



Auto Glide™
System poziomowania łodzi
Instrukcja obsługi A
Procedury instalacji i konfiguracji



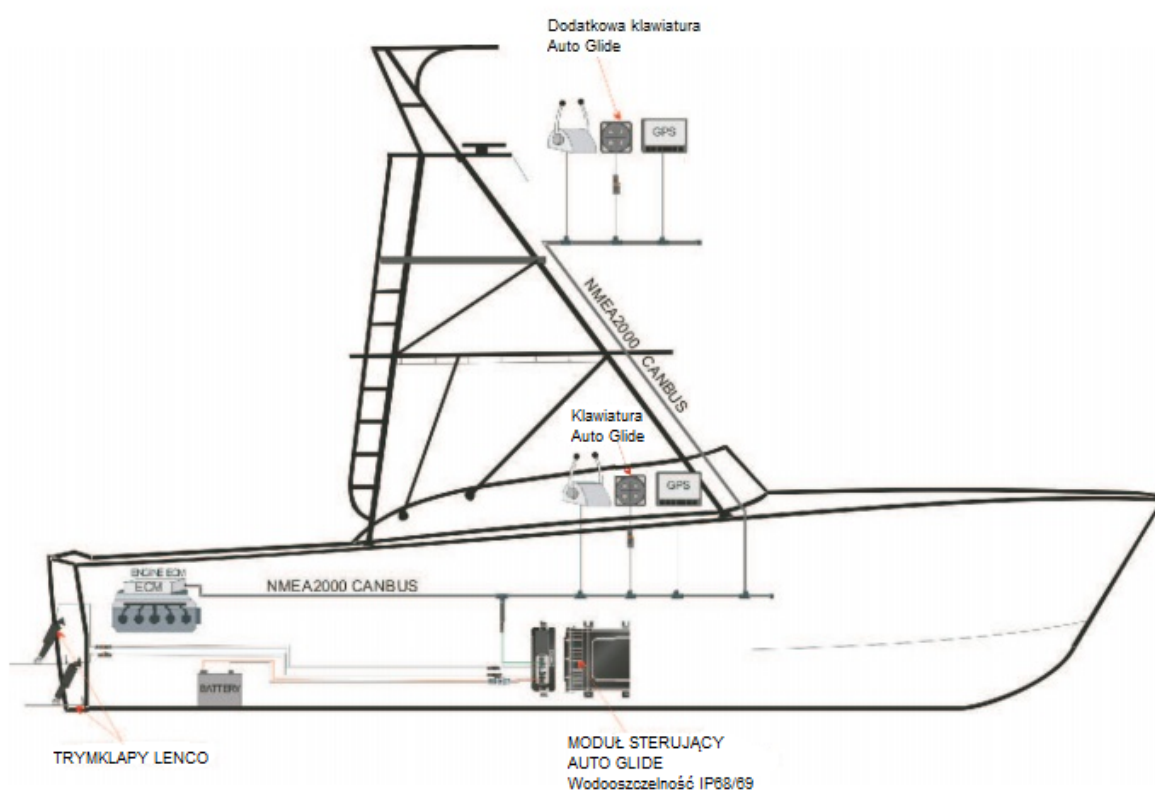
1. OPIS PRODUKTU	3
1.1 Wymagania systemu	4
2. INSTALACJA MECHANICZNA	5
2.1 Instalacja klawiatury Auto Glide™	5
2.2 Wymiana istniejącej klawiatury	5
2.3 Instalacja modułu sterującego Auto Glide™	6
2.4 Instalacja uchwytu montażowego modułu sterującego (opcja)	6
2.5 Wymiana istniejącego modułu sterującego	7
3. INSTALACJA ELEKTRYCZNA AUTO GLIDE™	7
3.1 Opis wiązek modułu sterującego Auto Glide™	7
3.2 Instalacja wiązek modułu sterującego Auto Glide™	8
3.3 Wymagania wyłącznika baterii	9
3.4 Instalacja wolnostojącej anteny GPS (opcja)	10
3.5 Uchwytu montażowy GPS Auto Glide™ (opcja)	11
3.6 Instalacja dodatkowej klawiatury Auto Glide™	12
4. WERYFIKACJA INSTALACJI AUTO GLIDE™	12
4.1 Tryb testowy Auto Glide™	12
4.2 Testowanie siłowników trymklap	13
4.3 Weryfikacja danych magistrali CANbus	13
4.4 Zakończenie trybu testowego	15
5. KONFIGURACJA USTAWIENIA POPRZECZNEGO I WZDŁUŻNEGO	16
5.1 Opis ustawienia poprzecznego i wzdluznego	16
5.2 Konfiguracja ustawienia poprzecznego	17
5.3 Konfiguracja ustawienia wzdluznego	20
6. ZMIANA DOMYŚLNYCH USTAWIEŃ	23
6.1 Zmiana domyślnego ustawienia wzdluznego kadłuba	23
6.2 Zmiana domyślnego ustawienia wzdluznego i poprzecznego kadłuba	25

1. Opis produktu

GRATULACJE! Zakupili Państwo najbardziej zaawansowany automatyczny system kontroli trymklap.

System kontroli łodzi Auto Glide™ jest pierwszym na świecie prawdziwym, w pełni automatycznym systemem kontroli trymklap. System Auto Glide™ wykorzystuje niedoścignioną technologię monitorowania prędkości i położenia łodzi oraz automatycznie dostosowuje położenie trymklap uwzględniając wszelkie warunki łodzi w celu zapewnienia bardziej komfortowego rejsu. Pozwala to sternikowi pilotować łódź w sposób w jaki została zaprojektowana.

- Oszczędność paliwa! System powoduje zmniejszenie zużycia paliwa ze względu na ustawienie łodzi pod najbardziej wydajnym kątem w czasie ślizgu.
- Bezpieczeństwo – lepsza widoczność w trakcie szybkiego startu w wyniku zmniejszenia wysokość wznoszenia się dziobu, można się skupić na innych rzeczach niż trymowanie łodzi.



**WAŻNE INSTRUKCJE I FAKTY O NOWYM SYSTEMIE KONTROLI ŁODZI
AUTO GLIDE™**

- PRZECZYTAJ WSZYSKIE INSTRUKCJE INSTALACJI W PONIŻSZEJ INSTRUKCJI OBSŁUGI PRZED PRZYSTĄPIENIEM DO MONTAŻU
- PO WŁAŚCIWEJ INSTALACJI A PRZED KORZYSTANIEM Z AUTO GLIDE™ NALEŻY WYKONAĆ KONFIGURACJĘ WSZYSTKICH FUNKCJI
- URZYTOKOWNIK PONOSI ODPOWIEDZIALNOŚĆ ZA:
 - (A) OKREŚLENIE CZY SYSTEM JEST OPARTY NA MAGISTRALI CANBUS
 - (B) PODŁĄCZENIA PRZEWODU NASZEJ SIECI NMEA 2000 DO SILNIKA (-ÓW) (BYĆ MOŻE NALEŻY SKONTAKTOWAĆ SIĘ Z PRODUCENTEM SILNIKA)
 - (C) PODŁĄCZENIA NASZEGO PRZEWODU CAN2 DO SIECI GPS (JEŚLI DOTYCZY) (BYĆ MOŻE NALEŻY SKONTAKTOWAĆ SIĘ Z PRODUCENTEM GPS)

1.1. Wymagania systemu

- Silnik (-i) musi być oparty na magistrali CANbus (wykaz poniżej).
- Łódź musi posiadać sieć GPS NMEA 2000 lub odbiornik antenowy NMEA 2000. NMEA 0183 będzie działała, ale będzie miała wolniejszą reakcję na sygnał. Lenco™ oferuje antenę GPS NMEA2000 oraz opcjonalny uchwyt z stali nierdzewnej.
- Łódź musi być wyposażona w trymkłapy Lenco z pojedynczym lub podwójnym systemem elektrycznych siłowników Lenco.

Dostępny dla silników bazujących na magistrali CANbus:

Silniki NMEA 2000

- Yamaha (Command Link Plus requires NMEA 2000 / Yamaha Gateway P/N:6Y98A2D00000)
- Evinrude
- Honda
- Suzuki
- Volvo Penta (Non-EVC Engines) (With a Volvo NMEA2000 Gateway - Volvo P/N 3889757)

Silniki J1939

- Volvo Penta (EVC Engines)
- Yanmar
- Caterpillar
- Cummins
- Detroit Diesel
- John Deere
- Steyr

Silniki SmartCraft

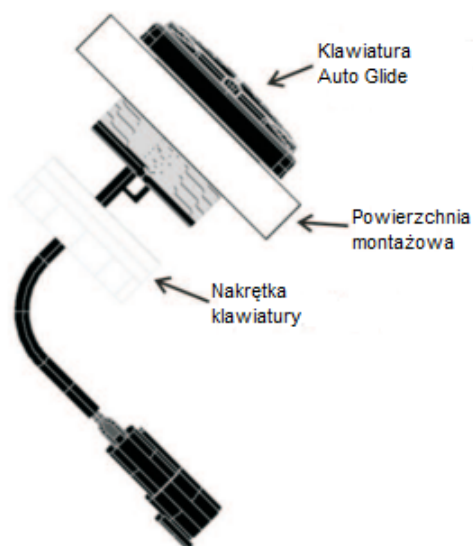
- Mercury – Verado
- Mercury - Optimax with SmartCraft ECU
- Mercruiser with SmartCraft ECU
- Cummins/Mercruiser w/ SmartCraft ECU

UWAGA	OSTRZEŻENIE
Przed cięciem upewnij się, że obszarze nie znajdują się przewody oraz inne wyposażenie, które mogło by ulec uszkodzeniu.	Przed rozpoczęciem instalacji należy zapoznać się z instrukcją w całości! W przypadku niestosowania się do instrukcji nie może być zapewnione właściwe funkcjonowanie produktu.

