione. Una velocità inferiore dell'imbarcazione richiede più incrementi, mentre una velocità superiore richiede meno incrementi per rendere più efficace e sicuro il controllo manuale di beccheggio e rollio.

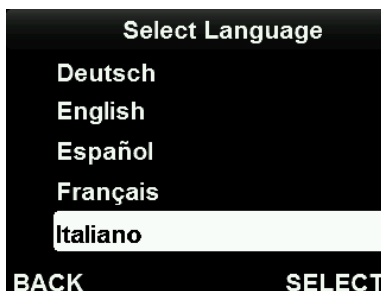
5 AVVIAMENTO INIZIALE

5.1 CONFIGURAZIONE DEL SISTEMA

1. Premere e tenere premuto il pulsante POWER finché sul display non appare il logo Zipwake.
2. Leggere il testo ATTENZIONE e premere OK o attendere 7 secondi.

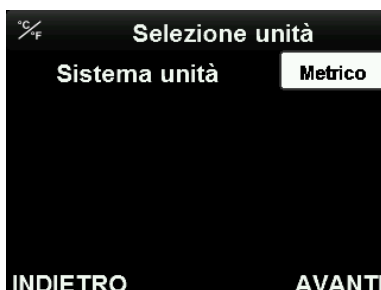


3. Selezionare Lingua e premere AVANTI.

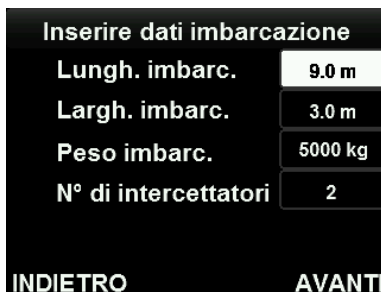


4. Selezionare Unità e premere AVANTI.

Metrico: Chilogrammi, metri
Imperiale: Libbre, piedi



5. Selezionare Lunghezza imbarcazione e premere AVANTI.
6. Selezionare Larghezza imbarcazione e premere AVANTI.
7. Selezionare Peso imbarcazione e premere AVANTI.
8. Inserire il numero di intercettatori installati e premere AVANTI.



NOTA!

In caso di installazione di un intercettatore centrato sulla mezzeria dello specchio di poppa, il numero di intercettatori sarà dispari. L'intercettatore centrale reagirà solamente ai movimenti di beccheggio. Fare riferimento alla Guida all'installazione per maggiori informazioni sul collegamento di un intercettatore in posizione centrale all'unità di distribuzione.

9. A questo punto, il sistema calcolerà la curva di controllo automatico del beccheggio, che indica al sistema l'estensione degli intercettatori in base alla velocità quando è attivato il controllo automatico del beccheggio (vedere il capitolo 7).
Premere OK o attendere che la finestra a scomparsa si chiuda automaticamente.



NOTA!

È sempre possibile ricominciare dall'inizio selezionando Ripristino impostazioni predefinite (vedere il capitolo 12.1).

⚠ IMPORTANTE Il sistema di controllo automatico necessita di dati corretti sull'imbarcazione per funzionare correttamente. Accertarsi di aver inserito correttamente i dati relativi alla propria imbarcazione.

5.2 VERIFICA DEL SEGNALE GPS

⚠ IMPORTANTE All'avviamento iniziale del sistema, possono occorrere diversi minuti per acquisire il segnale GPS satellitare.

1. Premere il pulsante MENU.
2. Selezionare Fonte GPS e premere SELEZIONA.



3. Per default, la Fonte GPS è impostata su Auto.
Il sistema selezionerà automaticamente il GPS con la migliore ricezione, indicandolo nel titolo del menu.
4. Stato GPS dovrebbe essere Buono o Eccellente.
In caso contrario, fare riferimento alla ricerca dei guasti (capitolo 13).



5.3 AZZERAMENTO DEGLI ANGOLI DI BECCHEGGIO E ROLLIO

⚠ IMPORTANTE All'avviamento iniziale del sistema, gli indicatori dell'angolo di beccheggio e rollio devono essere azzerati affinché il sistema di controllo automatico funzioni correttamente. Gli indicatori devono essere azzerati con l'imbarcazione ferma, a terra oppure in acque calme.

1. Premere il pulsante MENU.
2. Selezionare Azzeramento Pitch & Roll e premere SELEZIONA.



3. Selezionare Azzeramento angolo Pitch e premere AZZERA. Premere SÌ nella finestra a scomparsa per confermare.
4. Selezionare Azzeramento angolo Roll e premere AZZERA. Premere SÌ nella finestra a scomparsa per confermare.



