

KULLANIM KILAVUZU

DİNAMİK TRİM KONTROL SİSTEMİ

S SERİSİ

ZiPwAKE

CHOOSE COMFORT. ENJOY PERFORMANCE.

Feragatname

Zipwake, zaman kaybı, kaldırma, çekme işlemleri ya da nakliye maliyetleri ile bu ürünün kullanımından kaynaklanan dolaylı, arızı veya nihai zararlardan ya da zorluklar ve ticari kayıplardan hiçbir şekilde sorumlu tutulamaz. Zipwake, yanlış kullanım, yanlış kurulum ya da ürünlerimizde modifikasyon sonucu oluşan hasarlardan ya da üçüncü tarafların neden olduğu kar kayıplarından sorumlu tutulamaz.

Ticari marka uyarısı

Zipwake, Prezıp Technology AB, İsveç'in tescilli bir ticari markasıdır. Burada adı geçen diğer tüm ticari markalar, ticari adlar veya şirket adları, sadece tanımlama amacıyla kullanılır ve ilgili sahiplerinin malıdır.

Patent uyarısı

Bu ürün, patentler, tasarım patentleri, bekleyen patentler ya da bekleyen tasarım patentleri tarafından korunmaktadır.

Uygunluk beyanı

Bu ürün, deniz ortamında kullanım için aşağıdaki Elektromanyetik Uyumluluk (EMC) yönetmelikleri ve standartları ile uyumludur.

CE	EN 60945
FCC	CFR 47, Kısım 15, Alt kısım B
DNV	Std No. 2.4
IACS	E10
GL	GL VI 7.2

EMC performansının bozulmaması için Zipwake belgelerine göre doğru kurulum gerekir.

Ürün, ABYC'nin önerdiği uygulamaları takip eder, E-11: Tekneler ve H-27'deki AC ve DC Elektrik Sistemleri: Deniz tipi vanalar, ara-gövde fittingleri ve tahliye tapaları.

Belgeler ve teknik doğruluk

Bilgimize göre, bu belgedeki bilgiler üretim tarihi itibarıyla doğrudur. Ancak, Zipwake içerebileceği herhangi bir yanlışlık ya da eksiklikten ötürü sorumluluk kabul etmez. Ayrıca, sürekli ürünü gelişimi politikamız uyarı yapılmaksızın spesifikasyonları değiştirebilir. Sonuç olarak, Zipwake ürün ve bu belge arasındaki farklılıklar için sorumluk kabul edemez.

Adil kullanım beyanı

Kendi kullanımınız için bu kılavuzun bir kopyasını basabilirsiniz. Üçüncü taraflara kopyaları veremez ya da satamazsınız ve hiçbir şekilde kılavuzdan ticari olarak yararlanamazsınız.

Ürünün imhası



Bu ürünü WEEE Direktifi ile uyumlu olarak imha edin.

Atık Elektrikli ve Elektronik Ekipman (WEEE)

WEEE Direktifi bazı Zipwake parçaları için geçerli değildir; ancak, bu politikayı destekleriz ve bu ürünün imha şeklini öğrenmenizi isteriz.

Ürün Kaydı

Ürününüzü

www.zipwake.com/register

adresinden çevrimiçi kaydedin. Kayıt, mevcut yazılım yükseltmeleri, vb.'ne erişim sağlar.

KULLANIM KILAVUZU

DİNAMİK TRİM KONTROL SİSTEMİ
S SERİSİ

Parça numarası: 2011339
Sürüm: R2B, Temmuz 2016
Dil: Türkçe

Telif Hakkı © 2016 Zipwake AB, İsveç. Tüm hakları saklıdır.

İÇİNDEKİLER

1	ÖNEMLİ BİLGİLER	4
1.1	KULLANIM KILAVUZUNUN OKUNMASI	
1.2	GENEL GÜVENLİK TALİMATLARI	
1.3	ÖZEL KULLANIM NOTLARI	
2	SİSTEME GENEL BAKIŞ	5
3	KURULUM	6
3.1	BİR NMEA 2000 GPS'İN BAĞLANMASI	
3.2	BİR HARİCİ GPS'İN BAĞLANMASI	
3.3	KONTAK ANAHTARI KURULUMU	
4	KONTROL PANELİNE GENEL BAKIŞ	7
4.1	TEMEL PANEL İŞLEVLERİ	
4.2	MENÜDE GEZİNTİ VE EKLAN TUŞU İŞLEVLERİ	
4.3	ANA EKRA NA GENEL BAKIŞ	
4.4	HIZLA İLERLEMELİ KONTROL ÇAR KLARI	
5	İLK ÇALIŞTIRMA	9
5.1	SİSTEMİ AYARLAMA	
5.2	GPS SİNYALİNİ KONTROL EDİN	
5.3	PITCH VE ROLL AÇILARINI SIFIRLAYIN	
6	MANUEL YAKLAŞIM KONTROLÜ	12
6.1	MANUEL PITCH VE ROLL	
6.2	DÜMEN MODU	
7	OTM. PITCH KONTROLÜ	13
7.1	OTOMATİK PITCH	
7.2	OTOMATİK PITCH DENGELMESİ	
7.3	OTM. PITCH KONTROL EĞRİSİNİ DÜZENLEYİN	
8	OTM. ROLL (Yalpa) KONTROLÜ	16
8.1	AUTO (OTOMATİK) ROLL	
8.2	OTM. ROLL EŞİK HIZI	
8.3	OTM. ROLL (Yalpa) SEVİYESİ	
9	SİSTEMİ AÇIN	18
10	SİSTEMİ KAPATIN	18
10.1	TEKLİ KONTROL PANELİNİ KAPATIN	
10.2	ÇOKLU KONTROL PANELİNİ KAPATIN	
10.3	KONTAK ANAHTARI KURULUMU	
11	EKRAN AYARLARI	19
12	GELİŞMİŞ AYARLAR	20
12.1	FABRİKA SIFIRLAMASI	
12.2	VERİLERİ İÇE/DIŞ AKTAR	
12.3	DURDURUCU KONTROLÜ	
13	SORUN GİDERME	23
13.1	SİSTEM HATA BİLGİSİ	
13.2	AKÜ UYARISI	
13.3	HATA DÜZELTİCİ EYLEMLER	
13.4	DİĞER HATALAR	
14	BAKIM	25
14.1	BAKIM	
14.2	SUDAN ÇIKMA	
15	SİSTEM YÜKSELTME	26

1 ÖNEMLİ BİLGİLER

1.1 KULLANIM KILAVUZUNUN OKUNMASI

Dinamik Trim Kontrol Sistemini kullanmadan önce bu Kullanım Kılavuzunu okuyup anladığınızdan emin olun. Bu kılavuzun bir kısmını anlamadıysanız, ek bilgi için satıcınıza başvurunuz.

⚠ ÖNEMLİ

ÖNEMLİ olarak sunulan bilgiler dikkate alınmadığı takdirde sistemde ya da parçalarda hasara veya arızaya neden olabilir.

⚠ UYARI

UYARI olarak sunulan bilgiler dikkate alınmazsa yaralanmaya neden olabilir.

NOT!

Bir NOT! olarak sunulan bilgiler Trim Kontrol Sisteminin çalışması ve özellikleri hakkında önemli bilgilerdir.

1.2 GENEL GÜVENLİK TALİMATLARI

Trim Kontrol Sistemi, daha konforlu bir tekne sürüşü, daha iyi performans ve daha iyi yakıt tüketimi sunan bir aksesuardır. Hiçbir durumda bunun, dümencinin tekneyi güvenli şekilde yönetme sorumluluğundan kurtarmayacağını dikkate alın.

