

# ***Guida all'installazione e per l'utente***

*Evinrude® Sistema di sterzo iDock con joystick*

***EVINRUDE***®  
***E-TEC***®





BRP US Inc.  
Pubblicazioni tecniche  
P.O. Box 597  
Sturtevant, Wisconsin 53177 Stati Uniti  
www.evinrude.com  
www.brp.com



† ABYC è un marchio di fabbrica registrato dell'American Boat & Yacht Council (<http://www.abycinc.org>).  
† NMEA 2000 è un marchio di fabbrica registrato di National Marine Electronics Association.

**I seguenti marchi di fabbrica sono proprietà di BRP US Inc. o delle sue affiliate:**

*Evinrude*®

*Evinrude*® *E-TEC*®

*Evinrude*® *ICON II*™

Il presente manuale contiene le informazioni necessarie per installare, tarare e fare funzionare il sistema *Evinrude*® *iDock* su applicazioni con doppio motore fuoribordo.

# Indice

<b>Avviso di sicurezza</b> .....	<b>3</b>
<b>Informazioni sulla sicurezza</b> .....	<b>4</b>
Requisiti per l'installazione .....	4
<b>Specifiche della coppia standard</b> .....	<b>6</b>
<b>Abbreviazioni</b> .....	<b>7</b>
<b>Descrizione generale di iDock</b> .....	<b>8</b>
<b>Installazione dei componenti</b> .....	<b>9</b>
Componenti .....	9
Modelli motore iDock .....	12
Installazione del motore .....	13
Installazione dell'indicatore .....	15
Installazione del joystick .....	15
Installazione della timoneria idraulica .....	16
Tabella timonerie raccomandate .....	17
Installazione della valvola di allineamento .....	18
Installazione del modulo sensori di pressione .....	19
<b>Schema elettrico iDock</b> .....	<b>20</b>
<b>Installazione dei componenti idraulici</b> .....	<b>20</b>
Schema dei flessibili idraulici .....	21
2 motori 1 postazione .....	21
2 motori 2 postazioni .....	22
2 motori 1 postazione con pilota automatico .....	23
<b>Procedura di spurgo di iDock</b> .....	<b>29</b>
Installazione del kit tirante e blocco sterzo .....	37
<b>Procedura di configurazione di iDock</b> .....	<b>40</b>
<b>Procedura di taratura di iDock</b> .....	<b>46</b>
Taratura mediante il software Evinrude Diagnostics .....	46
Salvataggio di un file di taratura .....	74
Caricamento di un file di taratura .....	77
Configurazione del joystick della seconda postazione .....	78
<b>Test in acqua</b> .....	<b>80</b>
Rotazione a babordo .....	86
Rotazione a tribordo .....	87
Ispezione .....	88
<b>Modello di foratura del joystick</b> .....	<b>89</b>



# Avviso di sicurezza

Prima di intervenire su qualsiasi parte del fuoribordo, leggere la sezione INFORMAZIONI SULLA SICUREZZA in questo manuale.

Questa pubblicazione è scritta per tecnici specializzati qualificati che hanno già familiarità con l'uso di strumenti speciali *Evinrude*. Le informazioni incluse non sostituiscono l'esperienza di lavoro. È una guida organizzata per il riferimento, la riparazione e/o la manutenzione.

In questo documento potrebbero essere utilizzati i seguenti simboli e/o termini segnaletici:

## **⚠ PERICOLO**

Indica una situazione pericolosa che, se non evitata, causa gravi lesioni o morte.

## **⚠ AVVERTENZA**

Indica una situazione pericolosa che, se non evitata, potrebbe causare gravi lesioni o morte.

## **⚠ ATTENZIONE**

Indica una situazione pericolosa che, se non evitata, potrebbe causare lesioni personali di lieve o media entità.

## **AVVISO**

Indica un'istruzione che, se non osservata, potrebbe danneggiare seriamente i componenti del motore o altre proprietà.

Questi termini segnaletici di allarme di sicurezza significano:

ATTENZIONE!  
STARE ALL'ERTA!  
È COINVOLTA LA PROPRIA SICUREZZA!

IMPORTANTE: Identifica le informazioni che controlleranno il corretto assemblaggio e la messa in funzione del prodotto.

## **NOTA PER L'AMBIENTE:**

Nota informativa contenente consigli e comportamenti da tenere relativamente alla protezione ambientale.

Prima di aver letto e compreso appieno queste istruzioni, NON eseguire alcun lavoro.

Osservare attentamente le coppie di serraggio della chiave dinamometrica.

Nel caso in cui sia necessario rimuovere i dispositivi di fissaggio (linguette di blocco, dadi di fissaggio o viti con nastro), sostituirli sempre con componenti nuovi.

Quando sono necessarie parti di ricambio, utilizzare sempre *ricambi originali Evinrude* o ricambi con caratteristiche equivalenti, compresi tipo, robustezza e materiale. L'utilizzo di parti di qualità scadente può provocare lesioni personali o cattivo funzionamento del prodotto.

Quando si utilizzano utensili elettrici, indossare sempre una PROTEZIONE PER GLI OCCHI E GUANTI ADEGUATI.

Salvo diversamente specificato, durante l'esecuzione di questo lavoro il motore deve essere SPENTO.

Prestare sempre attenzione alle parti mobili quali volani, eliche, ecc.

Alcuni componenti potrebbero essere INCANDESCENTI. Aspettare sempre che il motore si raffreddi prima di effettuare qualsiasi operazione.

Se si utilizzano procedure o attrezzi dedicati alla manutenzione non consigliati in questo manuale, è necessario decidere DA SOLI se le azioni intraprese potrebbero causare lesioni o danneggiare il fuoribordo.

Questo documento potrebbe essere tradotto in altre lingue. In caso di discrepanze, farà fede la versione inglese.

# Informazioni sulla sicurezza

## AVVERTENZA

Le informazioni sulla sicurezza fornite hanno lo scopo di informare sui pericoli che potrebbero sussistere prima, durante e dopo l'installazione. È fondamentale leggere e comprendere queste informazioni.

L'inosservanza di qualsiasi avvertenza, avviso o precauzione potrebbe comportare la perdita di controllo dello sterzo, con conseguente collisione o espulsione dall'imbarcazione e potenziali danni alla proprietà, lesioni personali o persino la morte.

Utilizzare l'imbarcazione solo se tutti i componenti sono in buone condizioni. Il funzionamento sicuro dipende dalla corretta installazione e manutenzione del sistema, oltre che da buon senso, capacità di giudizio, conoscenze ed esperienza dell'operatore. Ogni installatore e operatore del sistema dello sterzo deve essere a conoscenza dei seguenti requisiti prima di installare o utilizzare il sistema dello sterzo. Per qualsiasi domanda relativa a queste avvertenze, rivolgersi al concessionario che ha installato il sistema.

## Requisiti per l'installazione

### AVVERTENZA

Quando si installa il sistema *Evinrude iDock*, è **RICHIESTA** la presenza di un fuoribordo a controrotazione e di un fuoribordo a rotazione standard. È **NECESSARIO** montare il fuoribordo a controrotazione sul lato di babordo dello specchio di poppa e il fuoribordo a rotazione standard sul lato di tribordo dello specchio di poppa.

Montare il fuoribordo V6 74° utilizzando una mezzeria di minimo 71,12 cm.

Montare il fuoribordo V6 66° utilizzando una mezzeria di minimo 69,85 cm.

L'inosservanza di questi requisiti può causare la perdita di controllo dello sterzo con conseguenti danni al motore, gravi lesioni personali e persino la morte.

1. Leggere e comprendere questa guida e le istruzioni fornite con i componenti del sistema. Consegnare questa guida all'utente finale al termine dell'installazione.
2. Accertarsi che tutti i componenti richiesti per completare l'installazione siano disponibili (compresi flessibili, raccordi, olio e attrezzi corretti).
3. **NON** sostituire alcun componente. La sostituzione con un componente non originale *Evinrude* o *iDock* potrebbe compromettere la sicurezza, le prestazioni e l'affidabilità del sistema.
4. **NON** utilizzare un interruttore di regolazione assetto con cavo a spirale montato sul volante. Il cavo può avvolgersi intorno al piantone dello sterzo e impedire la sterzata.
5. Il sistema *Evinrude iDock* richiede un indicatore in grado di visualizzare i codici guasto *Evinrude iDock*. Montare l'indicatore in un'area non ostruita che permetta all'operatore di vedere sempre le notifiche durante il funzionamento.

**Prima di ogni utilizzo:**

1. Verificare la risposta immediata dello sterzo ruotando il volante/i volanti.
2. Ispezionare tutti i flessibili, i raccordi e i cablaggi dello sterzo per verificare se vi sono segni di usura, deformazioni o perdite.
3. Controllare se i componenti di comando dello sterzo o del cambio/acceleratore si inceppano, sono allentati o presentano perdite.
4. Verificare che la risposta del cambio e dell'acceleratore sia corretta per tutte le leve di comando.

**Durante l'utilizzo:**

1. Indossare un salvagente approvato dalla Guardia Costiera con cordino di sicurezza sempre fissato.
2. Consentire di utilizzare l'imbarcazione solo a chi ha dimestichezza con il funzionamento del sistema dello sterzo.
3. Se l'imbarcazione è dotata di più timoni, assicurarsi di utilizzare solo uno alla volta.
4. Conoscere e applicare tutte le leggi e i regolamenti federali, statali e municipali che governano la navigazione nella vostra area.

# Specifiche della coppia standard

Misure	In. Lb.	Ft. Lb.	N·m
N. 6	7–10	0.58–0.83	0.8–1.1
N. 8	15–22	1.25–1.83	1.7–2.5
N. 10	24–36	2–3	2.7–4.0
N. 12	36–48	3–4	4.0–5.4
1/4 poll.	60–84	5–7	7–9.5
5/16 poll.	120–144	10–12	13.5–16.5
3/8 poll.	216–240	18–20	24.5–27
7/16 poll.	336–384	28–32	38–43.5
M3	15–22	1.25–1.83	1.7–2.5
M4	24–35	2–2.9	2.7–4.0
M5	35–60	2.9–5	4.0–6.8
M6	84–106	7–8.8	9.5–12
M8	177–204	14.7–17	20–23
M10	310–336	25.8–28	35–38

**IMPORTANTE:** questi valori si applicano esclusivamente quando non viene elencata una coppia specifica per un dispositivo di fissaggio nella sezione appropriata. Quando si serrano due o più viti sullo stesso componente, eseguire il serraggio in modo uniforme. **NON** serrare le viti una alla volta alla coppia prescritta.

