

KÄYTTÖOHJE

DYNAAMINEN TRIMMIOHJAUSJÄRJESTELMÄ
S-SARJA

ZIPWAKE

CHOOSE COMFORT. ENJOY PERFORMANCE.

Vastuuvapauslauseke

Zipwake ei vastaa menetetyistä ajasta, nosto-, hinaus- tai kuljetuskustannuksista eikä muusta epäsuorasta, tahattomasta tai vällillisestä vahingosta, vaivasta tai taloudellisesta menetyksestä tätä tuotetta käytettäessä. Zipwake ei vastaa vahingoista, jotka aiheuttaa asiaton käyttö, asiaton asennus tai tuotteeseen tehdyt muutokset, tai kolmannen osapuolen esittämistä tulon menetyksestä aiheutuvista vaatimuksista.

Tavaramerkkiä koskeva huomautus

Zipwake on Ruotsissa sijaitsevan Prezip Technology AB:n rekisteröity tavaramerkki. Kaikki muut tässä mainitut tavaramerkit, kaupanimet tai yritysten nimet on mainittu vain tunnistamista varten, ja ne ovat niiden omistajien omaisuutta.

Patenttia koskeva huomautus

Tämä tuote on suojattu patenteilla, mallisuojoilla, patentti- tai mallisuojarahakemuksilla.

Vaatimustenmukaisuusvakuutus

Tämä tuote vastaa seuraavia sähkömagneettista yhteensopivuutta (EMC) koskevia säännöksiä ja standardeja koskien meriympäristöä.

CE	EN 60945
FCC	CFR 47, osa 15, kohta B
DNV	st. nro 2.4
IACS	E10
GL	GL VI 7.2

Zipwaken asiakirjojen mukainen oikea asennus on edellytys sille, että sähkömagneettinen yhteensopivuus (EMC) säilyy.

Tuote vastaa ABYC:n suosittelimia käytäntöjä E-11: AC and DC Electrical Systems on Boats ja H-27: Seacocks, thru-hull fittings and drain plugs.


Asiakirjat ja tekninen tarkkuus

Tämän asiakirjan tiedot olivat parhaan tietomme mukaan oikeita asiakirjan laatimisajankohtana. Zipwake ei kuitenkaan voi vastata sen mahdollisesti sisältämistä epätarkkuuksista tai virheistä. Lisäksi tiedot saattavat muuttua ilman erityistä ilmoitusta jatkuvan tuotekehityksen myötä. Sen vuoksi Zipwake ei vastaa tuotteen ja tämän asiakirjan välisistä eroista.

Tekijänoikeuslauseke

Tämän käyttöohjeen saa kopioida omaa käyttöä varten. Kopioita ei saa antaa tai myydä kolmannelle osapuolelle. Käyttöohjetta ei saa hyödyntää kaupallisesti.

Tuotteen hävittäminen

 Hävitä tämä tuote sähkö- ja elektroniikkalaiteromudirektiivin (WEEE) mukaisesti.

Sähkö- ja elektroniikkalaiteromu (WEEE)

WEEE-direktiivi ei koske joitakin Zipwake-osia. Me kuitenkin kannatamme sen käytäntöjä ja pyydämme sinua ottamaan huomioon, kuinka tämä tuote hävitetään.

Tuotteen rekisteröinti

Rekisteröi tuotteesi osoitteessa www.zipwake.com/register. Rekisteröinti mahdollistaa pääsyn ohjelmistopäivityksiin jne.

KÄYTTÖOHJE

DYNAAMINEN TRIMMIOHJAUSJÄRJESTELMÄ
S-SARJA

Osanumero: 2011336
Julkaistu: R2B, heinäkuu 2016
Kieli: suomi

SISÄLLYSLUETTELO

1	TÄRKEITÄ TIETOJA	4
1.1	KÄYTTÖOHJEEN LUKEMINEN	
1.2	YLEISET TURVALLISUUSOHJEET	
1.3	ERITYISET KÄYTTÖOHJEET	
2	JÄRJESTELMÄN YLEISKUVAUS	5
3	ASENNUS	6
3.1	NMEA 2000 GPS:N YHDISTÄMINEN	
3.2	ULKOISEN GPS:N YHDISTÄMINEN	
3.3	SYTYTYSKYTKIMEN ASENNUS	
4	OHJAUSPANEELIN YLEISKUVAUS	7
4.1	PERUSPANEELIN TOIMINNOT	
4.2	NAVIGOINTI-VALIKKO JA NÄPPÄINTEN TOIMINNOT	
4.3	PÄÄVALIKON YLEISKUVAUS	
4.4	NOPEUSPROGRESSIIVISET OHJAUSPYÖRÄT	
5	KÄYNNISTYS	9
5.1	JÄRJESTELMÄN VALMISTELU	
5.2	GPS-SIGNAALIN TARKISTUS	
5.3	PITCH- JA ROLL-KULMIEN NOLLAUS	
6	KULKUASENNON MANUAALINEN OHJAUS	12
6.1	MANUAALINEN PITCH JA ROLL	
6.2	OHJAUSTILA	
7	AUTO PITCH -OHJAUS	13
7.1	AUTOMAATTINEN PITCH	
7.2	AUTOMAATTISEN PITCHIN SIIRTÄMINEN	
7.3	AUTO PITCH -OHJAUSKÄYRÄN MUOKKAAMINEN	
8	AUTO ROLL -OHJAUS	16
8.1	AUTOMAATTINEN ROLL	
8.2	AUTO ROLL -KYNNYSNOPEUS	
8.3	AUTO ROLL -TASO	
9	JÄRJESTELMÄN KÄYNNISTÄMINEN	18
10	JÄRJESTELMÄN SAMMUTTAMINEN	18
10.1	YKSITTÄISEN OHJAUSPANEELIN SAMMUTTAMINEN	
10.2	USEAMMAN OHJAUSPANEELIN SAMMUTTAMINEN	
10.3	SYTYTYSKYTKIMEN ASENNUS	
11	NÄYTÖN ASETUKSET	19
12	LAAJENNETUT ASETUKSET	20
12.1	TEHDASASETUSTEN PALAUTUS	
12.2	TIETOJEN TUONTI/VIENTI	
12.3	INTERSEPTORIN TARKISTUS	
13	VIANETSINTÄ	23
13.1	JÄRJESTELMÄVIRHETIEDOT	
13.2	AKKUVAROITUS	
13.3	VIANKORJAUSTOIMENPITEET	
13.4	MUUT VIRHEET	
14	HUOLTO	25
14.1	VESILLELASKU	
14.2	VEDESTÄ NOSTO	
15	JÄRJESTELMÄN PÄIVITYS	26

1 TÄRKEITÄ TIETOJA

1.1 KÄYTTÖOHJEEN LUKEMINEN

Varmista, että luet ja ymmärrät tämän käyttöohjeen ennen dynaamisen trimmiohjausjärjestelmän käyttöä. Jos et ymmärrä käyttöohjeen joitakin kohtia, ota yhteyttä jälleenmyyjäsi lisätietoja varten.

TÄRKEÄÄ TÄRKEIKSI merkityt tiedot voivat aiheuttaa järjestelmä- tai esinevikoja tai -vahinkoja, jos ohjeita ei noudateta.

VAROITUS VAROITUKSENA esitetyt tiedot voivat aiheuttaa henkilövahinkoja, jos ohjeita ei noudateta.

OTA HUOMIOON!

OTA HUOMIOON! -merkinnällä esitetyt tiedot ovat tärkeitä ohjeita trimmiohjausjärjestelmän toiminnasta ja ominaisuuksista.

