

GUIDE D'UTILISATION

INFORMATIONS GÉNÉRALES

Le bateau est équipé du **Groupe Propulsif et de Manoeuvre ZF S2**. Il s'agit d'un système mécatronique surveillé par un contrôleur électronique. L'hélice d'étrave et le système mécatronique sont alimentés par des batteries indépendantes. Le système manoeuvrera jusqu'à ce que les batteries soient chargées. Les batteries sont toujours chargées par l'alternateur du moteur, mais il faut considérer que le temps de décharge est plus rapide que le temps de charge. C'est le propulseur d'étrave l'unité qui absorbe le plus courant et donc nous recommandons de ne pas effectuer trop de manoeuvres latérales (**Fig.3**) et, toutefois, elles ne doivent jamais durer plus de 2 minutes de suite.



NB: *Au cas où la batterie du propulseur d'étrave devrait atteindre un niveau qui ne permet plus de l'alimenter (se rapporter au manuel du propulseur d'étrave pour voir la valeur minimale de tension de la batterie), le système désactivera automatiquement les manoeuvres du joystick. Dans ce cas, il est possible de continuer à manoeuvrer en utilisant seulement le levier de commande.*

Dès que les batteries atteindront à nouveau un niveau opératoire, le système de manoeuvre permettra à nouveau de commander avec le joystick.

MODE DE STAND-BY

Si le pilote du bateau fait une procédure impropre, ou s'il y a un problème fonctionnel, le contrôleur électronique mettra le système en mode de stand-by. Cela ne vaut pas dire que le système ne marche pas, mais simplement que l'on a relevé un erreur ou un usage impropre. Dans ce cas, il faut arrêter le système et le rallumer au moyen de la clé de contact pour redémarrer le contrôleur. La procédure de réinitialisation est la suivante:

- 1 - mettre le levier de commande au point mort;
- 2 - si le moteur est en marche, l'arrêter en utilisant l'interrupteur situé sur le panneau Yanmar;
- 3 - éteindre l'interrupteur de mise en marche, attendre 4 seconds et le rallumer;
- 4 - Démarrer le moteur;
- 5 - Maintenant il est possible de reprendre le contrôle du système.

Si l'erreur relevé n'était qu'un défaut de fonctionnement temporaire, tout reviendra normal.

En cas de panne permanente du système, ce dernier restera en mode de stand-by. Dans cette situation, il faudra se rapporter à la "Procédure d'Emergence", comme expliqué dans le Manuel de l'utilisateur et retourner au port le plus voisin pour une inspection.



ATTENTION: *Le "Mode d'Emergence" permettra de conduire seulement avec marche avant, de la vitesse de pointe à la vitesse minimum, sans la possibilité d'avoir le point mort et la marche arrière. Pour arrêter le bateau il faut éteindre le moteur diesel.*

DÉMARRAGE DU SYSTÈME

- 1 - Mettre le levier de commande au point mort.
- 2 - Allumer le système en positionnant l'interrupteur de mise en marche, qui se trouve dans le tableau de commande Yanmar, en mode "DÉMARRAGE"
- 3 - Avant de démarrer le moteur diesel, il faut s'assurer que toutes les parties électroniques sont allumées, y compris le pilote automatique. Afin que le pilote automatique soit prêt et en service il faut 40 seconds. Dès que le pilote automatique sera en marche, il est possible de démarrer le moteur diesel.

- 4 - Démarrer le moteur diesel en appuyant sur l'interrupteur de mise en marche.
- 5 - Si le levier n'est pas au point mort, le contrôleur relevera la position impropre et le système entrera dans l'état d'initialisation, indiqué par une lumière rouge clignotante sur le LED du joystick. Dans cet état, le système est sous-tension, mais il n'est pas en marche. Pour mettre le système en service, il ne faut que mettre le levier au point mort.
- 6 - Chauffer le moteur diesel, si nécessaire. Si le chauffage nécessite d'une vitesse du moteur plus haute, appuyer sur le bouton de chauffage qui se trouve sur le levier de commande et déplacer le levier jusqu'à la vitesse de chauffage demandée, puis relâcher le bouton. La fonction de chauffage réagit seulement aux mouvements avant du levier de commande. A la fin du chauffage, mettre le levier de commande au point mort.