# Abbreviazioni

Le seguenti abbreviazioni vengono usate in questo manuale:

ABYC	American Boat & Yacht Council
AUX	Ausiliario
BAT	Batteria
CAN	Controller Area Network
CAN Bus	Bus Controller Area Network (dati). (Cablaggio che trasmette i segnali digitali e l'alimentazione tra vari moduli elettronici)
ENG	Motore
EPS	Servosterzo elettronico
EVD6	<i>Software Evinrude Diagnostic 6</i>
FT-LB	Piede per libbra
GND	Massa
HI	Segnale CAN alto
IN-LB	Libbra per pollice
LED	Diodo a emissione di luce
LO	Segnale CAN basso
MPH	Miglia all'ora
NA	Non applicabile o non disponibile
N/C	Nessuna connessione
Nm	Newton metri
NMEA	National Marine Electronics Association
NMEA 2000®	Standard NMEA per la rete di comunicazione elettronica nautica e cablaggio relativo al bus CAN.
PFD	Giubbotto salvagente
RPM	Giri al minuto
STBD	Tribordo (destra guardando avanti)
SW	Interruttore
WOT	Acceleratore completamente aperto

**NOTA:** Alcune abbreviazioni non elencate qui potrebbero essere contenute nelle rispettive sezioni.

# Descrizione generale di *iDock*

Il nuovo sistema *Evinrude iDock* viene utilizzato sulle installazioni bimotores sia per configurazioni a una postazione che a due postazioni.

Il sistema *Evinrude iDock* comprende modulo sensori di pressione, timoneria idraulica, flessibili idraulici, fluido idraulico, comando joystick elettronico, cablaggio di rete, modulo di controllo collettore e gruppo collettore timoneria idraulica su ciascun fuoribordo.

Il modulo di controllo monitora e gestisce il sistema dello sterzo. L'*EMM* monitora il modulo di controllo, memorizza i codici guasto e attiva il monitor del motore qualora venisse generato un codice guasto.

Man mano che il volante viene ruotato il fluido idraulico nel timone inizia a circolare nel sistema dello sterzo.

Il modulo sensori di pressione invia la pressione idraulica su entrambe le linee della timoneria.

Inoltre il modulo di controllo monitora il sensore di posizione dello sterzo. Quando il fuoribordo si avvicina all'arresto del sistema dello sterzo, il modulo di controllo *DISATTIVA* la pompa del servosterzo per ottimizzare l'efficienza del sistema.

Quando il joystick viene attivato, la valvola di selezione modalità blocca il passaggio del fluido idraulico nella timoneria consentendo al joystick di controllare la direzione.

Gli input del joystick comandano la valvola direzionale. La valvola direzionale inverte il flusso del fluido idraulico attraverso il collettore dello sterzo, a seconda del movimento del joystick, per ruotare il fuoribordo a babordo o a tribordo.

# Installazione dei componenti

## Componenti

IMPORTANTE: Osservare attentamente la distanza di sicurezza dalla bussola per il joystick e il modulo sensori di pressione. Se la distanza di sicurezza dalla bussola viene ignorata, la lettura del compasso sarà inaccurata a causa delle interferenze del campo magnetico creato dal modulo sensori di pressione e dal joystick.

### Kit di assemblaggio *iDock* - N/P 5010582

P/N	Descrizione	Quantità
764161	CAVO BACKBONE 1,8 M	2
587178	CAVO PROLUNGA 1,2 M	2
770304	FLESSIBILI, TIMONERIA IDR. 1,2 M	2
587172	HUB 6 PORTE	1
769949	HUB, NMEA 2000	1
587230	CABLAGGIO A Y	2
5010371	KIT, ASSEMBLAGGIO JOYSTICK	1
324956	*RONDELLA	4
359214	*DADO, FLANGIATO - 10-24	4
587408	*GRUPPO CAVI, ALIMENTAZIONE E CAN	1
360939	*DECALCOMANIA, iDOCK	1
5010224	*GRUPPO COMANDO JOYSTICK	
5010632	KIT SENSORI DI PRESSIONE	1
355965	*RACCORDO, A GOMITO	2
361102	*FASCETTA, SENSORE DI PRESSIONE	2
361148	*VITE, SENSORE DI PRESSIONE	2
587451	*MODULO SENSORI DI PRESSIONE	1
764806	*SIGILLANTE AL TEFLON IN STICK	1
360394	GUIDA ALL'INSTALLAZIONE iDock	1
361817	GUIDA PER L'UTENTE iDock	1

### Valvola di allineamento, N/P 5010646

P/N	Descrizione	Quantità
5010672	VALVOLA DI ALLINEAMENTO	1
358192	RACCORDO, 37 GRADI	1
361315	RACCORDO A T, 3/8	1

## Kit joystick per seconda postazione, N/P 5010815

P/N	Descrizione	Quantità
587172	HUB 6 PORTE	1
769949	HUB, NMEA 2000	1
587230	CABLAGGIO A Y	1
5010371	KIT, ASSEMBLAGGIO JOYSTICK	1
769958	PROLUNGA CAVO 0,6 M	

### Opzioni di flessibili idraulici

IMPORTANTE: La lunghezza dei flessibili idraulici può variare a seconda dell'applicazione.

Requisiti per i flessibili idraulici:

3X - *Evinrude* Flessibili idraulici da 1.000 PSI (le dimensioni variano in base all'installazione)

- Ulteriori flessibili idraulici da 1.000 PSI richiesti per le installazioni con sistema di pilota automatico (le dimensioni variano in base all'installazione).

2X - *Evinrude* Flessibili idraulici da 3.000 PSI (le dimensioni variano in base all'installazione)

Flessibili da 1.000 PSI	
P/N	Descrizione
5009496	Flessibile sterzo, 45,72 cm
770304	Flessibile sterzo 1,22 m
770306	Flessibile sterzo 1,82 m
770308	Flessibile sterzo 2,44 m
770310	Flessibile sterzo 3,04 m
770312	Flessibile sterzo 3,66 m
770314	Flessibile sterzo 4,26 m
770316	Flessibile sterzo 4,88 m
770318	Flessibile sterzo 5,48 m
770320	Flessibile sterzo 6,10 m
770322	Flessibile sterzo 6,70 m
770324	Flessibile sterzo 7,32 m
770326	Flessibile sterzo 7,92 m
770328	Flessibile sterzo 8,53 m
770330	Flessibile sterzo 9,14 m



<b>Flessibili da 3.000 PSI</b>	
<b>P/N</b>	<b>Descrizione</b>
768204	Kit flessibile idraulico - 1,22 m
768206	Kit flessibile idraulico - 1,82 m
768208	Kit flessibile idraulico - 2,44 m
768210	Kit flessibile idraulico - 3,04 m
768212	Kit flessibile idraulico - 3,66 m
768214	Kit flessibile idraulico - 4,26 m
768216	Kit flessibile idraulico - 4,88 m
768218	Kit flessibile idraulico - 5,48 m
768220	Kit flessibile idraulico - 6,10 m
768222	Kit flessibile idraulico - 6,70 m
768224	Kit flessibile idraulico - 7,32 m

I seguenti componenti sono necessari per spurgare il sistema dello sterzo:

2X - Fluido idraulico Seastar HA5430 – 1 conf. (0,9 l), N/P 770891

2X - Attrezzo di blocco sterzo, N/P 357717

I seguenti componenti NON sono necessari ma vivamente raccomandati per spurgare il sistema dello sterzo:

1X - Attrezzo Seastar Optimus Power Purge

Esaminare ciascun componente. Tenere presente i limiti relativi al montaggio e al posizionamento di ciascun componente.

Verificare che sia possibile effettuare i collegamenti del cablaggio senza violare qualsiasi restrizione. Determinare se sono necessari ulteriori cablaggi o cavi.

Identificare le posizioni di installazione dei componenti sull'imbarcazione. La lunghezza del cablaggio determinerà la scelta dell'ubicazione dei componenti. Verificare che siano disponibili cablaggi della lunghezza corretta per l'installazione.

**IMPORTANTE:** Utilizzare le sagome per il montaggio riportate alla fine di questo documento. Montare tutti i componenti in luoghi asciutti e accessibili per la manutenzione. Vibrazioni eccessive o calore eccessivo possono danneggiare i componenti.

**OPZIONALE:** Alcune installazioni con pilota automatico richiedono due ulteriori raccordi a T, N/P 361315.

## Modelli motore *iDock*

HP	Numero del modello	Lunghezza albero (poll.)	Scatola ingranaggi		Sezione centrale e sterzo
			Tipo	Rapporto di trasmissione	
150	C150AXHAA	25	SLX	12:26 (0.46) (2.16:1)	iDock
150	C150AXCAA	25	SLX Controrotazione	12:26 (0.46) (2.16:1)	iDock
200	C200AXAA	25	SLX	12:26 (0.46) (2.16:1)	iDock
200	C200AXCAA	25	SLX Controrotazione	12:26 (0.46) (2.16:1)	iDock
200	E200AXHAG	25	SLX	13.24/0.542/1.85:1	iDock
200	E200AXCAG	25	SLX Controrotazione	13.24/0.542/1.85:1	iDock
250	E250AXHAG	25	SLX	13.24/0.542/1.85:1	iDock
250	E250AXCAG	25	SLX Controrotazione	13.24/0.542/1.85:1	iDock
250	E250AZAG	30	SLX	13.24/0.542/1.85:1	iDock
250	E250AZCAG	30	SLX Controrotazione	13.24/0.542/1.85:1	iDock
300	E300AXCAG	25	SLX Controrotazione	13.24/0.542/1.85:1	iDock
300	E300AXUAG	25	SLX	13.24/0.542/1.85:1	iDock
300	E300AZCAG	30	SLX Controrotazione	13.24/0.542/1.85:1	iDock
300	E300AZUAG	30	SLX	13.24/0.542/1.85:1	iDock

Vedere l'elenco dei modelli nella parte inferiore del Catalogo componenti elettronici per gli elenchi dei modelli aggiornati.

## Installazione del motore

Quando si installa il sistema *iDock*, è richiesta la presenza di un motore a controrotazione e di uno a rotazione standard. È necessario montare il motore a controrotazione sul lato di babordo dello specchio di poppa e il motore a rotazione standard sul lato di tribordo dello specchio di poppa. Accertarsi di utilizzare la lunghezza di albero dell'elica corretta per lo specchio di poppa specifico dell'imbarcazione.

Installare i fuoribordo in base alle istruzioni riportate nella **Guida all'installazione e all'Ispezione di preconsegna**.

### ⚠ AVVERTENZA

Quando si installa il sistema *Evinrude iDock*, è **RICHIESTA** la presenza di un fuoribordo a controrotazione e di un fuoribordo a rotazione standard. È **NECESSARIO** montare il fuoribordo a controrotazione sul lato di babordo dello specchio di poppa e il fuoribordo a rotazione standard sul lato di tribordo dello specchio di poppa.