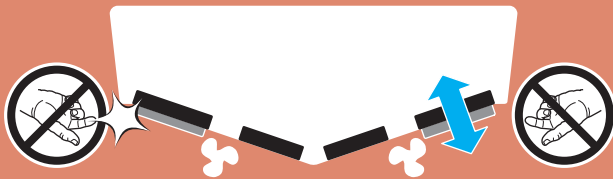
1.2 YLEISET TURVALLISUUSOHJEET

Trimmiohjausjärjestelmä on varuste, joka optimoi veneen kulkumukavuutta, suorituskykyä ja polttoainekulutusta. Muista, että se ei missään tapauksessa vapauta veneen ohjaajaa vastuusta ajaa venettä turvallisesti.

Tutustu järjestelmään ja sen toimintoihin tyynessä vedessä ja totuttele sen vaikutuksiin veneen ohjauksessa, ennen kuin käytät sitä tavallisissa olosuhteissa.

VAROITUS Trimmiohjausjärjestelmä voi vaikuttaa veneen kurssissa pysymiseen. Kiinnitä huomio aina veneen ohjaamiseen.

VAROITUS Älä koskaan yritä liikuttaa interseptorin lapoja käsin. Varo teräviä kulmia, kun olet interseptorien lähellä. Kytke järjestelmä pois, kun vene on laiturissa, ankkuroitu tai nostettu vedestä.



1.3 ERITYISET KÄYTTÖOHJEET

TÄRKEÄÄ Zipwake dynaamisen trimmiohjausjärjestelmän tulee olla trimmauksen pääohjausjärjestelmä. Jos veneessä on ulkolaitamoottori tai perävetolaite, tulee niiden trimmi (potkurin akselin kaltevuus) asettaa nolla-asentoon. Poikkeuksena erittäin suuret nopeudet, jolloin kulkuasettoa voidaan lisäksi korjata myös moottorin omaa trimmiä käyttämällä tai jos moottorissa on trimmiautomaattika.

2 JÄRJESTELMÄN YLEISKUVAUS

S-sarjan dynaaminen trimmiohjausjärjestelmä käsittää uusimpaa tekniikkaa edustavat kestävät, nopeatoimiset interseptorit ja ainutlaatuiset 3D-ohjauslaitteet, joiden avulla käyttäjä voi ohjata trimmausta, kaltevuutta tai suuntaa ainutlaatuisesti, käyttäjäystävällisesti, intuitiivisesti ja tarkasti. Järjestelmä on täysin automaattinen ja parantaa huomattavasti veneen suorituskykyä, polttoainetaloutta, mukavuutta ja turvallisuutta.

PÄÄOMINAISUUDET

AUTO PITCH -OHJAUS - VENEEN KALLISTUKSEN SÄÄTÖ PITUUSSUUNNASSA (TRIMMAUS)

Järjestelmä säättää automaattisesti pitch-kulman, mikä minimoi aaltovastuksen ja parantaa suorituskykyä ja mukavuutta kaikilla nopeuksilla (luku 7).

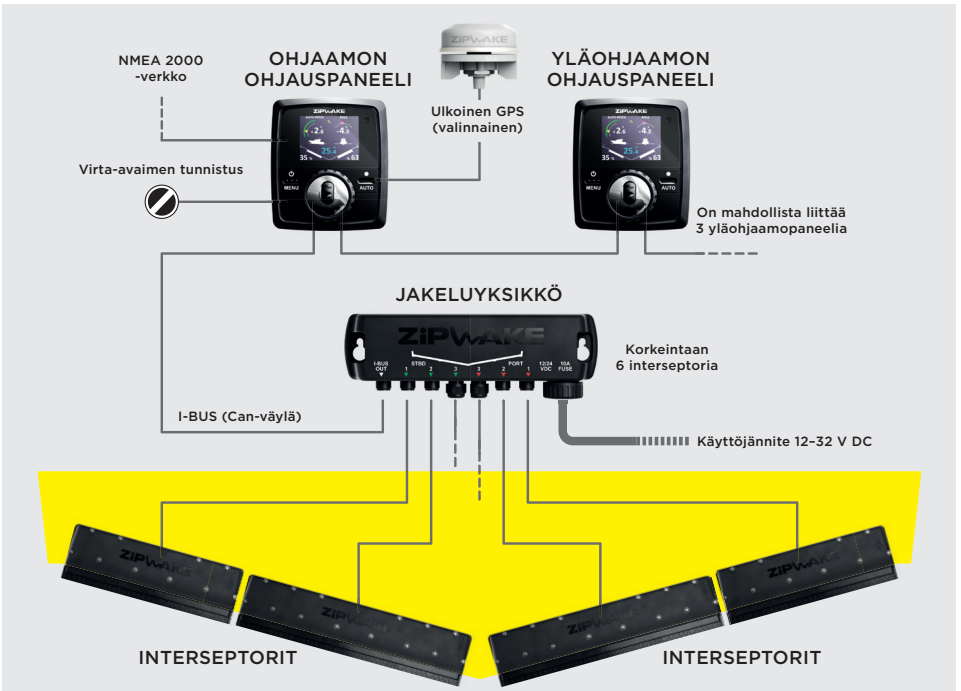
AUTO ROLL -OHJAUS - VENEEN KALLISTUSKULMAN SÄÄTÖ

Järjestelmä poistaa automaattisesti veneen epä mukavan ja vaarallisen kallistuman. Järjestelmä säilyttää veneen tason tai tekee tasaavia kaartoliikkeitä (luku 8).

KULKUASENNON MANUAALINEN OHJAUS

Veneen kulkuasettoa (luku 6.1) voidaan ohjata manuaalisesti ohjauspyörillä. Pitch-pyörä ohjaa pitch-kulmaa, kun roll-pyörä tavallisesti ohjaa kallistumaa. Ohjaustilassa (luku 6.2) roll-pyörä ohjaa veneen suuntaa.

JÄRJESTELMÄKOMPONENTIT



3 ASENNUS

Toimi Zipwake S -sarjan asennusohjeen mukaisesti interseptorien, jakeluyskikön, ohjauspaneeli(e)n ja ylimääräisen GPS:n asennuksessa ja liittämissä.

3.1 NMEA 2000 GPS:N YHDISTÄMINEN

TÄRKEÄÄ Järjestelmän automaattisten ohjaustoimintojen täytyy olla pois päältä tai kytke ne pois, kun GPS-signaalia ei ole saatavilla.

Jokaiseen ohjauspaneeliin on integroitu GPS-antenni, mutta muita GPS-signaaleja voidaan vastaanottaa NMEA 2000 -verkon GPS-lähteestä, esim. piirturista tai autopilotista. Järjestelmä käyttää automaattisesti parhaiten vastaanotettavaa lähdetä. Katso NMEA 2000 -verkon liittämistiedot asennusohjeen johdotuskaaviosta.

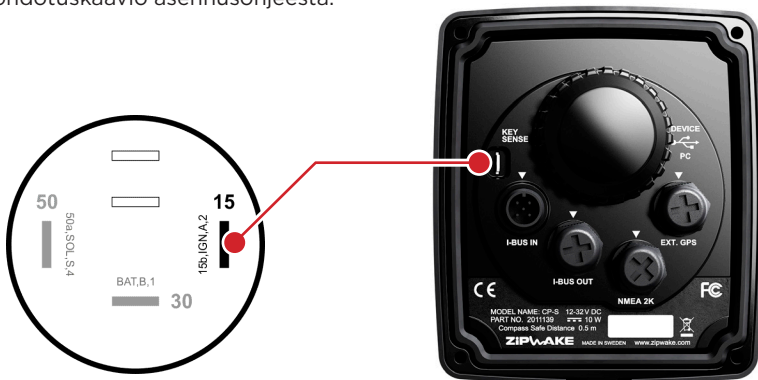
3.2 ULKOISEN GPS:N YHDISTÄMINEN

Jos käytössä on vain katettu ohjaamo, ja muita GPS-lähteitä ei ole, voidaan tarvita ulkoista GPS-signaalia Zipwaken ulkoisesta GPS-antennista (osanro 2011240). Katso ulkoisen GPS:n liittämistiedot asennusohjeen johdotuskaaviosta.