2.1. Instalacja klawiatury Auto Glide™

1. Określ gdzie zostanie zainstalowana klawiatura Auto Glide™. Wymagana powierzchnia 7cmx7cm.
2. Przed cięciem upewnij się, że w obszarze nie znajdują się przewody oraz inne wyposażenie, które mogło by ulec uszkodzeniu. Określ środkowe położenie klawiatury i wytnij za pomocą piły otwór o średnicy 5,08cm.
3. Włóż klawiaturę w otwór.
4. Nakręć od wewnętrznej strony dużą białą nakrętkę na klawiaturę. Upewnij się, że klawiatura jest prawidłowo zainstalowana (Rysunek 2.1.1). Uwaga! Nakrętkę można odwrócić w celu dopasowania do grubości powierzchni montażowej.

Rysunek 2.1.1



Rysunek 2.1.2



2.2. Wymiana istniejącej klawiatury

1. Odłącz od spodu klawiaturę od modułu sterującego. Ściśnij mechanizm zwalniający na czarnym przewodzie i wyciągnij do z dala od klawiatury.
2. Odkręć nakrętki nylonowe .
3. Usuń klawiaturę z zewnętrznej strony.
4. Zainstaluj klawiaturę Auto Glide™ umieszczając ją w otworze i przykręć dużą białą nakrętkę do wewnętrznej strony klawiatury. Upewnij się, że klawiatura jest prawidłowo zainstalowana.

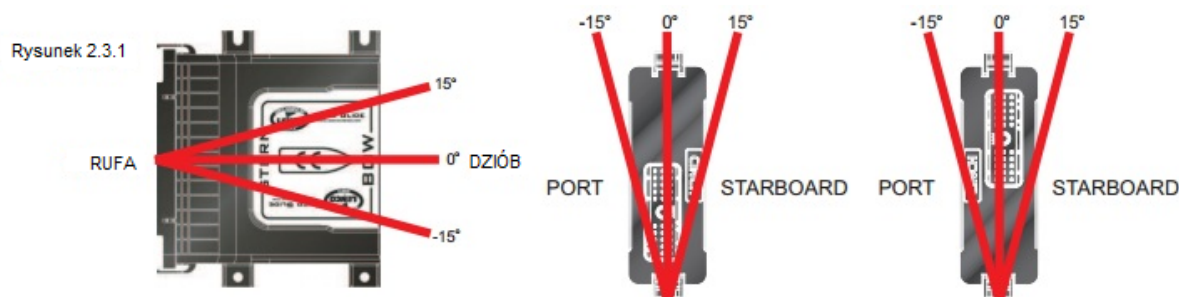
UWAGA	OSTRZEŻENIE
Przed wierceniem upewnij się, że montowany osprzęt nie uszkodzi istniejących przewodów, węży. W TYM CZASIE NIE PODŁĄCZAJ ZASILANIA.	Przed rozpoczęciem instalacji należy zapoznać się z instrukcją w całości! W przypadku niestosowania się do instrukcji nie może być zapewnione właściwe funkcjonowanie produktu.

2.3. Instalacja modułu sterującego Auto Glide™

1. Określ gdzie zostanie zainstalowany moduł sterujący

- MUSI BYĆ ZAINSTALOWANY NA PIONOWEJ POWIERZCHNI ZŁĄCZEM ZWRÓCONYM W KIERUNKU RUFY (TYŁ ŁODZI). Naklejka modułu sterującego może być widoczna od lewej burty lub prawej burty.
- Jeżeli nie jest dostępna pionowa powierzchnia z lewej lub prawej burty, opcjonalnie dostępny jest uchwyt montażowy modułu sterującego (Punkt 2.4 poniżej).
- Poziom instalacji. W wszystkich kierunkach dozwolona jest $\pm 15^\circ$ tolerancja (Rysunek 2.3.1)
- Zainstaluj w odległości 1,21m od klawiatury. Jeśli klawiatura musi być zainstalowana dalej niż 1,21m użyj przewodów przedłużających serii 30260-XXX. Dostępnych jest kilka długości.
- Elementy montażowe dostarczone są do klienta.

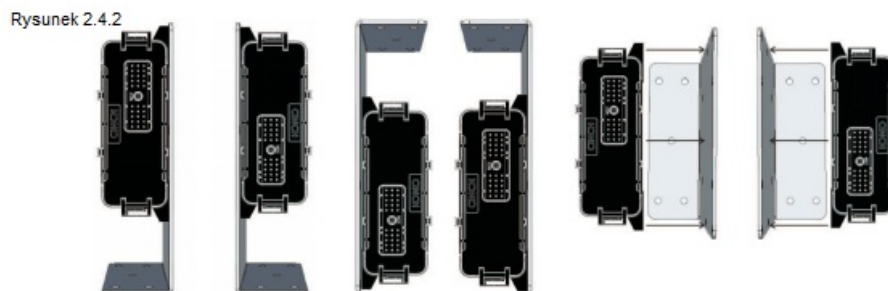
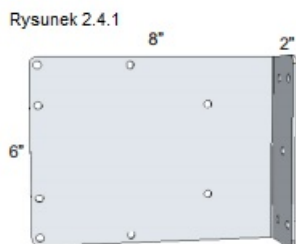
UWAGA: W TYM CZASIE NIE PODŁĄCZAJ ZASILANIA DO MODUŁU STERUJĄCEGO



2.4 Instalacja uchwytu montażowego modułu sterującego (opcja)

Określ gdzie zostanie zainstalowany uchwyt montażowy modułu sterującego (#70568-001)

- KSZTAŁTOWNIK L MUSI BYĆ ZAINSTALOWANY WZDŁUŻ LEWEJ LUB PRAWEJ BURTY. MODUŁ STERUJĄCY MUSI BYĆ ZAINSTALOWANY ZŁĄCZEM ZWRÓCONYM W KIERUNKU RUFY (TYŁ ŁODZI). Naklejka modułu sterującego może być widoczna od lewej burty lub prawej burty (Rysunek 2.4.2, przykładowe instalacje).
- Poziom instalacji. W wszystkich kierunkach dozwolona jest $\pm 15^\circ$ tolerancja (Rysunek 2.3.1).
- Zainstaluj w odległości 1,21m od klawiatury.
- Uchwyt montażowy i moduł sterujący zawiera elementy montażowe.



2.5. Wymiana istniejącego modułu sterującego

Aby usunąć moduł sterujący:

- Odłączyć zasilanie od modułu sterującego.
- Odłączyć moduł sterujący od siłowników.
- Odłączyć pomarańczowy przewód modułu sterującego od tacho lub mechanicznego przełącznika.
- Usunąć dwie śruby mocujące i usunąć moduł sterujący.
- Patrz punkt 2.3 powyżej.

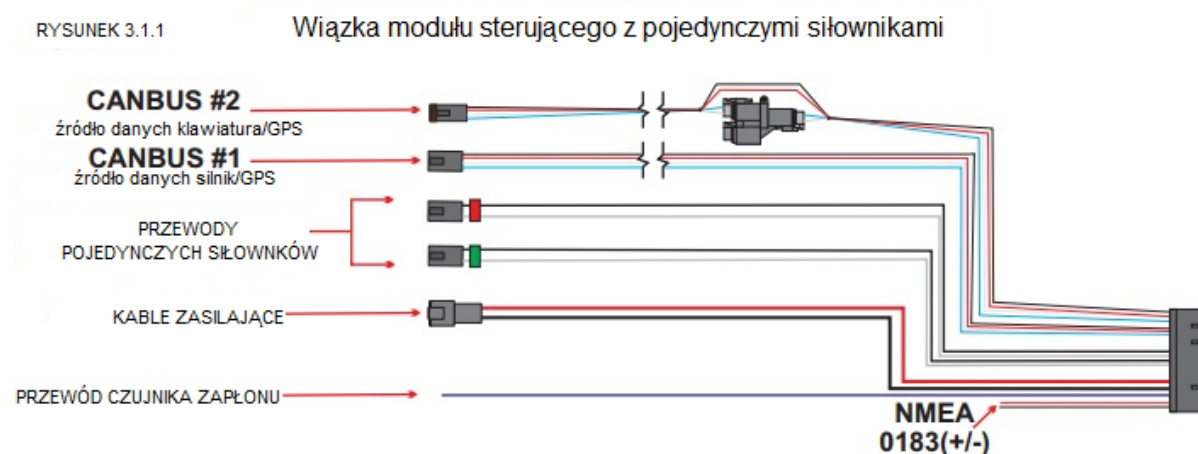
UWAGA	OSTRZEŻENIE
Połączenia zasilające powinny być wykonywane na samym końcu. Połączenia zasilające powinny być wykonywane tylko wtedy, gdy wyłącznik akumulatora jest w pozycji OFF	Przed rozpoczęciem instalacji należy zapoznać się z instrukcją w całości! W przypadku niestosowania się do instrukcji nie może być zapewnione właściwe funkcjonowanie produktu.