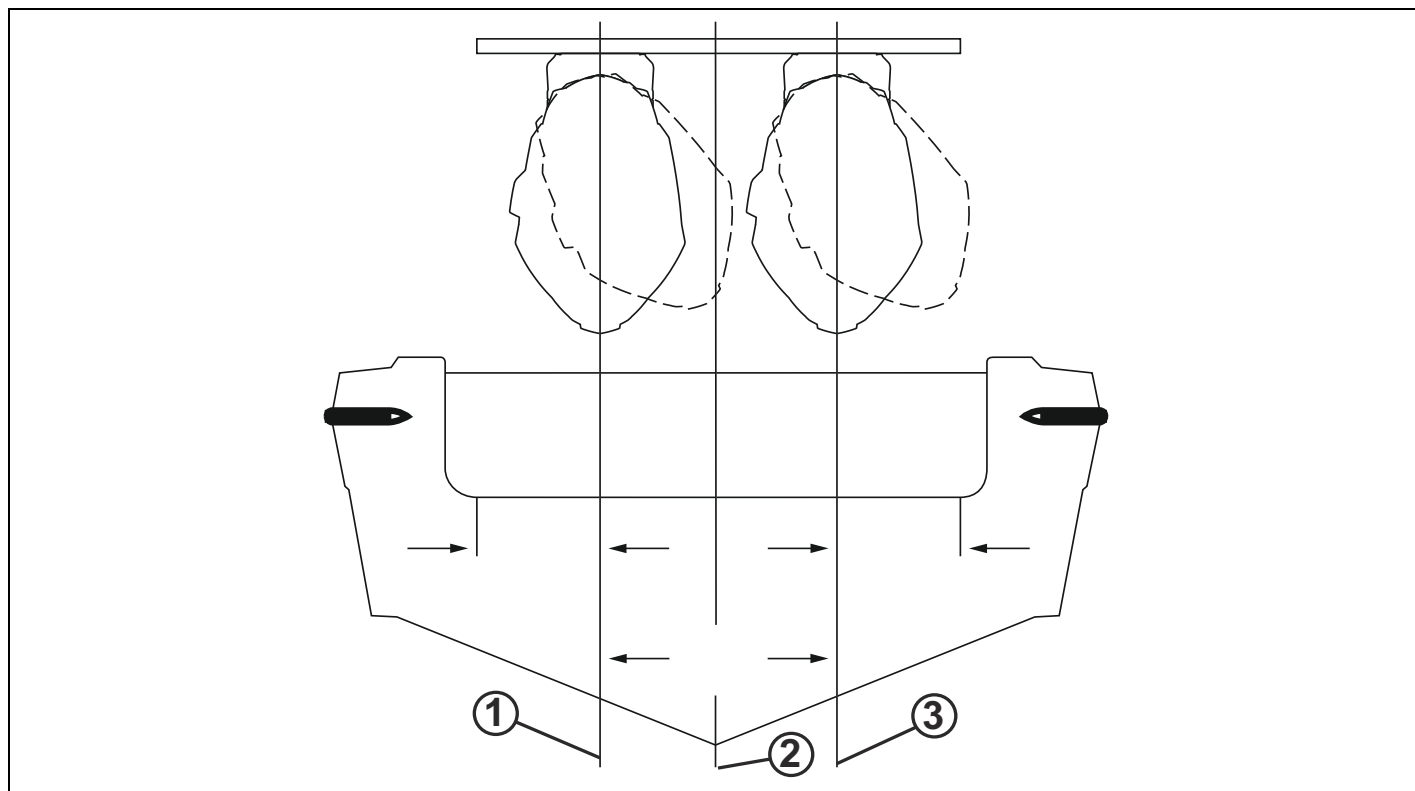
Montare il fuoribordo V6 74° utilizzando una mezzeria di minimo 71,12 cm.

Montare il fuoribordo V6 66° utilizzando una mezzeria di minimo 69,85 cm.

L'inosservanza di questi requisiti può causare la perdita di controllo dello sterzo con conseguenti danni al motore, gravi lesioni personali e persino la morte.

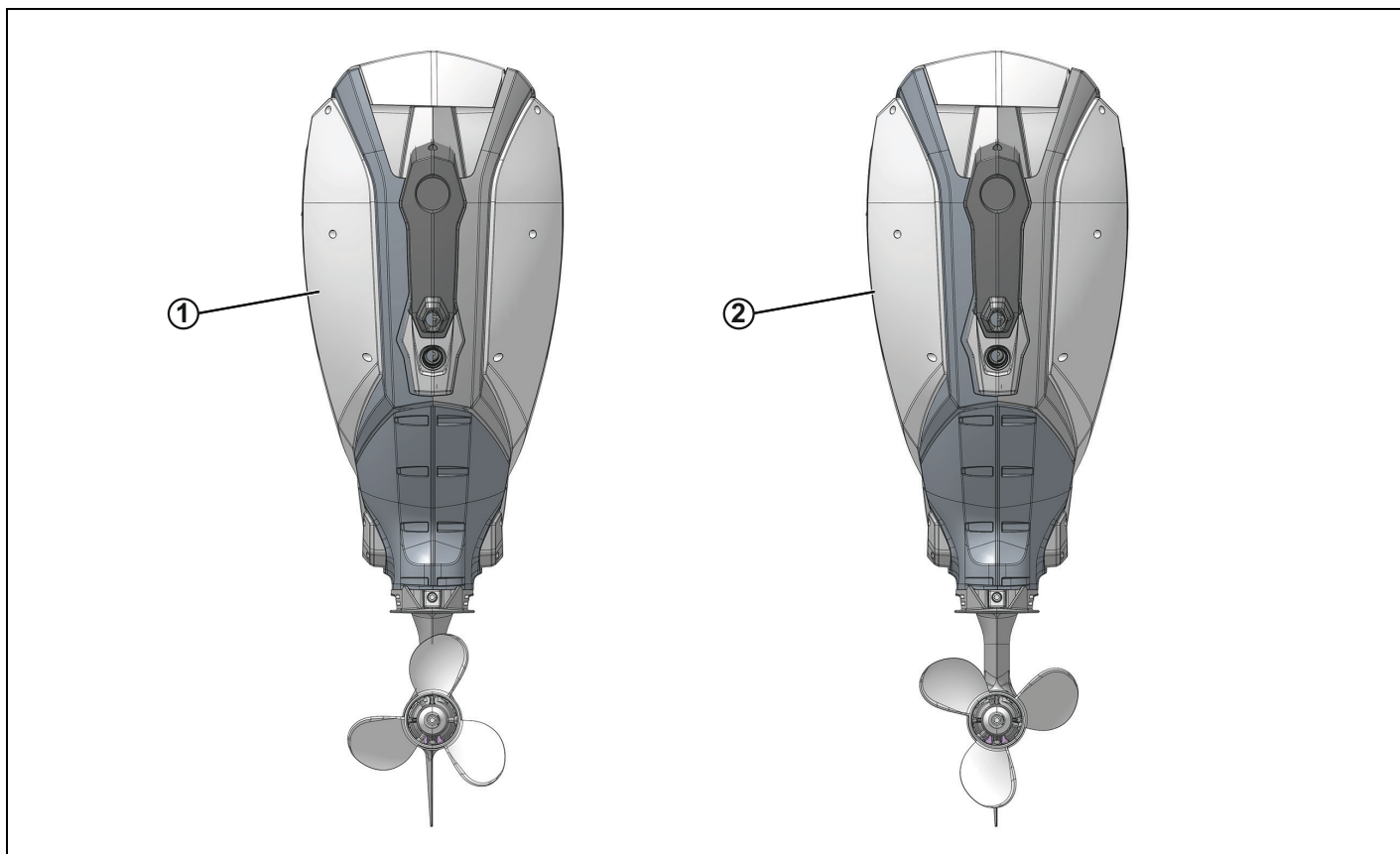
ESEMPIO: uno spazio per la mezzeria di un fuoribordo doppio di 698,5 mm risulterebbe in due mezzerie del fuoribordo, ognuna di 349,25 mm dalla mezzeria dello scafo.

In questo modo i fuoribordo non vengono a contatto tra di loro in qualsiasi angolo di sterzo e assetto.



1. Mezzeria BABORDO
2. Mezzeria dello scafo
3. Mezzeria TRIBORDO

## Configurazione assemblaggio fuoribordo:



1. Motore a controrotazione di babordo
2. Motore a rotazione standard di tribordo

## Selezione dell'elica e impostazione del fuoribordo

La scelta dell'elica, l'angolo di assetto e l'altezza del motore o della piastra di montaggio possono influire notevolmente sulle prestazioni dell'imbarcazione durante l'ormeggio. Le eliche a tre pale, che generalmente forniscono una spinta in retromarcia maggiore, migliorano le prestazioni durante l'ormeggio. In fase di ormeggio, l'altezza del motore e l'angolo di assetto devono essere impostati in modo che sullo scafo influisca una spinta in retromarcia minima.

## Installazione dell'indicatore

Il sistema *Evinrude iDock* richiede un indicatore in grado di visualizzare i codici guasto *Evinrude iDock*. Montare l'indicatore in un'area non ostruita che permetta all'operatore di vedere le notifiche durante il funzionamento.



CTS 4,3"

## Installazione del joystick

Pianificare attentamente l'installazione del gruppo joystick. Selezionare la posizione appropriata in base alla configurazione dell'imbarcazione.

**IMPORTANTE:** La distanza di sicurezza dalla bussola per il joystick è di 0,7 m.

Utilizzare la sagoma per il montaggio riportata alla fine di questo documento per garantire un'installazione corretta.

**IMPORTANTE:** La posizione di montaggio deve presentare una superficie robusta abbastanza da fornire un supporto rigido. Rinforzare la superficie di montaggio se necessario.

Utilizzare delle fascette serrafili per eliminare le sollecitazioni dai cablaggi del joystick.