3.3 SYTYTYSKYTKIMEN ASENNUS

Liitä veneen virtakytkin KEY SENSE -tuloon (this correction only if the picture is in English) ohjauspaneelin kääntöpuolella, niin että järjestelmä käynnistyy ja sammuu automaattisesti, kun sytytys (moottori) käynnistetään/sammutetaan. Katso johdotuskaavio asennusohjeesta.



OTA HUOMIOON!

Jos käytössä on ylimääräinen ohjauspaneeli (monta ohjaamo, esim. yläohjaamo), liitä veneen virtakytkin KEY SENSE -tuloon samalla tavalla kuin pääohjauspaneelissa.

4 OHJAUSPANEELIN YLEISKUVAUS



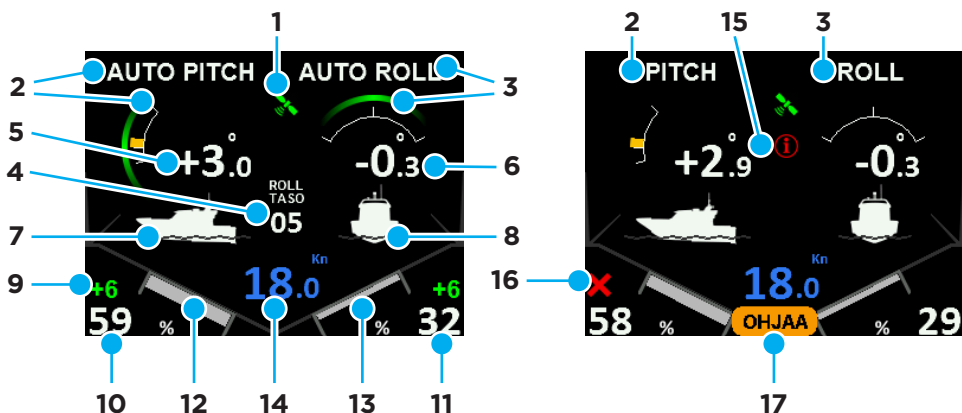
4.1 PERUSPANEELIN TOIMINNOT

- 1 Näyttö**
Auringonvalossa luettava 2,4" TFT, läpiheijastava, 320 x 240 pikseliä, värinäyttö.
- 2 Valoanturi**
Valoanturi säättää automaattisesti näytön kirkkauden ja vaihtaa päivä- sekä yötilan välillä, kun näyttö on asetettu automaattiseen tilaan.
- 3 VIRTA-/VALIKKO-painike**
Käynnistä ja sammuta virta painiketta painamalla.
- 4 AUTO-painike**
Käynnistä ja sammuta auto pitch & roll -ohjaus painiketta painamalla, sitten sammuta ja käynnistä auto roll -ohjaus painiketta painamalla.
- 5 Roll-pyörä – kallistuskulman säätöön**
Suorita manuaalinen kallistus roll-pyörää kääntämällä. Säädä kallistuksen kulmaa auto roll -ohjaustilassa pyörää kääntämällä. Ohjaa venettä ohjaustilassa pyörää kääntämällä. Paina roll-pyörää alas tiettyjä toimintoja varten, esim. nykyisten trimmiasetusten tallennus ja ohjaustilan aktivointi.
- 6 Pitch-pyörä – säädä veneen kulkuasentoa pituussuunnassa**
Suorita manuaalinen pitch-ohjaus pyörää kääntämällä.

4.2 NAVIGOINTI-VALIKKO JA NÄPPÄINTEN TOIMINNOT

- 3 VIRTA-/VALIKKO-painike**
Paina siirtyäksesi valikkoon.
TAKAISIN-, PERUUTA-näppäin
- 4 AUTO-painike**
Näppäin toimintoille OK, SEURAAVA, VALITSE, NOLLAA, MUOKKAA, TALLENNA, START, VALMIS ja kaikille valinnoille ponnausikkunoissa.
- 5 Roll-pyörä**
Selaa valikon valintoja pyörää kääntämällä. Aseta valikon arvot pyörää kääntämällä. Valitse nopeus pyörää kääntämällä, kun muokkaat auto pitch -ohjauskäyrää. Valitse toiminto painamalla pyörää tai AUTO-painiketta.
- 6 Pitch-pyörä**
Selaa valikon rivejä pyörää kääntämällä. Aseta valikon arvot pyörää kääntämällä. Aseta interseptorin jatke haluamaasi nopeuteen pyörää kääntämällä, kun muokkaat auto pitch-ohjauskäyrää.

4.3 PÄÄVALIKON YLEISKUVAUS



1	GPS-tila: Vihreä - GPS-paikannus OK Keltainen - ei GPS-paikannusta Punainen - ei GPS-yhteyttä
2	AUTO PITCH ja vihreä kaari: ilmoittaa, että auto pitch -ohjaus on aktivoitu. PITCH: ilmoittaa manuaalisen pitch-ohjauksen, auto pitch -ohjaus kytketty pois.
3	AUTO ROLL ja vihreä kaari: ilmoittaa, että auto roll -ohjaus on aktivoitu. ROLL: ilmoittaa manuaalisen roll-ohjauksen, auto roll -ohjaus kytketty pois.
4	ROLL TASO: osoittaa nykyisen auto roll -tason.
5	Pitch-kulma: pitch-kulman ilmoitus asteina.
6	Roll-kulma: roll-kulman ilmoitus asteina.
7	Veneen pitch-näyttö: näyttää veneen nykyisen pitch-kulman.
8	Veneen roll-näyttö: näyttää veneen nykyisen roll-kulman.
9	Pitch-siirtymä: ilmoittaa manuaalisen pitch-siirtymän, kun auto pitch -ohjaus on aktivoitu.
10	Vasemmanpuoleisen interseptorin paikka: ilmoittaa vasemmanpuoleis(t)en interseptori(e)n siirtymän prosentteina.
11	Oikeanpuoleisen interseptorin paikka: ilmoittaa oikeanpuoleis(t)en interseptori(e)n siirtymän prosentteina.
12	Vasemmanpuoleisen interseptorin palaute: ilmoittaa vasemmanpuoleisen interseptorin nykyisen siirtymän.
13	Oikeanpuoleisen interseptorin palaute: ilmoittaa oikeanpuoleisen interseptorin nykyisen siirtymän.
14	Veneen nopeus: nykyinen nopeus pohjan suhteen. Nopeutta ei näytetä, jos GPS-signaalia ei ole.
15	Virhetiedot: ilmoittaa järjestelmävirheestä. Tarkasta järjestelmätiedot-valikko.
16	Interseptorivirhe: ilmoittaa interseptorivirheestä. Tarkasta järjestelmätiedot-valikko.
17	OHJAA: ilmoittaa, että ohjaustila on aktivoitu.

