

INSTRUKCJA OBSŁUGI

SYSTEM DYNAMICZNEJ KONTROLI WYWAŻENIA
SERIA S

ZIPWAKE

CHOOSE COMFORT. ENJOY PERFORMANCE.

Wyłączenie odpowiedzialności

Firma Zipwake nie ponosi odpowiedzialności za stratę czasu i koszty związane z podnoszeniem, holowaniem lub transportem oraz wszelkimi innymi pośrednimi, przypadkowymi lub wynikającymi uszkodzeniami, niedogodnościami i stratami handlowymi powstałymi podczas użytkowania niniejszego produktu. Firma Zipwake nie ponosi żadnej odpowiedzialności w przypadku uszkodzeń spowodowanych nieprawidłowym użytkowaniem, nieprawidłową instalacją lub wprowadzaniem modyfikacji do naszych produktów, a także w przypadku roszczeń z tytułu utraty dochodu wniesionych przez strony trzecie.

Informacja o znakach towarowych

Zipwake jest zastrzeżonym znakiem towarowym Prezip Technology AB, Szwecja. Wszystkie inne znaki towarowe, nazwy handlowe lub nazwy firm, do których odniesiono się w niniejszym dokumencie, zostały użyte wyłącznie w celach identyfikacyjnych i są własnością ich odpowiednich właścicieli.

Informacja patentowa

Niniejszy produkt jest chroniony patentami, patentami na wzór, zgłoszeniami do opatentowania lub zgłoszeniami do opatentowania wzoru.

Deklaracja zgodności

Niniejszy produkt jest zgodny z następującymi wymogami dotyczącymi zgodności elektromagnetycznej (EMC) i standardami dotyczącymi użytkowania w środowisku morskim.

CE	EN 60945
FCC	CFR 47, część 15, rozdział B
DNV	Standard nr 2.4
IACS	E10
GL	GL VI 7.2

Aby zapewnić zgodność EMC, wymagana jest prawidłowa instalacja z uwzględnieniem dokumentacji Zipwake.

Produkt przestrzega zalecanych praktyk ABYC, E-11: Systemy elektryczne AC i DC na łodziach oraz H-27: Zawory burtowe, przejścia burtowe i korki spustowe.

Dokumentacja i dokładność techniczna

Zgodnie z naszą najlepszą wiedzą informacje zawarte w niniejszym dokumencie były poprawne w momencie jego utworzenia. Niemniej jednak firma Zipwake nie ponosi odpowiedzialności za wszelkie nieścisłości lub pominięcia odnoszące się do tego dokumentu. Ponadto nasza polityka dotycząca ciągłego usprawniania produktu może spowodować zmianę specyfikacji bez uprzedniego powiadomienia. W rezultacie firma Zipwake nie ponosi odpowiedzialności za wszelkie różnice pomiędzy produktem a niniejszym dokumentem.

Oświadczenie o uczciwym używaniu

Użytkownik może wydrukować kopię niniejszej instrukcji do własnego użytku. Użytkownik nie może przekazywać lub sprzedawać kopii instrukcji stronom trzecim ani w jakikolwiek sposób wykorzystywać niniejszej instrukcji w celach komercyjnych.

Utylizacja produktu



Ten produkt należy utylizować zgodnie z dyrektywą WEEE.

■ Dyrektywa dotycząca zużytego sprzętu elektrycznego i elektronicznego (WEEE)

Dyrektywa WEEE nie dotyczy niektórych części Zipwake; niemniej jednak wspieramy tę politykę i prosimy o zachowanie należytej uwagi podczas utylizacji produktu.

Rejestracja produktu

Produkt można zarejestrować w Internecie na stronie www.zipwake.com/register. Rejestracja umożliwia dostęp do aktualizacji oprogramowania itp.

INSTRUKCJA OBSŁUGI

SYSTEM DYNAMICZNEJ KONTROLI WYWAŻENIA
SERIA S

Numer części: 2011338
Wydanie: R2B, lipiec 2016
Język: Polski

SPIS TREŚCI

1	WAŻNE INFORMACJE	4
1.1	CZYTANIE INSTRUKCJI OBSŁUGI	
1.2	OGÓLNE INSTRUKCJE BEZPIECZEŃSTWA	
1.3	SZCZEGÓLNE UWAGI OPERACYJNE	
2	PRZEGLĄD SYSTEMU	5
3	INSTALACJA	6
3.1	PODŁĄCZANIE NMEA 2000 GPS	
3.2	PODŁĄCZANIE ZEWNĘTRZNEGO SYSTEMU GPS	
3.3	INSTALACJA PRZEŁĄCZNIKA ZAPŁONU	
4	PRZEGLĄD PANELU STEROWANIA	7
4.1	PODSTAWOWE FUNKCJE PANELU STEROWANIA	
4.2	NAWIGACJA W MENU I FUNKCJE SOFTKEY	
4.3	PRZEGLĄD GŁÓWNEGO WYŚWIETLACZA	
4.4	KOŁA STERUJĄCE PROGRESYWNE WZGLĘDEM PRĘDKOŚCI	
5	WSTĘPNE URUCHOMIENIE	9
5.1	KONFIGURACJA SYSTEMU	
5.2	SPRAWDZANIE SYGNAŁU GPS	
5.3	RESETOWANIE KĄTÓW PITCH I ROLL	
6	RĘCZNA KONTROLA NACHYLENIA	12
6.1	RĘCZNA KONTROLA KĄTA PITCH I ROLL	
6.2	TRYB STEERING (STEROWANIE)	
7	AUTOMATYCZNA REGULACJA KĄTA PITCH	13
7.1	AUTOMATYCZNY KĄT PITCH	
7.2	KOMPENSACJA AUTOMATYCZNEJ REGULACJI KĄTA PITCH	
7.3	EDYCJA KRZYWEJ AUTOMATYCZNEJ REGULACJI KĄTA PITCH	
8	AUTOMATYCZNA KONTROLA ROLL	16
8.1	AUTOMATYCZNY ROLL	
8.2	PRĘDKOŚĆ GRANICZNA FUNKCJI AUTO ROLL	
8.3	POZIOM FUNKCJI AUTO ROLL	
9	WŁĄCZANIE SYSTEMU	18
10	WYŁĄCZANIE SYSTEMU	18
10.1	WYŁĄCZANIE - POJEDYNCZY PANEL STEROWANIA	
10.2	WYŁĄCZANIE - WIELE PANELI STEROWANIA	
10.3	INSTALACJA PRZEŁĄCZNIKA ZAPŁONU	
11	USTAWIENIA WYŚWIETLACZA	19
12	KONFIGURACJA ZAAWANSOWANA	20
12.1	PRZYWRACANIE USTAWIEŃ FABRYCZNYCH	
12.2	IMPORTOWANIE/EKSPORTOWANIE DANYCH	
12.3	SPRAWDZANIE ELEMENTÓW PRZECHWYTUJĄCYCH	
13	ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW	23
13.1	INFORMACJE O BŁĘDACH SYSTEMU	
13.2	OSTRZEŻENIE O AKUMULATORZE	
13.3	DZIAŁANIA KORYGUJĄCE BŁĘDY	
13.4	INNE BŁĘDY	
14	KONSERWACJA	25
14.1	URUCHAMIANIE	
14.2	WYCIĄGANIE ŁODZI Z WODY	
15	AKTUALIZACJA SYSTEMU	26

1 WAŻNE INFORMACJE

1.1 CZYTANIE INSTRUKCJI OBSŁUGI

Przed użyciem systemu dynamicznej kontroli wyważenia należy dokładnie przeczytać i zrozumieć niniejszą instrukcję obsługi. W razie problemów ze zrozumieniem którejkolwiek części instrukcji, proszę się skontaktować ze sprzedawcą, aby uzyskać więcej informacji.

WAŻNE

Zignorowanie informacji oznaczonej jako WAŻNE może prowadzić do awarii lub uszkodzenia systemu lub własności.

OSTRZEŻENIE

Zignorowanie informacji oznaczonej jako OSTRZEŻENIE może prowadzić do urazów.

UWAGA!