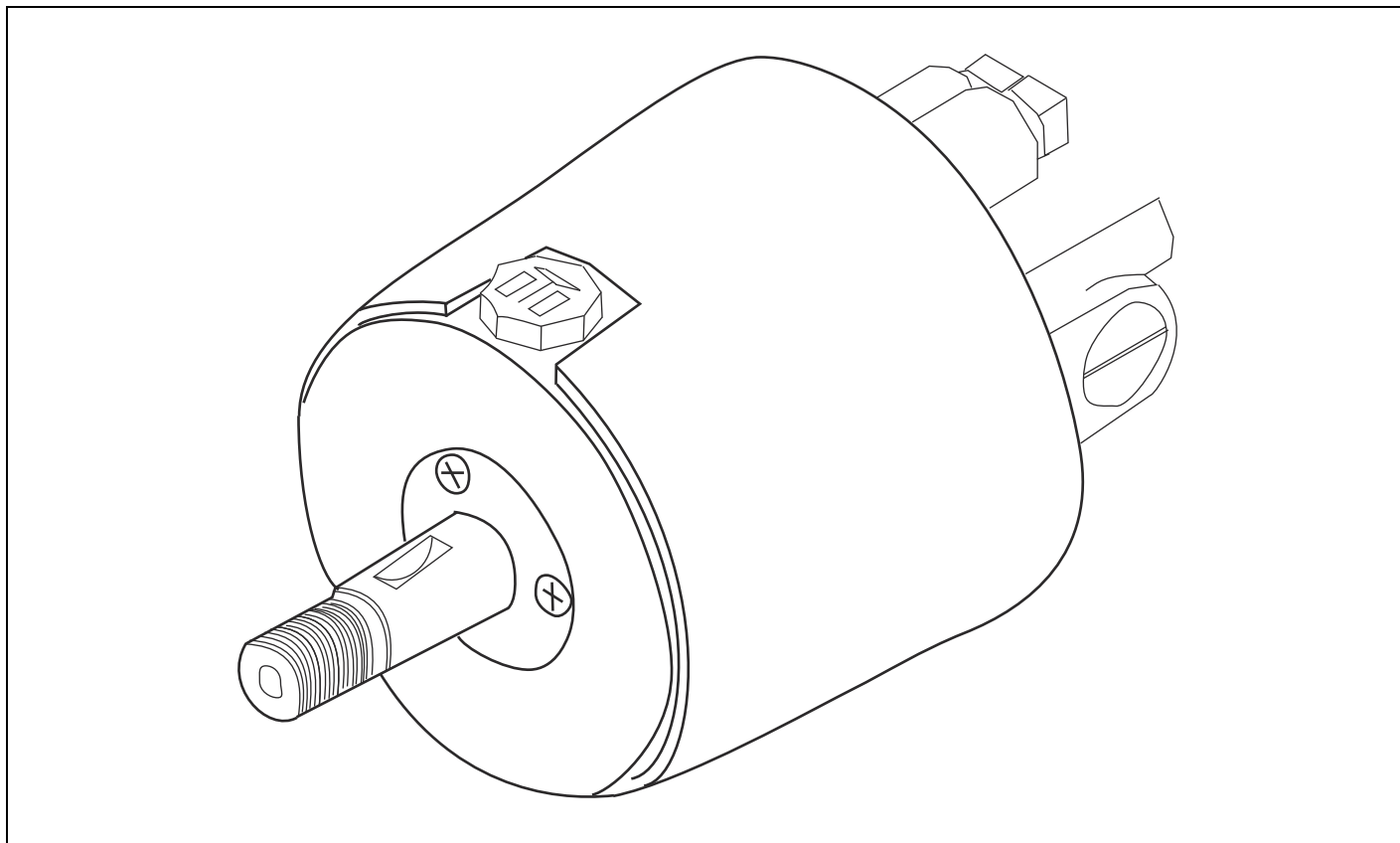


JOYSTICK

## Installazione della timoneria idraulica

Fare riferimento alle istruzioni incluse con la timoneria per i dettagli sul montaggio.

**IMPORTANTE:** NON utilizzare una timoneria con scarico pressione superiore a 1.000 PSI.



**TIMONERIA**

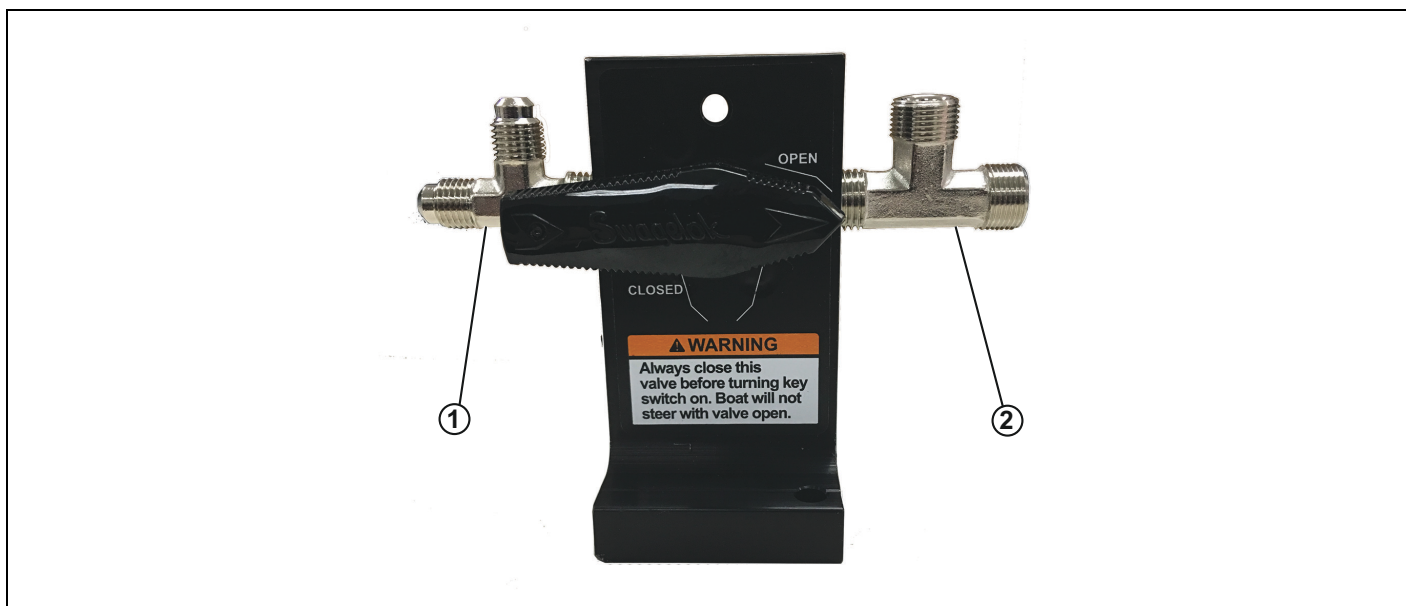
## Tabella timonerie raccomandate

Tabella timonerie serie standard							
Timoni	Cilindrata		Scarico pressione		Tipo montaggio	N/P timone	
	in <sup>3</sup> /rev	cc/rev	psi	kPa			
SeaStar 1.4	1.4	23.0	1000	6895	Anteriore	HH5269	
SeaStar 1.4	1.4	23.0	1000	6895	Posteriore	HH5260	
SeaStar Classic Tilt	1.4	23.0	1000	6895	Inclinazione	HH6544	
Ultraflex UP25 F	1.5	25.0	1000	6895	Anteriore	39618 R	
Ultraflex UP25 T	1.5	25.0	1000	6895	Inclinazione	40803 T	
Mavimare GM2-MRA01	1.7	27.0	1000	6895	Anteriore	GM2-MRA01	
SeaStar 1.7	1.7	27.8	1000	6895	Anteriore	HH5271	
SeaStar 1.7	1.7	27.8	1000	6895	Posteriore	HH5261	
SeaStar Classic Tilt	1.7	27.8	1000	6895	Inclinazione	HH6541	
SeaStar Sport Plus Tilt	1.7	27.8	1000	6895	Inclinazione	HH6491	
Ultraflex UP28 F	1.7	28.0	1000	6895	Anteriore	39443 F	
Ultraflex UP28 T	1.7	28.0	1000	6895	Inclinazione	39445 K	
Ultraflex UP28 R	1.7	28.0	1000	6895	Posteriore	39970 F	
Hydrive 401	1.7	28.0	1000	6895	Anteriore	401	
Hydrive 501	1.7	28.0	1000	6895	Anteriore	501	
Hydrive 402	2.0	32.8	1000	6895	Anteriore	402	
Mavimare GM2-MRA03	2.0	32.0	1000	6895	Anteriore	GM2-MRA03	
SeaStar 2	2.0	32.8	1000	6895	Anteriore	HH5273	
SeaStar 2	2.0	32.8	1000	6895	Posteriore	HH5263	
SeaStar Classic Tilt	2.0	32.8	1000	6895	Inclinazione	HH6543	
SeaStar Sport Plus Tilt	2.0	32.8	1000	6895	Inclinazione	HH6445	
Ultraflex UP33 F	2.0	33.0	1000	6895	Anteriore	39422 X	
Ultraflex UP33 T	2.0	33.0	1000	6895	Inclinazione	39446 M	
Ultraflex UP33 R	2.0	33.0	1000	6895	Posteriore	39969 X	
Mavimare GM2-MRA04	2.4	32.0	1000	6895	Anteriore	GM2-MRA03	
SeaStar 2.4	2.4	39.3	1000	6895	Anteriore	HH5272	
SeaStar 2.4	2.4	39.3	1000	6895	Posteriore	HH5262	
SeaStar Classic Tilt	2.4	39.3	1000	6895	Inclinazione	HH6542	
SeaStar Sport Plus Tilt	2.4	39.3	1000	6895	Inclinazione	HH6492	
Ultraflex UP39 F	2.4	39.0	1000	6895	Anteriore	39415 A	
Ultraflex UP39 T	2.4	39.0	1000	6895	Inclinazione	39447 P	
Ultraflex UP39 R	2.4	39.0	1000	6895	Posteriore	39444 H	
Ultraflex UP45 F	2.7	45.0	1000	6895	Anteriore	41276 B	
Ultraflex UP45 T	2.7	45.0	1000	6895	Inclinazione	41277 D	
Ultraflex UP45 R	2.7	45.0	1000	6895	Posteriore	41278 F	

## Installazione della valvola di allineamento

Applicare il sigillante per tubazioni filettate sulle filettature dei raccordi collegati alla valvola di allineamento.

Installare i raccordi di alta e bassa pressione sulla valvola di allineamento come illustrato nella figura riportata sotto.



1. Posizione di montaggio del raccordo di alta pressione della valvola di allineamento
2. Posizione di montaggio del raccordo di bassa pressione della valvola di allineamento

Montare la valvola di allineamento in una posizione comoda vicino alla parte posteriore dell'imbarcazione, utilizzando il kit ferramenta della valvola di allineamento.



VALVOLA DI ALLINEAMENTO



## Installazione del modulo sensori di pressione

Montare il modulo sensori di pressione in una posizione comoda. Utilizzare il kit ferramenta incluso per montare il modulo sensori di pressione.

Il modulo sensori di pressione può essere montato in qualsiasi direzione.

**IMPORTANTE:** La distanza di sicurezza dalla bussola per il modulo sensori di pressione è di 0,05 m.

**IMPORTANTE:** Il modulo sensori di pressione non può essere montato a una distanza superiore a 1,21 m dal timone.

**IMPORTANTE:** Utilizzare i dispositivi di fissaggio inclusi nel kit ferramenta per garantire il corretto montaggio.



1. Viti
2. Cinghie

# Schema elettrico *iDock*

Installare la rete e i sistemi elettrici in base allo schema riportato alla fine di questo manuale.