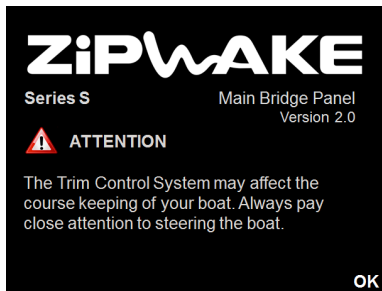
4.4 NOPEUSPROGRESSIIVISET OHJAUSPYÖRÄT

Pitch- ja roll-pyörät ovat progressiivisia nopeuteen nähden. Pitch- tai roll-pyörän yksittäinen "pykälä" liikuttaa interseptorin lapoja yhden prosentin verran (1 %). Pyörän nopeampi liikuttaminen lisää määrää "pykälää" kohden. Pyörän nopeamman liikuttamisen lisäsmäärä riippuu veneen senhetkisestä nopeudesta. Veneen hidaskäyttö lisää enemmän ja veneen suuri nopeus vähemmän, minkä ansiosta manuaalinen pitch- ja roll-ohjaus on tehokasta ja turvallista.

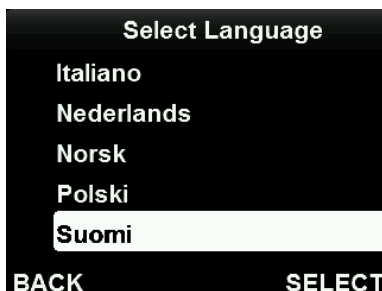
5 KÄYNNISTYS

5.1 JÄRJESTELMÄN VALMISTELU

1. Paina VIRTÄ-painiketta, kunnes näytössä näkyy Zipwake-logo.
2. Lue HUOMIO-teksti ja paina OK tai odota (7 s) seuraavaa vaihetta varten.



3. Valitse kieli ja paina SEURAAVA.



4. Valitse yksiköt ja paina SEURAAVA.
Metriinen: kilogrammat, metrit
Anglosaksinen: paunat, jalat



5. Syötä veneen pituus ja paina SEURAAVA.
6. Syötä veneen leveys ja paina SEURAAVA.
7. Syötä veneen paino ja paina SEURAAVA.
8. Syötä asennettujen interseptorien määrä ja paina SEURAAVA.



OTA HUOMIOON!

Kun interseptorit on asennettu ja keskitetty peräpeilin keskiviivaan, interseptorien lukumäärän on oltava pariton. Keskelle asennettu interseptori reagoi ainoastaan pitch-liikkeisiin. Katso asennusohjeesta, kuinka keskelle asennettu interseptori liitetään jakeluyksikköön.

9. Järjestelmä laskee nyt auto pitch -ohjauskäyrän, joka ilmoittaa järjestelmälle, kuinka paljon interseptoreita siirretään joka nopeudella, kun auto pitch -ohjaus (luku 7) on aktivoitu. Paina OK tai odota, kunnes ponnahdusikkuna sulkeutuu.



OTA HUOMIOON!

Voit aina aloittaa alusta palauttamalla tehdasasetukset (luku 12.1).

TÄRKEÄÄ

Järjestelmän automaattiset ohjaustoiminnot tarvitsevat oikeita venetietoja toimiakseen kunnolla. Varmista, että syötät oikeat venetiedot.

5.2 GPS-SIGNAALIN TARKISTUS

TÄRKEÄÄ

Järjestelmän ensimmäisessä käynnistyksessä saattaa kulua useampi minuutti, kunnes GPS saa satelliitti yhteyden.

1. Paina VALIKKO-painiketta.
2. Valitse GPS-lähde ja paina VALITSE.



3. GPS-lähde on asetettu automaattiseen tilaan oletusarvona. Järjestelmä valitsee automaattisesti GPS:n, jonka voi vastaanottaa parhaiten, ja näyttää sen valikon ylärivillä.
4. GPS:n tilan tulee olla hyvä tai erinomainen. Jos näin ei ole, katso vianetsintä (luku 13).



5.3 PITCH- JA ROLL-KULMIEN NOLLAUS

TÄRKEÄÄ

Kun järjestelmä käynnistetään ensimmäisen kerran, pitch- ja roll-kulman näytöt on nollattava, jotta järjestelmän automaattiset ohjaustoiminnot toimivat kunnolla. Kun näytöt nollataan, veneen täytyy olla pysähdyksissä vaakasuorassa, rannalla tai tyynessä vedessä.

1. Paina VALIKKO-painiketta.
2. Valitse Pitch & Roll nollaus ja paina VALITSE.



3. Valitse Nollaa pitch-kulma ja paina NOLLAA. Vahvista painamalla KYLLÄ ponnahdusikkunassa.
4. Valitse Nollaa roll-kulma ja paina NOLLAA. Vahvista painamalla KYLLÄ ponnahdusikkunassa.



OTA HUOMIOON!

Pitch- ja roll-kulmien tulee nyt olla lähellä 0,0°.

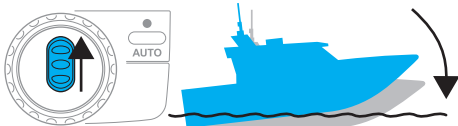
6 KULKUASENNON MANUAALINEN OHJAUS

6.1 MANUAALINEN PITCH JA ROLL

Järjestelmän ollessa manuaalisessa tilassa veneen kulkusuuntaa voi ohjata manuaalisesti ohjauspyörillä. Pitch-pyörä ohjaa trimmiä tai pitch-kulmaa, kun roll-pyörä ohjaa kallistumaa tai roll-kulmaa.

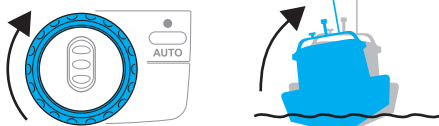
Keula alas

Siirrä pitch-pyörää keulaan päin



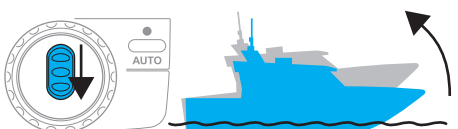
Vasemmanpuoleisen kallistuman korjaus

Käännä roll-pyörää myötäpäivään



Keula ylös

Siirrä pitch-pyörää perään päin



Oikeanpuoleisen kallistuman korjaus

Käännä roll-pyörää vastapäivään



6.2 OHJAUSTILA

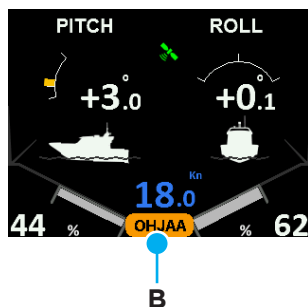
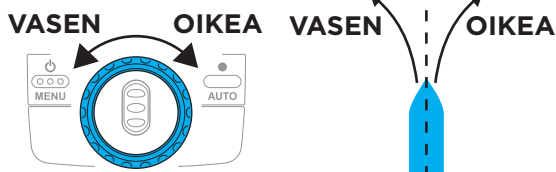
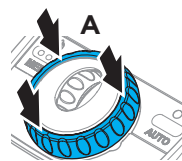
Ohjaustilan ollessa aktiivinen roll-pyörä toimii ohjauspyöränä ja ohjaa veneen suuntaa.



TÄRKEÄÄ

Ohjaustilaa tulee käyttää vain tarpeellisiin kurssikorjauksiin suhteellisen tyyneissä vesissä. Ohjaustila pysyy pois päältä / kytkeytyy pois, kun auto roll -ohjaus (luku 8) on aktiivinen.