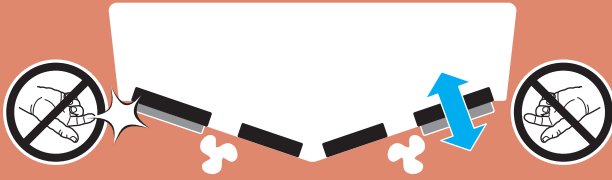
Sakin sularda sistemi ve işlevlerini tanımaya çalışın ve normal şartlarda kullanmadan önce bunun tekne kullanımınızı nasıl etkileyeceğini öğrenin.

⚠ UYARI

Trim Kontrol Sistemi, teknenizin rotada kalma kapasitesini etkileyebilir. Her zaman tekneyi yönlendirmeye odaklanınız.

⚠ UYARI

Durdurucu kanatlarını elle asla zorlamayın. Durduruculara yakinken keskin kenarlara dikkat edin. Tekne rıhtımdayken, demirlemişken ya da sudan çıkmışken sistemi kapatın.



1.3 ÖZEL KULLANIM NOTLARI

⚠ ÖNEMLİ

Dinamik Trim Kontrol Sistemi, teknenizin çalışan trimini kontrol eden ana sistemdir. Teknede bir dış motor ya da kış tahriği varsa, yüksek hızlar haricinde ya da Durdurucular tarafından sağlanan temel trime ek olarak otomatik kontrol eklendiyse ilgili trim değeri (pervane mili eğimi) sıfırlanmalıdır.

2 SİSTEME GENEL BAKIŞ

S serisi Dinamik Trim Kontrol Sistemi, sürücüyü eşsiz, kullanıcı dostu, etkileşimli ve hassas şekilde trim, yan yatma veya pruva kontrolünü sunan son teknoloji ürünü sağlam ve hızlı etki eden Durdurucular ve eşsiz 3D kontrolleri içerir. Sistem tam otomatiktir ve ciddi şekilde teknenin performansını, yakıt ekonomisini, konforu ve güvenliği artırır.

ÖNEMLİ ÖZELLİKLER

OTM. PITCH (Öne-arkaya yalpalama) KONTROLÜ

Sistem, otomatik olarak teknenizin trim ya da pitch açısını ayarlayarak tüm hızlarda en iyi performans ve konfor için dalga direncini azaltacaktır (bölüm 7).

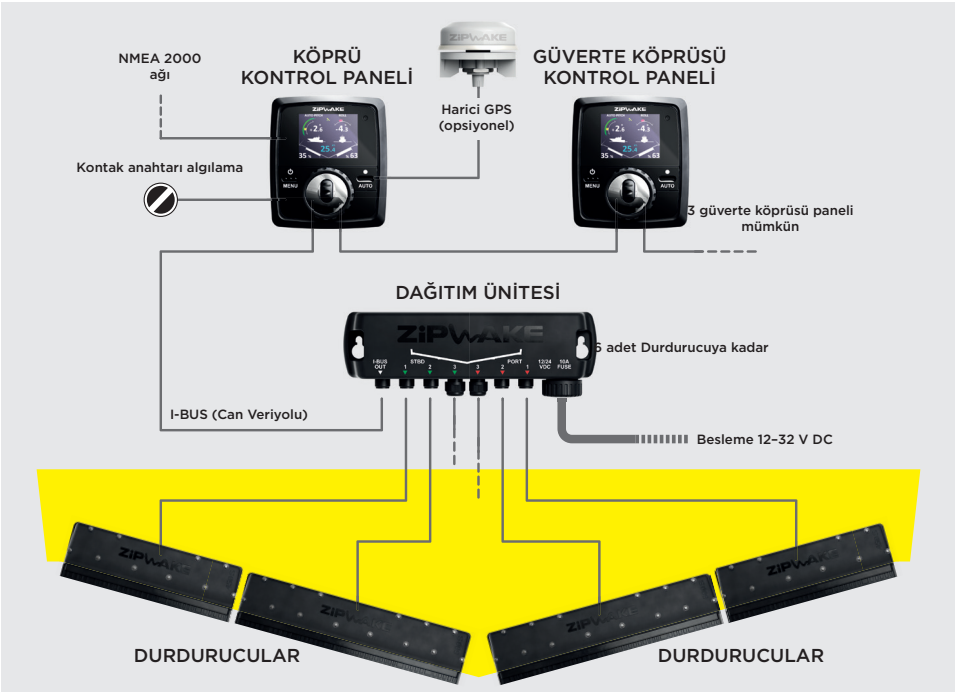
OTM. ROLL (Yalpa) KONTROLÜ

Sistem otomatik olarak rahatsız ve tehlikeli tekne roll durumunu ortadan kaldırır. Sistem, sürekli olarak tekne seviyesini korumaya ve dengeli dönüşler yapmaya çalışır (bölüm 8).

MANUEL YAKLAŞIM KONTROLÜ

Teknenin gidiş yaklaşımı (bölüm 6.1) manuel olarak kontrol çarkları ile kontrol edilebilir. Pitch çarkı, trim veya pitch açısını kontrol ederken, Roll çarkı normal olarak list (yan yatma) veya roll açısını kontrol eder. Dümen modunda (bölüm 6.2), Roll çarkı teknenin pruva ya da yunuslama açısını kontrol eder.

SİSTEM BİLEŞENLERİ



3 KURULUM

Durdurucuların, dağıtım ünitesinin, kontrol panellerinin ve ekstra GPS'in teknenize montajı ve bağlanması için Zipwake S Serisi Kurulum Kılavuzundaki adımları takip edin.

3.1 BİR NMEA 2000 GPS'İN BAĞLANMASI

⚠ ÖNEMLİ Hiçbir GPS hız sinyali yokken sistemin otomatik kontrol işlevleri kapalı kalır/kapanır.

Her kontrol panelinde dahili bir GPS anteni vardır, fakat ilave GPS sinyalleri bir plotter ya da autopilot gibi bir NMEA 2000 ağı GPS kaynağından alınabilir. Sistem otomatik olarak en iyi almaya sahip kaynağı kullanır. Bir NMEA 2000 ağına bağlantı hakkında bilgiler için kurulum Kılavuzu kablo şemasına bakın.

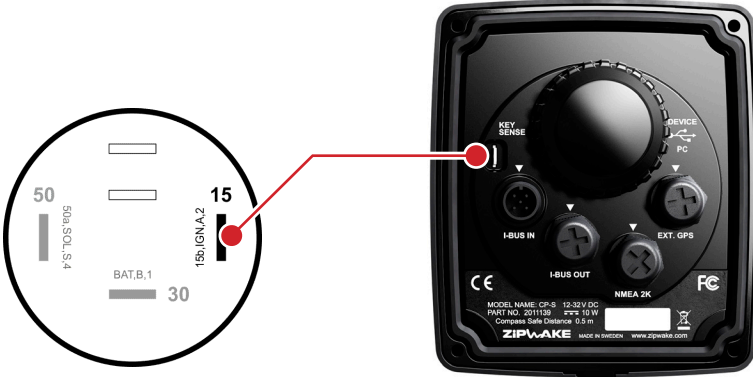
3.2 BİR HARİCİ GPS'İN BAĞLANMASI

Üst korumalı sadece bir dümen istasyonu var ve başka bir erişilebilir GPS kaynağı yoksa, bir Zipwake Harici GPS Anteninden (parça no. 2011240) alınacak harici bir GPS sinyaline gerek duyulabilir. Harici GPS bağlantısı hakkında bilgiler için Kurulum Kılavuzu kablo şemasına bakın.



3.3 KONTAK ANAHTARI KURULUMU

Teknenin kontak anahtarını kontrol panelinin arasındaki Key Sense girişine takın ve bu şekilde sistemin kontak (motor) açıldığında/kapatıldığında otomatik olarak açılıp/kapanmasını sağlayın. Kurulum Kılavuzu kablo şemasına bakın.