**IMPORTANTE:** Per l'installazione della rete e dei sistemi elettrici, è necessario utilizzare un kit di assemblaggio per chiesuola doppia.

**NOTA:** BRP non approva l'installazione di un joystick *iDock* solo sulla seconda postazione. Quando si installa un joystick *iDock* per la seconda postazione, è necessario disporre di comando a distanza *ICON II DTM*, timoneria e interruttore **AVVIAMENTO/ARRESTO/ARRESTO** di emergenza sulla seconda postazione.

## Installazione dei componenti idraulici

### **AVVERTENZA**

**Utilizzare dei flessibili idraulici con pressione di esercizio di almeno 3.000 PSI per il lato di alta pressione del sistema *iDock*.**

**Il mancato utilizzo di flessibili idraulici con pressione di esercizio di almeno 3.000 PSI oppure l'installazione errata dei flessibili idraulici può comportare la perdita di controllo dello sterzo, con potenziali danni alla proprietà, lesioni personali e persino la morte.**

### **AVVERTENZA**

**Utilizzare esclusivamente flessibili idraulici standard sul lato di bassa pressione del sistema *iDock*.**

**Il mancato utilizzo dei flessibili idraulici corretti oppure l'installazione errata dei flessibili idraulici può comportare la perdita di controllo dello sterzo, con potenziali danni alla proprietà, lesioni personali e persino la morte.**

Tenere presente quanto segue quando si pianifica la disposizione dei flessibili e si determinano le lunghezze richieste:

- Disporre i flessibili in un'area dove sia possibile ispezionare facilmente e regolarmente lo stato di usura.
- Utilizzare le etichette per identificare le estremità dei flessibili per le pompe e per i motori. Applicare le etichette sui flessibili PRIMA di disporli nell'imbarcazione. Posizionare tutte le etichette in modo che siano facilmente leggibili al termine dell'installazione.

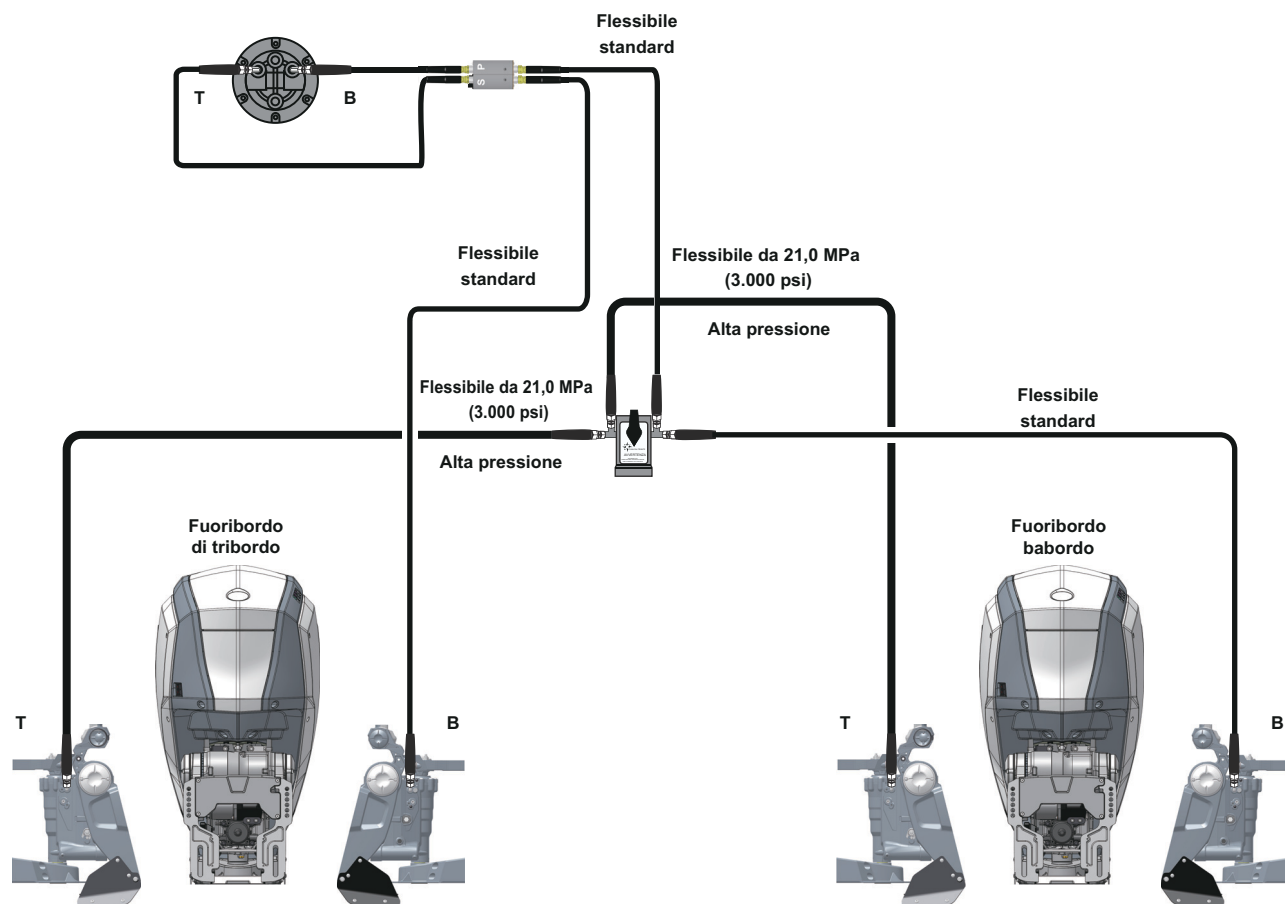
**IMPORTANTE:** Le etichette per i flessibili idraulici non sono fornite da BRP.

- Non rimuovere i cappucci protettivi fino a quando i flessibili non sono stati disposti e sono pronti per essere collegati.
- Assicurarsi che la lunghezza dei flessibili sia sufficiente per consentire il movimento completo e continuo dello sterzo in tutte le gamme di correzione assetto e inclinazione.
- Non piegare i flessibili in modo che il raggio di curvatura sia inferiore a 89 mm. Accertarsi che i flessibili non presentino deformazioni.
- Fissare i flessibili in incrementi pari a 31 cm o inferiori lungo il percorso. Disporre sempre i flessibili attraverso tubi di assemblaggio rigidi. Fare riferimento alla corretta Guida all'installazione e all'Ispezione di preconsegna per le procedure di installazione dei flessibili idraulici.
- Non applicare del sigillante per tubi sul lato "flessibile" di un raccordo.
- Proteggere sempre i flessibili idraulici da eventuali danni.
- Non installare i flessibili in un'area dove verranno sottoposti a calore elevato, come collettori motore e vani motore.
- Non disporre i flessibili in aree estremamente corrosive come i vani batteria. Non disporre i flessibili vicino ai collegamenti elettrici in quanto un'eventuale perdita di liquido potrebbe danneggiare il sistema elettrico.
- Montare il modulo sensori di pressione utilizzando il kit ferramenta fornito con il modulo stesso. **NON** sospendere il modulo sensori di pressione dai flessibili idraulici.

# Schema dei flessibili idraulici

## 2 motori 1 postazione

*Diagramma dei flessibili del sistema di sterzo  
iDock  
1 postazioni  
2 motori:  
2 fuoribordo dotati di iDock:  
1 a rotazione standard e 1 a controrotazione*



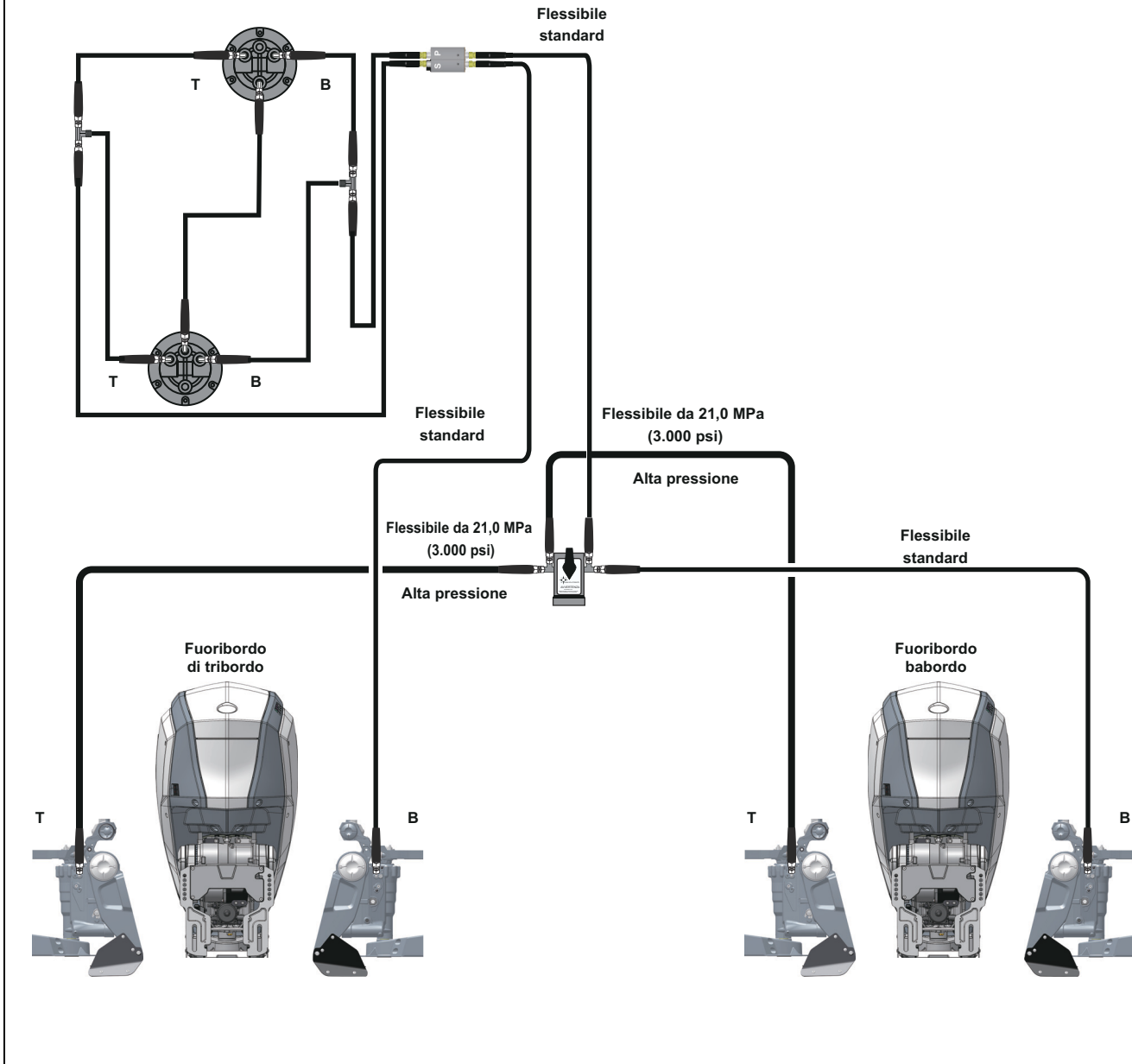
## 2 motori 2 postazioni

*Diagramma dei flessibili del sistema di sterzo iDock  
2 postazioni*

**2 motori:**

*2 fuoribordo dotati di iDock:*

*1 a rotazione standard e 1 a controrotazione*



## 2 motori 1 postazione con pilota automatico

**IMPORTANTE:** I sistemi di pilota automatico sono approvati per poter essere utilizzati con il sistema *Evinrude iDock*. Seguire le istruzioni del produttore durante l'installazione del sistema di pilota automatico.