3.1. Opis wiązek modułu sterującego Auto Glide™

Występują dwa rodzaje wiązek modułu sterującego:

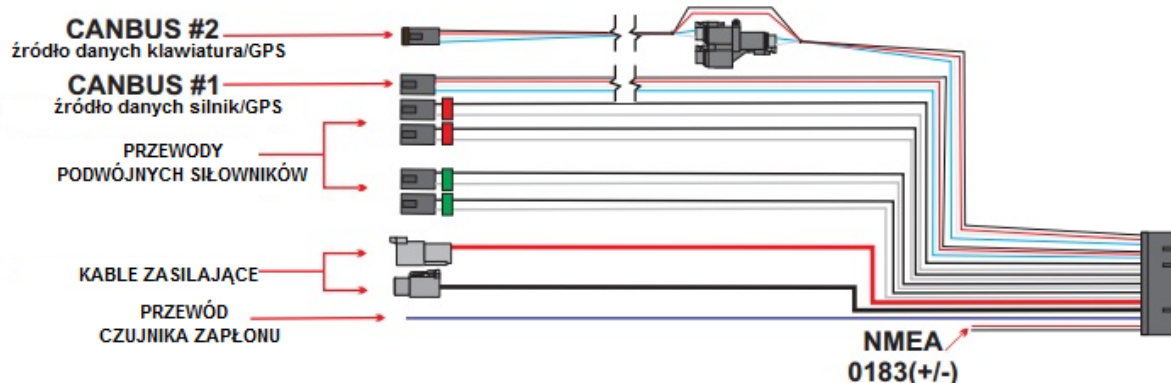
- Wiązka modułu sterującego do systemu z jednym siłownikiem na trymklapę (Rysunek 3.1.1).
- Wiązka modułu sterującego do systemu z dwoma siłownikami na trymklapę (Rysunek 3.1.1).

Każda wiązka modułu sterującego posiada 6 zestawów połączeń elektrycznych wychodzących z złącza 30. pinowego.



Rysunek 3.1.2

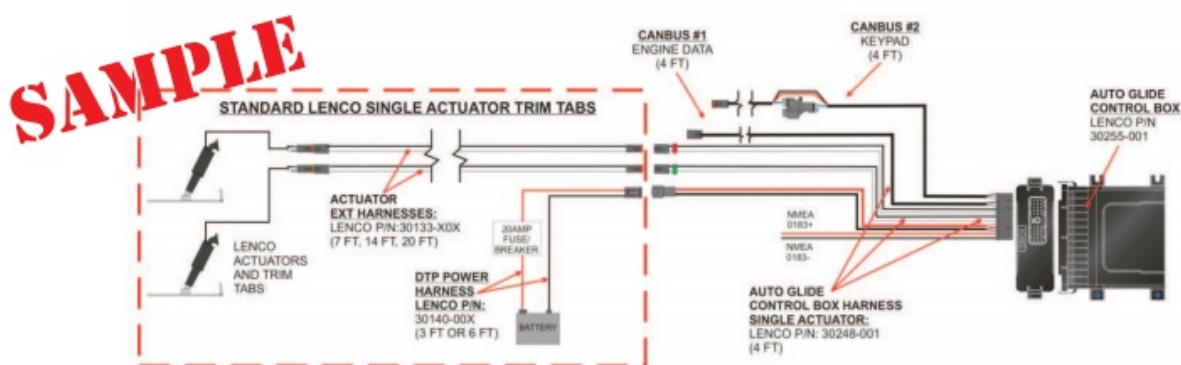
Wiązka modułu sterującego z podwójnymi siłownikami



UWAGA	OSTRZEŻENIE
Połączenia zasilające powinny być wykonywane na samym końcu. Połączenia zasilające powinny być wykonywane tylko wtedy, gdy wyłącznik akumulatora jest w pozycji OFF.	Przed rozpoczęciem instalacji należy zapoznać się z instrukcją w całości! W przypadku niestosowania się do instrukcji nie może być zapewnione właściwe funkcjonowanie produktu.

3.2. Instalacja wiązek modułu sterującego Auto Glide™

1. **POBIERZ WYMAGANY SCHEMAT Z STRONY** WWW.LENCOAUTOGLIDE.COM
2. Podłącz czarną dużą wtyczkę z wiązką modułu sterującego do modułu sterującego Auto Glide™. Upewnij się, że rowki są wyrównane.
3. Przykręć mosiężną śrubkę sześciokątną do wtyczki modułu sterującego.
4. Podłącz przewody siłowników do wiązek modułu sterującego. Upewnij się, że podłączyłeś wiązkę z czerwonym przewodem do siłownika lewej burty, a wiązkę z zielonym przewodem do siłownika prawej burty. Sprawdź w instrukcji obsługi trymkłap szczegółowe instrukcje montażu trymkłap i podłączenia siłowników.



5. Według konkretnego rysunku (pobranego/wydrukowanego ze strony internetowej) podłącz przewód CAN#1 do silnika (dla danych silnika) jak pokazano. Jeśli hub silnika Yamaha lub Mercury jest pełny będziesz musiał dodać dodatkowy hub i zworę.
6. Według konkretnego rysunku (pobranego/wydrukowanego ze strony internetowej) podłącz przewód CAN#2 do silnika (dla danych klawiatury i GPS) jak pokazano.

7. Jeśli twój system trymklap Lenco posiada okablowanie OEM – przewody zasilające wystarczy podłączyć jak pokazano na rysunku. Jeśli musisz podłączyć zasilanie do systemu, należy zakupić wiązkę zasilającą w celu podłączenia do głównej wiązki Auto Glide aby skompletować całą instalację. Lenco zaleca montaż w systemie wyłącznika baterii (Strona 10).

UWAGA: Lenco nie zaleca usuwania złączek Deutsch i zastępowania ich „twardym” okablowaniem w przypadku podłączania zasilania do systemu.

Przewody zasilające

Single Actuator Systems - Part # 30140-001 36" Power Pigtail or Part # 30140-202 72" Power Pigtail
Dual Actuator Systems - Part # 10249-001 72" Power Pigtail



30140-001 36" Power Pigtail
30140-202 72" Power Pigtail



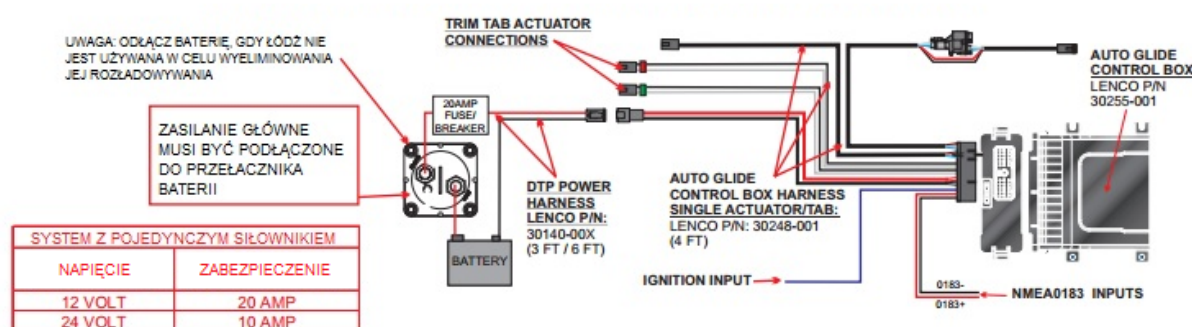
10249-001 72" Power Pigtail

3.3 Wymagania wyłącznika baterii

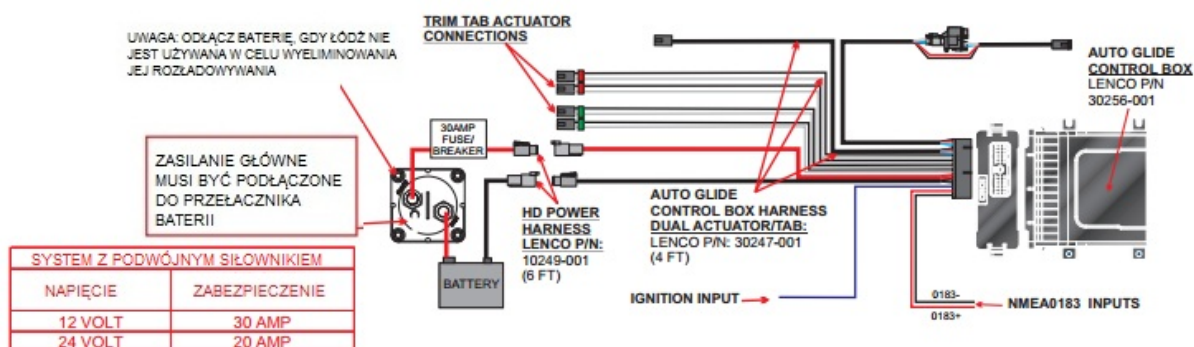
Lenco™ Marine zaleca aby główne zasilanie Auto Glide™ podłączone było do wyłącznika baterii w celu uniknięcia jej niepotrzebnego rozładowywania, podczas gdy Auto Glide™ jest w trybie gotowości. Moduł sterujący i klawiatura pobierają w trybie gotowości bardzo małe ilości prądu (35mA), nawet tak mały pobór rozładowuje baterię. Ponadto Auto Glide™ zasila antenę GPS przez CAN2, co powoduje szybsze rozładowywanie baterii.

Odłączając zasilanie od Auto Glide™ przez wyłącznik baterii, w trakcie gdy nie korzysta się z łodzi, wyeliminuje rozładowywanie baterii.

SCHEMAT INSTALACJI Z POJEDYNCZYMI SIŁOWNIKAMI



SCHEMAT INSTALACJI Z PODWÓJNYMI SIŁOWNIKAMI

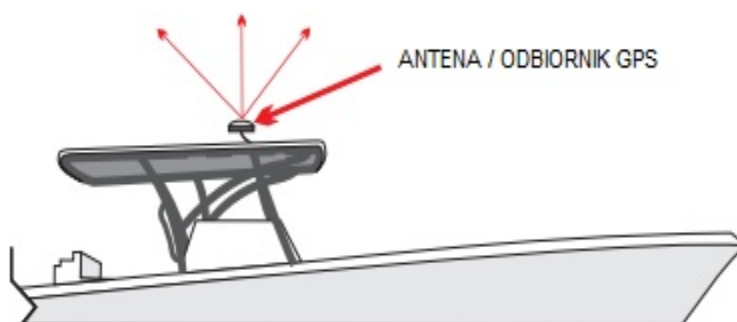


3.4. Instalacja wolnostojącej anteny GPS (opcja)

LGC-400 (NMEA 2000) antena /odbiornik składa się z przewodu zakończonego złączką oraz modułu GPS. Moduł GPS składa się z 16 kanałowego odbiornika GPS + WASS. Długość przewodu od złącza do modułu wynosi 45,7cm.