NOT!

Ekstra bir kontrol paneli takılıysa (bir güverte köprüsü gibi çoklu dümen istasyonları), teknenin kontak anahtarını ana kontrol panelindeki gibi aynı yolla Key Sense girişine takın.

4 KONTROL PANELİNE GENEL BAKIŞ



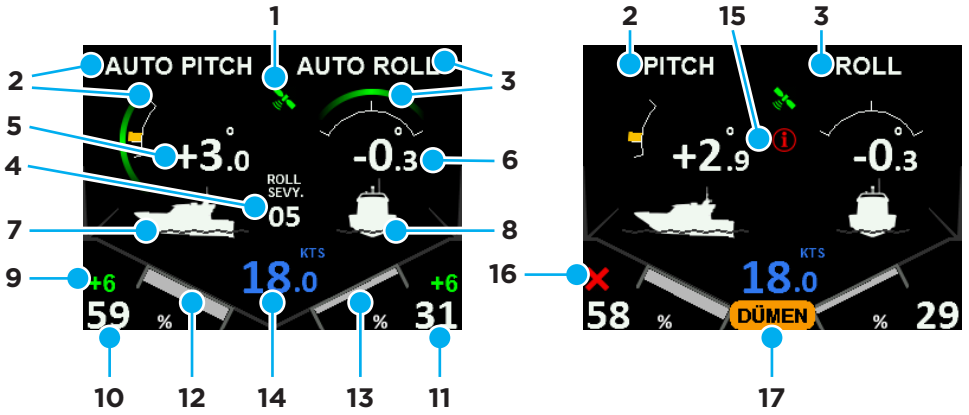
4.1 TEMEL PANEL İŞLEVLERİ

- 1 Ekran**
Güneş ışığında okunabilir 2.4" TFT transflektilif, 320 x 240 piksel, renkli ekran.
- 2 Işık sensörü**
Işık sensörü otomatik olarak ekran parlaklığını ayarlar ve ekran modu Auto (Otm.) olarak ayarlıyken Gündüz ve Gece modu arasında geçiş yapar.
- 3 POWER/MENU (Güç/Menü) düğmesi**
Gücü açmak/kapatmak için basılı tutun.
- 4 AUTO (Otm.) düğmesi**
Otm. Pitch ve Roll Kontrolünü açmak/kapatmak için basılı tutun, ardından Otm. Roll Kontrolünü kapatmak/açmak için basın.
- 5 Roll çarkı**
Manuel roll kontrolü için çevirin. Auto Roll Kontrol modunda roll seviyesini ayarlamak için çevirin. Tekneyi Dümen modunda yönlendirmek için çevirin. Özel işlevler için basın: örn., geçerli trim ayarlarını kaydetmek ve Yönlendirme modunu etkinleştirmek.
- 6 Pitch çarkı**
Manuel pitch kontrolü için çevirin.

4.2 MENÜDE GEZİNTİ VE EKRAN TUŞU İŞLEVLERİ

- 3 POWER/MENU (Güç/Menü) düğmesi**
Menüye girmek için basın.
BACK (Geri), CANCEL (İptal) için ekran tuşu.
- 4 AUTO (Otm.) düğmesi**
OK (Tamam), NEXT (İleri), SELECT (Seç), RESET (Sıfırla), EDIT (Düzenle), SAVE (Kaydet), START (Başlat), DONE (Bitir) ve açılır pencerelerdeki tüm seçenekler için ekran tuşu.
- 5 Roll çarkı**
Menü seçimleri arasında dolaşmak için çevirin. Menü değerlerini ayarlamak için çevirin. Auto Pitch Kontrol Eğrisini düzenlerken istenen hıza çevirin. Seçmek için basın (AUTO düğme SEÇİMİ ile benzer).
- 6 Pitch çarkı**
Menü satırları arasında dolaşmak için çevirin. Menü değerlerini ayarlamak için çevirin. Auto Pitch Kontrol Eğrisini düzenlerken Durdurucu uzatmasını istenilen hıza ayarlamak için çevirin.

4.3 ANA EKRANA GENEL BAKIŞ



- | | | | |
|----|---|--------------------------|------------------------------|
| 1 | GPS Durumu: Yeşil - GPS sabitleme OK | Sarı - GPS sabitleme yok | Kırmızı - GPS bağlantısı yok |
| 2 | AUTO PITCH ve Yeşil Yay: Auto Pitch Kontrolünün etkin olduğunu belirtir.
PITCH: Manuel pitch kontrolünü belirtir - Auto Pitch Kontrolü kapalı. | | |
| 3 | AUTO ROLL ve Yeşil Yay: Auto Roll Kontrolünün etkin olduğunu belirtir.
ROLL: Manuel roll kontrolünü belirtir - Auto Roll Kontrolü kapalı. | | |
| 4 | AUTO ROLL (Yalpa) SEVİYESİ: Mevcut otm. roll seviyesini gösterir. | | |
| 5 | Pitch Açısı: Derece olarak pitch açısı göstergesi. | | |
| 6 | Roll Açısı: Derece olarak roll açısı göstergesi. | | |
| 7 | Tekne Pitch Göstergesi: Teknenin mevcut pitch açısını görüntüler. | | |
| 8 | Tekne Roll Göstergesi: Teknenin mevcut roll açısını görüntüler. | | |
| 9 | Pitch Ofseti: Auto Pitch Kontrolü etkinken manuel pitch ofsetini belirtir. | | |
| 10 | İskele Durdurucu Konumu: Yüzdesel olarak iskele Durdurucuların uzatılmasını gösterir. | | |
| 11 | Sancak Durdurucu Konumu: Yüzdesel olarak sancak Durdurucuların uzatılmasını gösterir. | | |
| 12 | İskele Durdurucu Geri bildirimi: Geçerli iskele Durdurucu uzatmasını görüntüler. | | |
| 13 | Sancak Durdurucu Geri bildirimi: Geçerli sancak Durdurucu uzatmasını görüntüler. | | |
| 14 | Tekne Hızı: Satıhta geçerli hız. Hiçbir GPS sinyali yoksa - hız rakamları gösterilmez. | | |
| 15 | Hata Bilgisi: Bir sistem hatasını belirtir - Sistem Bilgisi menüsüne göz atın. | | |
| 16 | Durdurucu Hatası: Bir Durdurucu hatasını belirtir - Sistem Bilgisi menüsüne göz atın. | | |
| 17 | STEER (Dümen): Dümen modunun etkinleştirildiğini belirtir. | | |

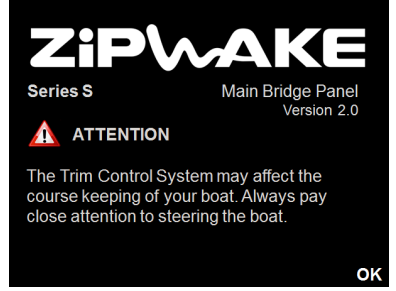
4.4 HIZLA İLERLEMELİ KONTROL ÇARKLARI

Pitch ve Roll çarkları hızla ilerlemelidir. Pitch ya da Roll çarkındaki tek bir "tik" Durdurucu kanadını yüzde bir (%) hareket ettirir. Bir çarkın daha hızlı çevrilmesi "tik" başına daha fazla artım demektir. Bir çarkı çevirirken artım sayısı teknenin mevcut hızına bağlıdır. Düşük tekne hızı daha fazla artım ve daha yüksek tekne hızında daha az artıma eşittir ve bu durum manuel pitch ve roll kontrolünü etkin ve güvenli hale getirir.