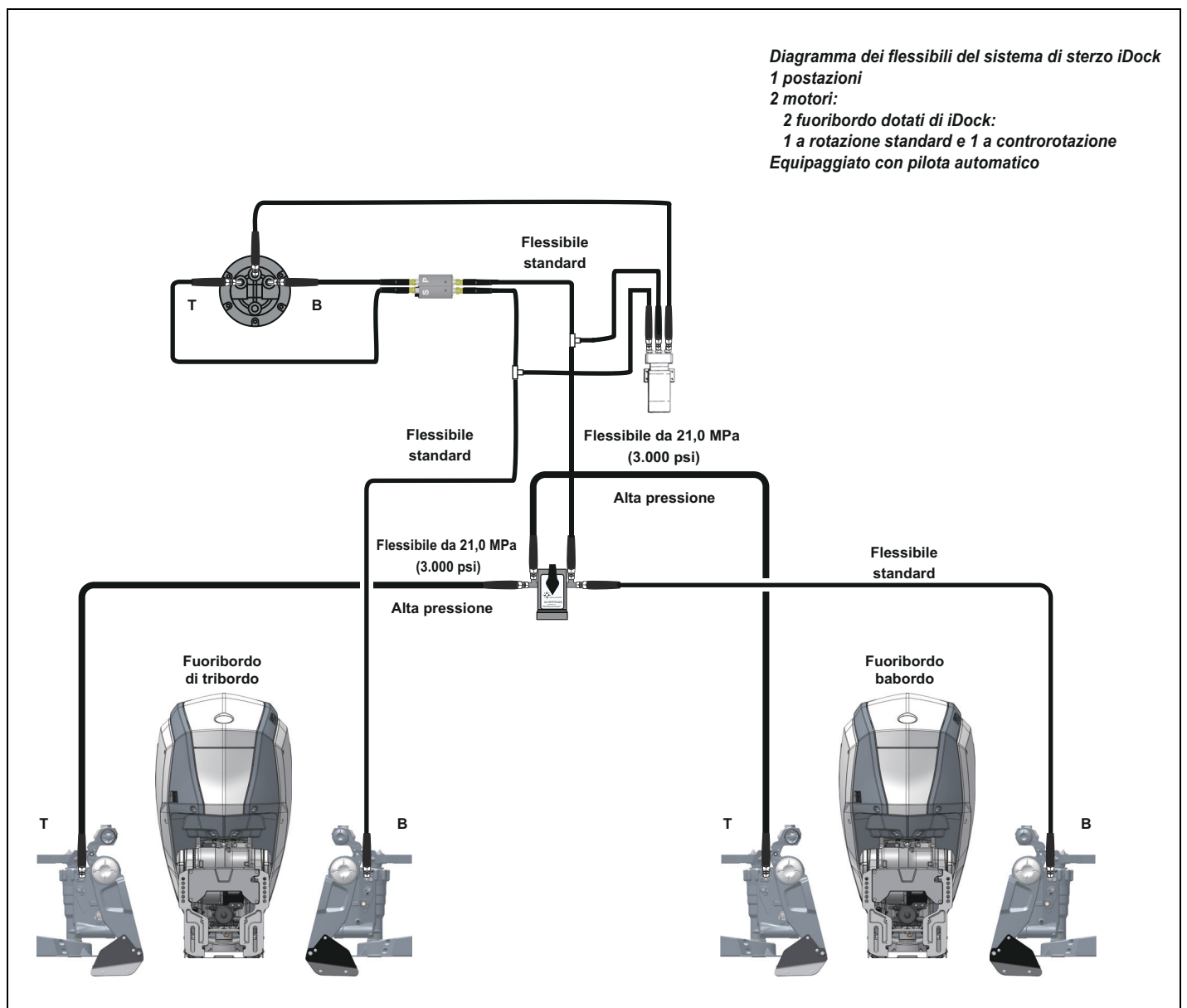
**IMPORTANTE:** Se si usa un sistema di pilota automatico con il sistema *Evinrude iDock*, collegare la pompa del sistema di pilota automatico tra il modulo sensori di pressione e la valvola di allineamento come illustrato nella figura sotto.

**IMPORTANTE:** Il sistema di pilota automatico deve essere disattivato quando il sistema *Evinrude iDock* è in uso.

**IMPORTANTE:** Non utilizzare sistemi di feedback del timone. Si raccomanda di utilizzare un sistema di pilota automatico dimensionato per un cilindro da 145,8 cm cubici.

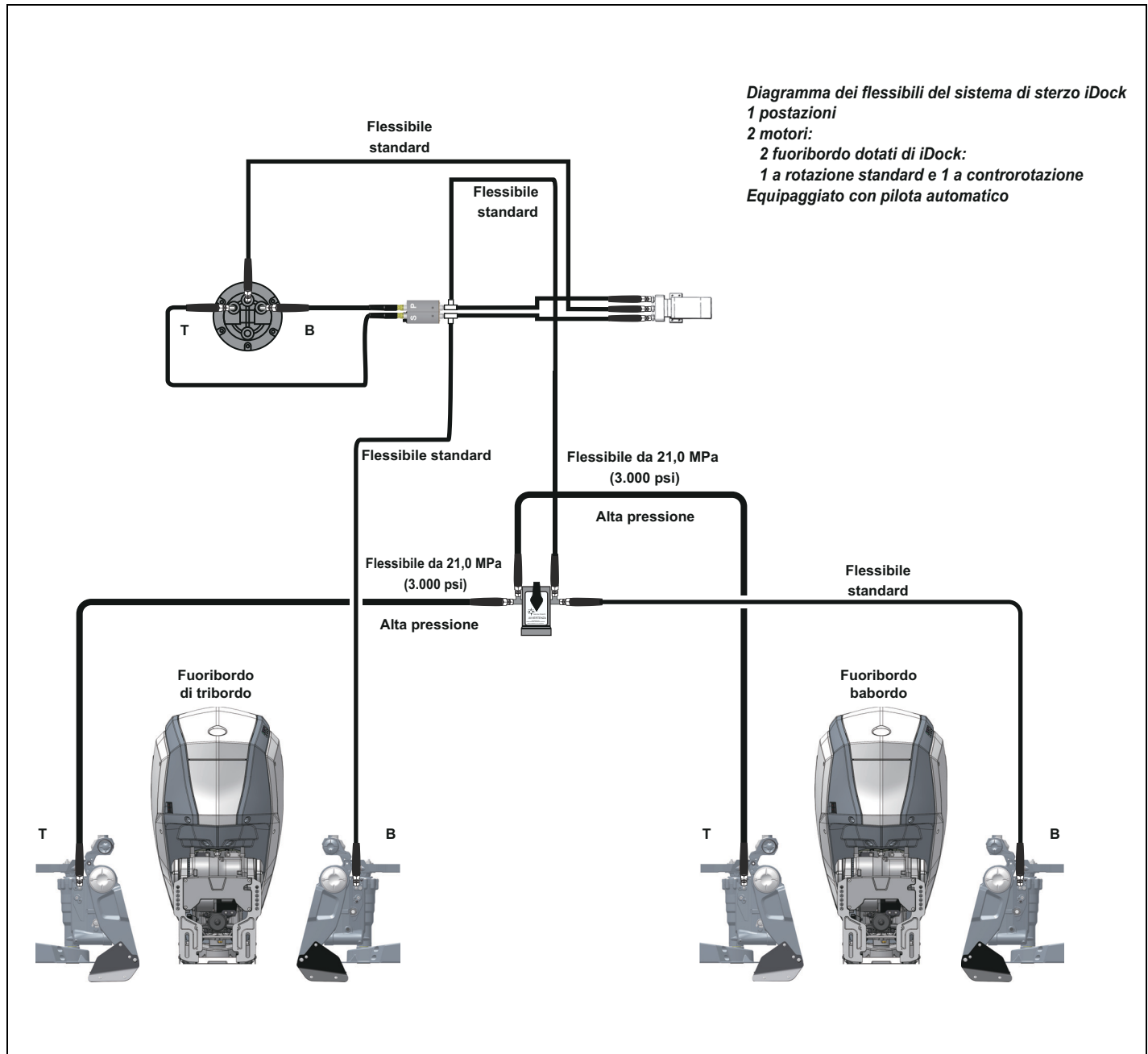
### Opzione 1 - Raccordi a T ubicati tra i flessibili

**IMPORTANTE:** Questo assemblaggio richiede cinque flessibili idraulici aggiuntivi e due raccordi a T aggiuntivi. Questi raccordi a T sono 9/16 - 24 UNEF-2A a 3 vie. Questi raccordi a T NON sono forniti da BRP.