Informacje oznaczone słowem UWAGA! są ważnymi informacjami dotyczącymi działania i funkcji systemu kontroli wyważenia.

1.2 OGÓLNE INSTRUKCJE BEZPIECZEŃSTWA

System kontroli wyważenia jest urządzeniem zapewniającym większy komfort podczas żeglugi, lepszą wydajność i mniejsze zużycie paliwa. Należy pamiętać, że w żadnych okolicznościach system nie przejmuje odpowiedzialności za manewrowanie łodzią w bezpieczny sposób spoczywającej na sterniku.

Należy poświęcić czas i zaznajomić się z systemem i jego funkcjami na spokojnych wodach, aby przyzwycząić się do jego wpływu na sterowanie łodzią przed użyciem systemu w normalnych warunkach.

OSTRZEŻENIE

System kontroli wyważenia może wpływać na zdolność pozostawiania łodzi na kursie. Należy zawsze zwracać szczególną uwagę na sterowanie łodzią.

OSTRZEŻENIE

Nigdy nie próbować wymuszać działania łopatek elementów przechwytyjących ręką. Uważać na ostre krawędzie elementów przechwytyjących. Wyłączyć system w przypadku dokowania, zakotwiczenia lub wyciągania łodzi z wody.



1.3 SZCZEGÓLNE UWAGI OPERACYJNE

WAŻNE

Dynamiczny system kontroli wyważenia powinien być głównym systemem kontrolującym wyważenie łodzi. Jeśli łódź jest wyposażona w silnik zaburtowy lub napęd rufowy, ich wyważenie (nachylenie wała śruby) powinno być ustawione na zero, poza możliwością regulacji przy dużych prędkościach lub w przypadkach zastosowania dodatkowej kontroli automatycznej w razie potrzeby wsparcia wyważenia zapewnianego przez elementy przechwytyjące.

2 PRZEGLĄD SYSTEMU

System dynamicznej kontroli wyważenia serii S wykorzystuje najwyższej jakości, wytrzymałe i szybko reagujące elementy przechwytyjące oraz unikatowe sterowanie 3D, zapewniając osobie kierującej łodzi bezkonkurencyjną, przyjazną w obsłudze, intuicyjną i precyzyjną kontrolę nad trymowaniem, przechylaniem i utrzymywaniem kursu. System jest w pełni automatyczny i znacznie poprawia wydajność łodzi, zużycie paliwa, komfort i bezpieczeństwo.

KLUCZOWE FUNKCJE

AUTOMATYCZNA REGULACJA KĄTA PITCH

System automatycznie reguluje kąt pitch linii śrubowej łodzi, minimalizując opór fali i zapewniając najlepszą wydajność i komfort przy dowolnej prędkości (rozdział 7).

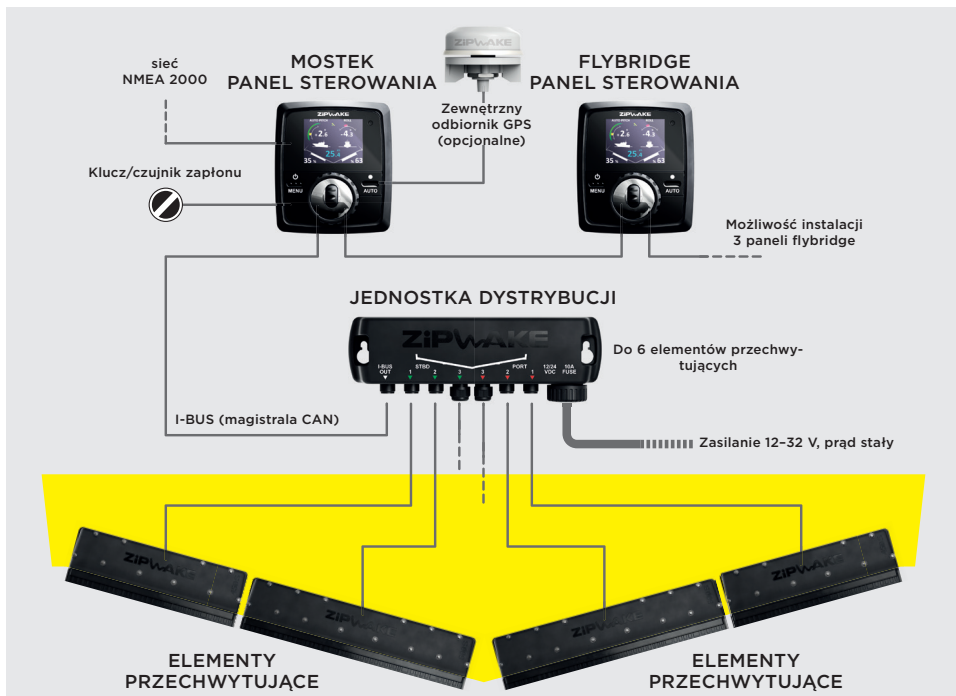
AUTOMATYCZNA KONTROLA ROLL

System automatycznie eliminuje niewygodny i niebezpieczny roll łodzi. System ciągle pracuje nad utrzymaniem poziomu łodzi lub wykonywaniem zrównoważonych (przechylonych) zakrętów (rozdział 8).

RĘCZNA KONTROLA NACHYLENIA

Nachylenie łodzi (rozdział 6.1) można kontrolować ręcznie za pomocą kół sterujących. Koło pitch steruje kątem pitch linii śrubowej, a koło roll zwykle kontroluje kąt roll łodzi. W trybie Steering (sterowanie) (rozdział 6.2) koło roll kontroluje kurs lub kąt yaw.

KOMPONENTY SYSTEMU



3 INSTALACJA

Należy przestrzegać instrukcji instalacji serii S Zipwake w przypadku montowania i podłączania elementów przechwytyjących, jednostki dystrybucji, paneli sterowania i dodatkowego odbiornika GPS na łodzi.

3.1 PODŁĄCZANIE NMEA 2000 GPS

WAŻNE Automatyczne funkcje kontroli systemu są wyłączone/wyłączają się, jeśli nie ma dostępnego sygnału prędkości GPS.

Każdy panel sterowania jest wyposażony we wbudowaną antenę GPS, ale mogą być wymagane dodatkowe sygnały GPS pochodzące ze źródła sieciowego GPS NMEA 2000, np. chartplottera lub autopilota. System automatycznie użyje źródła o najlepszym sygnale. Należy odnieść się do schematu okablowania w instrukcji instalacji, aby uzyskać informacje o podłączaniu sieci NMEA 2000.

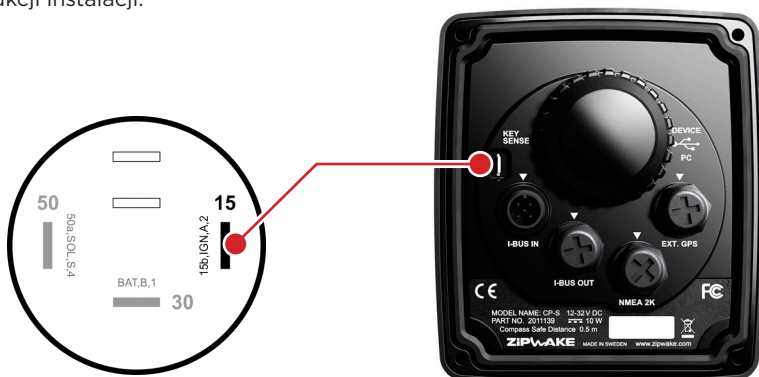
3.2 PODŁĄCZANIE ZEWNĘTRZNEGO SYSTEMU GPS

Jeśli na łodzi jest tylko jedna sterówka z osłoną ekranującą (dachem), a także nie ma dostępu do innych źródeł sygnału GPS, może być wymagany sygnał z zewnętrznego systemu GPS z zewnętrznej anteny GPS Zipwake (nr części 2011240). Należy odnieść się do schematu okablowania w instrukcji instalacji, aby uzyskać informacje o podłączaniu zewnętrznego systemu GPS.