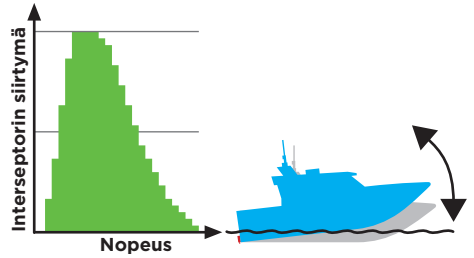
1. Aktivoi ohjaustila painamalla roll-pyörää (A), kunnes näytössä näkyy OHJAA (B).
2. Ohjaa oikeaan suuntaa kääntämällä roll-pyörää myötäpäivään.
3. Ohjaa vasempaan suuntaa kääntämällä roll-pyörää vastapäivään.
4. Sammuta ohjaustila painamalla roll-pyörää (A), kunnes OHJAA (B) poistuu näytöstä.



7 AUTO PITCH -OHJAUS

7.1 AUTOMAATTINEN PITCH

Auto pitch -ohjauksen ollessa aktiivinen järjestelmä säättää automaattisesti veneen trimmin, mikä minimoi aaltovastuksen ja parantaa suorituskykyä ja mukavuutta kaikilla nopeuksilla. Auto pitch -ohjauskäyrä ilmoittaa järjestelmälle, kuinka paljon interseptoreita tulee siirtää joka nopeudella säättäen siten veneen pitch-kulmaa nopeuden toimintona.



⚠️ TÄRKEÄÄ

Järjestelmän automaattisten ohjaustoimintojen täytyy olla pois päältä tai kytke ne pois, kun GPS-signaalia ei ole saatavilla tai järjestelmävikojen yhteydessä. Siinä tapauksessa päänäytön yläosassa näkyy vilkkuva viesti.

Jos järjestelmä on manuaalisessa tilassa:

1. Aktivoi auto pitch & roll -ohjaus painamalla AUTO-painiketta, kunnes näytössä näkyy AUTO PITCH (A), AUTO ROLL (B) ja vihreä kaari.
2. Paina AUTO-painiketta, kun vain auto pitch -ohjauksen tulee olla aktiivinen. AUTO PITCH (A) ja sen vihreä kaari jäävät näyttöön, kun taas AUTO ROLL (B) ja sen vihreä kaari poistuvat näytöstä.
3. Aktivoi auto roll -ohjaus uudelleen painamalla auto-painiketta.
4. Palaa takaisin manuaaliseen tilaan painamalla auto-painiketta.



OTA HUOMIOON!

Interseptorien (C) siirtymät näkyvät näytön alakulmissa.

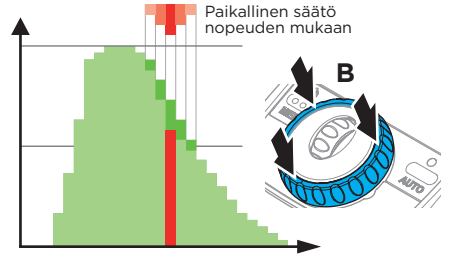
7.2 AUTOMAATTISEN PITCHIN SIIRTÄMINEN

Myös auto pitch -ohjauksen ollessa aktiivinen voit siirtää manuaalisesti automaattista pitch-asetusta kompensoimaan erilaisia meri- ja kuormaolosuhteita.

1. Säädä keula alas siirtämällä pitch-pyörää keulan suuntaan suurentaaksesi pitch-siirtymää (A).

Säädä keula ylös siirtämällä pitch-pyörää perän suuntaan pienentääksesi pitch-siirtymää (A).

2. Jos säädöllä on saatu aikaan parempi trimmaus, voit tallentaa sen painamalla roll-pyörää (B), kunnes pitch-siirtymä (A) poistuu. Auto pitch -ohjauskäyrä säädetään paikallisesti veneen senhetkisen nopeuden mukaan.



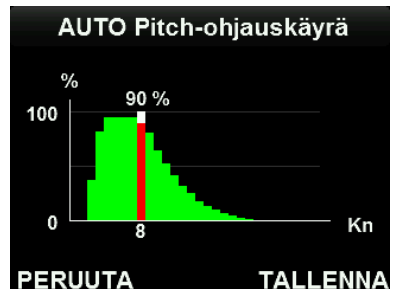
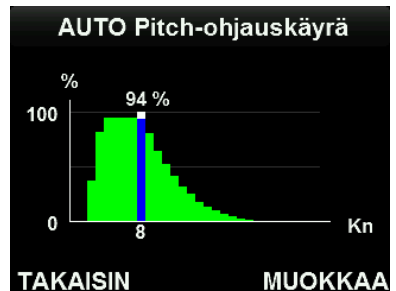
OTA HUOMIOON!

Ensisijaisten trimmausasetusten tallennus tällä tavalla, muutamalla eri veneenopeudella, on hyvin nopea tapa saada aikaan optimaalinen käyrä veneelle sen ominaiskuormalla. Käyrän yksityiskohdat voidaan nähdä ja säätää valikkosivulla (luku 7.3).

7.3 AUTO PITCH -OHJAUSKÄYRÄN MUOKKAAMINEN

Auto pitch -ohjauskäyrä ilmoittaa järjestelmälle, kuinka paljon interseptoreita tulee siirtää joka nopeudella säätäen siten veneen pitch-kulmaa nopeuden toimintona. Kun järjestelmä käynnistetään ensimmäistä kertaa (luku 5), lasketaan oletuskäyrä veneen tietojen (pituus, leveys, paino) perusteella. Auto pitch -ohjauskäyrää voidaan tarkastella ja hienosäätää valikkosivulla.

1. Paina VALIKKO-painiketta.
2. Valitse AUTO asetukset ja paina VALITSE.
3. Valitse AUTO Pitch-käyrä ja paina VALITSE.
4. Siirry muokkaustilaan painamalla MUOKKAA.
5. Siirry haluamaasi nopeuteen kääntämällä roll-pyörää.
6. A: Suurena interseptorin siirtymää ja laske keulaa (pienennä pitch-kulmaa) kääntämällä pitch-pyörää keulaan päin.
tai
B: Pienennä interseptorin siirtymää ja nosta keulaa (suurena pitch-kulmaa) kääntämällä pitch-pyörää perään päin.
7. Toista vaiheet 5–6, jos haluat säätää useampaa kuin yhtä asetusta.
8. Päivitä käyrä painamalla TALLENNA.



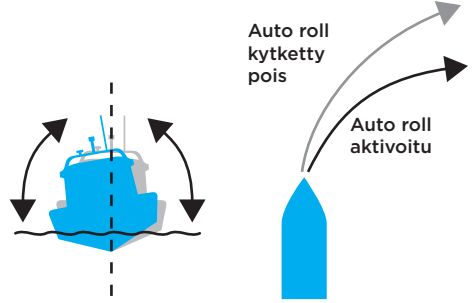
OTA HUOMIOON!

Palauta tehdasasetukset (luku 12.1), kun haluat nollata auto pitch -ohjauskäyrän alkuperäiseen (oletus-) asetukseen.

8 AUTO ROLL -OHJAUS

8.1 AUTOMAATTINEN ROLL

Auto roll -ohjauksen ollessa aktiivinen järjestelmä poistaa automaattisesti veneen epämukavan ja vaarallisen kallistuman. Järjestelmä säilyttää veneen tason tai tekee tasaavia kaartoliikkeitä. Käännöissä liian paljon sisäänpäin kallistuvissa veneissä järjestelmä auttaa venettä tekemään jyrkempiä kääntöjä.



TÄRKEÄÄ

Auto roll -ohjaus on aktiivinen vain, kun veneen nopeus on yli auto-kynnysnopeuden (luku 8.2). Järjestelmän automaattisten ohjaustoimintojen täytyy olla pois päältä tai kytke ne pois, kun GPS-signaalia ei ole saatavilla.