NOTA!

A questo punto, gli angoli di beccheggio e rollio devono essere prossimi a 0,0°.

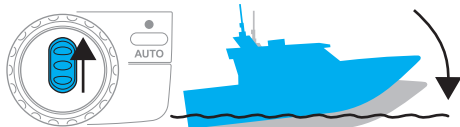
6 CONTROLLO MANUALE DELLA SENSIBILITÀ DI MANOVRA

6.1 CONTROLLO MANUALE DI BECCHEGGIO E ROLLIO

Quando il sistema è in modalità manuale, la sensibilità di manovra dell'imbarcazione può essere controllata per mezzo delle manopole. La manopola Pitch controlla l'angolo di assetto o beccheggio, mentre la manopola Roll controlla l'angolo di sbandamento o rollio.

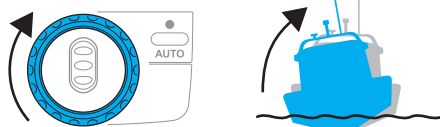
Assetto appurato

Muovere la manopola Pitch in avanti.



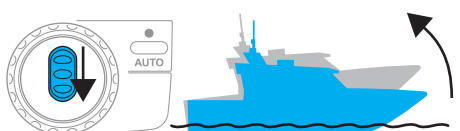
Correzione dello sbandamento a babordo

Girare la manopola Roll in senso orario.



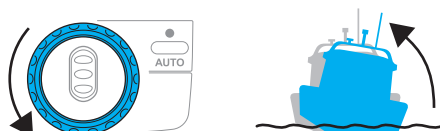
Assetto appoppato

Muovere la manopola Pitch all'indietro.



Correzione dello sbandamento a tribordo

Girare la manopola Roll in senso antiorario.

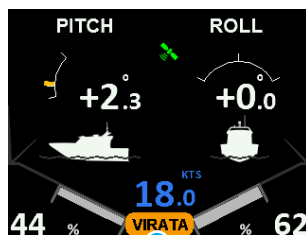
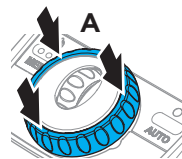


6.2 MODALITÀ DI VIRATA

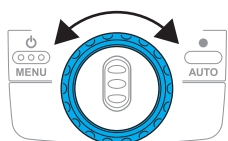
Quando è attivata la modalità di virata, la manopola Roll funge da timone e controlla la rotta o l'angolo di imbardata dell'imbarcazione.

⚠ IMPORTANTE La modalità di virata deve essere utilizzata unicamente per compiere virate significative in acque relativamente calme. La modalità di virata rimane disattivata o si disattiva se è attivato il controllo automatico del rollio (vedere il capitolo 8).

1. Per attivare la modalità di virata, premere e tenere premuta la manopola Roll (A) finché sul display non appare VIRATA (B).
2. Girare la manopola Roll in senso orario per virare a tribordo.
3. Girare la manopola Roll in senso antiorario per virare a babordo.
4. Per disattivare la modalità di virata, premere e tenere premuta la manopola Roll (A) finché VIRATA (B) non scompare dal display.



BABORDO TRIBORDO



BABORDO TRIBORDO

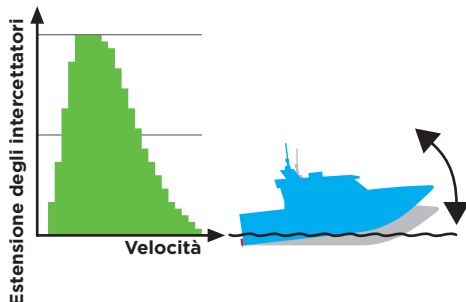


B

7 CONTROLLO AUTOMATICO DEL BECCHEGGIO

7.1 CONTROLLO AUTOMATICO DEL BECCHEGGIO

Quando è attivato il controllo automatico del beccheggio, il sistema regola automaticamente l'assetto dell'imbarcazione, minimizzando la resistenza alle onde per le massime prestazioni ed il massimo comfort a qualsiasi velocità. La curva di controllo automatico del beccheggio indica al sistema l'estensione degli intercettatori in base alla velocità, regolando quindi l'angolo di beccheggio dell'imbarcazione in funzione della velocità.



⚠ IMPORTANTE Le funzioni di controllo automatico del sistema rimangono disattivate o si disattivano in assenza del segnale di velocità dal GPS oppure in caso di altro guasto al sistema. In tal caso, nella parte superiore del display principale lampeggia un messaggio di errore.