3.3 INSTALACJA PRZEŁĄCZNIKA ZAPŁONU

Należy podłączyć przełącznik zapłonu łodzi do wejścia Key Sense z tyłu panelu sterowania. Dzięki temu system będzie automatycznie włączany/wyłączany podczas włączania/wyłączania zapłonu (silnika). Odnieść się do schematu okablowania w instrukcji instalacji.



UWAGA!

Jeśli zainstalowano dodatkowy panel sterowania (kilka sterówek, np. flybridge), należy podłączyć przełącznik zapłonu łodzi do wejścia Key Sense w taki sam sposób jak w głównym panelu sterowania.

4 PRZEGLĄD PANELU STEROWANIA



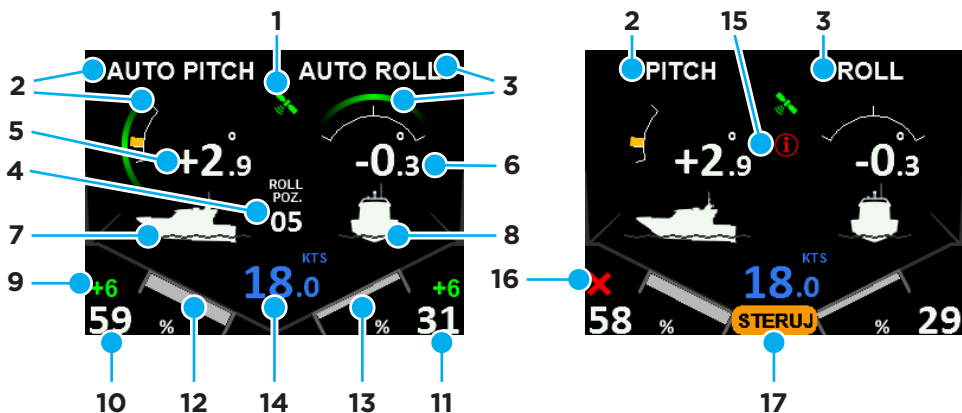
4.1 PODSTAWOWE FUNKCJE PANELU STEROWANIA

- Wyświetlacz**
Czytelny w słońcu, przekątna 2,4", TFT typu transfective, 320 x 240 pikseli, kolorowy.
- Czujnik światła**
Czujnik światła automatycznie dopasowuje jasność wyświetlacza i przełącza pomiędzy trybami Day (dzień) i Night (noc), jeśli wyświetlacz działa w trybie Auto.
- Przycisk ZASILANIE/MENU**
Naciśnij i przytrzymaj, aby włączyć/wyłączyć panel.
- Przycisk AUTO**
Naciśnij i przytrzymaj, aby włączyć/wyłączyć automatyczną kontrolę kąta pitch i roll, następnie naciśnij, aby wyłączyć/włączyć automatyczną kontrolę roll.
- Koło roll**
Przekręć, aby ręcznie sterować parametrem roll. Przekręć, aby dostosować poziom parametru roll w trybie automatycznej kontroli roll. Przekręć, aby sterować łodzią w trybie Steering (sterowanie). Naciśnij, aby uzyskać dostęp do funkcji specjalnych: np. zapisywanie bieżących ustawień wyważenia i aktywacja trybu Steering (sterowanie).
- Koło pitch**
Przekręć, aby ręcznie sterować parametrem pitch.

4.2 NAWIGACJA W MENU I FUNKCJE SOFTKEY

- Przycisk ZASILANIE/MENU**
Naciśnij, aby przejść do menu.
Przycisk softkey dla funkcji WSTECZ, ANULUJ.
- Przycisk AUTO**
Przycisk softkey dla funkcji OK, DALEJ, WYBIERZ, RESETUJ, EDYTUJ, ZAPISZ, START, ZROBIONE i wszystkich wyborów w oknach dialogowych.
- Koło roll**
Przekręć, aby uzyskać żądaną prędkość podczas edytowania krzywej automatycznej regulacji kąta pitch. Naciśnij, aby wybrać (funkcja identyczna do funkcji wyboru przycisku AUTO).
- Koło pitch**
Przekręć, aby dostosować przedłużenie elementu przechwytyjącego przy żądanej prędkości podczas edytowania krzywej automatycznej regulacji kąta pitch.

4.3 PRZEGLĄD GŁÓWNEGO WYŚWIETLACZA



- | | |
|----|--|
| 1 | Status GPS: Zielony – pozycja GPS OK Żółty – brak pozycji GPS Czerwony – brak połączenia GPS |
| 2 | AUTO PITCH i zielony łuk: Wskaźnik informujący o aktywacji automatycznej regulacji kąta pitch.
PITCH: Wskaźnik informujący o ręcznej regulacji kąta pitch – automatyczna regulacja kąta pitch jest wyłączona. |
| 3 | AUTO ROLL i zielony łuk: Wskaźnik informujący o aktywacji automatycznej regulacji kąta roll.
ROLL: Wskaźnik informujący o ręcznej regulacji kąta roll – automatyczna regulacja kąta roll jest wyłączona. |
| 4 | Poziom AUTO ROLL: Wskazuje obecny poziom automatycznej kontroli roll. |
| 5 | Kąt pitch: Wskazuje kąt pitch wyrażony w stopniach. |
| 6 | Kąt roll: Wskazuje kąt roll wyrażony w stopniach. |
| 7 | Wskaźnik pitch łodzi: Wizualizacja obecnego kąta pitch łodzi. |
| 8 | Wskaźnik roll łodzi: Wizualizacja obecnego kąta roll łodzi. |
| 9 | Kompensacja pitch: Wskaźnik informujący o ręcznej kompensacji parametru pitch, gdy automatyczna regulacja kąta pitch jest aktywna. |
| 10 | Pozycja elementu przechwytyjącego na lewej burcie: Wskazuje wydłużenie elementów przechwytyjących na lewej burcie wyrażone w procentach. |
| 11 | Pozycja elementu przechwytyjącego na prawej burcie: Wskazuje wydłużenie elementów przechwytyjących na prawej burcie wyrażone w procentach. |
| 12 | Informacja o elemencie przechwytyjącym na lewej burcie: Wizualizacja bieżącego wydłużenia elementu przechwytyjącego na lewej burcie. |
| 13 | Informacja o elemencie przechwytyjącym na prawej burcie: Wizualizacja bieżącego wydłużenia elementu przechwytyjącego na prawej burcie. |
| 14 | Prędkość łodzi: Bieżąca prędkość nad dnem. Jeśli nie ma sygnału GPS, prędkość nie będzie wyświetlana. |
| 15 | Informacja o błędzie: Wskaźnik informujący o błędzie systemowym – należy sprawdzić menu System Information (informacje o systemie). |
| 16 | Błąd elementu przechwytyjącego: Wskaźnik informujący o błędzie elementu przechwytyjącego – należy sprawdzić menu informacji systemowych. |
| 17 | STEER: Wskaźnik informujący o aktywowaniu trybu Steering (sterowanie). |

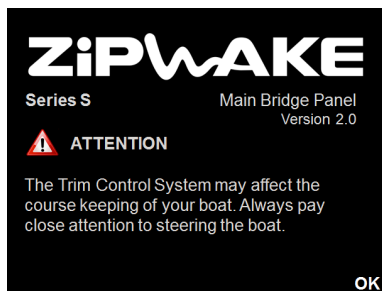
4.4 KOŁA STERUJĄCE PROGRESYWNE WZGLĘDEM PRĘDKOŚCI

Koła pitch i roll są progresywne względem prędkości obracania. Jedno „kliknięcie” koła pitch lub roll przesunie łopatkę elementu przechwytyjącego o jeden procent (1%). Szybsze przekręcenie koła spowoduje zwiększenie kroków ilościowych na jedno „kliknięcie”. Wielkość kroku ilościowego podczas szybszego obracania kołem zależy od bieżącej prędkości łodzi. Przy niższych prędkościach łodzi kroki ilościowe są wyższe, przy wyższych prędkościach łodzi – niższe. Dzięki temu ręczne sterowanie parametrami pitch i roll jest efektywne i bezpieczne.