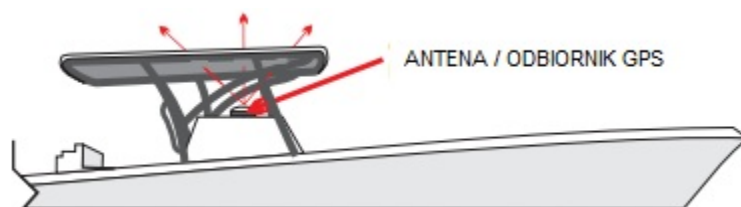


Moduł GPS można zainstalować na dowolnej płaskiej powierzchni za pomocą śrub montażowych. Patrz rysunki 3.4.1-3.4.2, aby uzyskać więcej informacji. Opcjonalny uchwyt montażowy 70567-001 pozwala na instalację anteny na dowolnej powierzchni pionowej (rozdział 3.5). Rysunek 3.4.1 Powierzchnia montażowa anteny GPS bez żadnych przeszkód nad modułem GPS. Moduł GPS można zainstalować na dowolnej płaskiej powierzchni o szerokości co najmniej 90mm. Jeśli montaż anteny odbywa się na powierzchni zewnętrznej, Lenco™ Marine zaleca aby antena miała czysty, niezastłonięty „widok” na niebo.



Rysunek 4.3.2 Montaż anteny zastłoniętej wyłącznie przez materiały z włókna szklanego.

Jeśli nie można zamontować anteny GPS do płaskiej powierzchni z niezakłóconym „widokiem” na niebo, Lowrance LGC-4000 może być montowany pod sufitem wykonanym z włókna szklanego. Należy jednak upewnić się, że nie ma żadnych metalowych rur lub płyt, które mogą powodować zakłócenia. Moduł Lowrance GPS może odbierać sygnały z satelitów GPS przez dwie warstwy wykonane z włókna szklanego, ale nie będzie działać prawidłowo, jeśli są nad nim metalowe przedmioty.



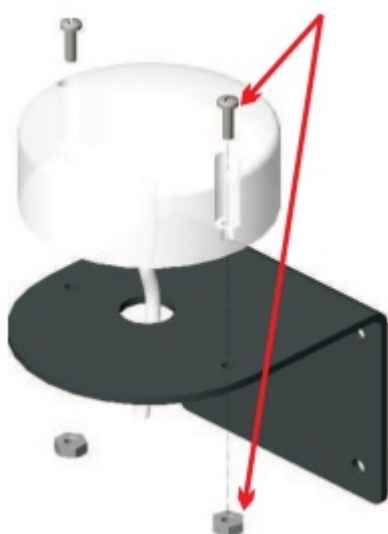
Uwaga: w przypadku instalacji anteny / odbiornika GPS pod sufitem z włókna szklanego, Lenco™ Marine zaleca sprawdzić odbiór danych z anteny GPS przed fizycznym montażem anteny na łodzi. Proszę zapoznać się z rozdziałem 4.3 niniejszej instrukcji, aby dowiedzieć się jak sprawdzić odbiór danych Auto Glide z anteny GPS.

3.5. Uchwyty montażowy GPS Auto Glide™ (opcja)

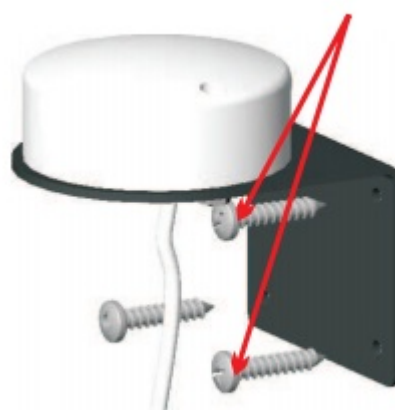
W przypadku braku płaskiej powierzchni do zamontowania GPS można użyć uchwyty montażowego 70567-001 w celu zamontowania GPS Lowrance LGC-4000 do powierzchni pionowej. Należy upewnić się, że moduł ma czysty „widok” na niebo lub nad sobą tylko powierzchnie wykonane z włókna szklanego.

Zamontuj moduł GPS do uchwyty montażowego za pomocą dwóch nierdzewnych śrub i nakrętek nylonowych, które znajdują się w zestawie (Rysunek 3.5.1). Następnie zamontuj wspornik montażowy do pionowej powierzchni za pomocą śrub, które znajdują się w zestawie (Rysunek 3.5.2)

Rysunek 3.5.1

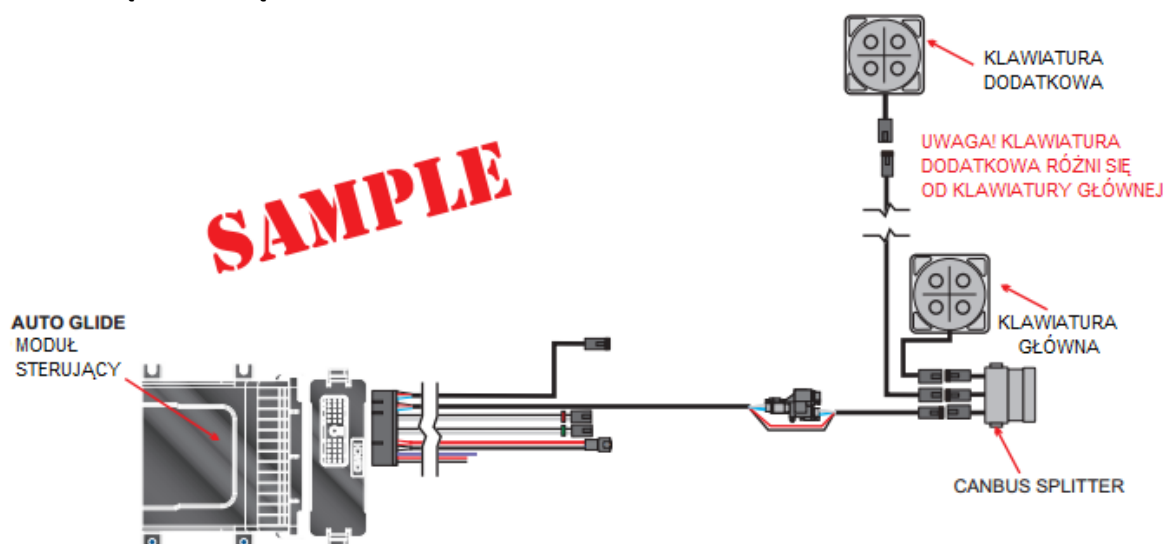


Rysunek 3.5.2



3.6. Instalacja dodatkowej klawiatury Auto Glide™

Lenco™ Marine oferuje zestaw dodatkowej klawiatury Auto Glide™ z przewodami od 3m do 15,2m. Zestawy te umożliwiają instalację drugiej klawiatury i sterować ręcznie lub automatycznie trymkłapami z obu klawiatur. Każdy zestaw zawiera drugą klawiaturę, CANbus Splitter oraz przewody od 3m do 15,2m. Każdy zestaw dodatkowej klawiatury Auto Glide™ może być używany zarówno z systemem pojedynczych siłowników jak i podwójnych. Poniższa ilustracja opisuje jak podłączyć dodatkową klawiaturę.



4. 1. Tryb testowy Auto Glide™

Teraz, gdy Auto Glide™ został zainstalowany a silnik, GPS są podłączone, Lenco™ zaleca sprawdzić, czy siłowniki trymkłap działają prawidłowo i czy Auto Glide™ odbiera dane z silnika i GPS, które decydują o poziomowaniu łodzi.

Wprowadzanie systemu Auto Glide™ w tryb testowy.

1. Identyfikacja trybu gotowości. Gdy zasilanie z baterii jest podane do modułu sterującego, ale silnik nie jest włączony, Auto Glide™ jest w trybie gotowości. W trybie gotowości diody klawiatury nie świecą się. Żaden przycisk nie funkcjonuje, gdy Auto Glide™ jest w trybie gotowości (Rysunek 4.1.1).

2. Aktywacja trybu testowego. Należy aktywować tryb gotowości do trybu testowego w celu weryfikacji:

- poprawności funkcjonowania siłowników bez włączonego silnika,
- odbioru danych z silnika CANbus i danych z GPS przez Auto Glide™
- ustawień / kasowania przechyłu bocznego i wzdłużnego.

W celu aktywacji trybu testowego, przytrzymaj wszystkie cztery przyciski UP/DN (góra/dół) w tym samym czasie przez 4 sekundy. Wskaźniki UP/DN (góra/dół) świecą się kiedy wszystkie cztery przyciski UP/DN (góra/dół) są naciskane w tym samym czasie (Rysunek 4.1.2)

3. Weryfikacja aktywacji trybu testowego. Po aktywacji trybu testowego diody na klawiaturze uruchomią się przez sekwencję błysnięć powiadamiając operatora, że Auto Glide™ jest w trybie testowym (Rysunki 4.1.3 i 4.1.4 opisują tę sekwencję).