Jos järjestelmä on manuaalisessa tilassa:

1. Aktivoi auto pitch & roll -ohjaus painamalla AUTO-painiketta, kunnes näytössä näkyy AUTO PITCH (A), AUTO ROLL (B) ja vihreä kaari.
2. Paina AUTO-painiketta, kun vain auto pitch -ohjauksen tulee olla aktiivinen. AUTO PITCH (A) ja sen vihreä kaari jäävät näyttöön, kun taas AUTO ROLL (B) ja sen vihreä kaari poistuvat näytöstä.
3. Aktivoi auto roll -ohjaus uudelleen painamalla AUTO-painiketta.
4. Palaa takaisin manuaaliseen tilaan painamalla AUTO-painiketta.



8.2 AUTO ROLL -KYNNYSNOPEUS

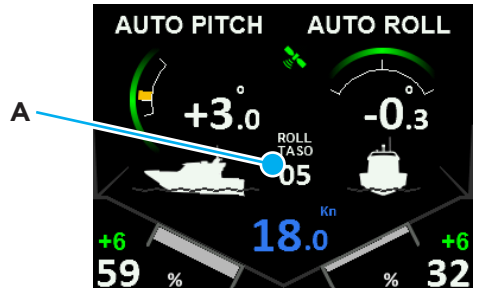
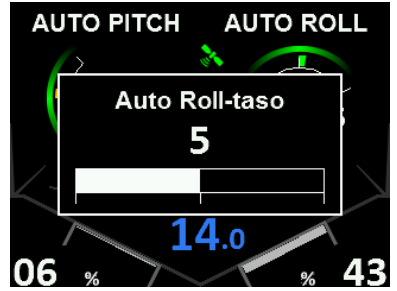
Veneen nopeus, jossa auto roll -ohjaus aktivoituu, voidaan muuttaa sen oletusarvosta, jonka järjestelmä laskee veneen syötetyistä tiedoista.

1. Paina VALIKKO-painiketta.
2. Valitse AUTO-asetukset ja paina VALITSE.
3. Valitse AUTO roll -kynnys ja säädä nopeus painamalla VALITSE.

8.3 AUTO ROLL -TASO

Auto roll -ohjauksen ollessa aktiivinen sen herkkyyttä voi säätää tasoilla 1-10. Nosta tai laske roll-tasoa riippuen meri- ja kuormaolosuhteista.

1. Nosta roll-tasoa kääntämällä roll-pyörää myötäpäivään.
Laske roll-tasoa kääntämällä roll-pyörää vastapäivään.
2. Roll-tason näyttö poistuu muutaman sekunnin kuluttua, ja roll-taso on tallennettu.
3. Roll-tason voi asettaa myös AUTO-asetuksilla samalla tavalla kuin AUTO roll -kynnysnopeus (luku 8.2).



OTA HUOMIOON!

Nykyinen ROLL-TASO (A) näytetään näytön keskellä. ROLL-TASO 5 on normaali (oletus-) herkkyys. Kokeile eri tasoja, kunnes olet tyytyväinen. Valittu roll-taso tallentuu, kunnes valitset uuden tason.

9 JÄRJESTELMÄN KÄYNNISTÄMINEN

1. Paina VIRT A-painiketta, kunnes näytössä näkyy Zipwake-logo.
2. Lue HUOMIO-teksti ja paina OK tai odota (7 s) päänäyttöä.



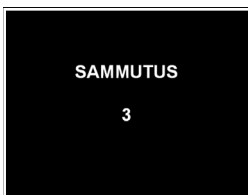
OTA HUOMIOON!

Jos veneen virtakytkin on liitetty avaimen tunnistuksen tuloon ohjauspaneelin kääntöpuolella (luku 3), järjestelmä käynnistyy automaattisesti, kun sytytys (moottori) käynnistetään.

10 JÄRJESTELMÄN SAMMUTTAMINEN

10.1 YKSITTÄISEN OHJAUSPANEELIN SAMMUTTAMINEN

1. Sammuta järjestelmä painamalla VIRT A-painiketta.
2. Näytössä näkyy loppulaskenta.
3. Pidä VIRT A-painiketta painettuna, kunnes loppulaskenta saavuttaa kohdan 1 tai järjestelmä siirtyy päänäyttöön.
4. Järjestelmä on sammutettu, ja interseptorit on ajettu sisään automaattisesti.



10.2 USEAMMAN OHJAUSPANEELIN SAMMUTTAMINEN

Jos käytössä on useampi ohjauspaneeli, sammuta joko järjestelmä tai nykyinen näyttö.

1. Paina VIRT A-painiketta, kunnes järjestelmän sammutusvalikko tulee esiin.
2. A: Sammuta näyttö valitsemalla sammutusnäyttö ja painamalla VALITSE. Aktivoi näyttö uudelleen painamalla VIRT A-painiketta tai
B: Sammuta järjestelmä valitsemalla Sammuta järjestelmä ja painamalla VALITSE.
Järjestelmä on sammutettu, ja interseptorit on ajettu sisään automaattisesti.



10.3 SYTYTYSKYTKIMEN ASENNUS

Jos veneen virtakytkin on liitetty avaimen tunnistuksen tuloon ohjauspaneelin kääntöpuolella (luku 3), järjestelmä sammuu automaattisesti, kun sytytys (moottori) sammutetaan.

11 NÄYTÖN ASETUKSET

1. Paina VALIKKO-painiketta.
2. Valitse Näytön asetukset ja paina VALITSE.

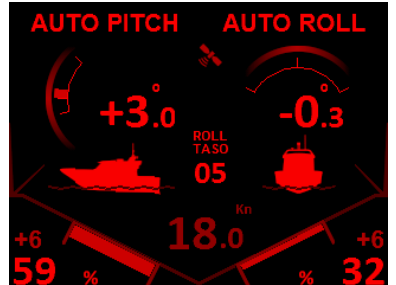


3. Valitse Kirkkaus ja paina VALITSE ja säädä näytön kirkkaus 1-100 %. Valikko ei ole käytettävissä, jos näyttö on asetettu automaattiseen tilaan.
4. Valitse Näyttötila ja aseta se automaattiseen tilaan (oletus), päivä- tai yötilaan.



OTA HUOMIOON!

Kun näyttö on automaattisessa tilassa, näyttö säätää kirkkauden automaattisesti riippuen ympäristön valosta ja vaihtaa päivätilan (normaali kuvaruutu) ja yötilan (punainen kuvaruutu) välillä.



12 LAAJENNETUT ASETUKSET

12.1 TEHDASASETUSTEN PALAUTUS

Palauta tehdasasetukset, kun haluat palauttaa asetukset ja auto pitch -ohjauskäyrän oletusarvoihin.

TÄRKEÄÄ

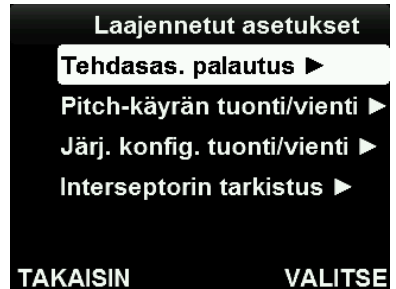
Tehdasasetusten palautus palauttaa järjestelmän kaikki arvot ja asetukset oletusarvoihin.

Voit varmuuskopioida (luku 12.2) ja asentaa uudelleen joko asetukset tai auto pitch -ohjauskäyrän tehdasasetusten palauttamisen jälkeen.

1. Paina VALIKKO-painiketta.
2. Valitse Laajennetut asetukset ja paina VALITSE.



3. Valitse Tehdasas. palautus ja paina VALITSE.
4. Vahvista painamalla OK ponnahdusikkunassa.
5. Järjestelmä palauttaa nyt kaikki asetukset ja kytkeytyy pois.
6. Käynnistä järjestelmä ja suorita uudet asetukset (luku 5).