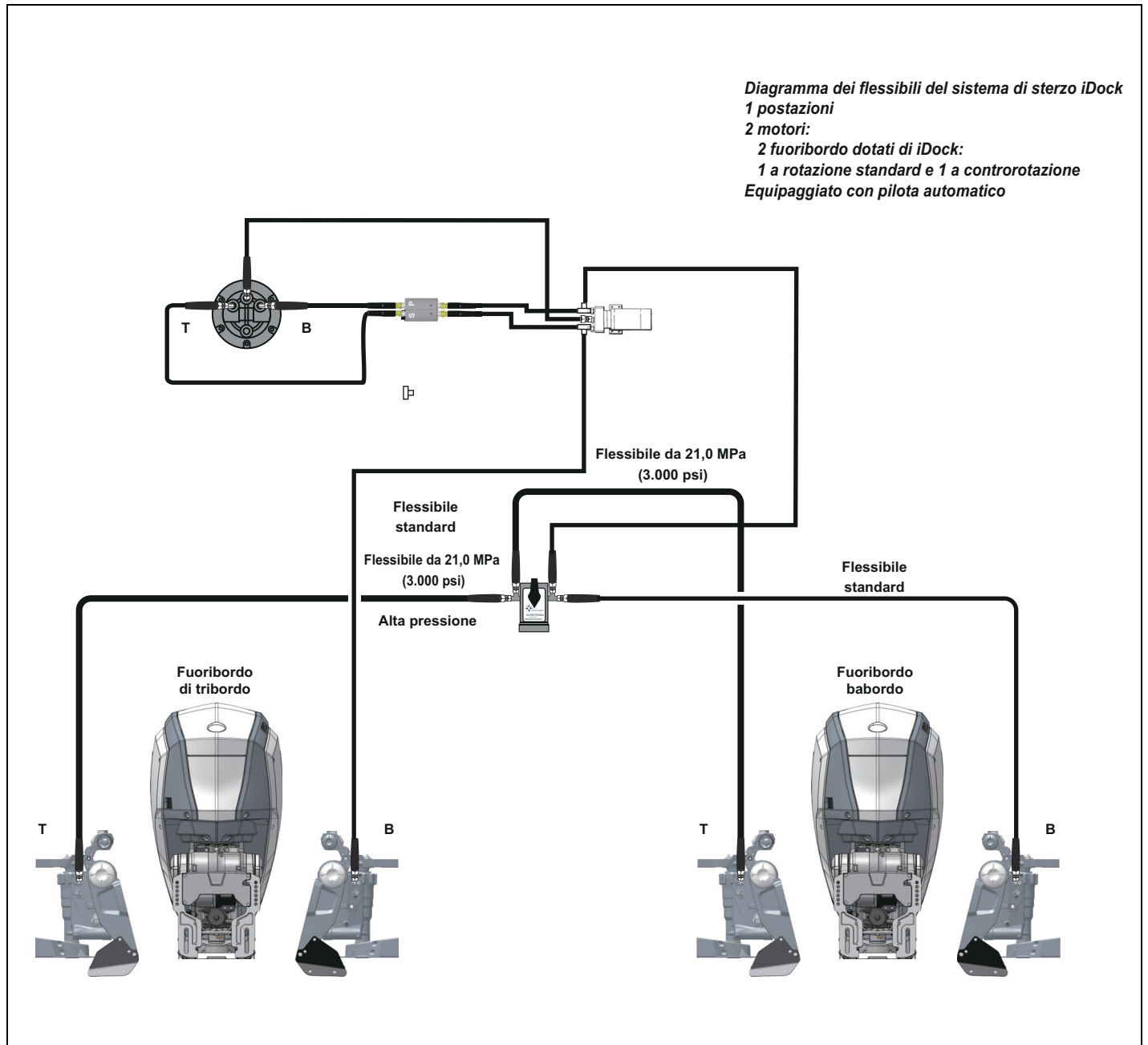
## Opzione 2 - Raccordi a T collegati al modulo sensori pressione

IMPORTANTE: Questo assemblaggio richiede tre flessibili idraulici aggiuntivi e due raccordi a T, N/P 361315.

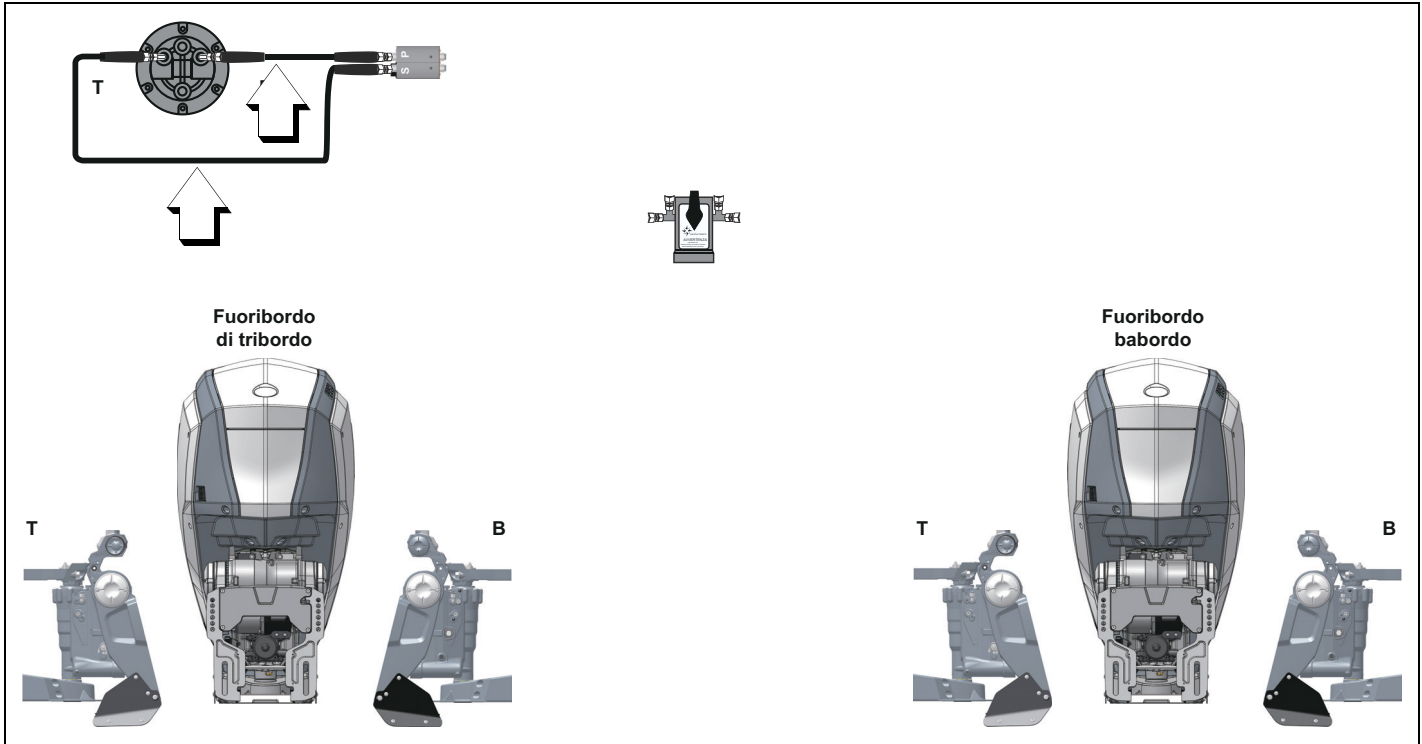


### Opzione 3 - Raccordi a T collegati alla pompa del sistema pilota automatico

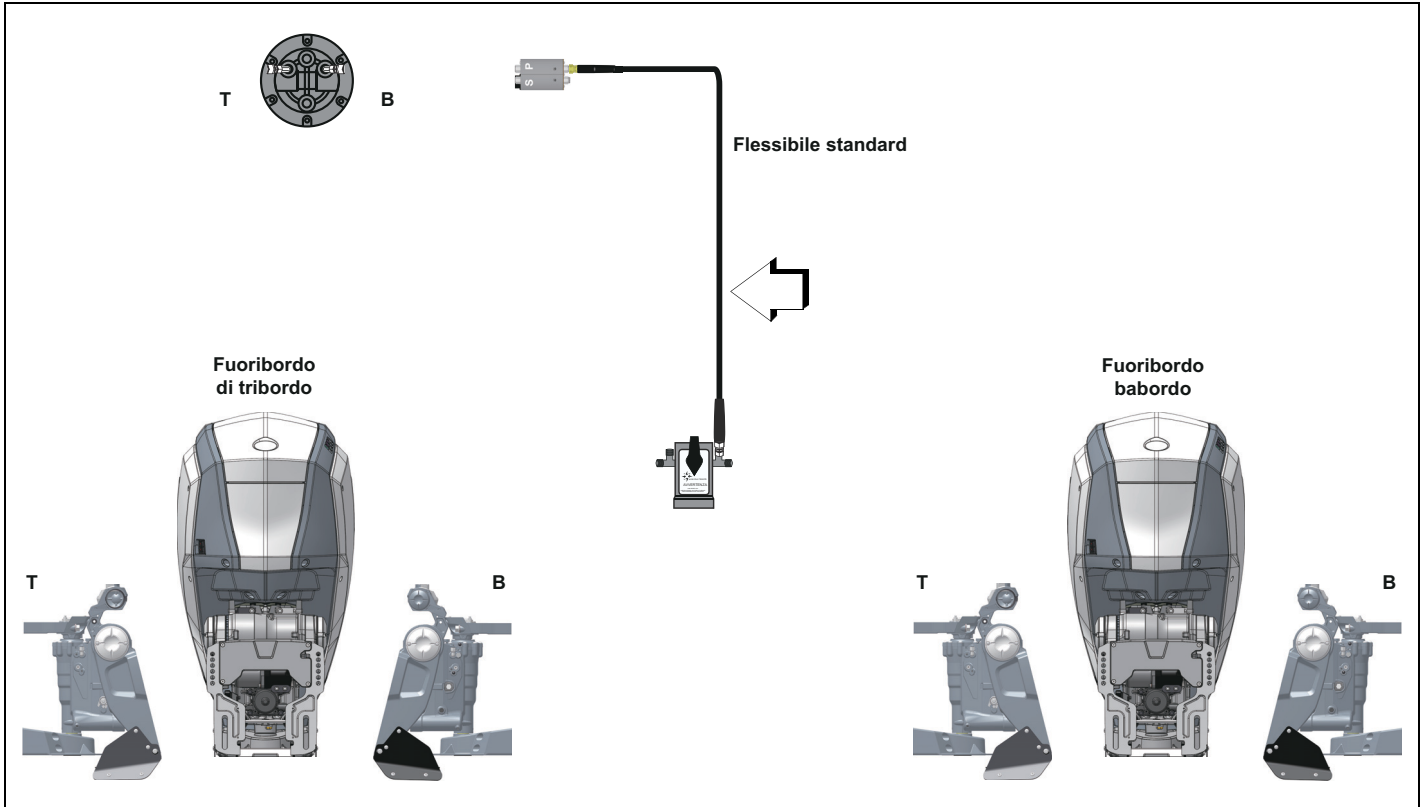
**IMPORTANTE:** Questo assemblaggio richiede tre flessibili idraulici aggiuntivi e due raccordi a T, N/P 361315, può essere utilizzato se il sistema di pilota automatico presenta filettature 1/4-18 NPTF.



Collegare i flessibili idraulici 1.000 PSI da 1,22 m forniti nel kit di assemblaggio, N/P 5010582, al lato di babordo e al lato di tribordo del timone e alle porte corrette del gruppo modulo sensori di pressione.