Rysunek 4.1.2



W TRYBIE GOTOWOŚCI DIODY KLAWIATURY NIE ŚWIECĄ SIĘ
ŻADEN PRZYCIŚK NIE FUNKCJONUJE GDY AUTO GLIDE JEST W TRYBIE GOTOWOŚCI

Rysunek 4.1.2



W CZASIE AKTYWACJI TRYBU TESTOWEGO WSKAŹNIKI UP/DN ŚWIECĄ SIĘ GDY WSZYSTKIE 4 PRZYCIŚKI SĄ NACISKANE W TYM SAMYM CZASIE
W CELU AKTYWACJI TRYBU TESTOWEGO PRZYTRZYMAJ WSZYSTKIE PRZYCIŚKI UP/DN PRZEZ 4 SEKUNDY

Rysunek 4.1.3



NATYCHMIAST PO PRZYCIŚNIĘCIU PRZEZ 4 SEKUNDY WSZYSTKICH PRZYCIŚKÓW UP/DN 4 DIODY AUTOMATYCZNYCH USTAWIEŃ ZAŚWIECĄ SIĘ
DIODY KRZYŻA ZAŚWIECĄ SIĘ W KIERUNKU ŚRODKA I ZGASNĄ

Rysunek 4.1.4



PO KRÓTKIEJ SEKWENCJI BŁYŚNIĘĆ DIOD, 4 ZEWNĘTRZNE DIODY USTAWIEŃ AUTOMATYCZNYCH BĘDĄ SIĘ ŚWIECIĆ GDY AUTO GLIDE JEST W TRYBIE TESTOWYM

4.2 Testowanie siłowników trymkłap

W trybie testowym można sprawdzić funkcjonalność trymkłap bez uruchomionego silnika naciskając dowolny przycisk UP/DN na klawiaturze (Rysunek 4.2.1). Jest to ważny krok do wykonania po instalacji Auto Glide™, gdyż weryfikuje poprawność podłączenia baterii oraz lewej i prawej trymkłapy.

UWAGA: Przyciski UP/DN lewej burty powinny obsługiwać siłownik prawej burty, przyciski UP/DN prawej burty powinny obsługiwać siłownik lewej burty.

Rysunek 4.2.1



W TRYBIE TESTOWYM OPERATOR LUB INSTALATOR MOŻE NACISNĄĆ DOWOLNY PRZYCIŚK UP/DN STERUJĄC RĘCZNIE TRYMKŁAPAMI

4.3 Weryfikacja danych magistrali CANbus

Podczas gdy Auto Glide™ jest w trybie testowym można aktywować tryb weryfikacji danych w celu potwierdzenia otrzymywania wymaganych danych z silnika i GPS przez Auto Glide™, naciskając FAV1 lub FAV2 (Rysunek 4.3.1). Jest to ważny krok do wykonania, ponieważ Auto Glide™ nie może automatycznie poziomować łodzi bez określonych danych z silnika i GPS.

Rysunek 4.3.1



Weryfikacja odbioru danych z GPS przez Auto Glide™

Jeśli system Auto Glide™ odbiera dane z GPS powinieneś zobaczyć na klawiaturze: górny kwadrat=pozycja GPS, zielone diody przewijają się między środkiem krzyża a godziną dwunastą (Rysunek 4.3.2). UWAGA: pozycja GPS może być transmitowana kiedy łódź jest w ruchu.

Prawy kwadrat=prędkość GPS, zielone diody przewijają się między środkiem krzyża a godziną trzecią (Rysunek 4.3.2). Prędkość GPS jest zawsze transmitowana przez GPS. Auto Glide™ musi sprawdzić, czy prędkość GPS jest dostępna, zanim system będzie działał prawidłowo.

Rysunek 4.3.2



Weryfikacja odbioru Auto Glide™ danych z silnika

Jeśli system Auto Glide™ odbiera dane z silnika powinieneś zobaczyć na klawiaturze: lewy kwadrat=przekładnia silnika (do przodu, do tyłu), zielone diody przewijają się między środkiem krzyża a godziną dziewiątą (Rysunek 4.3.3)

UWAGA: zmiana przełożenia (do przodu / do tyłu) nie mogą być przesyłane gdy silnik jest wyłączony.

UWAGA: pozycja, prędkość GPS i prędkość obrotowa silnika wymagane są do działania systemu. Jeśli Dostępna jest zmiana przełożenia Auto Glide™ wycofa trymkłapy gdy silnik jest na wstecznych obrotach.

Dolny kwadrat=prędkość obrotowa silnika, zielone diody przewijają się między środkiem krzyża a godziną szóstą (Rysunek 4.3.3)

UWAGA: prędkość obrotowa silnika jest zawsze transmitowana gdy aktywny jest ECU silnika. Kluczyk zapłonu może być w położeniu „akcesoria” dla aktywowania ECU.

Rysunek 4.3.3



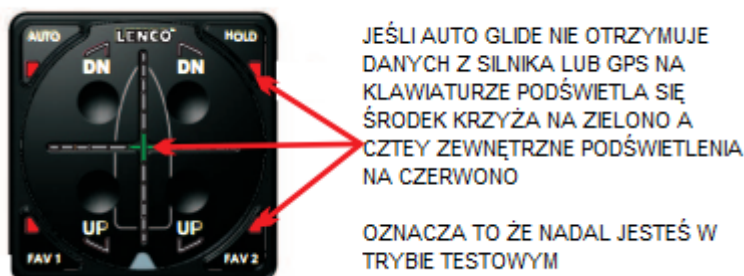
Wiadomość jeśli Auto Glide™ nie otrzymuje danych z GPS i silnika.

Jeśli Auto Glide™ nie otrzymuje danych z GPS lub silnika powinieneś zobaczyć na klawiaturze, że tylko środek krzyża będzie świecił się na zielono i cztery zewnętrzne podświetlenia będą się świecić na czerwono (oznacza to, że jesteś w trybie testowym) (Rysunek 4.3.4).

Jeśli żadne z wymaganych danych silnika i GPS nie są odbierane przez Auto Glide™ Lenco™ zaleca postępowanie jak niżej:

- Sprawdź czy przełącznik zapłonu silnika jest w pozycji „Akcesoria” lub „Run” i silnik przesyła dane. Oprzyrządowanie silnika powinno być aktywne jeśli silnik przesyła dane.
- Upewnij się czy antena GPS nie jest zasłonięta / odbiera sygnał satelitarny.
- Jeśli dane GPS otrzymywane są z sieci NMEA 2000, upewnij się, że GPS jest w pozycji „ON”.
- Upewnij się, czy CAN1 i CAN2 są prawidłowo podłączone do Auto Glide™.

Rysunek 4.3.4



4.4 Zakończenie trybu testowego

Wyjście z trybu weryfikacji danych

Naciśnij FAV1 lub FAV2 w celu wyjścia z trybu weryfikacji danych (Rys. 4.4.1)

UWAGA: Po wyjściu z trybu weryfikacji danych Auto Glide™ powraca do trybu testowego.

Wyjście z trybu testowego

Należy wyjść z trybu testowego i wrócić do trybu gotowości przed uruchomieniem silników łodzi. Naciśnij na jedną sekundę i puść wszystkie cztery przyciski UP/DN w celu wyjścia z trybu testowego aby automatycznie powrócić do trybu gotowości (Rys. 4.4.2)

Po wyjściu z trybu testowego nie działa w trybie gotowości. Moduł sterujący Auto Glide™ nie aktywuje go do momentu uruchomienia silnika i odbioru 400RPM lub większych z magistrali CANbus. Po tym jak Auto Glide™ odbierze, że silnik(i) łodzi pracują przy 400RPM lub większych, upewni się, że odbiera wymagane dane z GPS, zaświeci się seria wskaźników LED na klawiaturze i natychmiast przejdzie do trybu kalibracji ustawienia poprzecznego.

Rys. 4.4.1



Z trybu weryfikacji danych operator lub instalator może wyjść naciskając FAV1 lub FAV2

Rys. 4.4.2



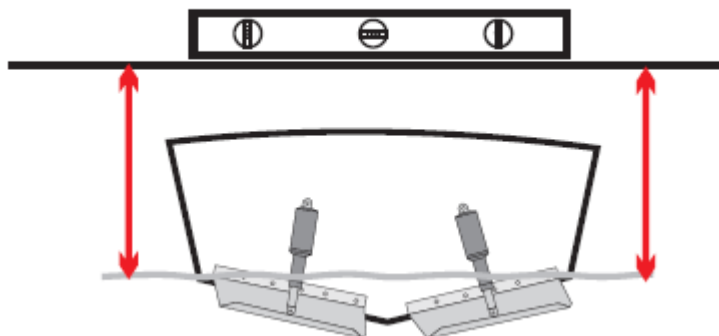
W CELU WYJŚCIA Z TRYBU TESTOWEGO NACIŚNIJ NA 1. SEKUNDĘ WSZYSTKIE 4. CZTERY PRZYCISKI UP/DN

5.1. Opis ustawienia poprzecznego i wzdłużnego

W celu automatycznej kontroli ustawienia poprzecznego i wzdłużnego łodzi, operator musi najpierw ustawić dwa domyślne położenia początkowe:

-POPZECZNE ustawienie (poziom boczny)

USTAWIENIE POPRZECZNE
LEWA I PRAWA BURTA ŁODZI JEST WYPOZIOMOWANA



-WZDŁUŻNE ustawienie (najbardziej efektywne ustawienie dziobu do rufy)



Proszę postępować zgodnie z instrukcjami konfiguracji tak ostrożnie jak to możliwe w celu zapewnienia najbardziej dokładnego ustawienia domyślnej pozycji wyjściowej. W przypadku popełnienia błędu w trakcie konfiguracji, zarówno ustawień poprzecznych i wzdluznych można je usunąć i zresetować. Kasowanie i resetowanie ustawień poprzecznych i wzdluznych zostały opisane w szczegółach w rozdziale 6. tej instrukcji.