Se il sistema è in modalità manuale:

1. Per attivare il controllo automatico di beccheggio e rollio, premere e tenere premuto il pulsante AUTO finché sul display non appaiono AUTO PITCH (A), AUTO ROLL (B) e gli archi verdi.
2. Per attivare solamente il controllo automatico del beccheggio, premere il pulsante AUTO. Sul display restano visualizzati AUTO PITCH (A) ed il relativo arco verde, mentre AUTO (ROLL) ed il relativo arco verde scompaiono.
3. Premere il pulsante AUTO per riattivare il controllo automatico del rollio.
4. Premere e tenere premuto il pulsante AUTO per ritornare alla modalità manuale.



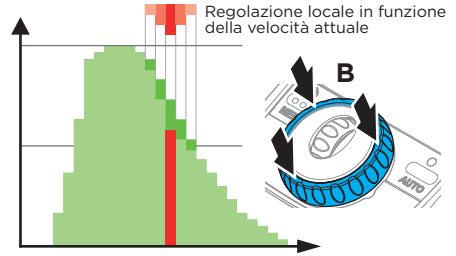
NOTA!

Le estensioni degli intercettatori (C) sono visualizzate negli angoli inferiori del display.

7.2 COMPENSAZIONE DEL CONTROLLO AUTOMATICO DEL BECCHEGGIO

Anche se è attivato il controllo automatico del beccheggio, è possibile compensare manualmente l'impostazione automatica del beccheggio in funzione delle varie condizioni del mare e di carico dell'imbarcazione.

1. Per l'assetto appruato, muovere la manopola Pitch in avanti per aumentare la compensazione del beccheggio (A).
Per l'assetto appoppato, muovere la manopola Pitch all'indietro per diminuire la compensazione del beccheggio (A).
2. Se la regolazione assicura un assetto migliore dell'imbarcazione, è possibile salvarla premendo e tenendo premuta la manopola Roll (B) finché la compensazione del beccheggio (A) non scompare dal display. La curva di controllo automatico del beccheggio viene regolata localmente in funzione della velocità attuale dell'imbarcazione.



NOTA!

Salvando un'impostazione preferita di assetto in questo modo alle varie velocità dell'imbarcazione è possibile ottenere facilmente una curva ottimale per il carico specifico della propria imbarcazione. La curva può essere visualizzata e regolata dalla pagina del menu (vedere il capitolo 7.3).

7.3 IMPOSTAZIONE DELLA CURVA DI CONTROLLO AUTOMATICO DEL BECCHEGGIO

La curva di controllo automatico del beccheggio indica al sistema l'estensione degli intercettatori in base alla velocità, regolando quindi l'angolo di beccheggio dell'imbarcazione in funzione della velocità. All'avviamento iniziale del sistema (vedere il capitolo 5), viene calcolata una curva predefinita sulla base dei dati dell'imbarcazione (lunghezza, larghezza e peso). La curva di controllo automatico del beccheggio può essere regolata ed ottimizzata dalla pagina del menu.

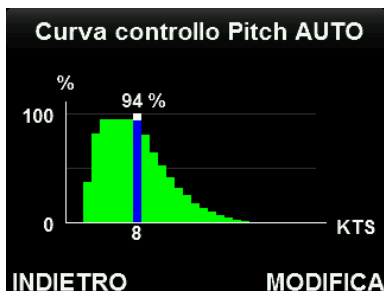
1. Premere il pulsante MENU.
2. Selezionare Configurazione AUTO e premere SELEZIONA.
3. Selezionare Curva Pitch Auto e premere SELEZIONA.



3. Selezionare Curva Pitch Auto e premere SELEZIONA.



4. Premere MODIFICA per entrare in modalità di modifica.
5. Girare la manopola Roll sulla velocità desiderata.



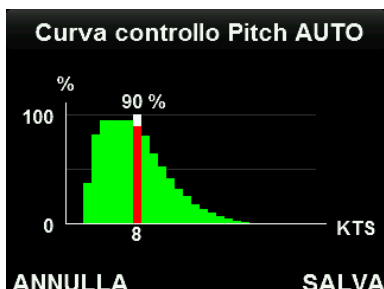
6. A: Girare la manopola Pitch in avanti per aumentare l'estensione degli intercettatori ed abbassare la prua (diminuire l'angolo di beccheggio).

oppure

- B: Girare la manopola Pitch all'indietro per diminuire l'estensione degli intercettatori e sollevare la prua (aumentare l'angolo di beccheggio).