MAINTENANT LE BATEAU EST PRÊT POUR ÊTRE UTILISÉ

Il est possible de mettre le levier de commande en position de marche avant (ou arrière) et se déplacer d'avant en arrière comme dans les systèmes conventionnels.

En outre ce bateau est équipé d'un système de manoeuvre par le joystick qui permet des manoeuvres parfaites et simples. Pour utiliser le système de manoeuvre par joystick suivre les instructions suivantes.

Mettre le levier au point mort (le système permet de prendre le contrôle avec le joystick avec le levier dans toute position ou si le levier est cassé). Presser le bouton sur le joystick pendant environ 1 sec. Les deux leds deviendront vert et il est possible de commander avec le joystick.



ATTENTION: *La roue du gouvernail ira automatiquement en position centrale afin de mettre le gouvernail au point mort. Ne pas faire passer les bras ou tout autre chose par la roue pendant qu'elle tourne.*

Quand les 2 leds sont verts et le joystick est en position centrale, ce dernier est au point mort. Si l'on déplace le levier du joystick, le led de contrôle devient rouge et le bateau commence à manoeuvrer. Si l'on veut reprendre la commande avec le levier, s'assurer qu'il est au point mort, puis appuyer sur le bouton du joystick pour relâcher le contrôle et déplacer le levier dans la position désirée. Si le levier n'est pas au point mort quand l'on relâche la commande du joystick (en appuyant sur le bouton du joystick), le levier ne prendra pas la commande. En effet, pour votre sécurité, le moteur marchera à la vitesse minimum et la transmission sera au point mort. Pour reprendre la commande du levier il faut le mettre au point mort. Seulement après cette opération, le système permettra d'augmenter le nombre de tours du moteur par le levier de commande. Si le led de contrôle du joystick s'éteint automatiquement, cela vaut dire que l'on a exécuté une manoeuvre impropre: il est possible de reprendre la commande en appuyant sur le bouton comme susmentionné. Si cette opération ne donne aucun résultat, le système est en attente et il faut exécuter la procédure de réinitialisation, comme décrit dans la section "Mode de Stand-By" de cette manuel, avant de commander à nouveau avec le joystick. Pour toute autre information, se rapporter au tableau d'état des LEDS qui se trouve à la fin de cette guide. Le joystick est proportionnel: plus l'on appuie sur le joystick ou l'on tourne la poignée du joystick, plus la manoeuvre sera puissante. Il faut toujours manoeuvrer doucement: de cette façon l'on contrôlera mieux la puissance et le bateau marchera bien et avec précision. Quand l'on relâche le levier du joystick, ce dernier retourne au point mort. Il est possible de déplacer le joystick en toute position, mais pour une meilleure manoeuvrabilité, remettre le joystick en position centrale (au point mort) avant de le déplacer vers une position différente.

Il est possible d'avoir 6 positions principales de manoeuvre.



IMPORTANT: il est toujours possible de sortir du mode de manoeuvre avec le joystick en pressant le bouton correspondant, même si le joystick ne marche pas. La commande du système passera au levier.

- Sur l'axe Y:

Fig. 1 ÉTAMBOT AVANT

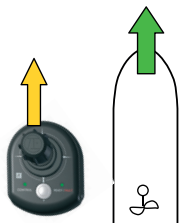
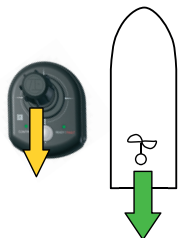


Fig. 2 ÉTAMBOT ARRIÈRE



- Sur l'axe X:

Fig. 3 MOUVEMENT LATERAL À GAUCHE

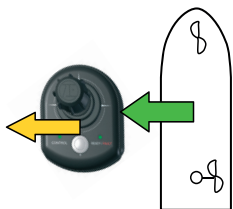
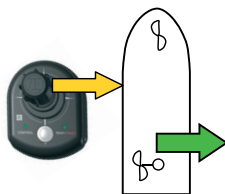