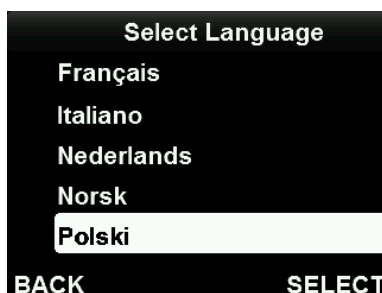
5 WSTĘPNE URUCHOMIENIE

5.1 KONFIGURACJA SYSTEMU

1. Naciśnij i przytrzymaj przycisk ZASILANIE, aż logo Zipwake pojawi się na wyświetlaczu.
2. Przeczytaj tekst oznaczony słowem ATTENTION (uwaga), a następnie naciśnij przycisk OK lub odczekaj (7 sekund) na przejście do kolejnego kroku.

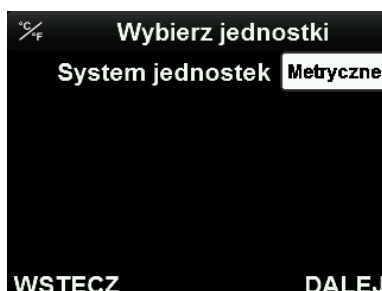


3. Wybierz język i naciśnij DALEJ.



4. Wybierz jednostki i naciśnij DALEJ.

Metryczne: kilogramy, metry
Imperialne: funty, stopy



5. Wprowadź długość łodzi i naciśnij DALEJ.
6. Wprowadź szerokość całkowitą łodzi i naciśnij DALEJ.
7. Wprowadź wagę łodzi i naciśnij DALEJ.
8. Wprowadź liczbę zainstalowanych elementów przechwytyjących i naciśnij DALEJ.



UWAGA!

W przypadku zainstalowania pojedynczego elementu przechwytyjącego i wyśrodkowania go na osi symetrii łodzi na pawęży liczba elementów przechwytyjących będzie nieparzysta. Centralnie zamontowany element przechwytyjący będzie reagował wyłącznie na ruch wznoszący. Należy odnieść się do instrukcji instalacji, aby uzyskać informacje dotyczące podłączania centralnie zamontowanego elementu przechwytyjącego do jednostki dystrybucji.

9. System obliczy krzywą automatycznej regulacji kąta pitch. Informacja ta będzie wykorzystywana przez system do określania wydłużania elementów przechwytyjących przy różnych prędkościach po aktywowaniu automatycznej regulacji kąta pitch (rozdział 7).

Naciśnij OK lub poczekaj na zamknięcie okna dialogowego.



UWAGA!

Zawsze można zacząć konfigurację od początku, wykonując operację przywrócenia ustawień fabrycznych (rozdział 12.1).

WAŻNE

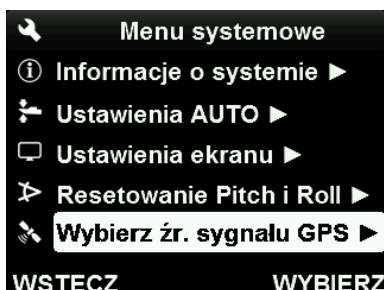
Automatyczne funkcje kontroli systemu wymagają poprawnych danych dotyczących łodzi, aby mogły działać prawidłowo. Należy upewnić się, że wprowadzone dane dotyczące łodzi są prawidłowe.

5.2 SPRAWDZANIE SYGNAŁU GPS

WAŻNE

Podczas pierwszego uruchomienia systemu odbiór sygnału satelity GPS może zająć kilka minut.

1. Naciśnij przycisk MENU.
2. Wybierz opcję Select GPS Source (wybierz źródło GPS) i naciśnij przycisk SELECT (wybierz).



3. Źródło sygnału GPS jest domyślnie ustawione na opcję Auto. System automatycznie wybierze źródło sygnału GPS o najlepszej jakości sygnału i pokaże je w nagłówku menu.
4. Wartość pola GPS Status (status sygnału GPS) powinna wskazywać Good (dobry) lub Excellent (doskonały). Jeśli tak nie jest, należy odnieść się do rozwiązywania problemów (rozdział 13).



5.3 RESETOWANIE KĄTÓW PITCH I ROLL

WAŻNE

Podczas pierwszego uruchomienia systemu należy zresetować wskaźniki kątów pitch i roll, aby automatyczne funkcje kontroli systemu działały prawidłowo. Podczas resetowania tych wskaźników łódź musi znajdować się w poziomie, na brzegu lub na spokojnych wodach (w bezruchu).

1. Naciśnij przycisk MENU.
2. Wybierz opcję Reset Pitch & Roll (resetuj parametry pitch i roll) i naciśnij przycisk SELECT (wybierz).



3. Wybierz opcję Reset Pitch Angle (resetuj kąt pitch) i naciśnij RESET (resetuj). Naciśnij YES (tak) w oknie dialogowym, aby potwierdzić.
4. Wybierz opcję Reset Roll Angle (resetuj kąt roll) i naciśnij RESET (resetuj). Naciśnij YES (tak) w oknie dialogowym, aby potwierdzić.



UWAGA!

Kąty pitch i roll powinny być bliskie wartości 0,0°.

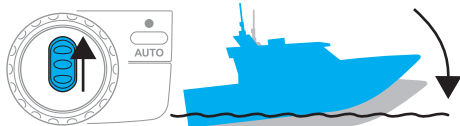
6 RĘCZNA KONTROLA NACHYLENIA

6.1 RĘCZNA KONTROLA KĄTA PITCH I ROLL

System w trybie ręcznym umożliwia ręczne kontrolowanie nachylenia łodzi za pomocą kół sterujących. Koło pitch steruje kątem pitch linii śrubowej, a koło roll kontroluje kąt roll łodzi.

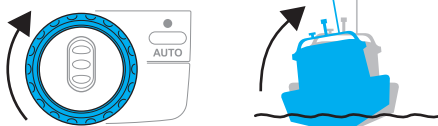
Pochylenie dziobu w dół

Przekręcić koło pitch do przodu



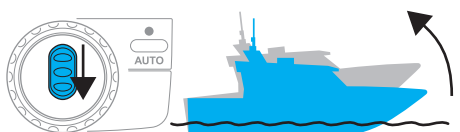
Korekta przechyłu na lewą burtę

Przekręcić koło roll w prawo



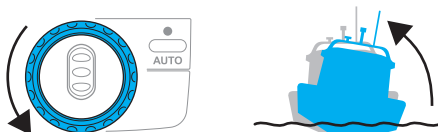
Wzniesienie dziobu do góry

Przekręcić koło pitch do tyłu



Korekta przechyłu na prawą burtę

Przekręcić koło roll w lewo



6.2 TRYB STEERING (STEROWANIE)

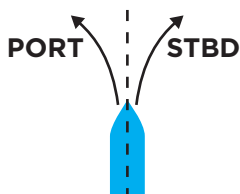
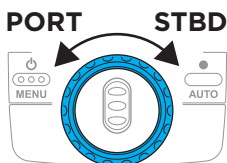
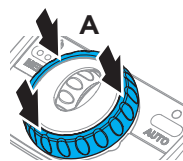
Po aktywacji trybu Steering (sterowanie) koło roll działa jak ster i kontroluje kurs łodzi i kąt yaw.



WAŻNE

Trybu Steering (sterowanie) należy używać wyłącznie do wprowadzania rozsądnych korekt kursu na względnie spokojnych wodach. Tryb Steering (sterowanie) jest wyłączony/wyłącza się, jeśli aktywowana zostaje funkcja automatycznej kontroli roll (rozdział 8).

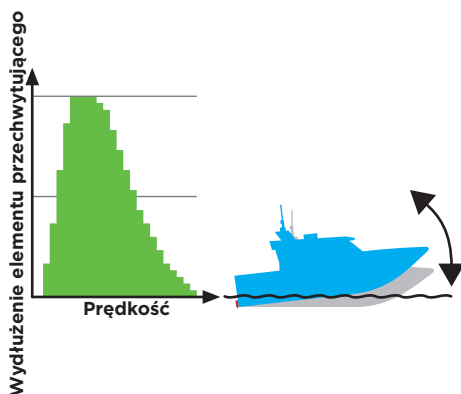
1. Aby aktywować tryb Steering (sterowanie), naciśnij i przytrzymaj koło roll (A), aż na wyświetlaczu pojawi się STEER (B).
2. Przekręć koło roll w prawo, aby sterować na prawą burtę (STBD).
3. Przekręć koło roll w lewo, aby sterować na lewą burtę (PORT).
4. Aby wyłączyć tryb Steering (sterowanie), naciśnij i przytrzymaj koło roll (A), aż oznaczenie STEER (B) zniknie z wyświetlacza.