7. Ripetere i punti 5-6 per regolare eventuali altre impostazioni.

8. Premere SALVA per aggiornare la curva.



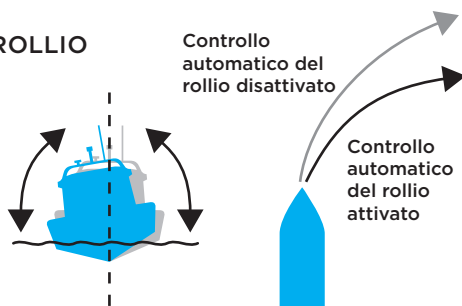
NOTA!

Per ripristinare la curva di controllo automatico del beccheggio sull'impostazione originale (predefinita) è necessario selezionare Ripristino impostazioni predefinite (vedere il capitolo 12.1).

8 CONTROLLO AUTOMATICO DEL ROLLIO

8.1 CONTROLLO AUTOMATICO DEL ROLLIO

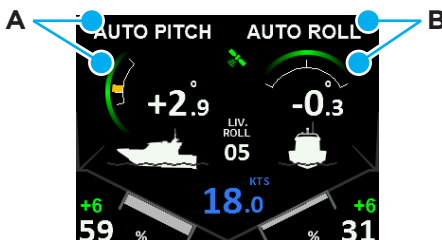
Quando è attivato il controllo automatico del rollio, il sistema elimina automaticamente il fastidioso e pericoloso rollio dell'imbarcazione, per mantenere costantemente l'imbarcazione a livello o per virare rapidamente in modo bilanciato. Per le imbarcazioni che tendono a sbandare in misura eccessiva verso l'interno in sede di virata, il sistema contribuisce a compiere virate più strette.



⚠ IMPORTANTE Il controllo automatico del rollio è attivato solamente se la velocità dell'imbarcazione è superiore alla velocità di attivazione del controllo automatico del rollio (capitolo 8.2). Le funzioni di controllo automatico del sistema rimangono disattivate o si disattivano in assenza del segnale di velocità dal GPS.

Se il sistema è in modalità manuale:

1. Per attivare il controllo automatico di beccheggio e rollio, premere e tenere premuto il pulsante AUTO finché sul display non appaiono AUTO PITCH (A), AUTO ROLL (B) e gli archi verdi.
2. Per attivare solamente il controllo automatico del beccheggio, premere il pulsante AUTO. Sul display restano visualizzati AUTO PITCH (A) ed il relativo arco verde, mentre AUTO (ROLL) ed il relativo arco verde scompaiono.
3. Premere il pulsante AUTO per riattivare il controllo automatico del rollio.
4. Premere e tenere premuto il pulsante AUTO per ritornare alla modalità manuale.



8.2 VELOCITÀ DI ATTIVAZIONE DEL CONTROLLO AUTOMATICO DEL ROLLIO

La velocità dell'imbarcazione alla quale si attiva il controllo automatico del rollio può essere regolata rispetto al valore predefinito, calcolato dal sistema sulla base dei dati inseriti relativamente all'imbarcazione.

1. Premere il pulsante MENU.
2. Selezionare Configurazione AUTO e premere SELEZIONA.
3. Selezionare Velocità controllo rollio AUTO e premere SELEZIONA per regolare la velocità.



8.3 LIVELLO AUTOMATICO DI ROLLIO

Quando è attivato il controllo automatico del rollio, è possibile regolarne la sensibilità dal livello 1 al livello 10.

Aumentare o diminuire il livello di rollio in funzione delle condizioni del mare e di carico dell'imbarcazione.

1. Girare la manopola Roll in senso orario per aumentare il livello di rollio.
Girare la manopola Roll in senso antiorario per diminuire il livello di rollio.
2. L'indicatore del livello di rollio scompare dopo alcuni secondi ed il livello di rollio è salvato.
3. Il livello di rollio può essere impostato anche in Configurazione AUTO, allo stesso modo della velocità di attivazione del controllo automatico del rollio (capitolo 8.2).



NOTA!

Il livello di rollio attuale (A) è indicato al centro del display. Il livello di rollio 5 corrisponde alla sensibilità normale (predefinita). Provare i vari livelli fino a trovare quello più soddisfacente. Il livello di rollio selezionato rimane salvato finché non viene selezionato un nuovo livello.

9 ACCENSIONE DEL SISTEMA

1. Premere e tenere premuto il pulsante POWER finché sul display non appare il logo Zipwake.
2. Leggere il testo ATTENZIONE e premere OK o attendere 7 secondi affinché appaia la videata principale.



NOTA!

Se l'interruttore di avviamento dell'imbarcazione è collegato all'ingresso di rilevamento della chiave dietro il pannello di comando (vedere il capitolo 3), il sistema si accende automaticamente all'avviamento del motore.