12.2 TIETOJEN TUONTI/VIENTI

Varmuuskopioi auto pitch -ohjauskäyrä ja asetukset USB-muistitikulle uudelleenasettamista ja/tai asetusten ohjauspaneelin/veneiden välistä siirtoa varten.

TÄRKEÄÄ FAT32-muotoon formatoitu USB-muistitikku täytyy liittää järjestelmään tietojen tuontia/vientiä varten.

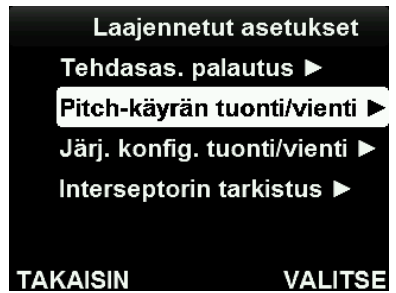
1. Paina VALIKKO-painiketta.
2. Valitse Laajennetut asetukset ja paina VALITSE.



3. Poista USB-liittimen (A) suojus ohjauspaneelin takapuolelta ja liitä USB-muistitikku DEVICE -liittimeen ennen vientiä/tuontia.



4. Valitse pitch-käyrän tuonti/vienti tai Järj. konfig. tuonti/vienti, paina VALITSE ja suorita mainitut vaiheet.
5. Muista poistaa USB-muistitikku ja laittaa liittimen suojus takaisin suorituksen jälkeen.



12.3 INTERSEPTORIN TARKISTUS

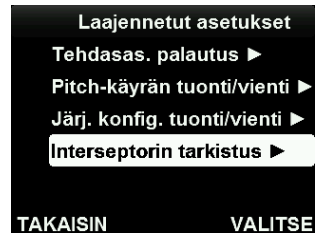
Tarkkaile jokaisen interseptorin tilaa tarkistamalla ne säännöllisesti. Tarkistuksessa jokainen interseptori suorittaa 5 peräkkäistä liikejaksoa. Servomoottorien vääntömomentti mitataan sekä ilmaistaan keski- ja maksimiarvoina lavan ulos-/sisäänpäin suuntautuvalla liikkeelle.

Vääntömomenttitasot voidaan arvioida helposti vihreissä ja punaisissa palkeissa näkyvistä numeroista vihreän ollessa hyväksyttävä ja punaisen liian suuri.

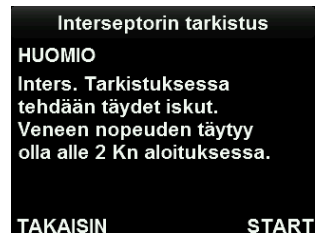
1. Paina VALIKKO-painiketta.
2. Valitse Laajennetut asetukset ja paina VALITSE.



3. Valitse Interseptorin tarkistus ja paina VALITSE.



4. Suorita testijakso painamalla START.



5. Vaihda eri paikassa olevaan interseptoriin kääntämällä roll- tai pitch-pyörää, esim. vasemmanpuoleisesta interseptorista 1 oikeanpuoleiseen interseptoriin 1.



HUOMAUTUS!

Ensimmäinen tarkistus on suositeltavaa heti interseptorien asennuksen jälkeen, ennen veneen vesillelaskua. Jos jokin interseptori osoittaa servomoottorin erittäin suuren vääntömomentin, ensimmäinen oletus on interseptorin takana olevan peräpeilin tasaisuus ja/tai erittäin suuri kiinnittymisenesto lapojen välissä. **Kaikkien näyttöarvojen täytyy olla vihreitä!**

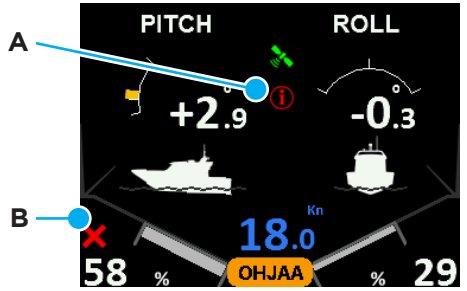
Korjaustoimenpiteet ovat aina tarpeellisia, kun havaitaan suuria vääntömomenttiarvoja, olipa kyseessä peräpeilin tasaisuus, erittäin suuri kiinnittymisenesto, vika lavassa tai merirokekasvusto.

13 VIANETSINTÄ

13.1 JÄRJESTELMÄVIRHETIEDOT

Vilkkuva virhesymboli (A) ilmoittaa järjestelmätiedoista, jotka on otettava huomioon.

Interseptorin virhesymboli (B) ilmoittaa virheestä yhdessä tai useammassa interseptorissa. Katso virhekuvausten ja korjaustoimenpiteiden täydellinen luettelo luvusta 13.3.

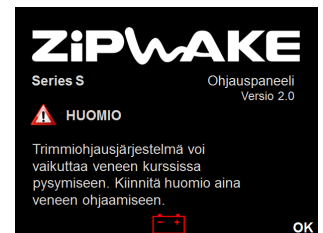


1. Paina VALIKKO-painiketta.
2. Valitse Järjestelmätiedot ja paina VALITSE.
3. Valitse rivi, jossa on virhekoodi, ja paina VALITSE.
4. Valitse virheilmoitukset ja paina VALITSE.
5. Lue virheilmoitus ja katso korjaustoimenpiteet luvusta 13.3.



13.2 AKKUVAROITUS

Tarkista akun tila, jos akun virhesymboli (A) näkyy järjestelmän käynnistyksessä.



13.3 VIANKORJAUSTOIMENPITEET

Lue alla mainitut korjaustoimenpiteet ongelmien ratkaisemiseksi. Löydät uusimmat tuotetiedot, ohjelmistopäivitykset ja viankorjaustoimenpiteet sivustolta www.zipwake.com. Jos ongelma jatkuu, ota yhteyttä jälleenmyyjään saadaksesi apua ja/tai varaosia.

Ohjauspaneelin virheilmoitukset

Syöttöjännite liian pieni

- Tarkista akun syöttöjännite (>12 V).
- Tarkista virtakaapelin liitäntä akussa.

Syöttöjännite liian suuri

- Tarkista jakeluyksikön virtakaapeli.
- Tarkista akun syöttöjännite (>12-32 V).

Painike-/pyörävirhe

- Tarkista, onko painikkeita tai pyöriä jumissa.
- Suihkuta puhdasta vettä ohjauspaneelin etuosaan ja poista liat.

Kiiht.ant./gyrosk.virhe

- Sammuta järjestelmä 10 minuutiksi, käynnistä sen jälkeen uudelleen.

Paneelin lämpöt. liian korkea

- Tarkista, onko paneeli asennettu jonkin lämpölähteen lähelle.
- Asenna paneeli toiseen (viileämpään) paikkaan.

Ohjelmavirhe

- Käynnistä järjestelmä uudelleen.
- Katso, onko sivustolla www.zipwake.com ongelman ratkaisevia päivityksiä.

Interseptoria ei yhdistetty

- Tarkista, ovatko servokaapelit vioituneet.
- Puhdista ja liitä uudelleen jakeluyksikön liittimet.

Kommunikaatiovirhe

- Tarkista, ovatko järjestelmän kaapelit vioituneet.
- Puhdista ja liitä uudelleen jakeluyksikön ja ohjauspaneelin liittimet.

Ei GPS-signaalia

- Tarkista GPS-lähde ja GPS-tila Valitse GPS-lähde -valikkosivulla (tavallisesti automaattisessa tilassa).
- Jos käytössä on ulkoinen GPS tai NMEA 2000 GPS, tarkista niiden mahdolliset kaapeliviat.
- Tarkista, onko NMEA 2000 GPS kytketty päälle.
- Puhdista ja yhdistä jälleen ohjauspaneelin liittimet.