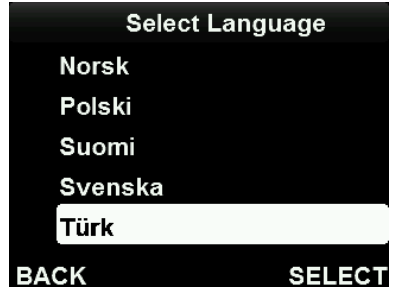
5 İLK ÇALIŞTIRMA

5.1 SİSTEMİ AYARLAMA

1. Zipwake logosu ekranda görünene dek POWER düğmesini basılı tutun.
2. ATTENTION (Dikkat) metnini okuyun ve OK'e basın ya da sonraki adım için bekleyin (7 sn).



3. Dili seçin ve NEXT (İleri)'ye basın.



4. Birimleri seçin ve NEXT (İleri)'ye basın.

Metrik ölçü: Kilogram, metre
İngiliz: Pound, feet



5. Boat Length (Tekne uzunluğu)'nu girin ve NEXT (İleri)'ye basın.
6. Boat Beam (Tekne kemeresi)'ni girin ve NEXT (İleri)'ye basın.
7. Boat Weight (Tekne ağırlığı)'nı girin ve NEXT (İleri)'ye basın.
8. Takılan durdurucu sayısını girin ve NEXT (İleri)'ye basın.



NOT!

Bir durdurucunun transversin orta çizgisine takılıp merkezlendiği durumlarda, Durdurucu sayısı tek olur. Merkeze monteli bir Durdurucu sadece pitch hareketlerine yanıt verir. Merkeze monteli bir Durdurucunun dağıtım ünitesine takılması hakkında bilgi için Kurulum Kılavuzuna bakın.

9. Sistem şimdi Auto Pitch Kontrol Eğrisini hesaplar ve bu işlem sisteme Auto Pitch Kontrol (bölüm 7) etkinleştirildiğinde Durdurucuların her hızda ne kadar uzatılacağını söyler.
OK'e basın ya da açılır pencere kapatılana dek bekleyin.



NOT!

Bir Fabrika Sıfırlama yaparak daima baştan başlayabilirsiniz (bölüm 12.1).

⚠ ÖNEMLİ

Sistemin otomatik kontrol işlevlerinin düzgün çalışması için doğru tekne verisi gerekir. Tekneniz için mutlaka doğru verileri girin.

5.2 GPS SİNYALİNİ KONTROL EDİN

⚠ ÖNEMLİ

Sistemi ilk kez çalıştırırken, GPS'in uydu yayını alması dört beş dakika alabilir.

1. MENU düğmesine basın.
2. GPS Source (GPS kaynağı)'nı seçin ve SELECT'e basın.



3. GPS Source varsayılan olarak Auto'ya ayarlıdır. Sistem otomatik olarak en iyi alıma sahip GPS'i seçecek ve menü başlığında gösterecektir.
4. GPS Status (GPS durumu) Good (İyi) ya da Excellent (Mükemmel) olmalıdır. Değilse, sorun gidermeye başvurun (bölüm 13).



5.3 PITCH VE ROLL AÇILARINI SIFIRLAYIN

⚠ ÖNEMLİ

Sistemi ilk kez çalıştırdığınızda, pitch ve roll açısı göstergeleri sistemin otomatik kontrol işlevlerinin düzgün çalışması için sıfırlanmalıdır. Bu göstergeleri sıfırlarken, tekne düz konumda, kıyıda ya da sakin suda sabit durmalıdır.

1. MENU düğmesine basın.
2. Reset Pitch & Roll (Pitch & Roll sıfırla) ögesini seçin ve SELECT (Seç)'e basın.



3. Reset Pitch Angle (Pitch Açısını sıfırla) ögesini seçin ve RESET (Sıfırla)'ya basın. Onaylamak için açılır pencerede YES (Evet)'e basın.
4. Reset Roll Angle (Roll Açısını sıfırla) ögesini seçin ve RESET (Sıfırla)'ya basın. Onaylamak için açılır pencerede YES (Evet)'e basın.



NOT!

Pitch ve roll açıları şimdi 0.0°'ye yakın olmalıdır.

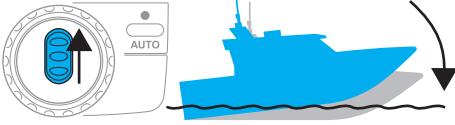
6 MANUEL YAKLAŞIM KONTROLÜ

6.1 MANUEL PITCH VE ROLL

Sistem manuel moddayken, teknenin sürüş yaklaşımı manuel olarak kontrol çarklarından kontrol edilebilir. Pitch çarkı, trim veya pitch açısını kontrol ederken, Roll çarkı da list (yan yatma) veya roll açısını kontrol eder.

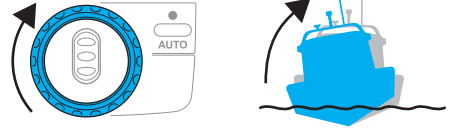
Baş aşağı

Pitch çarkını ileri hareket ettirin



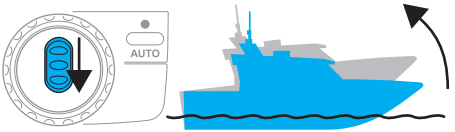
İskele yatmasını düzeltme

Roll çarkını saat yönünde çevirin



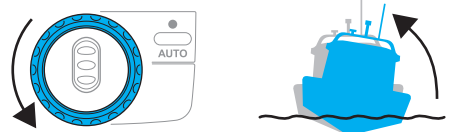
Baş yukarı

Pitch çarkını geri hareket ettirin



Sancak yatmasını düzeltme

Roll çarkını saatin tersi yönde çevirin



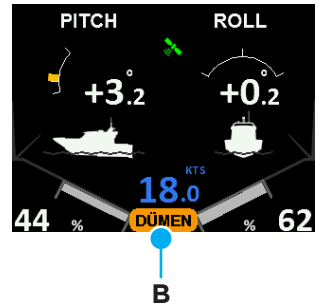
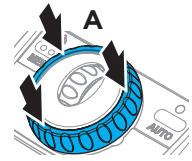
6.2 DÜMEN MODU

Dümen modu etkinken, Roll çarkı dümen olarak hareket eder ve teknenin pruva ya da yunuslama açısını kontrol eder.

⚠ ÖNEMLİ

Dümen modu sadece göreceli olarak sakin sularda sürüş sırasında makul rota düzeltmeleri yaparken kullanılmalıdır. Dümen modu, Otm. Roll Kontrolü (bölüm 8) etkinse kapalı kalır/kapanır.

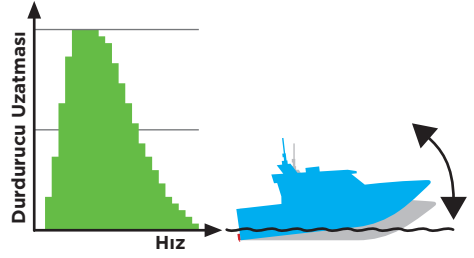
1. Dümen modunu etkinleştirmek için, STEER (B) ekranda görünene dek Roll çarkını (A) basılı tutun.
2. Sancağa (STBD) yönelmek için Roll çarkını saat yönünde çevirin.
3. İskele (STBD) yönelmek için Roll çarkını saatin tersi yönde çevirin.
4. Dümen modunu kapatmak için, STEER (B) ekrandan kaybolana dek Roll çarkını (A) basılı tutun.



7 OTM. PITCH KONTROLÜ

7.1 OTOMATİK PITCH

Otm. Pitch Kontrolü etkinken, sistem otomatik olarak teknenizin sürüş trimini ayarlayacak ve bu şekilde tüm hızlarda en iyi performans ve konfor için dalga direncini asgariye indirecektir. Otm. Pitch Kontrol Eğrisi, her hızda Durdurucuların ne kadar uzatılması gerektiğini sisteme söyler ve bu şekilde teknenin pitch açısı hızın bir işlevi olarak ayarlanır.