UWAGA: Ustawienie pozycji wyjściowej jest bardzo ważne dla wydajności Auto Glide™. Lenco™ Marine zaleca ustawianie domyślnej pozycji wyjściowej na spokojnej wodzie. W przypadku kołysań poprzecznych łodzi, przy kalibracji pozycji wyjściowej, ustawienie poprzeczne może być odchylone lekko na lewą lub prawą burtę.

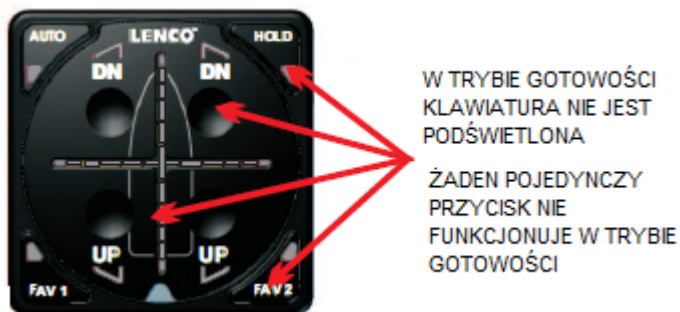
5.2. Konfiguracja ustawienia poprzecznego

1.

ROZPOCZĘCIE TRYBU KONFIGURACJI: Kiedy instalacja Auto Glide™ została zakończona a operator lub instalator zweryfikował czy silowniki są prawidłowo podłączone i jest odbierany wymagane dane z magistrali CANbus i GPS, to czas skonfigurować ustawienie poprzeczne i wzdluzne.

A. Upewnij się, że przełącznik zasilania baterii jest w pozycji "ON" i Auto Glide™ jest się w trybie gotowości.

Rys. 5.2.1



B. Włącz silnik(i) tak aby Auto Glide™ widział sygnał 400 RPM lub więcej z magistrali CANbus silnika. Gdy Auto Glide™ widzi, że silnik(i) łodzi są uruchomione przy 400 obrotach na minutę lub większych, Auto Glide™ będzie sprawdzić, czy otrzymuje wymagane dane GPS, zaświeci się seria LED na klawiaturze i natychmiast przejdzie do trybu kalibracji ustawienia poprzecznego.

UWAGA: Możesz sprawdzić, czy silnik(i) transmitują 400 RPM lub większe przez magistralę CANbus silnika kontrolując wartość obrotomierza łodzi. Jeśli obrotomierz pokazuje wartość 400 RPM lub większe, Auto Glide™ powinien również otrzymywać te dane i powinien domyślnie przejść do trybu kalibracji ustawienia poprzecznego.

Oto sekwencje LED, które występują gdy silnik(i) zostały włączone i Auto Glide™ rozpocznie tryb konfiguracji.



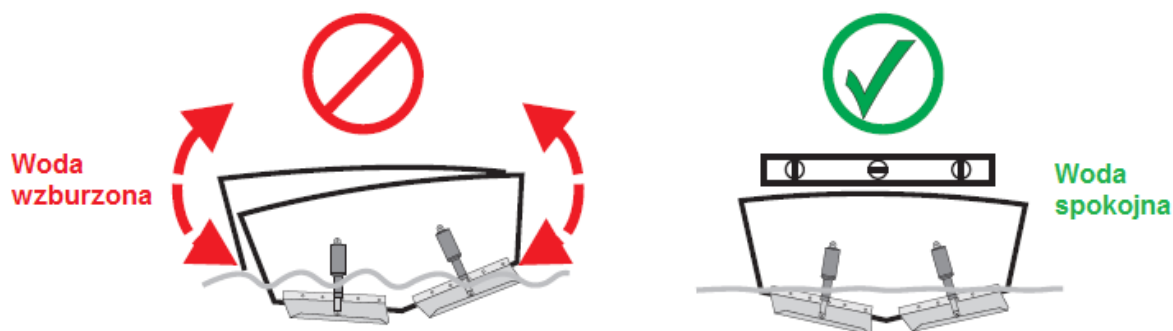
UWAGA: Jeśli dane z GPS nie są dostępne w momencie uruchomienia silnika(ów), Auto Glide™ nie przejdzie domyślnie do trybu konfiguracji.

UWAGA: Jeśli Auto Glide™ nie przejdzie domyślnie do trybu kalibracji ustawienia poprzecznego, gdy silnik(i) są uruchomione i podświetlenie LED będzie pulsować dłużej niż 10 sekund, należy zapoznać się z działem „Komunikaty ostrzegające o uszkodzeniu systemu” zawartym w Instrukcji Obsługi B.

2.

USTAWIENIE DOMYŚLNEJ POZYCJI POPRZECZNEJ: Gdy Auto Glide™ jest w trybie kalibracji ustawienia poprzecznego możesz ustawić domyślne ustawienie poprzeczne. Auto Glide™ będzie używać tego ustawienia poprzecznego do automatycznego poziomowania lewej i prawej burty łodzi w czasie ślizgu.

UWAGA: Ustawienie pozycji wyjściowej jest bardzo ważne dla wydajności Auto Glide™. Lenco™ Marine zaleca ustawianie domyślnej pozycji wyjściowej na spokojnej wodzie. W przypadku kołysań poprzecznych łodzi, przy kalibracji pozycji wyjściowej, ustawienie poprzeczne może być odchyłone lekko na lewą lub prawą burtę.



Kiedy ustalisz, że łódź jest wypoziomowana poprzecznie, naciśnij i zwolnij jeden raz przycisk AUTO. Auto Glide™ zapisze ustawienie poprzeczne łodzi jako domyślną pozycję poprzeczną w momencie naciśnięcia przycisku AUTO.



Tylko jak zwolnisz przycisk AUTO w trybie kalibracji ustawienia poprzecznego, podświetlenie poziomej belki przestanie przewijać się, zacznie przewijać się z góry na dół podświetlenie pionowej belki wskazując że Auto Glide™ jest w trybie kalibracji ustawienia wzdłużnego.



UWAGA: NIE WCISKAJ ŻADNEGO Z CZTERECH (4) PRZYCISKÓW UP/DN KŁAWIATURY GDY AUTO GLIDE JEST W TRYBIE KALIBRACJI USTAWIENIA POPRZECZNEGO. Jeśli wciśniesz przycisk UP/DN przed ustawieniem domyślnego ustawienia wzdłużnego, Auto Glide™ przekonwertuje do trybu bezwładnego (tylko ręczny tryb sterowania). Gdy Auto Glide™ jest w trybie bezwładnym trzeba ponownie wyłączyć i włączyć silnik(i) zanim Auto Glide™ powróci do trybu kalibracji ustawienia wzdłużnego.

5.3. Konfiguracja ustawienia wzdłużnego

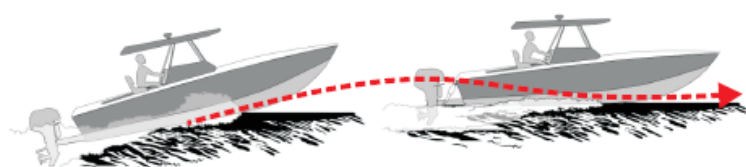
KONFIGURACJA DOMYŚLNEGO USTAWIENIA WZDŁUŻNEGO

UWAGA: W trakcie kalibracji ustawienia wzdłużnego woda powinna być spokojna jak to tylko możliwe.

1.

Wprowadź łódź w ślizg bez użycia trymkłap. Trymkłapy zostaną całkowicie wycofane.

PODZAS TRYBU KALIBRACJI USTAWIENIA WZDŁUŻNEGO WPROWADŹ ŁÓDŹ W ŚLIZG.



UWAGA: NIE WCISKAJ ŻADNEGO PRZYCIŚKU UP/DN NA KŁAWIATURZE



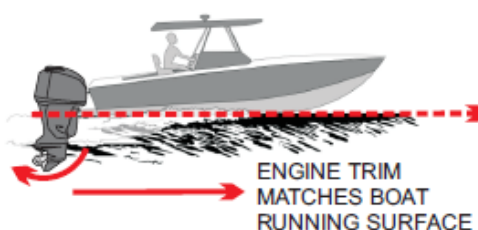
2.

Gdy łódź jest w ślizgu, użyj silnika(ów) w celu jej wytrimowania na powierzchni wody.

WYJŚCIE Z WODY - POZYCJA SILNIKA



W ŚLIZGU - POZYCJA SILNIKA



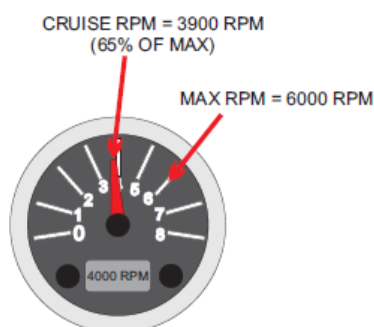
3.