Interseptorin/servoyksikön virheilmoitukset

Syöttöjännite liian pieni

- Tarkista akun syöttöjännite (>12 V).
- Tarkista virtakaapelin liitäntä akussa.
- Tarkista jakeluyksikön virtakaapeli.

Syöttöjännite liian suuri

- Tarkista akun syöttöjännite (>12-32 V).

Inters. liike liian lyhyt

- Käynnistä järjestelmä uudelleen.
- Poista interseptorin etulevy ja tarkista, liikkuvatko lavat kunnolla. Poista kaikki kasvustot, liat tai maalit.
- Asenna interseptorin etulevy takaisin ja tarkista, liikkuvatko lavat kunnolla.

Inters. liike liian pitkä

- Käynnistä järjestelmä uudelleen.
- Poista interseptorin etulevy ja tarkista, liikkuvatko lavat kunnolla. Poista kaikki kasvustot, liat tai maalit.
- Asenna interseptorin etulevy takaisin ja tarkista, liikkuvatko lavat kunnolla.

Elektroniikkavika

- Käynnistä järjestelmä uudelleen.
- Katso, onko sivustolla www.zipwake.com ongelman ratkaisevia päivityksiä.

Ylikuorm., inters. jumissa

- Tarkista, onko interseptorissa ja lapojen välissä paljon kasvustoa, liikaa tai maalia.
- Poista interseptorin etulevy ja tarkista, liikkuvatko lavat kunnolla.
- Asenna interseptorin etulevy takaisin ja tarkista, liikkuvatko lavat kunnolla.

Moottorikäytön lämpötila korkea

- Sammuta järjestelmä 10 minuutiksi, käynnistä sen jälkeen uudelleen.

Moottorin lämpöt. korkea

- Sammuta järjestelmä 10 minuutiksi, käynnistä sen jälkeen uudelleen.

Moottorin Hall-anturivika

- Sammuta järjestelmä 10 minuutiksi, käynnistä sen jälkeen uudelleen.

Moottorikäytön vika

- Sammuta järjestelmä 10 minuutiksi, käynnistä sen jälkeen uudelleen.

13.4 MUUT VIRHEET

Järjestelmän automaattiset ohjaustoiminnot ovat sammuksissa/sammuvat tai käynnistyvät/sammuvat ajoittain

(näin voi käydä, jos järjestelmässä on vika tai GPS-nopeussignaalia ei ole).

- Tarkista vilkkuva virheilmoitus, kun käynnistät auto pitch -ohjauksen.
- Tarkista Järjestelmätiedot-valikko ja yllä olevat virheilmoitukset ongelman ratkaisemiseksi.

Auto pitch -ohjaus käynnistyy/sammuu ajoittain


(näin voi käydä, jos GPS:llä on heikko signaali tai huono satelliittiyhteys).


- Tarkista GPS:n tila Valitse GPS-lähde -valikossa. Aseta GPS-lähde automaattiseen tilaan.
- Yhdistä NMEA 2000 GPS -lähde, mikäli käytettävissä. Katso asennusohje.
- Asenna Zipwaken ulkoinen GPS, jos ohjauspaneeli on asennettu suojakatoksen (katon) alle. Katso asennusohje.

Vene kallistuu vasempaan, kun roll-pyörää käännetään oikeaan (myötäpäivään) nopeudella

- Tarkista, miten interseptorit on yhdistetty jakeluyksikköön. Katso oikea asennus asennusohjeesta.

14 HUOLTO

 **VAROITUS** Varo teräviä kulmia, kun olet interseptorien lähellä.


 **TÄRKEÄÄ** Käytä aina hallintalaitteita interseptorien lapojen liikuttamiseen. Älä koskaan yritä liikuttaa interseptorin lapoja käsin.

14.1 VESILLELASKU


Maalaa interseptorit kiinnittymisenestomaalilla ennen veneen vesillelaskua. Mikäli mahdollista, käytä maalisumutinta (suositeltu). Kun maali on kuivunut, poista ylimääräinen maali interseptorin lapojen välistä. Liikuta interseptorin lapoja hallintalaitteilla täyden liikkeen verran ennen veneen vesillelaskua varmistaaksesi, että ne liikkuvat vapaasti ja kunnolla. Katso lisätiedot asennusohjeesta.

Varmista servomoottorin hyväksyttävät vääntömomenttiarvot suorittamalla interseptorin tarkistus (luku 12.3).

14.2 VEDESTÄ NOSTO

 **TÄRKEÄÄ** Kun vene on nostettu vedestä, pukit eivät saa koskettaa interseptoreita tai jumittaa interseptorin lapoja.

Kun vene on nostettu vedestä, puhdista kasvusto tai lika interseptoreista painepesurilla. Siirrä interseptoreja hallintalaitteilla täyden liikkeen verran ja pese ne painepesurilla. Tarkista, onko lavoissa vikoja. Kun pesu on tehty, aja interseptorit sisään sammuttamalla järjestelmä. Tarkista, että kaapelisuojat ovat paikoillaan ja niissä ei ole vikoja. Kun vene on nostettu vedestä pitkäaikaisen vedessäolon jälkeen, suosittelemme, että interseptorien etulevyt otetaan pois ja interseptorien sisäosat puhdistetaan perusteellisesti painepesurilla.

 **TÄRKEÄÄ** Kun ohjauspaneelia puhdistetaan:

- Käytä vain puhdasta vettä ja pehmeää liinaa, kun puhdistat etupaneelin etuosan.
- Älä pyyhi näyttöä/kuvaruutua kuivalla liinalla, sillä se voi naarmuttaa kuvaruudun pintaa.
- Älä käytä hankaavia tai happoja/ammoniakkia sisältäviä tuotteita.
- Älä käytä painepesuria.

15 JÄRJESTELMÄN PÄIVITYS

Dynaamisen trimmiohjausjärjestelmän ohjelmiston voi päivittää. Uudet ohjelmistoversiot löytyvät sivustolta www.zipwake.com.



TÄRKEÄÄ

Ohjelmiston päivitystiedosto on tallennettava FAT32-formatoidun USB-muistitikon juurihakemistoon järjestelmää päivitettäessä.

1. Lataa ohjelmiston päivitystiedosto sivustolta www.zipwake.com.
2. Kopioi ohjelmiston päivitystiedosto USB-muistitikon juurihakemistoon.
3. Poista USB-liittimen (A) suojus ohjauspaneelin takapuolelta ja liitä USB-muistitikku DEVICE-liitimeen.
4. Käynnistä järjestelmä uudelleen ja seuraa näytössä näkyviä ohjeita.
5. Muista poistaa USB-muistitikku ja laitteen suojus takaisin suorituksen jälkeen.



OTA HUOMIOON!

Järjestelmän konfiguraatiota (käyttäjäasetuksia) ja auto pitch -ohjauskäyrää ei poisteta ohjelmiston päivityksen yhteydessä. Voit myös vaihtaa aikaisempaan ohjelmistoversioon.

Hae lisätietoja sivulta www.zipwake.com, esimerkiksi seuraavia:

- Käyttöohje ja asennusohje eri kielillä
- Tuote-erittelyt, muun muassa varuste- ja varaosaluettelo
- Sovellusesimerkkejä ja interseptorin asennusmahdollisuuksia
- Järjestelmäkomponenttien piirustuksia ja 3D-malleja
- Dynaamisen trimmiohjausjärjestelmän ohjelmistopäivitykset

ZIPWAKE

CHOOSE COMFORT. ENJOY PERFORMANCE.