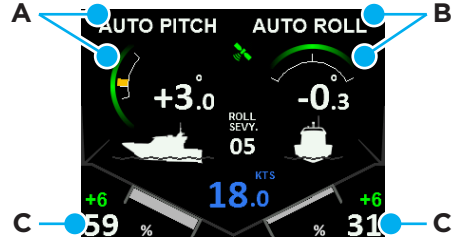


⚠ ÖNEMLİ

Hiçbir GPS hız sinyali yokken ya da diğer sistem arızaları durumunda sistemin otomatik kontrol işlevleri kapalı kalır/kapanır. Yanıp sönen bir hata mesajı daha sonra ana ekranın üstünde gösterilir.

Sistem Manuel moddaysa:

1. Otm. Pitch ve Roll Kontrolünü etkinleştirmek için AUTO PITCH (OTM. PITCH) (A) ile AUTO ROLL (OTM. ROLL) (B) ve yeşil yaylar ekranda görünene dek AUTO (OTM.) düğmesini basılı tutun.
2. Otm. Pitch Kontrolünü etkinleştirmek için, AUTO düğmesine basın. AUTO ROLL (OTM. ROLL) ve yeşil yayı ekrandan kaybolurken AUTO PITCH (OTM. PITCH) (A) ve yeşil yayı ekranda kalır.
3. Otm. Roll Kontrolünü etkinleştirmek için Auto Düğmesine tekrar basın.
4. Manuel moda dönmek için Auto Düğmesine basın ve basılı tutun.



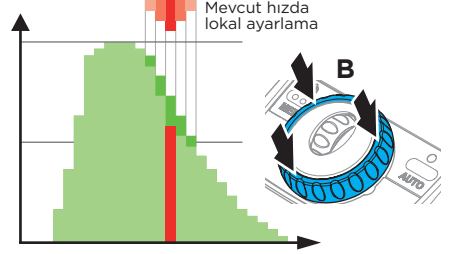
NOT!

Durdurucuların uzatmaları (C) ekranın alt köşelerinde gösterilir.

7.2 OTOMATİK PITCH DENGELMESİ

Otm. Pitch Kontrolü etkinleşse bile, farklı deniz ve yük koşullarını telafi etmek için manuel olarak otomatik pitch ayarını dengeleyebilirsiniz.

1. Başa aşağı trim vermek için, Pitch çarkını ileri hareket ettirerek pitch ofsetini (A) artırın.
Başa yukarı trim vermek için, Pitch çarkını geri hareket ettirerek pitch ofsetini (A) azaltın.
2. Ayar daha iyi bir sürüş trimine neden olduysa, pitch ofseti (A) kaybolana dek Roll çarkını (B) basılı tutarak bunu kaydedebilirsiniz. Otm. Pitch Kontrol Eğrisi, lokal olarak teknenin mevcut hızına göre ayarlanır.



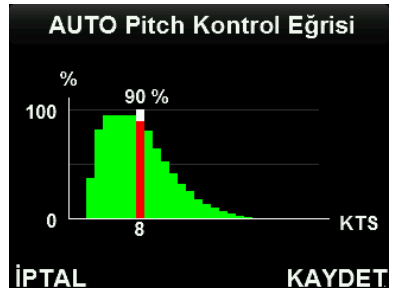
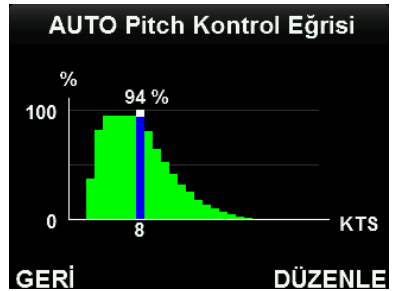
NOT!

Birkaç farklı tekne hızında bu şekilde tercih edilen bir trim ayarının kaydedilmesi, spesifik yükü ile tekneniz için ideal eğrinin oluşturulmasına yönelik çok hızlı bir yoldur. Eğrinin detayları menü sayfasından görülebilir ve ayarlanabilir (bölüm 7.3).

7.3 Otm. PITCH KONTROL EĞRİSİNİ DÜZENLEYİN

Otm. Pitch Kontrol Eğrisi, her hızda Durdurucuların ne kadar uzatılması gerektiğini sisteme söyler ve bu şekilde teknenin pitch açısı hızın bir işlevi olarak ayarlanır. Sistemi ilk kez başlatırken (bölüm 5), varsayılan bir eğri tekne verilerinize (uzunluk, en, ağırlık) göre hesaplanır. Otm. Pitch Kontrol Eğrisi menü sayfasından görülebilir ve üzerinde ince ayar yapılabilir.

1. MENU düğmesine basın.
2. AUTO Setup (Otm. ayarı)'ı seçin ve SELECT (Seç)'e basın.
3. Auto Pitch Curve (Otm. Pitch eğrisi) ögesini seçin ve SELECT (Seç)'e basın.
4. Düzenleme moduna girmek için EDIT'e basın.
5. İstlenen hızı gitmek için Roll çarkını çevirin.
6. A: Durdurucu uzatmasını artırmak ve başı indirmek için Pitch çarkını ileri çevirin (pitch açısını azaltın).
ya da
B: Durdurucu uzatmasını azaltmak ve başı kaldırmak için Pitch çarkını geriye çevirin (pitch açısını artırın).
7. Birden fazla ayar yapılacaksa, 5-6 adımlarını tekrar edin.
8. Eğriyi güncellemek için SAVE (Kaydet)'e basın.



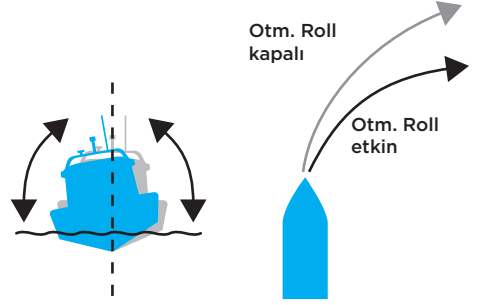
NOT!

Otm. Pitch Kontrol Eğrisini orijinal (varsayılan) ayarına getirmek için, bir Fabrika Sıfırlaması yapın (bölüm 12.1).

8 OTM. ROLL (Yalpa) KONTROLÜ

8.1 AUTO (OTOMATİK) ROLL

Auto Roll Kontrolü etkinken, sistem otomatik olarak rahatsız ve tehlikeli tekne roll durumunu ortadan kaldırır. Sistem, sürekli olarak tekne seviyesini korumaya ve dengeli dönüşler yapmaya çalışır. Dönüşlerde çok fazla yan yatma eğilimi olan tekneler de sistem tekneye daha keskin dönüşler yapma konusunda yardımcı olur.

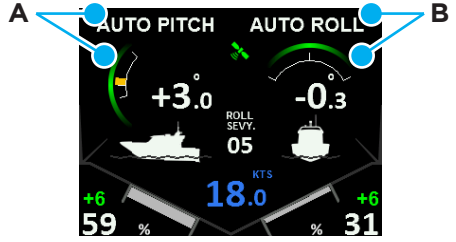


⚠ ÖNEMLİ

Otm. Roll Kontrolü sadece tekne hızı Otm. Threshold Speed (Eşik Hızının) üstündeyse etkindir (bölüm 8.2). Hiçbir GPS hız sinyali yokken sistemin otomatik kontrol işlevleri kapalı kalır/kapanır.