7 AUTOMATYCZNA REGULACJA KĄTA PITCH

7.1 AUTOMATYCZNY KĄT PITCH

Przy aktywowanej funkcji automatycznej regulacji kąta pitch system będzie automatycznie dostosowywał wyważenie łodzi, minimalizując opór fali i zapewniając najlepszą wydajność i komfort przy dowolnej prędkości. Krzywa automatycznej regulacji kąta pitch informuje system o długościach wydłużenia elementów przechwytyjących wymaganych dla danych prędkości, zapewniając dostosowanie kąta pitch łodzi w formie funkcji prędkości.



⚠ WAŻNE

Automatyczne funkcje kontroli systemu są wyłączane/wyłączają się, jeśli nie ma dostępnego sygnału prędkości GPS lub w przypadku innych awarii systemu. W takim przypadku w górnej części wyświetlacza głównego będzie wyświetlana migająca informacja o błędzie.

Jeżeli system jest w trybie ręcznym:

1. Aby aktywować automatyczną regulację kąta pitch i roll, naciśnij i przytrzymaj przycisk AUTO, aż napis AUTO PITCH (A), AUTO ROLL (B) i zielone tuki pojawią się na wyświetlaczu.
2. Aby włączyć tylko automatyczną regulację kąta pitch, naciśnij przycisk AUTO. Napis AUTO PITCH (A) i jego zielony tук pozostaną na ekranie, a napis AUTO (ROLL) i jego zielony tук znikną z wyświetlacza.
3. Naciśnij przycisk Auto w celu ponownej aktywacji automatycznej regulacji kąta roll.
4. Naciśnij i przytrzymaj przycisk Auto, aby powrócić do trybu ręcznego.



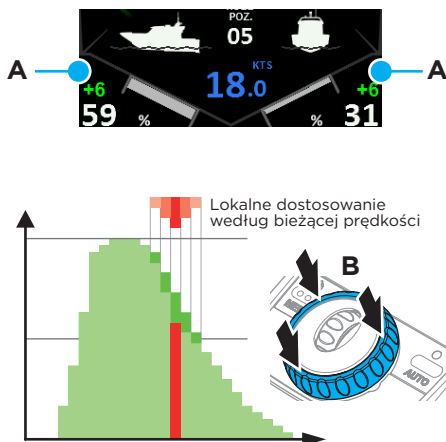
UWAGA!

Poziomy wydłużenia elementów przechwytyjących (C) są pokazane w dolnych rogach wyświetlacza.

7.2 KOMPENSACJA AUTOMATYCZNEJ REGULACJI KĄTA PITCH

Nawet w przypadku aktywacji funkcji automatycznej regulacji kąta pitch można ręcznie kompensować automatyczne ustawienia pitch, aby uwzględnić różne warunki panujące na morzu i różne rodzaje ładunku.

1. Aby skierować dziób w dół, przekręć koło pitch do przodu, by zwiększyć kompensację kąta pitch (A).
Aby skierować dziób w górę, przekręć koło pitch do tyłu, by zmniejszyć kompensację kąta pitch (A).
2. Jeśli wprowadzone zmiany doprowadziły do lepszego wyważenia łodzi, można je zapisać, naciskając i przytrzymując koło roll (B), aż do zniknięcia ikony kompensacji kąta pitch (A). Krzywa automatycznej regulacji kąta pitch jest dostosowywana lokalnie według bieżącej prędkości łodzi.



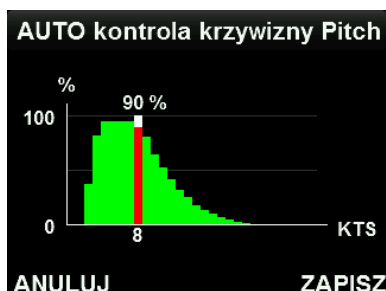
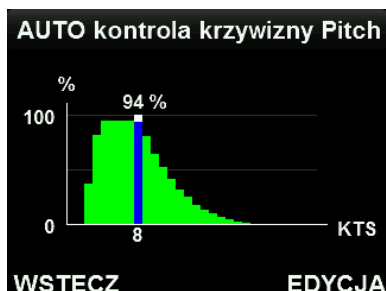
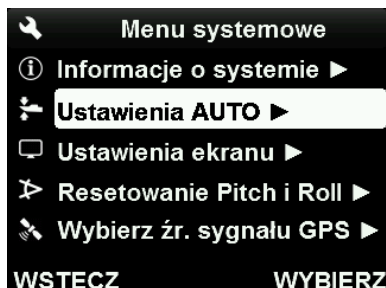
UWAGA!

Zapisywanie preferowanych ustawień wyważenia przy różnych prędkościach łodzi jest szybkim sposobem na stworzenie optymalnej krzywej dla danej łodzi i konkretnego ładunku. Szczegóły dotyczące krzywej można wyświetlić i dostosować na stronie menu (rozdział 7.3).

7.3 EDYCJA KRZYWEJ AUTOMATYCZNEJ REGULACJI KĄTA PITCH

Krzywa automatycznej regulacji kąta pitch informuje system o długościach wydłużenia elementów przechwytyjących wymaganych dla danych prędkości, zapewniając dostosowanie kąta pitch łodzi w formie funkcji prędkości. Podczas pierwszego uruchomienia systemu (rozdział 5) domyślna krzywa jest obliczana w oparciu o dane dotyczące łodzi (długość, szerokość całkowita, wagę). Krzywą automatycznej regulacji kąta pitch można wyświetlić i dostosować na stronie menu.

1. Naciśnij przycisk MENU.
2. Wybierz opcję AUTO Setup (konfiguracja automatyczna) i naciśnij przycisk SELECT (wybierz).
3. Wybierz opcję Auto Pitch Curve (krzywa automatycznej regulacji pitch) i naciśnij przycisk SELECT (wybierz).
4. Naciśnij EDIT (edytuj), aby przejść do trybu edycji.
5. Przekręć koło roll, aby przenieść się do żądanej prędkości.
6. A: Przekręć koło pitch do przodu, aby zwiększyć wydłużenie elementu przechwytyjącego i obniżyć dziób (zmniejszyć kąt pitch).
lub
B: Przekręć koło pitch do tyłu, aby zmniejszyć wydłużenie elementu przechwytyjącego i podnieść dziób (zwiększyć kąt pitch).
7. Powtórz kroki 5-6, jeśli należy wyregulować więcej niż jedno ustawienie.
8. Naciśnij SAVE (zapisz), aby zaktualizować krzywą.



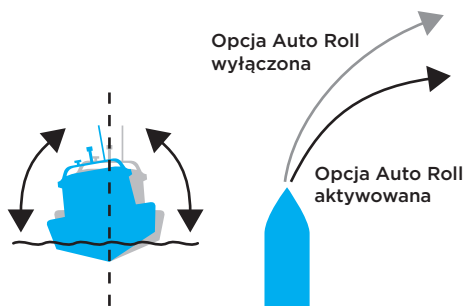
UWAGA!

Aby przywrócić oryginalne (domyślne) ustawienia krzywej automatycznej regulacji kąta pitch, należy przeprowadzić operację przywrócenia ustawień fabrycznych (rozdział 12.1).

8 AUTOMATYCZNA KONTROLA ROLL

8.1 AUTOMATYCZNY ROLL

Po aktywowaniu funkcji automatycznej kontroli roll system automatycznie eliminuje niewygodny i niebezpieczny roll łodzi. System ciągle pracuje nad utrzymaniem poziomu łodzi lub wykonywaniem zrównoważonych (przechylonych) zakrętów. W przypadku łodzi, które przechylają się zbyt mocno podczas zakrętów, system pomaga w wykonywaniu ostrzejszych zakrętów.