10 SPEGNIMENTO DEL SISTEMA

10.1 SPEGNIMENTO DI UN SINGOLO PANNELLO DI COMANDO

1. Per spegnere il sistema, premere e tenere premuto il pulsante POWER.
2. Sul display appare un conto alla rovescia.
3. Tenere premuto il pulsante POWER finché il conto alla rovescia non raggiunge 1 o il sistema ritorna alla videata principale.
4. Il sistema si spegne e gli intercettatori si ritraggono automaticamente.



10.2 SPEGNIMENTO DI MULTIPLI PANNELLI DI COMANDO

Qualora siano installati più pannelli di comando, è possibile selezionare di spegnere l'intero sistema o solamente il display attualmente in uso.

1. Premere e tenere premuto il pulsante POWER finché non appare il menu Spegnimento sistema.
2. A: Selezionare Spegni display e premere SELEZIONA per spegnere il display. Premere il pulsante POWER per riattivare il display oppure
B: Selezionare Spegni sistema e premere SELEZIONA per spegnere il sistema. Il sistema si spegne e gli intercettatori si ritraggono automaticamente.



10.3 INSTALLAZIONE DELL'INTERRUTTORE DI AVVIAMENTO

Se l'interruttore di avviamento dell'imbarcazione è collegato all'ingresso di rilevamento della chiave dietro il pannello di comando (vedere il capitolo 3), il sistema si spegne automaticamente allo spegnimento del motore.

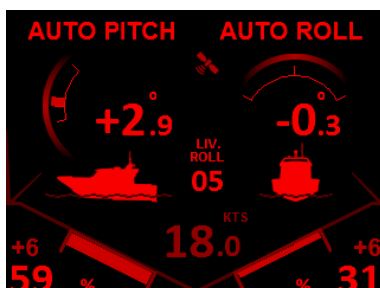
11 IMPOSTAZIONI DEL DISPLAY

1. Premere il pulsante MENU.
2. Selezionare Configurazione Display e premere SELEZIONA.
3. Selezionare Luminosità e premere SELEZIONA per regolare la luminosità del display tra l'1 ed il 100%. Questa opzione del menu non è disponibile se la Modalità display è impostata su Auto.
4. Selezionare Modalità display e impostarla su Auto (predefinita), Giorno o Notte.



NOTA!

Quando la Modalità display è impostata su Auto, il display regola automaticamente la luminosità in funzione delle condizioni di illuminazione e commuta tra le modalità Giorno (videata normale) e Notte (videata rossa).



12 CONFIGURAZIONE AVANZATA

12.1 RIPRISTINO DELLE IMPOSTAZIONI PREDEFINITE

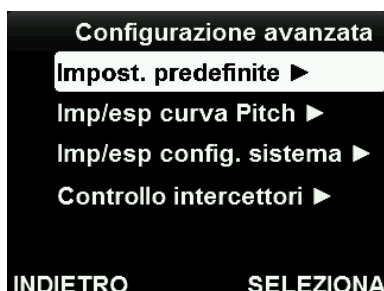
Per azzerare le impostazioni e ripristinare la curva di controllo automatico del beccheggio originale è necessario selezionare Ripristino impostazioni predefinite.

⚠ IMPORTANTE Il ripristino delle impostazioni predefinite azzererà tutti i valori e le impostazioni del sistema. Dopo il ripristino delle impostazioni predefinite è possibile ripristinare (vedere il capitolo 12.2) e reinstallare le proprie impostazioni o la propria curva di controllo automatico del beccheggio.

1. Premere il pulsante MENU.
2. Selezionare Configurazione avanzata e premere SELEZIONA.



3. Selezionare Ripristino impostazioni predefinite e premere SELEZIONA.
4. Premere OK nella finestra a scomparsa per confermare.
5. Vengono ripristinate tutte le impostazioni predefinite, quindi il sistema si spegne.
6. Avviare il sistema e riconfigurararlo (vedere il capitolo 5).



12.2 IMPORTAZIONE/ESPORTAZIONE DEI DATI

È possibile copiare la curva di controllo automatico del beccheggio e le impostazioni su una chiavetta USB per reinstallarle e/o trasferirle tra diversi pannelli di comando o diverse imbarcazioni.

⚠ IMPORTANTE Per l'importazione e l'esportazione dei dati dal sistema deve essere collegata una chiavetta USB formattata FAT32.