Sistem Manuel moddaysa:

1. Otm. Pitch ve Roll Kontrolünü etkinleştirmek için AUTO PITCH (OTM. PITCH) (A) ile AUTO ROLL (OTM. ROLL) (B) ve yeşil yaylar ekranda görünene dek AUTO (OTM.) düğmesini basılı tutun.
2. Otm. Pitch Kontrolünü etkinleştirmek için, AUTO düğmesine basın. AUTO ROLL (OTM. ROLL) ve yeşil yayı ekrandan kaybolurken AUTO PITCH (OTM. PITCH) (A) ve yeşil yayı ekranda kalır.
3. Otm. Roll Kontrolünü etkinleştirmek için Auto Düğmesine tekrar basın.
4. Manuel moda dönmek için Auto Düğmesine basın ve basılı tutun.



8.2 OTM. ROLL EŞİK HIZI

Otm. Roll Kontrolü etkin olduğundaki tekne hızı, girilen tekne verilerine göre sistem tarafından hesaplanan varsayılan değer üzerinden ayarlanabilir.

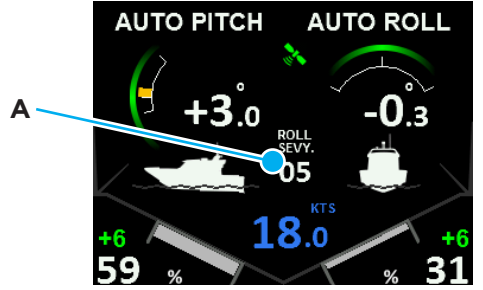
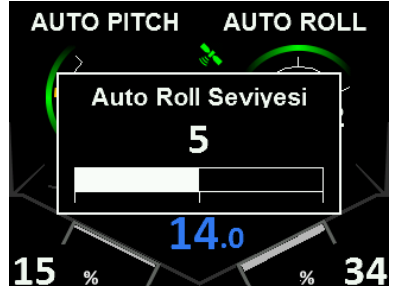
1. MENU düğmesine basın.
2. AUTO Setup'ı (Otm. Ayarı) seçin ve SELECT'e (Seç) basın.
3. AUTO Roll Threshold'u (Otm. Roll Eşiği) seçin ve hızı ayarlamak için SELECT'e (Seç) basın.



8.3 OTM. ROLL (Yalpa) SEVİYESİ

Otm. Roll Kontrolü etkinken, hassasiyeti 1-10 seviyesi arasında ayarlanabilir. Deniz ve yük koşullarına göre Roll Seviyesini artırın ya da azaltın.

1. Roll seviyesini artırmak için Roll çarkını saat yönünde çevirin.
Roll seviyesini azaltmak için Roll çarkını saatin tersi yönde çevirin.
2. Birkaç saniye sonra Roll Seviyesi göstergesi zaman aşımına uğrar ve Roll Seviyesi kaydedilir.
3. Ayrıca Roll seviyesi AUTO Roll Threshold Speed (Otm. Roll Eşik Hızı) ile olduğu gibi AUTO Setup (Otm. Ayarı) ile de ayarlanabilir (bölüm 8.2).



NOT!

Mevcut Roll Seviyesi (A) ekranın ortasında gösterilir. Roll Level 5, normal (varsayılan) hassasiyete eşittir. Memnun olana dek farklı seviyeleri deneyin. Yeni bir seviye seçene dek Roll Seviyesi kaydedilir.

9 SİSTEMİ AÇIN

1. Zipwake logosu ekranda görünene dek POWER düğmesini basılı tutun.
2. ATTENTION (Dikkat) metnini okuyun ve OK'e basın ya da ana ekran için bekleyin (7 sn).



NOT!

Teknenin kontak anahtarını kontrol panelinin arasındaki Key Sense girişine taktığınızda (bölüm 3), kontak (motor) açıldığında sistem otomatik olarak açılır.

10 SİSTEMİ KAPATIN

10.1 TEKLİ KONTROL PANELİNİ KAPATIN

1. Sistemi kapatmak için POWER düğmesini basılı tutun.
2. Ekranda bir geri sayım görülür.
3. Geri sayım 1'e gelene ya da sistem ana ekrana dönene dek POWER düğmesini basılı tutun.
4. Sistem kapatılır ve Durdurucular otomatik olarak geri çekilir.



10.2 ÇOKLU KONTROL PANELİNİ KAPATIN

Birden fazla kontrol paneli takılıysa, sistemi kapatmayı ya da geçerli ekranı kapatmayı seçin.

1. System Turn-Off (Sistem Kapatma) menüsü görünene dek POWER düğmesini basılı tutun.
2. A: Turn Off Display (Ekranı kapat)'ı seçin ve ekranı kapatmak için SELECT'e basın. POWER düğmesine basarak ekranı yeniden etkinleştirin ya da
B: Turn Off System (Sistemi kapat)'ı seçin ve kapatmak için SELECT'e basın. Sistem kapatılır ve Durdurucular otomatik olarak geri çekilir.



10.3 KONTAK ANAHTARI KURULUMU

Teknenin kontak anahtarını kontrol panelinin arasındaki Key Sense girişine taktığınızda (bölüm 3), kontak (motor) kapatıldığında sistem otomatik olarak kapanır.

11 EKKRAN AYARLARI

1. MENU düğmesine basın.
2. Display Setup (Ekrana ayarı)'nı seçin ve SELECT (Seç)'e basın.

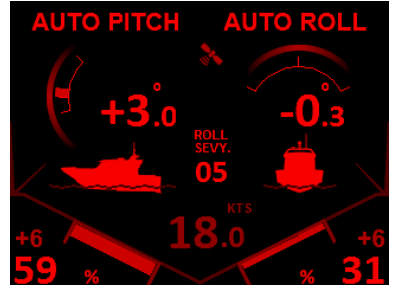


3. Brightness (Parlaklık)'ı seçin ve SELECT'e basarak ekrana parlaklığını %1-100 arasında ayarlayın. Menü seçimi Ekrana modu Auto (Otm.) olarak ayarlıysa kullanılamaz.
4. Display (Ekrana) modunu seçin ve Auto (Otm) (varsayılan), Day (Gündüz) ya da Night (Gece) olarak ayarlayın.



NOT!

Ekrana modu Auto (Otm) olarak ayarlıyken, ekrana otomatik olarak ortam ışığına göre parlaklığı ayarlar ve Gündüz modu (normal ekrana) ile Gece modu (kırmızı ekrana) arasında geçiş yapar.



12 GELİŞMİŞ AYARLAR

12.1 FABRİKA SIFIRLAMASI

Ayarları ve Otm. Pitch Kontrol Eğrisini varsayılan sifirlamak için, bir Fabrika Sifirlaması yapın.

⚠ ÖNEMLİ

Bir Fabrika Sifirlaması, sistemdeki tüm değer ve ayarları sıfırlar. Bir Fabrika sifirlaması yapıldıktan sonra, ayarları ya da Otm. Pitch Kontrol Eğrisini yedekleyebilir (bölüm 12.2) ve yeniden kurabilirsiniz.

1. MENU düğmesine basın.
2. Advanced Setup (Gelişmiş ayarlar)'ı seçin ve SELECT (Seç)'e basın.



3. Factory Reset (Fabrika sıfırlama)'yı seçin ve SELECT (Seç)'e basın.
4. Onaylamak için açılır pencerede OK (Tamam)'a basın.
5. Sistem şimdi tüm ayarları sıfırlayacak ve kapanacaktır.
6. Sistemi başlatın ve yeni bir ayarlama yapın (bölüm 5).



12.2 VERİLERİ İÇE/DIŞ AKTAR

Otm. Pitch Kontrol Eğrisini ve ayarları yeniden kurulum ve/veya ayarları kontrol panelleri/tekneler arasında aktarmak için bir USB belleğe yedekleyin.