Rozpędź łódź do stałej prędkości rejsowej

UWAGA: Zalecane prędkości rejsowe znajdziesz na Rys. 5.3.1 i 5.3.2

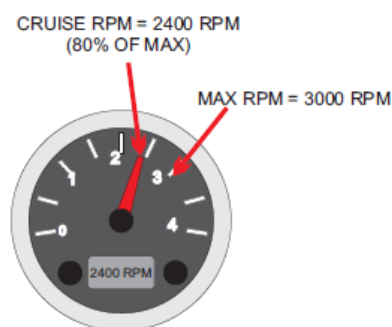
Rys. 5.3.1 SILNIK BENZYNOWY = 65% MAX RPM

PRZYKŁAD: CZTEROSUWOWY SILNIK BENZYNOWY ZABURTOWY
MAX RPM = 6000 RPM
REJS PRZY 65% MAX RPM = 3900RPM



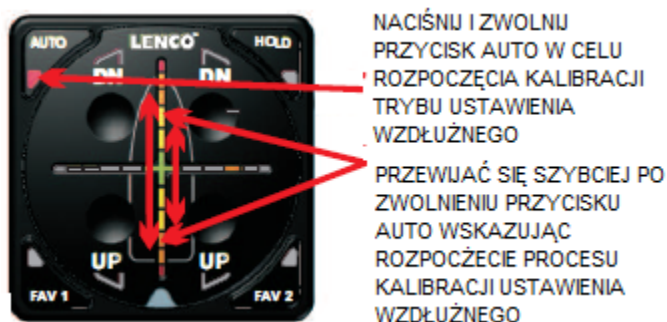
Rys. 5.3.2 SILNIK DIESLA = 80% MAX RPM

SILNIK DIESLA STACJONARNY
MAX RPM = 3000 RPM
REJS PRZY 80% MAX RPM = 2400RPM



4.

Po uzyskaniu przez łódź prędkości rejsowej naciśnij i zwolnij przycisk AUTO, aby rozpocząć proces kalibracji ustawienia wzdłużnego.

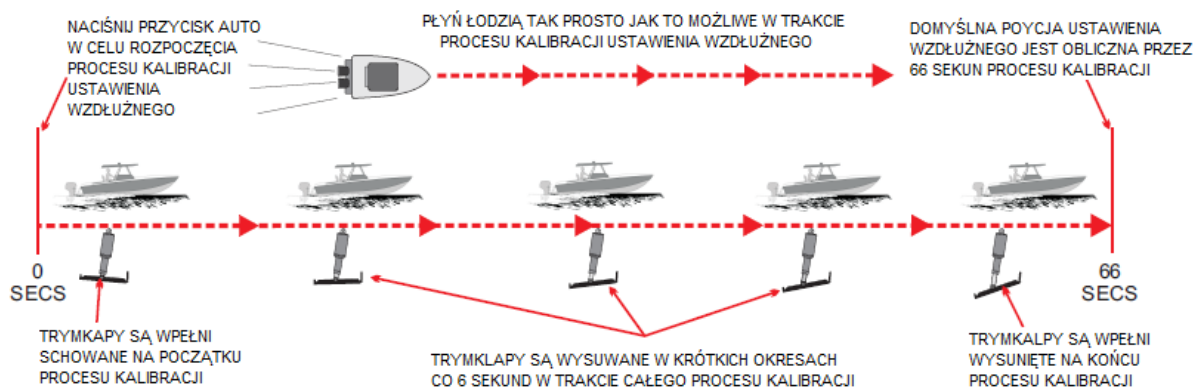


Ustawienie domyślnej pozycji wzdłużnej trwa 66 sekund od momentu wejścia w proces kalibracji ustawienia wzdłużnego. Należy prowadzić łódź tak prosto jak to możliwe w ciągu 66 sekund w trakcie procesu kalibracji ustawienia wzdłużnego.

UWAGA: Utrzymuj pozycję załogi i ładunków na łodzi tak długo jak to możliwe podczas procesu kalibracji ustawienia wzdłużnego (Nie używaj trymkłap do poziomowania łodzi).

PROCES KALIBRACJI USTAWIENIA WZDŁUŻNEGO TRWA 66 SEKUND

OD MOMENTU NACIŚNIĘCIA PRZYCISKU AUTO AŻ DO OBLICZENIA DOMYŚLNEJ POZYCJI WZDŁUŻNEJ



W trakcie procesu kalibracji ustawienia wzdłużnego podświetlenie LED pionowej belki będzie nadal przewijać się szybko a przyciski DN będą mrugać co 6 sekund tak jak wysuwane są trymkłapy w krótkich okresach.



PODŚWIETLENIE LED DN BĘDZIE SYGNALIZOWAĆ KAŻDE WYSYNIECIE SIŁOWNIKA W TRAKCIE PROCESU KALIBRACJI USTAWIENIA WZDŁUŻNEGO

PODŚWIETLENIE LED PIONOWEJ BELKI BĘDZIE NADAL PRZEWIJAĆ SIĘ SZYBKO W TRAKCIE PROCESU KALIBRACJI USTAWIENIA WZDŁUŻNEGO

5.

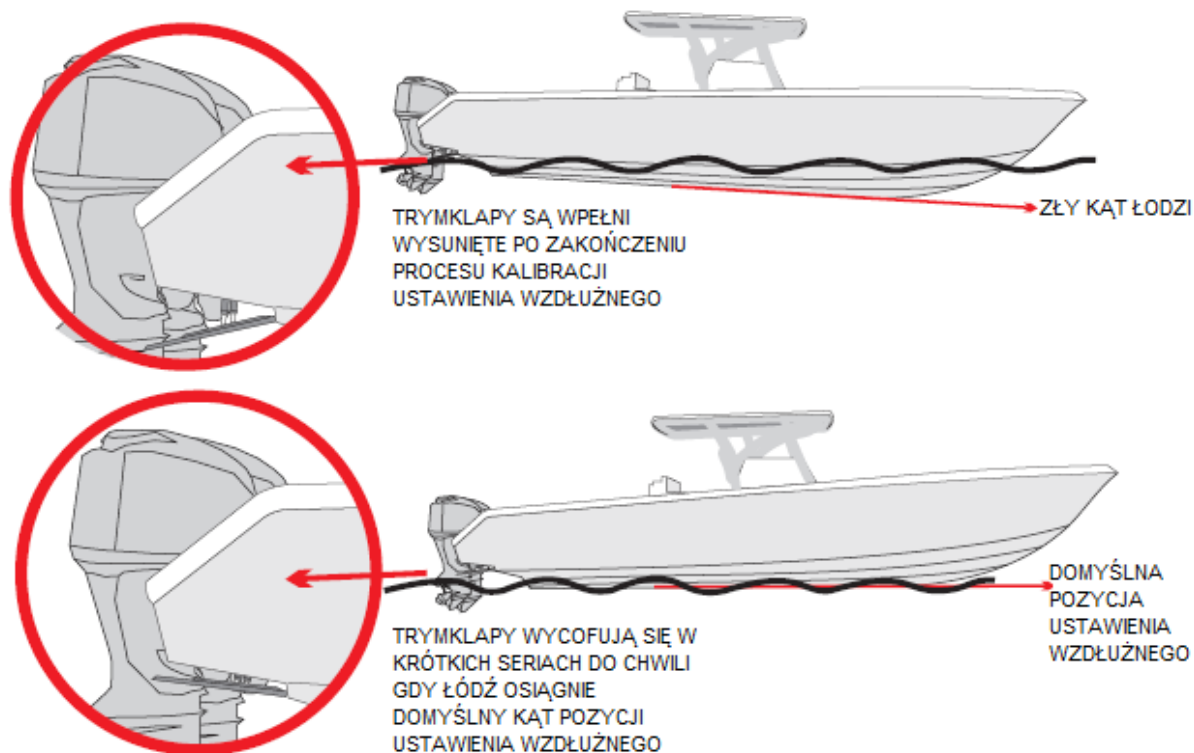
Bezpośrednio po procesie kalibracji ustawienia poprzecznego wyłączy się przewijające podświetlenie LED, Auto Glide™ będzie obliczał optymalny kąt nachylenia łodzi i zapamięta go jako domyślną pozycję ustawienia wzdłużnego.

Auto Glide™ przejdzie od razu tryb AUTO i rozpocznie wyrównywać łódź na podstawie domyślnego ustawienia porzecznego i domyślnego ustawienia wzdłużnego.



W MOMENCIE ZAPISANIA DOMYŚLNEJ POZYCJI USTAWIENIA WZDŁUŻNEGO PRZESTANIE PRZEWIJAĆ SIĘ PODŚWIETLENIE LED PIONOWEJ BELKI

AUTO GLIDE PRZEJDZIE DOMYŚLNIE DO TRYBU AUTO I ZACZNIE WYCOFYWAĆ TRYMKŁAPY W KRÓTKICH SERIACH BAZUJĄC NA WZDŁUŻNYM I POPRZECZNYM USTAWIENIU ŁODZI



Proces konfiguracji jest teraz zakończony

6. Zmiana domyślnych ustawień

6.1. Zmiana domyślnego ustawienie wzdłużnego kadłuba

W przypadku wystąpienia problemu podczas kalibracji ustawienia wzdłużnego i uważasz, że uzyskana pozycja nie jest dokładna, można usunąć ją z trybu testowego. Musisz najpierw usunąć domyślną pozycję ustawienia wzdłużnego aby można było ponownie wejść w proces kalibracji i „nauczyć” Auto Glide™ nowej domyślnej pozycji ustawienia wzdłużnego.

UWAGA: Domyślne ustawienie poprzeczne nie ulegnie zmianie, gdy usuniesz domyślne ustawienie wzdłużne. Rozdział 6.2. wyjaśnia jak usunąć domyślne ustawienie poprzeczne.

Poniższe rysunki przedstawiają jak usunąć domyślne ustawienie wzdłużne z trybu testowego.

1. AKTYWOWANIE TRYBU TESTOWEGO

Po wyłączeniu silnika(ów) aktywuj tryb testowy z trybu gotowości wciskając i przytrzymując wszystkie cztery (4) przyciski UP/DN do czterech (4) sekund.