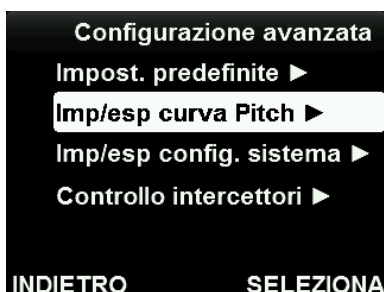
1. Premere il pulsante MENU.
2. Selezionare Configurazione avanzata e premere SELEZIONA.



3. Rimuovere il tappo della porta USB (A) dietro il pannello di comando e collegare una chiavetta USB al connettore DEVICE prima di esportare/importare i dati.



4. Selezionare Imp./esp. curva Pitch oppure Imp./esp. config. sistema, premere SELEZIONA e seguire le istruzioni sullo schermo.
5. Ricordarsi di rimuovere la chiavetta USB e riapplicare il tappo sulla porta USB.



12.3 CONTROLLO DEGLI INTERCETTATORI

Per verificare lo stato di ogni intercettatore, si raccomanda di controllarli regolarmente. Ogni intercettatore effettua 5 corse consecutive e viene misurata la coppia del relativo servomotore, indicata come valore medio e massimo rispettivamente per il movimento dell'aletta verso l'esterno e l'interno.

Per semplificare l'interpretazione dei valori di coppia, i valori numerici vengono presentati in grafici a barre dal verde al rosso, dove il colore verde indica che la coppia è accettabile ed il colore rosso indica che è troppo elevata.

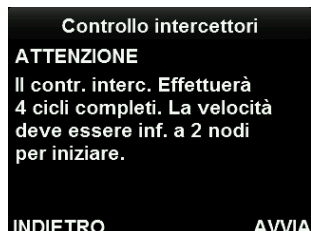
1. Premere il pulsante MENU.
2. Selezionare Configurazione avanzata e premere SELEZIONA.



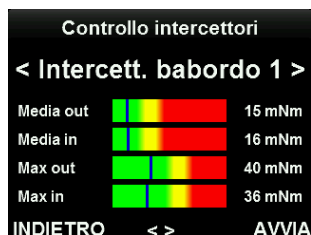
3. Selezionare Controllo intercettatori e premere SELEZIONA.



4. Premere AVVIO per avviare il ciclo di prova.



5. Girare la manopola Roll o Pitch per alternare i vari intercettatori, ad es. dall'Intercettatore di babordo 1 all'Intercettatore di tribordo 1.



NOTA!

Si raccomanda di effettuare sempre un primo controllo immediatamente dopo l'installazione degli intercettatori, prima di lanciare l'imbarcazione. Se la coppia del servomotore di un intercettatore è troppo elevata, probabilmente il problema è dovuto alla planarità eccessiva dello specchio di poppa dietro l'intercettatore e/o ad una quantità eccessiva di antivegetativo tra le lame. **Tutti i valori devono essere verdi!**

In caso di coppia troppo elevata devono sempre essere apportate le misure correttive necessarie, a prescindere dal fatto che sia dovuta a planarità eccessiva dello specchio di poppa, quantità eccessiva di antivegetativo, danni alle lame o alghe.

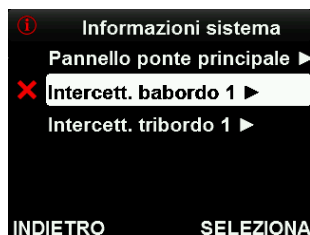
13 RICERCA DEI GUASTI

13.1 INFORMAZIONI SUGLI ERRORI DI SISTEMA

Il lampeggio del simbolo di errore (A) indica errori di sistema che richiedono attenzione. Il simbolo di errore intercettatori (B) indica un errore ad uno o più intercettatori. Per l'elenco completo degli errori, le relative descrizioni e gli interventi correttivi, vedere il capitolo 13.3.

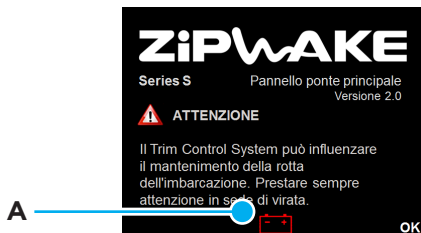


1. Premere il pulsante MENU.
2. Selezionare Informazioni sistema e premere SELEZIONA.
3. Selezionare la riga con il codice di errore e premere SELEZIONA.
4. Selezionare il codice di errore e premere SELEZIONA.
5. Leggere il messaggio di errore e consultare il capitolo 13.3 per gli interventi correttivi.



13.2 ALLARME BATTERIA

Verificare le condizioni della batteria se all'accensione del sistema appare il simbolo di errore della batteria (A).