⚠ ÖNEMLİ

FAT32 formatında bir USB belleğin veri alımı/aktarımı sırasında sisteme bağlanması gerekir.

1. MENU düğmesine basın.
2. Advanced Setup (Gelişmiş ayarlar)'ı seçin ve SELECT (Seç)'e basın.



3. Kontrol panelinin arkasındaki USB (A) konnektör kapağını çıkarın ve bir USB belleği dışa/içe aktarım öncesinde DEVICE (Cihaz) konnektörüne bağlayın.



4. Pitch Curve Imp/Exp (Pitch eğrisi içe/dışa aktarım) ya da System Config Imp/Exp (Sistem yapılandırması içe/dışa aktarımı) seçin ve sağlanan adımları takip edin.
5. Mutlaka işiniz bittiğinde USB belleği çıkarın ve konnektör kapağını yerine takın.



12.3 DURDURUCU KONTROLÜ

Her bir durdurucunun durumunu takip etmek için düzenli aralıklarla bir Durdurucu Kontrolü uygulayın. Bu kontrol işlemi gerçekleştirildiğinde her bir durdurucu peş peşe 5 devir gerçekleştirir ve servo motor torku ölçülür; sırasıyla dışarı ve içeri hareket eden bıçak için ortalama ve maksimum değerler verilir.

Tork değerlerinin kolay bir şekilde derecelendirilmesi için sayısal değerler yeşilin kabul edilebilir, kırmızının ise çok yüksek olarak değerlendirildiği yeşil-kırmızı renklerindeki çubuk grafiklerinde gösterilir.

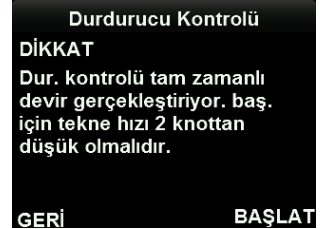
1. MENU düğmesine basın.
2. Advanced Setup'ı (Gelişmiş Ayar) seçin ve SELECT'e (Seç) basın.



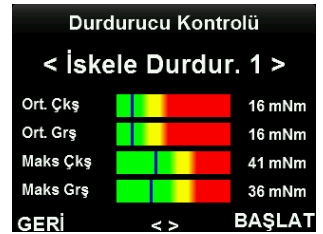
3. Durdurucu kontrolünü seçin ve SELECT'e (Seç) basın.



4. Test çevrimini gerçekleştirmek için START (Başlat) seçeneğini seçin.



5. Farklı konumlandırılmış durdurucuları değiştirmek için (örn; Port Interceptor 1'i Starboard Interceptor 1'e değiştirmek için) Roll ve Pitch çarkını döndürün.



NOT!

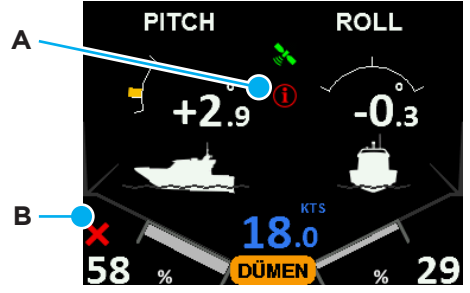
Tekne çalıştırılmadan önce durdurucuların kurulumunun ardından ilk kontrol yapılmasının doğru olduğu tavsiye edilir. Eğer bir durdurucu aşırı servo motor torku gösteriyorsa şüphe edilecek ilk şey durdurucunun arkasındaki çapraz kirişin düzlüğü ve/veya bıçakların arasındaki aşırı çürüme önleyicidir. **Tüm değerler yeşil olmalıdır!**

Travers düzlüğü, aşırı çürüme önleyici, bıçak hasarı veya denizle ilgili gelişim ile alakalı çok yüksek tork değerleri gözlemlenmesi durumunda düzeltici faaliyetlere her zaman gerek duyulur.

13 SORUN GİDERME

13.1 SİSTEM HATA BİLGİSİ

Yanıp sönen bir hata sembolü (A), dikkat edilmesi gereken sistem hatalarını belirtir. Bir Durdurucu hata sembolü (B), bir veya birkaç Durduruculu bir hatayı belirtir. Hata açıklamaları ve düzeltici eylemlerin tam listesi için, bkz. bölüm 13.3.

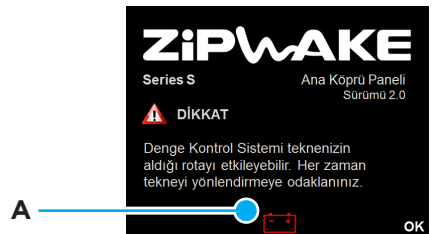


1. MENU düğmesine basın.
2. System Information (Sistem bilgisi)'ni seçin ve SELECT (Seç)'e basın.
3. Bir hata kodlu bir satırı seçin ve SELECT'e basın.
4. Hata kodunu seçin ve SELECT'e basın.
5. Hata mesajlarını okuyun ve düzeltici eylemler için bölüm 13.3'e gidin.



13.2 AKÜ UYARISI

Sistem açıldığında akü hata sembolü (A) gösterilirse akü durumunu kontrol edin.



13.3 HATA DÜZELTİCİ EYLEMLER

Sorunları çözmek için aşağıdaki düzeltici eylemlere göz atın. En son ürün bilgileri, yazılım yükseltmeleri ve hata düzeltici eylemleri için www.zipwake.com adresini ziyaret ediniz. Sorun sürerse, destek ve/veya yedek üniteler için bayinize danışınız.

Kontrol Paneli Hata Mesajları

Supply voltage too low (Besleme voltajı çok düşük)

- Akü besleme voltajını kontrol edin (>12V).
- Aküye güç kablosu bağlantısını kontrol edin.

Supply voltage too high (Besleme voltajı çok yüksek)

- Dağıtım ünitesi güç kablosunu kontrol edin.
- Akü besleme voltajını kontrol edin (12-32 V).

Button/wheel failure (Düğme/çark arızası)

- Herhangi bir düğme ya da çarkın sıkışma durumunu kontrol edin.
- Kontrol panelinin ön kısmındaki kirleri temizlemek için temiz su kullanın.

Acc/gyro error (Hızl./jiroskop hatası)

- 10 dakika süreyle sistemi kapatın ardından yeniden başlatın.

Panel temperature too high (Panel Sıcaklığı çok yüksek)

- Panelin herhangi bir ısı kaynağına yakın monte edilip edilmediğini kontrol edin.
- Paneli başka bir (soğutucu) konumuna takmayı deneyin.

Program error (Program hatası)

- Sistemi yeniden başlatın.
- Sorunu çözen yükseltmeler için www.zipwake.com adresini ziyaret ediniz.

Interceptor not connected (Durdurucu bağlı değil)

- Servo kablolarındaki hasarı kontrol edin.
- Konnektörleri temizleyin ve dağıtım ünitesine yeniden takın.

Communication error (İletişim hatası)

- Sistem kablolarındaki hasarı kontrol edin.
- Dağıtım ünitesi ve kontrol panellerindeki konnektörleri temizleyin ve yeniden takın.

No GPS signal (GPS sinyali yok)

- Select GPS Source (GPS kaynağı seç) menü sayfasında GPS kaynağını ve GPS durumunu kontrol edin (normalde Auto olarak ayarlı).
- Dahili bir GPS ya da NMEA 2000 GPS takılıysa, kablolardaki hasarı kontrol edin.
- NMEA 2000 GPS kaynağının açık olduğunu kontrol edin.
- Kontrol paneli konnektörlerini temizleyin ve yeniden takın.

Durdurucu/Servo Ünitesi Hata Mesajları

Supply voltage too low (Besleme voltajı çok düşük)

- Akü besleme voltajını kontrol edin (>12V).
- Aküye güç kablosu bağlantısını kontrol edin.
- Dağıtım ünitesi güç kablosunu kontrol edin.