PODCZAS AKTYWACJI TRYBU TESTOWEGO ZAŚWIECĄ SIĘ PRZYCISKI UP/DN GDY WSZYSKIE CZTERY PRZYCISKI UP/DN SĄ WCIŚNIĘTE JEDNOCZEŚNIE



W CELU AKTYWOWANIA TRYBU TESTOWEGO PRZYCISNI WSZYSTKIE 4 PRZYCISKI UP/DN W TYM SAMYM CZASIE PRZEZ 4 SEKUNDY

2. WERYFIKACJA TRYBU TESTOWEGO

Po aktywacji trybu testowego diody na klawiaturze uruchomią się przez sekwencję błysnięć powiadamiając operatora, że Auto Glide™ jest w trybie testowym. Poniższe rysunki opisują tę sekwencję.



NATYCHMIAST PO PRZYCISNIĘCIU PRZEZ 4 SEKUNDY WSZYSTKICH PRZYCISKÓW UP/DN 4 DIODY AUTOMATYCZNYCH USTAWIEŃ ZAŚWIECĄ SIĘ

DIODY KRZYŻA ZAŚWIECĄ SIĘ W KIERUNKU ŚRODKA I ZGASNĄ



PO KRÓTKIEJ SEKWENCJI BŁYŚNIEĆ DIÓD, 4 ZEWNĘTRZNE DIODY USTAWIEŃ AUTOMATYCZNYCH BĘDĄ SIĘ ŚWIECIĆ GDY AUTO GLIDE JEST W TRYBIE TESTOWYM

3. KASOWANIE DOMYŚLNEJ POZYCJI USTAWIENIA WZDŁUŻNEGO

Gdy Auto Glide™ jest w trybie testowym naciśnij i przytrzymaj przycisk HOLD, aż wskaźnik LED mignie trzy razy. Trzy mignięcia wskaźnika HOLD oznaczają, że domyślna pozycja ustawienia wzdużnego została skasowana.



GDY AUTO GLIDE JEST W TRYBIE TESTOWYM PRZYCISNIJ I PRZYTRZYMAJ PRZYCISK HOLD AŻ WSKAŹNIK LED MIGNIE TRZY RAZY

GDY WSKAŹNIK HOLD PRZESTANIE MIGAĆ DOMYŚLNA POZYCJA USTAWIENIA WZDŁUŻNEGO ZOSTANIE SKASOWANA

4. WYJŚCIE Z TRYBU TESTOWEGO

Po skasowaniu domyślnej pozycji ustawienia wzdużnego musisz wyjść z trybu testowego zanim będziesz mógł ponownie wejść do trybu kalibracji ustawienia wzdużnego. Wyjdź z trybu testowego przytrzymując wszystkie cztery (4) przyciski UP/DN przez 1 sekundę. Podświetlenie LED automatycznie zgaśnie wskazując, że Auto Glide™ przeszedł w tryb gotowości.



W CELU WYJŚCIA Z TRYBU TESTOWEGO PRZYCIŚNIJ WSZYSTKIE CZTERY PRZYCISKI UP/DN PRZES 1 SEKUNDĘ

5. RESETOWANIE DOMYŚLNEJ POZYCJI USTAWIENIA WZDŁUŻNEGO

Po ponownym uruchomieniu silnika(ów) Auto Glide™ przejdzie domyślnie do trybu kalibracji ustawienia wzdłużnego. Podświetlenie pionowej belki zacznie przewijać się z góry na dół wskazując, że Auto Glide™ jest gotowy do kalibracji nowego ustawienia wzdłużnego. Wróć do rozdziału 5.3. Konfiguracja ustawienia wzdłużnego i postępuj zgodnie z instrukcją.

6.2. Zmiana domyślnego ustawienia wzdłużnego i poprzecznego kadłuba

Jeśli potrzebujesz zresetować domyślną pozycję ustawienia poprzecznego musisz jednocześnie usunąć domyślną pozycję ustawienia wzdłużnego. Auto Glide™ kasuje zarówno domyślną pozycję ustawienia poprzecznego i wzdłużnego podczas usuwania domyślnej pozycji ustawienia poprzecznego. Nawet jeśli chcesz usunąć domyślną pozycję ustawienia poprzecznego, Auto Glide™ automatycznie usunie domyślną pozycję ustawienia wzdłużnego.

Poniższe instrukcje wyjaśniają jak zresetować obie domyślne pozycje ustawienia poprzecznego i wzdłużnego.

1. WERYFIKACJA I AKTYWACJA TRYBU TESTOWEGO

Patrz krok 1. i 2. w rozdziale 6.1

2. USUWANIE DOMYŚLNYCH POZYCJI USTAWIENIA POPRZECZNEGO I WZDŁUŻNEGO

Gdy Auto Glide™ jest w trybie testowym naciśnij i przytrzymaj przycisk AUTO aż podświetlenie LED mignie trzy razy. Trzy mignięcia wskaźnika LED przycisku AUTO potwierdzają, że zarówno domyślna pozycja ustawienia poprzecznego jak i wzdłużnego zostały skasowane.



KIEDY AUTO GLIDE JEST W TRYBIE TESTOWYM NACIŚNIJ I PRZYTRZYMAJ PRZYCISK AUTO AŻ PODŚWIETLENIE LED MIGNIE TRZY RAZY

GDY PODŚWIETLENIE LED PRZESTANIE MIGAĆ OBIE POZYCJE USTAWIENIA WZDŁUŻNEGO I POPRZECZNEGO ZOSTANĄ USUNIĘTE



JAK TYLKO PODŚWIETLENIE LED AUTO PRZESTANIE MIGAĆ POZIOMA BELKA ZACZNIE PRZEWIJAĆ SIĘ OD POCZĄTKU DO KOŃCA WSKAZUJĄC ŻE AUTO GLIDE ZOSTAŁ PONOWNIE WPROWADZONY W TRYB KALIBRACJI USTAWIENIA POPRZECZNEGO

Jak tylko Auto Glide™ usunął domyślną pozycję ustawienia poprzecznego musisz ją zresetować przed wyjściem z trybu testowego.

UWAGA: JEŚLI NIE ZRESETUJESZ DOMYŚLNEJ POZYCJI USTAWIENIA POPRZEDNEGO PRZED WYJŚCIEM Z TRYBU TESTOWEGO AUTO GLIDE AUTOMATYCZNIE PONOWNIE ZAPISZE DOMYŚLNAŁ POZYCJĘ USTAWIENIA WZDŁUŻNEGO PO WEJŚCIU W TRYB TESTOWY.

3. RESETOWANIE DOMYŚLNEJ POZYCJI USTAWIENIA POPRZECZNEGO

Gdy Auto Glide™ jest w trybie kalibracji ustawienia poprzecznego należy zresetować domyślną pozycję ustawienia poprzecznego wciskając z wznajając przycisk AUTO.



PRZYCIŚNIJ I ZWOLNIJ PRZYCIŚNIK AUTO GDY AUTO GLIDE JEST W TRYBIE KALIBRACJI USTAWIENIA POPRZECZNEGO. NOWA POZYCJA USTAWIENIA POPRZECZNEGO ZOSTANIE ZAPISANA JAKO DOMYŚLNA W MOMENCIE GDY NACIŚNIESZ PRZYCIŚNIK AUTO

UWAGA: Ustawienie pozycji wyjściowej jest bardzo ważne dla wydajności Auto Glide™. Lenco™ Marine zaleca ustawianie domyślnego pozycji wyjściowej na spokojnej wodzie. W przypadku kołysań poprzecznych łodzi, przy kalibracji pozycji wyjściowej, ustawienie poprzeczne może być odchyłone lekko na lewą lub prawą burtę.

4. POTWIERDZENIE ZAPISANIA NOWEJ DOMYŚLNEJ POZYCJI USTAWIENIA POPRZECZNEGO

Po zwolnieniu przycisku AUTO podświetlenie LED mignie trzy razy co potwierdzi, że nowa domyślna pozycja ustawienia poprzecznego została zapamiętana. Pozioma belka również przestanie się przewijać wskazując, że Auto Glide™ wyszedł z trybu kalibracji ustawienia poprzecznego i powrócił do trybu testowego.



JAK TYLKO WSKAŹNIK LED AUTO PRZESTANIE MIGAĆ POZIOMA BELKA RÓWNIEŻ PRZESTANIE SIĘ PRZEWIJAĆ WSKAZUJĄC, ŻE AUTO GLIDE ZAPISAŁ NOWĄ DOMYŚLNAŁ POZYCJĘ USTAWIENIA POPRZECZNEGO. W MOMENCIE GDY AUTO GLIDE ZAPAMIĘTAŁ DOMYŚLNAŁ POZYCJĘ USTAWIENIA POPRZECZNEGO POWRÓCIŁ DO TRYBU TESTOWEGO

5. WYJŚCIE Z TRYBU TESTOWEGO

Po skasowaniu domyślnego pozycji, musisz wyjść do trybu testowego zanim będzie można wejść ponownie do trybu kalibracji ustawienia wzdłużnego. Aby wyjść z trybu testowego przytrzymaj wszystkie cztery (4) przyciski UP/DN przez jedną sekundę. Wskaźnik LED Auto zgaśnie wskazując że Auto Glide™ powrócił do trybu gotowości.

6. RESET DOMYŚLNEJ POZYCJI USTAWIENIA WZDŁUŻNEGO

Ponownie uruchom silnik(i) a Auto Glide™ domyślnie przejdzie do trybu kalibracji ustawienia wzdluznego. Pionowa belka będzie przewijać się w górę i w dół wskazując, że Auto Glide™ jest gotowy do zresetowania nowej pozycji domyślnej ustawienia wzdluznego.

Wróć do rozdziału 5.1. i postępuj zgodnie z instrukcjami w celu ustawienia nowej domyślnej pozycji ustawienia wzdluznego.