Fig. 4 MOUVEMENT LATERAL À DROITE



- Sur l'axe Z:

Fig. 5 ROTATION EN SENS INVERSE DES AIGUILLES D'UNE MONTRE

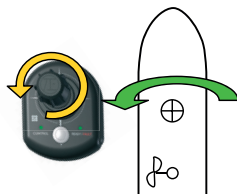
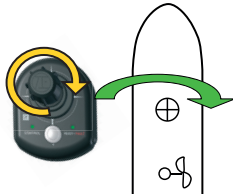


Fig. 6 ROTATION DANS LE SENS DES AIGUILLES D'UNE MONTRE



Le bateau tourne autour au centre de rotation.

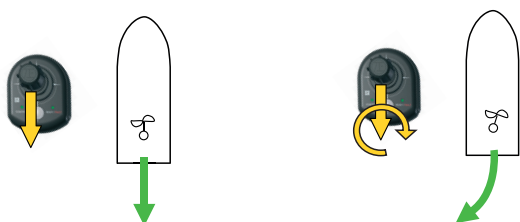
MOUVEMENTS COMBINÉS

Appuyer d'abord sur le joystick, puis tourner la poignée dans la direction désirée.

- Par exemple: MARCHE AVANT ET VIREMENT À DROITE



- Par exemple: MARCHE ARRIÈRE ET VIREMENT À GAUCHE



En appuyant sur le joystick latéralement, le bateau bouge latéralement. Au cas où le bateau ne bougerait pas parallèlement, il est possible de corriger ce mouvement en tournant la poignée dans la direction que l'on veut corriger.



Pendant que l'on manoeuvre avec le joystick, le levier de commande doit être au point mort. Si en mode de manoeuvre, le levier est mis involontairement en Avant et en Arrière, cela n'entraîne aucune conséquence et le joystick est encore actif et en marche. Quand l'on relâche la commande du joystick (en appuyant sur le bouton convenable) le bateau n'exécutera plus aucune action. En effet, pour votre sécurité, le moteur diesel marchera à la vitesse minimum et la transmission sera au point mort. Pour reprendre le contrôle du levier, il faut le remettre au point mort. Seulement après cette opération, le système permettra d'engager la transmission et d'augmenter le nombre de tours du moteur en déplaçant le levier de commande.

| Conditions opératoires | Ctrl LED | État du LED |
|--|-----------------------|---------------------------|
| Système éteint (disjoncteur de batterie) | Éteint | Éteint |
| Système allumé (Panneau Yanmar allumé) | Éteint | Éteint |
| Système allumé (Panneau Yanmar allumé), levier de commande non au point mort | Éteint | Allumé (Rouge clignotant) |
| Système allumé, moteur diesel en marche, levier en marche | Éteint | Allumé (Rouge solide) |
| Mode du joystick sélectionné en appuyant sur le bouton du joystick | Allumé (Vert solide) | Allumé (Vert solide) |
| Joystick en marche | Allumé (Rouge solide) | Allumé (Vert solide) |
| Mode du joystick sélectionné – erreurs présentes | Allumé (Vert solide) | Allumé (Rouge clignotant) |
| Joystick en marche – erreurs présentes | Allumé (Rouge solide) | Allumé (Rouge clignotant) |



IMPORTANT: Si le LED est rouge clignotant il peut signifier que:

A - il y a un avis et le système maintient ses fonctionnalités totales ou partielles

B - il y a une erreur et certaines ou toutes les fonctionnalités du système sont désactivées. Il est possible d'essayer de rétablir toutes les fonctionnalités par une réinitialisation, comme montré dans la section relative au mode de stand-by.

En tout cas, pour tout défaut de fonctionnement du système, il est possible d'essayer de rétablir les fonctionnalités par la procédure de redémarrage, comme décrit dans la section Mode de Stand-by.