Supply voltage too high (Besleme voltajı çok yüksek)

- Akü besleme voltajını kontrol edin (12-32 V).

Interceptor stroke too short (Durdurucu stroku çok kısa)

- Sistemi yeniden başlatın.
- Durdurucu ön kısmını çıkarın ve kanatların düzgün hareket ettiğini kontrol edin. Kabarmaları, kiri veya boyayı temizleyin.
- Ön kısmı yeniden takın, Durdurucuyu çalıştırın ve kanatların düzgün hareket ettiğini kontrol edin.

Interceptor stroke too long (Durdurucu stroku çok uzun)

- Sistemi yeniden başlatın.
- Durdurucu ön kısmını çıkarın ve kanatların düzgün hareket ettiğini kontrol edin. Kabarmaları, kiri veya boyayı temizleyin.
- Ön kısmı yeniden takın, Durdurucuyu çalıştırın ve kanatların düzgün hareket ettiğini kontrol edin.

Elektronik hatası

- Sistemi yeniden başlatın.
- Sorunu çözen yükseltmeler için www.zipwake.com adresini ziyaret ediniz.

Overload, interceptor stuck (Aşırı yüklenme, durdurucu sıkışmış)

- Durdurucuda ve kanatlar arasında aşırı kabarmayı, kiri veya boyayı kontrol edin.
- Durdurucu ön kısmını çıkarın ve kanatların düzgün hareket ettiğini kontrol edin.
- Ön kısmı yeniden takın, Durdurucuyu çalıştırın ve kanatların düzgün hareket ettiğini kontrol edin.

Motor drive temperature high (Motor tahrik sıcaklığı yüksek)

- 10 dakika süreyle sistemi kapatın ardından yeniden başlatın.

Motor temperature high (Motor sıcaklığı yüksek)

- 10 dakika süreyle sistemi kapatın ardından yeniden başlatın.

Motor HALL sensor failure (Motor HALL sensör hatası)

- 10 dakika süreyle sistemi kapatın ardından yeniden başlatın.

Motor drive failure (Motor tahriki hatası)

- 10 dakika süreyle sistemi kapatın ardından yeniden başlatın.

13.4 DİĞER HATALAR

Sistemin otomatik kontrol işlevleri kapalı kalır/kapatılır ya da fasıllı olarak açılır/kapatılır (bir sistem hatası varsa ya da GPS hız sinyali yoksa olabilir).

- Otm. Pitch Kontrolünü açarken hata mesajının yanıp sönmesini kontrol edin.
- Sorunu çözmek için System Information (Sistem bilgisi) menüsünü ve hata mesajlarını kontrol edin.

Otm. Pitch Kontrolü fasıllı olarak açılıp/kapanmakta

(GPS zayıf bir sinyale sahipse ya da zayıf bir uydü kapsama alanı varsa olabilir).

- Select GPS Source (GPS kaynağı seçim) Menüsünde GPS durumunu kontrol edin. GPS Kaynağını Auto olarak ayarlayın.
- Varsa bir NMEA 2000 GPS kaynağı bağlayın. Kurulum Kılavuzuna bakın.
- Kontrol paneli bir yalıtımlı tavan altına monte edildiye Zıpwake harici GPS'i takın. Kurulum Kılavuzuna bakın.

Roll çarkı hız yaparken sancak tarafına (saat yönünde) çevrildiğinde tekne iskeleyle doğru yatar

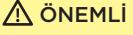
- Durdurucuların dağıtım ünitesine nasıl bağlandığını kontrol edin. Doğru bağlantı için Kurulum Kılavuzuna bakın.

14 BAKIM



UYARI

Durduruculara yakinken keskin kenarlara dikkat edin.



ÖNEMLİ

Durdurucu kanatlarını hareket ettirmek için daima kontrolleri kullanın. Durdurucu kanatlarını elle asla zorlamayın.

14.1 BAKIM

Teknenizi denize indirmeden önce Durdurucuları çürüme önleyici boya ile boyayın. Mümkünse püskürterek boyayın (önerilen). Boya kurduğunda, Durdurucu kanatları arasındaki fazla boyayı temizleyin. Tekneyi denize indirmeden önce, rahatça ve düzgün hareket ettiklerinden emin olmak için Durdurucu kanatlarını tam strok hareket ettirin. Daha fazla bilgi için Kurulum Kılavuzuna bakın.

Durdurucu Kontrolü gerçekleştirerek kabul edilebilir servo tork seviyelerini doğrulayın (Bölüm 12.3).

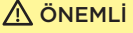
14.2 SUDAN ÇIKMA



ÖNEMLİ

Tekneniz sudan çıktığında, Durdurucuları itecek ya da Durdurucu kanatlarını engelleyecek şekilde destek takozları koymayın.

Tekneniz sudan çıktıktan sonra herhangi bir kabarma ya da kiri temizlemek için basınçlı su kullanın. Kontroller ile Durdurucu kanatlarını tam uzatın ve basınçlı suyla yıkayın. Kanatlardaki hasarı kontrol edin. Yıkama bittiğinde, sistemi kapatarak Durdurucu kanatlarını geri çekin. Kablo kapaklarının yerinde olduğunu ve hasar olmadığını kontrol edin. Tekne suda uzun süre kaldıktan sonra sudan çekildiğinde, Durdurucu ön kısımlarını geçici olarak söküp Durdurucu iç kısımlarını iyice basınçlı suyla yıkamanızı öneririz.



ÖNEMLİ

Kontrol panelini temizlerken:

- Kontrol panellerinin ön kısmını temizlerken sadece temiz su kullanın ve yumuşak havlu ile silin.
- Ekran kaplamasını çizebileceğinden ekranı kuru bir bezle silmeyin.
- Aşındırıcılar ya da asit-/amonyak-bazlı ürünler kullanmayın.
- Basınçlı bir yıkayıcı kullanmayın.

15 SİSTEM YÜKSELTME

Dinamik Trim Kontrol Sistemi yazılım yükseltilebilir.

Yeni yazılım sürümlerini kontrol etmek için www.zipwake.com adresini ziyaret ediniz.

⚠ ÖNEMLİ

Sistemi yükseltirken, yazılım yükseltme dosyası FAT32 formatlı şekilde USB kök dizinine kaydedilmelidir.

1. www.zipwake.com'dan bir yazılım yükseltme dosyası indirin.
2. Yazılım yükseltme dosyasını USB belleğin kök dizinine kopyalayın.
3. Kontrol panelinin arkasındaki USB (A) konnektör kapağını çıkarın ve USB belleği DEVICE (Cihaz) konnektörüne bağlayın.
4. Sistemi yeniden başlatın ve ekrandaki talimatları izleyin.
5. Mutlaka işiniz bittiğinde USB belleği çıkarın ve konnektör kapağını yerine takın.



NOT!

Sistem Yapılandırmanız (kullanıcı ayarları) ve Otm. Pitch Kontrol Eğrisi, başka bir yazılım sürümüne yükselttiğinizde silinmez. Önceki bir yazılım sürümüne de dönebilirsiniz.

Aşağıdakiler gibi ek bilgiler için www.zipwake.com adresini ziyaret ediniz:

- Farklı dillerde Kullanım Kılavuzu ve Kurulum Kılavuzu
- Aksesuarlar ve yedek parçaların listesi dahil ürün spesifikasyonları
- Uygulama örnekleri ve Durdurucu montaj seçenekleri
- Sistem bileşenlerinin çizimleri ve 3D modelleri
- Dinamik Trim Kontrol Sisteminiz için yazılım güncellemeleri

ZIPWAKE

CHOOSE COMFORT. ENJOY PERFORMANCE.