WAŻNE

Funkcja automatycznej kontroli roll jest aktywna przy prędkościach przekraczających prędkość graniczną automatycznych funkcji kontroli systemu (rozdział 8.2). Automatyczne funkcje kontroli systemu są wyłączone/wyłączają się, jeśli nie ma dostępnego sygnału prędkości GPS.

Jeżeli system jest w trybie ręcznym:

1. Aby aktywować automatyczną regulację kąta pitch i roll, naciśnij i przytrzymaj przycisk AUTO, aż napis AUTO PITCH (A), AUTO ROLL (B) i zielone łuki pojawią się na wyświetlaczu.
2. Aby włączyć tylko automatyczną regulację kąta pitch, naciśnij przycisk AUTO. Napis AUTO PITCH (A) i jego zielony łuk pozostaną na ekranie, a napis AUTO (ROLL) i jego zielony łuk znikną z wyświetlacza.
3. Naciśnij przycisk Auto w celu ponownej aktywacji automatycznej regulacji kąta roll.
4. Naciśnij i przytrzymaj przycisk Auto, aby powrócić do trybu ręcznego.



8.2 PRĘDKOŚĆ GRANICZNA FUNKCJI AUTO ROLL

Prędkość łodzi, przy której funkcja automatycznej kontroli roll zostaje aktywowana, może być inna niż jej wartość domyślna, która jest obliczana przez system na podstawie danych łodzi wprowadzonych przez użytkownika.

1. Naciśnij przycisk MENU.
2. Wybierz funkcję AUTO Setup i naciśnij przycisk SELECT.
3. Wybierz AUTO Roll Threshold i naciśnij przycisk SELECT w celu regulacji prędkości.



8.3 POZIOM FUNKCJI AUTO ROLL

Po aktywowaniu funkcji automatycznej kontroli roll można dostosować jej czułość w zakresie 1-10.

Należy zwiększyć lub zmniejszyć poziom roll w zależności od warunków panujących na morzu i danego ładunku.

1. Przekręć koło roll w prawo, aby zwiększyć poziom roll.
Przekręć koło roll w lewo, aby zmniejszyć poziom roll.
2. Wskaźnik poziomu roll gaśnie po kilku sekundach, po czym poziom roll zostaje zapisany.
3. Poziom roll może być ustawiony za pomocą funkcji AUTO Setup. Odbywa się to tak samo, jak regulacja prędkości granicznej funkcji AUTO Roll (rozdział 8.2).



UWAGA!

Obecny poziom roll (A) pokazywany jest na środku ekranu. Poziom roll 5 oznacza normalną (domyślną) czułość. Wypróbuj różne poziomy, aby znaleźć odpowiednie ustawienia. Wybrany poziom roll będzie zapisany dopóki użytkownik nie wybierze nowego poziomu.

9 WŁĄCZANIE SYSTEMU

1. Naciśnij i przytrzymaj przycisk ZASILANIE, aż logo Zipwake pojawi się na wyświetlaczu.
2. Przeczytaj tekst oznaczony słowem ATTENTION (uwaga), a następnie naciśnij przycisk OK lub odczekaj (7 sekund) na przejście do głównego ekranu wyświetlacza.



UWAGA! Jeśli przełącznik zapłonu łodzi jest podłączony do wejścia Key Sense z tyłu panelu sterowania (rozdział 3), system będzie automatycznie włączany podczas włączania zapłonu (silnika).

10 WYŁĄCZANIE SYSTEMU

10.1 WYŁĄCZANIE - POJEDYNCZY PANEL STEROWANIA

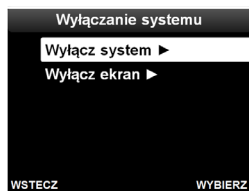
1. Aby wyłączyć system, należy nacisnąć i przytrzymać przycisk ZASILANIE.
2. Na wyświetlaczu pojawi się odliczanie.
3. Należy przytrzymywać przycisk ZASILANIE, aż odliczanie dojdzie do 1; w przeciwnym wypadku system powróci do głównego ekranu wyświetlacza.
4. System zostaje wyłączony, a elementy przechwytywane są automatycznie składane.



10.2 WYŁĄCZANIE - WIELE PANELI STEROWANIA

Jeśli zainstalowano więcej niż jeden panel sterowania, należy wybrać, czy wyłączony będzie system, czy tylko dany wyświetlacz.

1. Należy nacisnąć i przytrzymać przycisk ZASILANIE, dopóki nie pojawi się menu System Turn-Off (wyłączenie systemu).
2. A: Wybierz opcję Turn Off Display (wyłącz wyświetlacz) i naciśnij przycisk SELECT (wybierz), aby wyłączyć wyświetlacz.
Naciśnij przycisk ZASILANIE, aby reaktywować wyświetlacz
lub
B: Wybierz opcję Turn Off System (wyłącz system) i naciśnij przycisk SELECT (wybierz), aby wyłączyć system.
System zostaje wyłączony, a elementy przechwytywane są automatycznie składane.



10.3 INSTALACJA PRZEŁĄCZNIKA ZAPŁONU

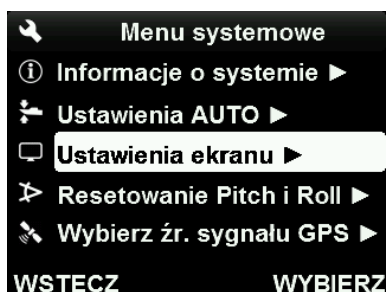
Jeśli przełącznik zapłonu łodzi jest podłączony do wejścia Key Sense z tyłu panelu sterowania (rozdział 3), system będzie automatycznie wyłączany podczas wyłączania zapłonu (silnika).

11 USTAWIENIA WYŚWIETLACZA

1. Naciśnij przycisk MENU.
2. Wybierz opcję Display Setup (konfiguracja wyświetlacza) i naciśnij przycisk SELECT (wybierz).
3. Wybierz opcję Brightness (jasność) i naciśnij przycisk SELECT (wybierz), aby dostosować jasność wyświetlacza na skali 1-100%. Wybór menu nie jest dostępny, jeśli opcja Display Mode (tryb wyświetlacza) jest ustawiona na Auto.
4. Wybierz opcję Display Mode (tryb wyświetlacza) i ustaw ją na Auto (domyślne ustawienie), Day (dzień) lub Night (noc).

UWAGA!

Przy ustawieniu trybu wyświetlacza na Auto wyświetlacz automatycznie dostosowuje jasność w zależności od oświetlenia otoczenia i przełącza się pomiędzy trybem dziennym (ekran normalny) i nocnym (ekran czerwony).



12 KONFIGURACJA ZAAWANSOWANA

12.1 PRZYWRACANIE USTAWIENÍ FABRYCZNYCH

Aby przywrócić domyślne ustawienia i domyślną krzywą automatycznej regulacji kąta pitch, należy przeprowadzić przywracanie ustawień fabrycznych.

WAŻNE

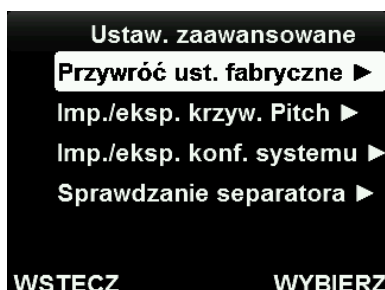
Przywrócenie ustawień fabrycznych resetuje wszystkie wartości i ustawienia w systemie.

Można wykonać kopię zapasową (rozdział 12.2) i ponownie zainstalować ustawienia lub krzywą automatycznej regulacji kąta pitch po przeprowadzeniu przywracania ustawień fabrycznych.

1. Naciśnij przycisk MENU.
2. Wybierz opcję Advanced Setup (konfiguracja zaawansowana) i naciśnij przycisk SELECT (wybierz).



3. Wybierz opcję Factory Reset (przywracanie ustawień fabrycznych) i naciśnij przycisk SELECT (wybierz).
4. Naciśnij OK w oknie dialogowym, aby potwierdzić.
5. System zresetuje wszystkie ustawienia i wyłączy się.
6. Uruchom system i przeprowadź ponowną konfigurację systemu (rozdział 5).