13.3 INTERVENTI CORRETTIVI IN CASO DI ERRORE

Fare riferimento ai seguenti interventi correttivi per risolvere eventuali problemi. Visitare il sito www.zipwake.com per informazioni più aggiornate, aggiornamenti software ed altri interventi correttivi. Se il problema persiste, contattare il proprio rivenditore per l'assistenza e/o la sostituzione dei componenti difettosi.

Messaggi di errore relativi al pannello di comando

Tensione di alimentazione troppo bassa

- Verificare la tensione di alimentazione della batteria (>12 V).
- Verificare il collegamento del cavo di alimentazione alla batteria.

Tensione di alimentazione troppo elevata

- Verificare il cavo di alimentazione dell'unità di distribuzione.
- Verificare la tensione di alimentazione della batteria (12-32 V).

Pulsante/manopola difettosi

- Verificare eventuali pulsanti o manopole bloccati.
- Pulire il lato anteriore del pannello di comando con acqua dolce.

Errore acc./giroscopio

- Spegnerne il sistema, attendere 10 minuti e riavviarlo.

Temperatura pannello troppo elevata

- Verificare che il pannello non sia montato troppo vicino ad eventuali fonti di calore.
- Provare a spostare il pannello di comando in un altro luogo (più fresco).

Errore programma

- Riavviare il sistema.
- Visitare il sito www.zipwake.com per eventuali aggiornamenti in grado di risolvere il problema.

Intercettatore non collegato

- Verificare che i cavi della servonità non siano danneggiati.
- Pulire i connettori e ricollegarli all'unità di distribuzione.

Errore di comunicazione

- Verificare che i cavi del sistema non siano danneggiati.
- Pulire i connettori di unità di distribuzione e pannelli di comando e ricollegarli.

Segnale GPS assente

- Verificare la fonte e lo stato del segnale GPS dalla pagina del menu Selezione fonte GPS (normalmente è impostata su Auto).
- In caso di GPS esterno o NMEA 2000, verificare che i relativi cavi non siano danneggiati.
- Verificare che la fonte GPS NMEA 2000 sia accesa.
- Pulire i connettori del pannello di comando e ricollegarli.

Messaggi di errore relativi ad intercettatori/servonità

Tensione di alimentazione troppo bassa

- Verificare la tensione di alimentazione della batteria (>12 V).
- Verificare il collegamento del cavo di alimentazione alla batteria.
- Verificare il cavo di alimentazione dell'unità di distribuzione.

Tensione di alimentazione troppo elevata

- Verificare la tensione di alimentazione della batteria (12-32 V).

Corsa intercettatore troppo corta

- Riavviare il sistema.
- Rimuovere la parte anteriore dell'intercettatore e verificare che le lame si muovano correttamente. Rimuovere eventuali alghe, sporcizia o tracce di vernice.
- Rimontare la parte anteriore, azionare l'intercettatore e verificare che le lame si muovano correttamente.

Corsa intercettatore troppo lunga

- Riavviare il sistema.
- Rimuovere la parte anteriore dell'intercettatore e verificare che le lame si muovano correttamente. Rimuovere eventuali alghe, sporcizia o tracce di vernice.
- Rimontare la parte anteriore, azionare l'intercettatore e verificare che le lame si muovano correttamente.

Elettronica difetosa

- Riavviare il sistema.
- Visitare il sito www.zipwake.com per eventuali aggiornamenti in grado di risolvere il problema.

Sovraccarico, intercettatore bloccato

- Verificare che non siano presenti alghe, sporcizia o vernice sull'intercettatore e tra le lame.
- Rimuovere la parte anteriore dell'intercettatore e verificare che le lame si muovano correttamente.
- Rimontare la parte anteriore, azionare l'intercettatore e verificare che le lame si muovano correttamente.

Temp. elevata attuatore motorino

- Spegnerne il sistema, attendere 10 minuti e riavviarlo.

Temp. elevata motorino

- Spegnerne il sistema, attendere 10 minuti e riavviarlo.

Sensore HALL motorino difettoso

- Spegnerne il sistema, attendere 10 minuti e riavviarlo.

Attuatore motorino difettoso

- Spegnerne il sistema, attendere 10 minuti e riavviarlo.

13.4 ALTRI ERRORI

Le funzioni di controllo automatico del sistema rimangono disattivate, si disattivano oppure si attivano/disattivano in modo intermittente (può accadere in caso di errore di sistema o assenza del segnale di velocità dal GPS).

- Verificare il messaggio di errore lampeggiante all'attivazione del controllo automatico del beccheggio.
- Verificare il menu Informazioni sistema ed i messaggi di errore sopra per risolvere il problema.