12.2 IMPORTOWANIE/EKSPORTOWANIE DANYCH

Utwórz kopię zapasową krzywej automatycznej regulacji kąta pitch oraz ustawień systemu w pamięci USB, aby wykorzystać ją później przy ponownej instalacji systemu i/lub przenoszeniu ustawień pomiędzy panelami sterowania/łodziami.



WAŻNE

Podczas importowania/eksportowania danych do systemu musi być podłączana pamięć USB sformatowana w systemie FAT32.

1. Naciśnij przycisk MENU.
2. Wybierz opcję Advanced Setup (konfiguracja zaawansowana) i naciśnij przycisk SELECT (wybierz).



3. Usuń osłonę złącza USB (A) z tyłu panelu sterowania i podłącz pamięć USB do złącza DEVICE (urządzenie) przed rozpoczęciem eksportowania/importowania.



4. Wybierz opcję Pitch Curve Imp/Exp (importowanie/eksportowanie krzywej pitch) lub System Config Imp/Exp (importowanie/eksportowanie konfiguracji systemu), naciśnij przycisk SELECT (wybierz) i postępuj zgodnie z instrukcjami.
5. Pamiętaj, aby usunąć pamięć USB i ponownie zamontować osłonę złącza po zakończeniu czynności.

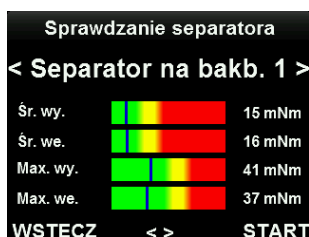
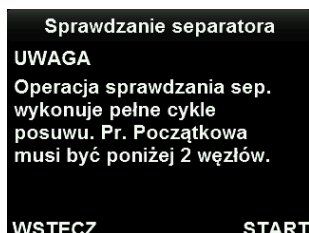


12.3 SPRAWDZANIE ELEMENTÓW PRZECHWYTUJĄCYCH

Aby monitorować stan każdego z elementów przechwytyjących, należy regularnie uruchamiać sprawdzanie elementów przechwytyjących. Podczas tego procesu każdy z elementów przechwytyjących wykonuje 5 cykli uderzeń łopatek, mierzony jest też moment obrotowy serwonapędu. Wyniki wyświetlane są jako średnia i maksymalna wartość dla łopatek poruszających się w obie strony.

W celu łatwiejszej oceny poziomów momentów obrotowych wartości numeryczne ukazane są w formie wykresów paskowych w kolorach od zielonego do czerwonego, gdzie zielony to wartości dopuszczalne, a czerwony zbyt wysokie.

1. Naciśnij przycisk MENU.
2. Wybierz opcję Advanced Setup i naciśnij przycisk SELECT.
3. Wybierz opcję Interceptor Check i naciśnij przycisk SELECT.
4. Naciśnij przycisk START, aby wykonać cykl sprawdzania.
5. Użyj pokręteł Roll lub Pitch aby wybrać różne elementy przechwytyjące, np. z elementu przechwytyjącego 1 lewej burty do elementu przechwytyjącego 1 prawej burty.



UWAGA!

Zaleca się, aby pierwsze sprawdzanie wykonać bezpośrednio po instalacji elementów przechwytyjących, przed wodowaniem łodzi. Jeżeli element przechwytyjący wykazuje wtedy niedopuszczalny poziom momentu obrotowego, wówczas najprawdopodobniej winna jest płaskość pawęży za elementem przechwytyjącym i/lub nadmiar farby przeciwporostowej pomiędzy łopatkami elementu. **Wszystkie odczyty powinny być zielone!**

Należy zawsze wykonać czynności naprawcze przy zaobserwowaniu zbyt wysokiego poziomu momentu obrotowego, niezależnie od tego, czy jest on spowodowany płaskością pawęży, nadmiarem farby przeciwporostowej, uszkodzeniem łopatek czy osadzaniem się szlamu i wodorostów.

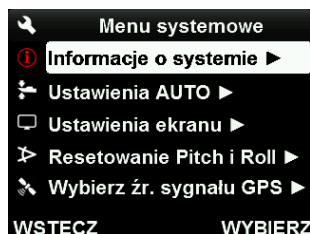
13 ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW

13.1 INFORMACJE O BŁĘDACH SYSTEMU

Migający symbol błędu (A) informuje o błędach systemu, które wymagają uwagi użytkownika. Symbol błędu elementu przechwytywanego (B) informuje o błędzie dotyczącym jednego lub kilku elementów przechwytywanych. Aby uzyskać dostęp do kompletnej listy opisów błędów i działań korygujących, zobacz rozdział 13.3.



1. Naciśnij przycisk MENU.
2. Wybrać opcję System Information (informacje o systemie) i nacisnąć przycisk SELECT (wybierz).
3. Wybrać wiersz z kodem błędu i nacisnąć przycisk SELECT (wybierz).



4. Wybrać kod błędu i nacisnąć przycisk SELECT (wybierz).



5. Odczytać komunikaty o błędach i przejść do rozdziału 13.3, aby uzyskać informacje o działaniach korygujących.



13.2 OSTRZEŻENIE O AKUMULATORZE

Sprawdzić stan akumulatora, jeśli po włączeniu systemu pojawi się symbol błędu akumulatora (A).



13.3 DZIAŁANIA KORYGUJĄCE BŁĘDY

Sprawdź poniższe działania korygujące, aby rozwiązać zaistniałe problemy. Odwiedź stronę www.zipwake.com, aby uzyskać aktualne informacje o produkcie, aktualizacje oprogramowania i informacje o działaniach korygujących błędy. Jeśli problem pozostaje nierozwiązany, skontaktuj się ze sprzedawcą, aby uzyskać wsparcie i/lub jednostki zamienne.

Komunikaty o błędach panelu sterowania

Zbyt niskie napięcie zasilania

- Sprawdzić napięcie zasilania (>12 V).
- Sprawdzić połączenie przewodu zasilającego z akumulatorem.

Zbyt wysokie napięcie zasilania

- Sprawdzić przewód zasilający jednostki dystrybucji.
- Sprawdzić napięcie zasilania (12–32 V).

Awaria przycisku/koła

- Sprawdzić, czy przyciski lub koła są zablokowane.
- Użyć świeżej wody do zwilżenia i usunięcia wszelkich zabrudzeń z przedniej części panelu sterowania.

Błąd akcelerometru/żyroskopu

- Wyłączyć system na 10 minut, następnie ponownie go włączyć.

Temperatura panelu zbyt wysoka

- Sprawdzić, czy panel jest zamontowany w pobliżu źródła ciepła.
- Spróbować zamontować panel w innym (chłodniejszym) miejscu.

Błąd programu

- Zrestartować system.
- Odwiedzić stronę www.zipwake.com, aby uzyskać dostęp do aktualizacji rozwiązyjących problem.

Element przechwytyjący nie jest podłączony

- Sprawdzić przewody jednostki serwomechanizmu pod kątem uszkodzeń.
- Wyczyścić i ponownie podłączyć złącza do jednostki dystrybucji.

Błąd komunikacji

- Sprawdzić przewody systemu pod kątem uszkodzeń.
- Wyczyścić i ponownie podłączyć złącza do jednostki dystrybucji i paneli kontrolnych.

Brak sygnału GPS

- Sprawdzić źródło GPS oraz status GPS na stronie menu Select GPS Source (wybierz źródło GPS) (domyślne ustawienie to Auto).
- Jeśli zainstalowany jest zewnętrzny system GPS lub NMEA 2000 GPS, sprawdzić przewody pod kątem uszkodzeń.
- Sprawdzić, czy źródło NMEA 2000 GPS jest włączone.
- Wyczyścić i ponownie podłączyć złącza panelu sterowania.

Komunikaty o błędach elementu przechwytyjącego/jednostki serwomechanizmu

Zbyt niskie napięcie zasilania

- Sprawdzić napięcie zasilania (>12 V).
- Sprawdzić połączenie przewodu zasilającego z akumulatorem.
- Sprawdzić przewód zasilający jednostki dystrybucji.