Il controllo automatico del beccheggio si attiva/disattiva in modo intermittente (può accadere in caso di segnale GPS debole o scarsa copertura satellitare).


- Verificare lo stato del GPS nel menu Selezione fonte GPS. Impostare la Fonte GPS su Auto.
- Collegare una fonte GPS NMEA 2000, se possibile. Fare riferimento alla Guida all'installazione.
- Installare il GPS esterno Zipwake se il pannello di comando è montato al di sotto di un tettuccio. Fare riferimento alla Guida all'installazione.

L'imbarcazione sbanda a babordo se la manopola Roll viene girata verso tribordo (in senso orario) in velocità

- Verificare come sono collegati gli intercettatori all'unità di distribuzione. Fare riferimento alla Guida all'installazione per il corretto collegamento.

14 MANUTENZIONE

 **AVVERTENZA** Prestare attenzione ai bordi affilati degli intercettatori.


 **IMPORTANTE** Utilizzare sempre i comandi per muovere le lame degli intercettatori. Non tentare mai di forzare le lame degli intercettatori manualmente.

14.1 VARO


Verniciare gli intercettatori con un antivegetativo prima di varare l'imbarcazione. Si raccomanda l'uso di una vernice spray. Quando si è asciugata, rimuovere la vernice in eccesso tra le lame degli intercettatori. Prima di varare l'imbarcazione, portare le lame degli intercettatori ai rispettivi fincorsa utilizzando i comandi, per accertarsi che si muovano liberamente e correttamente. Fare riferimento alla Guida all'installazione per maggiori informazioni.

Verificare che la coppia dei servomotori sia accettabile effettuando un Controllo degli intercettatori (capitolo 12.3).

14.2 ALAGGIO

 **IMPORTANTE** In sede di alaggio dell'imbarcazione, non posizionare mai eventuali blocchi di supporto contro gli intercettatori oppure in modo che blocchino le relative lame.

Dopo aver alato l'imbarcazione, pulire gli intercettatori da eventuali alghe o sporcizia con un'idropulitrice. Estendere completamente le lame degli intercettatori utilizzando i comandi e lavarli con un'idropulitrice. Verificare che le lame non siano danneggiate. Dopo il lavaggio, ritrarre le lame degli intercettatori spegnendo il sistema. Verificare che i copricavo siano integri ed in posizione. In caso di alaggio dell'imbarcazione dopo un periodo di utilizzo prolungato, si raccomanda di smontare temporaneamente le parti anteriori degli intercettatori e lavarle accuratamente all'interno con un'idropulitrice.

 **IMPORTANTE** Per la pulizia del pannello di comando:

- Utilizzare esclusivamente acqua dolce ed un panno morbido per la pulizia della parte anteriore del pannello di comando.
- Non strofinare il display/lo schermo con un panno asciutto per evitare di graffiarlo.
- Non utilizzare prodotti abrasivi, acidi oppure a base di ammoniaca.
- Non utilizzare un'idropulitrice.

15 AGGIORNAMENTO DEL SISTEMA

Il software del sistema dinamico di controllo dell'assetto può essere aggiornato. Visitare il sito www.zipwake.com per verificare i nuovi aggiornamenti software.

⚠ IMPORTANTE Il file di aggiornamento software deve essere salvato sulla cartella principale di una chiavetta USB formattata FAT32 per aggiornare il sistema.

1. Scaricare il file di aggiornamento software dal sito www.zipwake.com.
2. Copiare il file di aggiornamento software sulla cartella principale di una chiavetta USB.
3. Rimuovere il tappo della porta USB (A) dietro il pannello di comando e collegare la chiavetta USB al connettore DEVICE.
4. Riavviare il sistema e seguire le istruzioni sullo schermo.
5. Ricordarsi di rimuovere la chiavetta USB e riapplicare il tappo sulla porta USB.



NOTA!

In caso di aggiornamento ad un'altra versione software, la configurazione del sistema, le impostazioni personalizzate e la curva di controllo automatico del beccheggio non andranno perse. È possibile anche reinstallare una versione software precedente.

Visitare il sito www.zipwake.com per maggiori informazioni quali:

- Manuale dell'operatore e Manuale d'installazione in diverse lingue
- Schede tecniche dei prodotti, accessori e ricambi
- Esempi di applicazioni e alternative di montaggio degli intercettatori
- Disegni e modelli in 3D dei componenti del sistema
- Aggiornamenti software per il proprio sistema dinamico di controllo dell'assetto

ZIPWAKE

CHOOSE COMFORT. ENJOY PERFORMANCE.