Zbyt wysokie napięcie zasilania

- Sprawdzić napięcie zasilania (12–32 V).

Uderzenia elementu przechwytyjącego zbyt krótkie

- Zrestartować system.
- Usunąć front elementu przechwytyjącego i sprawdzić, czy łopatki poruszają się prawidłowo. Usunąć wszelkie porosty, zabrudzenia i farbę.
- Ponownie zainstalować front, uruchomić element przechwytyjący i sprawdzić, czy łopatki poruszają się prawidłowo.

Uderzenia elementu przechwytyjącego zbyt długie

- Zrestartować system.
- Usunąć front elementu przechwytyjącego i sprawdzić, czy łopatki poruszają się prawidłowo. Usunąć wszelkie porosty, zabrudzenia i farbę.
- Ponownie zainstalować front, uruchomić element przechwytyjący i sprawdzić, czy łopatki poruszają się prawidłowo.

Awaria układów elektronicznych

- Zrestartować system.
- Odwiedzić stronę www.zipwake.com, aby uzyskać dostęp do aktualizacji rozwiązyjących problem.

Przełączenie, element przechwytyjący zablokowany

- Sprawdzić element przechwytyjący i przestrzeń pomiędzy łopatkami pod kątem porostów, zabrudzeń lub farby.
- Usunąć front elementu przechwytyjącego i sprawdzić, czy łopatki poruszają się prawidłowo.
- Ponownie zainstalować front, uruchomić element przechwytyjący i sprawdzić, czy łopatki poruszają się prawidłowo.

Wysoka temperatura napędu silnikowego

- Wyłączyć system na 10 minut, następnie ponownie go włączyć.

Wysoka temperatura silnika

- Wyłączyć system na 10 minut, następnie ponownie go włączyć.

Awaria czujnika Halla silnika

- Wyłączyć system na 10 minut, następnie ponownie go włączyć.

Awaria napędu silnikowego

- Wyłączyć system na 10 minut, następnie ponownie go włączyć.

13.4 INNE BŁĘDY

Automatyczne funkcje kontroli systemu są **wyłączone/wyłączają się lub naprzemiennie się włączają i wyłączają** (sytuacja może mieć miejsce w przypadku błędu systemowego lub braku sygnału prędkości GPS).

- Sprawdzić migającą ikonę błędu podczas włączania funkcji automatycznej regulacji kąta pitch.
- Sprawdzić menu System Information (informacje o systemie) i powyższe komunikaty o błędach, aby rozwiązać problem.

Automatyczna regulacja kąta pitch włącza i wyłącza się naprzemiennie

(sytuacja może mieć miejsce w przypadku słabego sygnału GPS lub słabego zasięgu satelity).

- Sprawdzić status GPS w menu Select GPS Source (wybierz źródło GPS). Ustawić GPS Source (źródło GPS) na Auto.
- Podłączyć źródło sygnału GPS NMEA 2000, jeśli jest dostępne. Odnieść się do instrukcji instalacji.
- Zainstalować zewnętrzny system GPS Zipwake, jeśli panel sterowania jest zamontowany pod osłoną ekranującą (dachem). Odnieść się do instrukcji instalacji.

Łódź przechyla się na lewą burzę, gdy koło roll jest przekręcane na prawą burzę (w prawo) przy pewnej prędkości.

- Sprawdzić sposób podłączenia elementów przechwytyjących do jednostki dystrybucji.
Odnieść się do instrukcji instalacji, aby uzyskać informacje o prawidłowym sposobie podłączania.

14 KONSERWACJA

OSTRZEŻENIE

Uważać na ostre krawędzie elementów przechwytyjących.

WAŻNE

Należy zawsze używać funkcji sterowania do poruszania łopatkami elementów przechwytyjących.

Nigdy nie próbować wymuszać działania łopatek elementów przechwytyjących ręką.

14.1 URUCHAMIANIE

Przed uruchomieniem łodzi należy pomalować elementy przechwytyjące farbą przeciwporostową. Jeśli jest to możliwe, należy użyć farby w rozpylaczu (zalecane). Gdy farba wyschnie, należy usunąć nadmiar farby znajdujący się pomiędzy łopatkami elementów przechwytyjących. Przed uruchomieniem łodzi należy wykonać pełne uderzenia łopatek elementów przechwytyjących za pomocą funkcji sterowania, aby upewnić się, że poruszają się swobodnie i prawidłowo. Odnieść się do instrukcji instalacji, aby uzyskać dodatkowe informacje.

Należy zweryfikować, czy poziom momentu obrotowego serwonapędów jest prawidłowy za pomocą sprawdzania elementów przechwytyjących (rozdział 12.3).

14.2 WYCIĄGANIE ŁODZI Z WODY

WAŻNE

Podczas wyciągania łodzi z wody nie umieszczać bloczków wspierających w taki sposób, by stykały się z elementami przechwytyjącymi lub blokowały łopatki elementów przechwytyjących.

Po wyciągnięciu łodzi z wody należy użyć myjki ciśnieniowej, aby usunąć wszelkie porosty lub zabrudzenia z elementów przechwytyjących. Całkowicie rozwinąć łopatki elementów przechwytyjących za pomocą funkcji sterowania i umyć je pod ciśnieniem. Sprawdzić łopatki pod kątem uszkodzeń. Po zakończeniu czyszczenia schować łopatki elementów przechwytyjących poprzez wyłączenie systemu. Sprawdzić osłony przewodów pod kątem prawidłowego zamocowania i ewentualnych uszkodzeń. Jeśli łódź jest wyciągana z wody po długim czasie, zalecamy tymczasowe usunięcie frontów elementów przechwytyjących i dokładne spłukanie pod ciśnieniem wewnętrznych części elementów przechwytyjących.

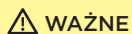
WAŻNE

Podczas czyszczenia panelu sterowania:

- Używać wyłącznie świeżej wody i przecierać panel delikatną ścierką podczas czyszczenia przednich części paneli sterowania.
- Nie wycierać wyświetlacza/ekranu suchą szmatką, ponieważ może to spowodować zarysowanie powłoki ekranu.
- Nie stosować środków szorujących lub produktów opartych na kwasach/amoniaku.
- Nie używać myjki ciśnieniowej.

15 AKTUALIZACJA SYSTEMU

Można aktualizować oprogramowanie dynamicznego systemu kontroli wyważenia. Odwiedź stronę www.zipwake.com, aby uzyskać informacje o aktualnych wydaniach oprogramowania.



WAŻNE

Plik z aktualizacją oprogramowania podczas aktualizacji systemu musi być zapisany w katalogu głównym pamięci USB sformatowanej w systemie FAT32.

1. Pobierz plik z aktualizacją oprogramowania ze strony www.zipwake.com.
2. Skopiuj plik z aktualizacją oprogramowania do katalogu głównego w pamięci USB.
3. Usuń osłonę złącza USB (A) z tyłu panelu sterowania i podłącz pamięć USB do złącza DEVICE (urządzenie).
4. Zrestartuj system i postępuj zgodnie z instrukcjami na wyświetlaczu.
5. Pamiętaj, aby usunąć pamięć USB i ponownie zamontować osłonę złącza po zakończeniu czynności.



UWAGA!

Twoja konfiguracja systemu (ustawienia użytkownika) i krzywa automatycznej regulacji kąta pitch nie zostaną usunięte podczas aktualizacji do nowej wersji oprogramowania. Można również wykonać aktualizację wsteczną do wcześniejszych wersji oprogramowania.

Odwiedź stronę www.zipwake.com, aby uzyskać dodatkowe informacje:

- Instrukcja obsługi i instrukcja instalacji w różnych językach
- Specyfikacje produktu, w tym lista akcesoriów i części zamiennych
- Przykłady zastosowań i opcje montażu elementów przechwytyjących
- Schematy i modele 3D przedstawiające komponenty systemu
- Aktualizacje oprogramowania do dynamicznego systemu kontroli wyważenia

ZIPWAKE

CHOOSE COMFORT. ENJOY PERFORMANCE.