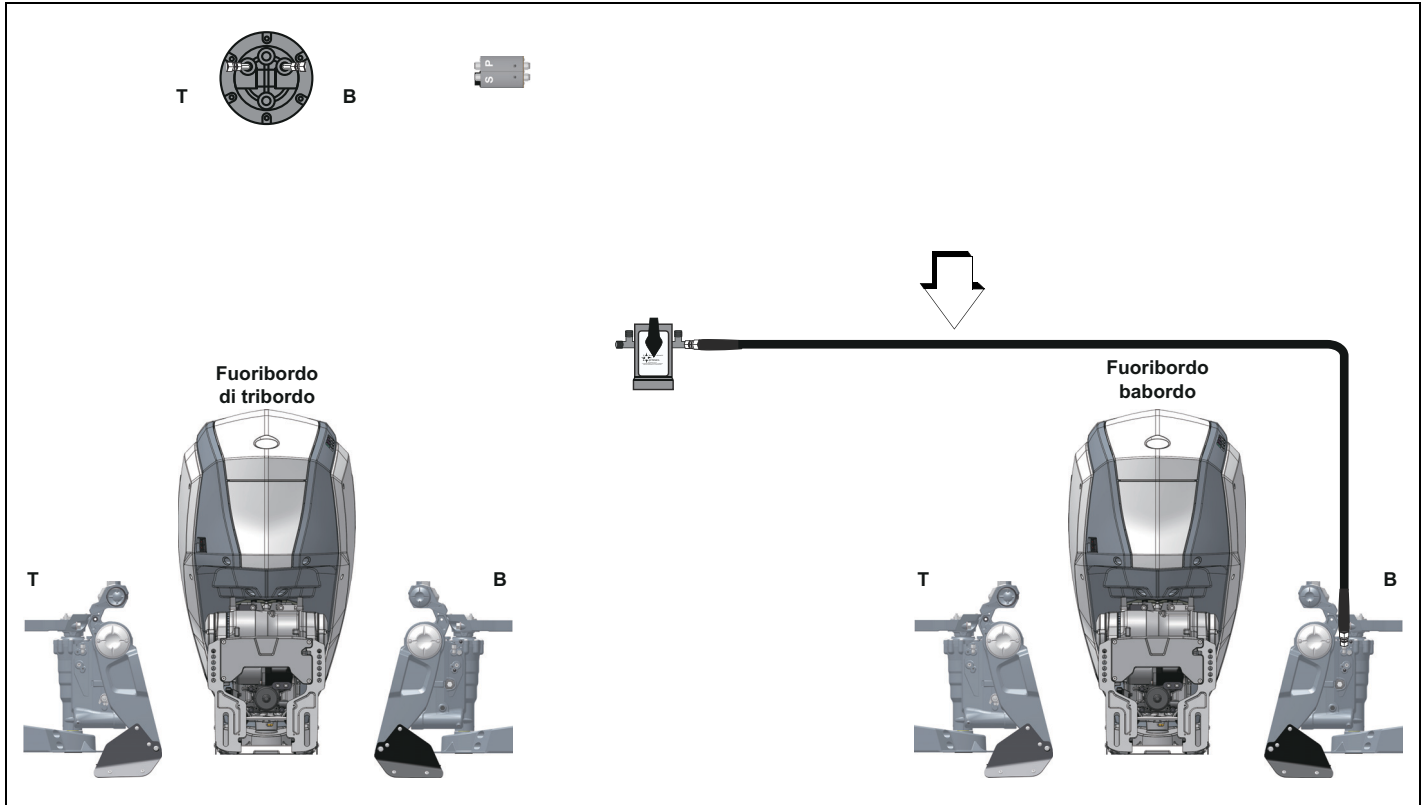


Collegare un flessibile idraulico 1.000 PSI dal gruppo sensori di pressione alla valvola di allineamento.

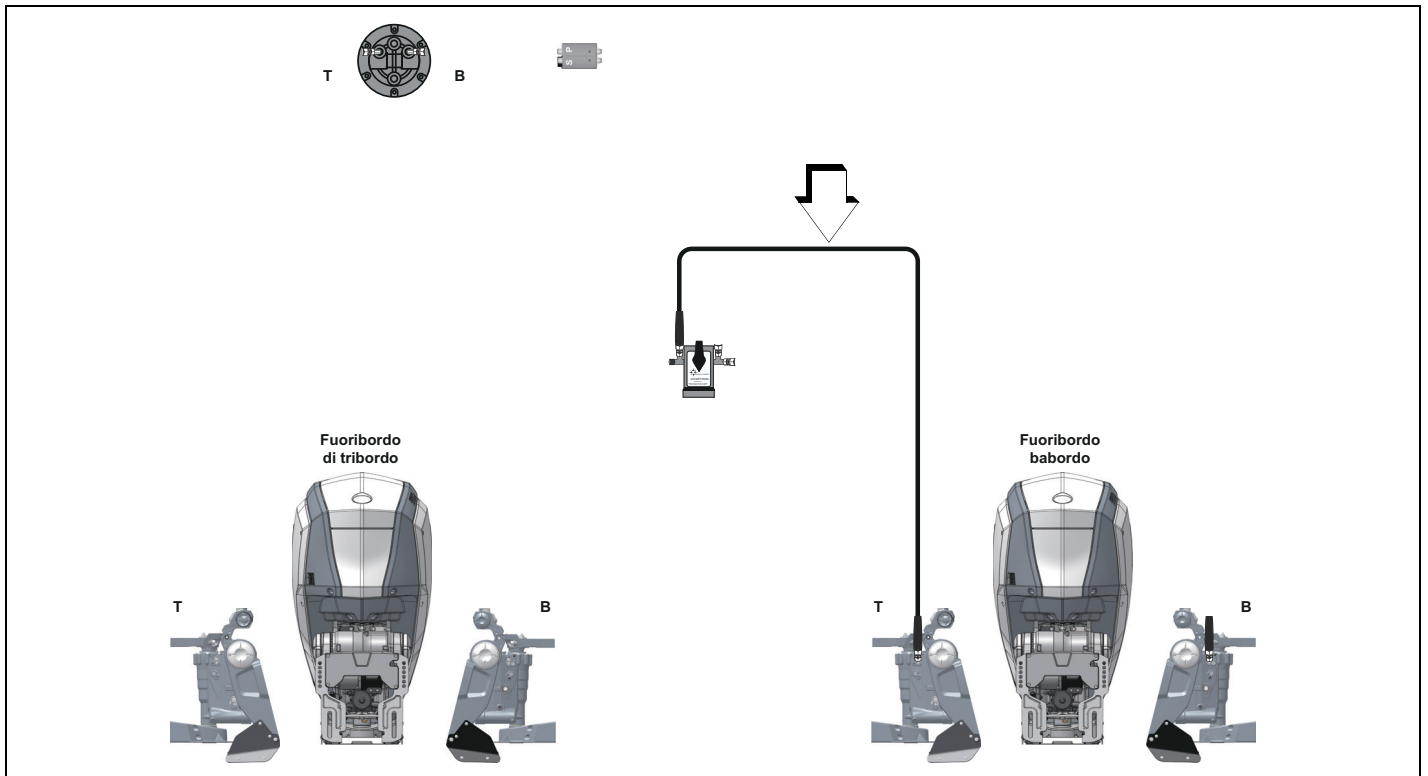




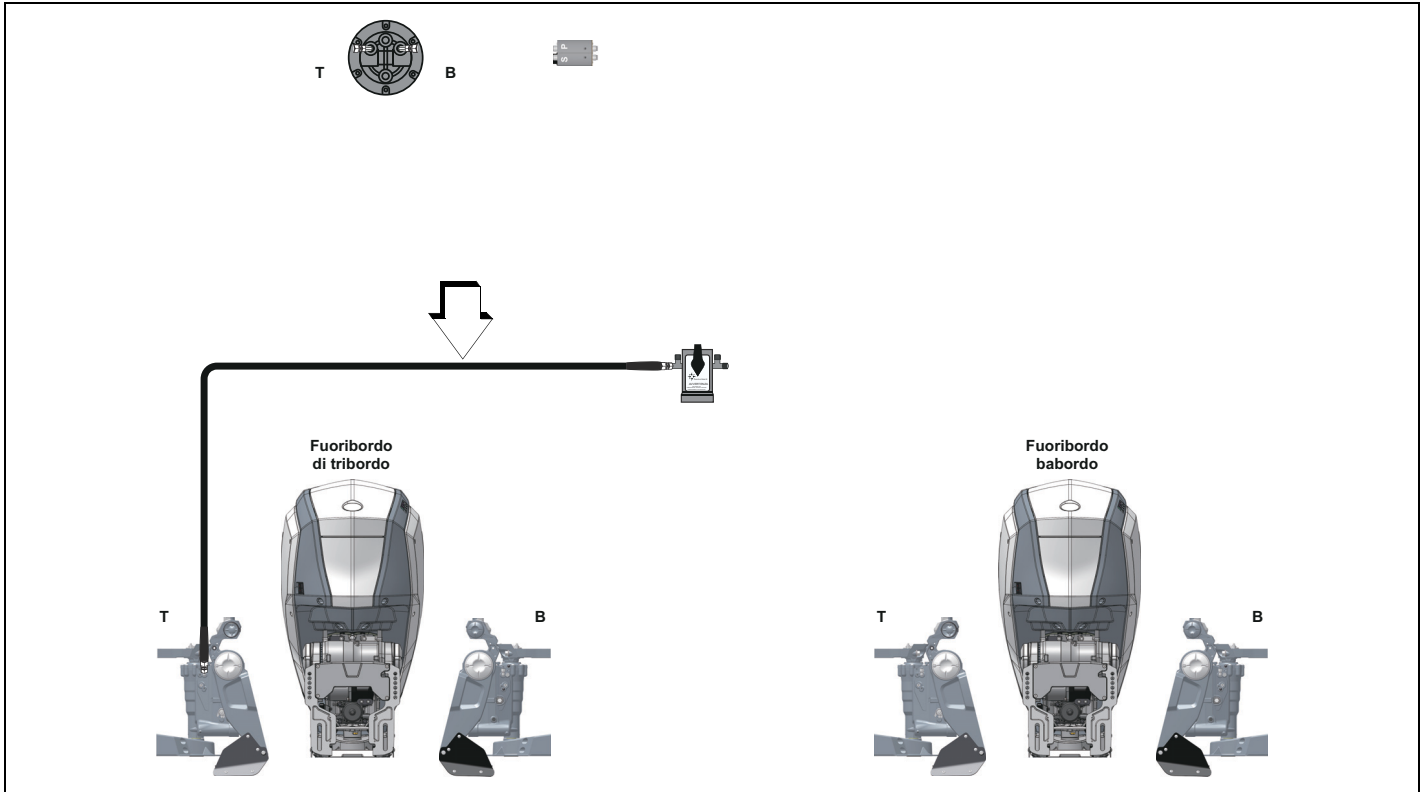
Collegare un flessibile idraulico da 1.000 PSI dalla valvola di allineamento al lato babordo del motore di babordo.



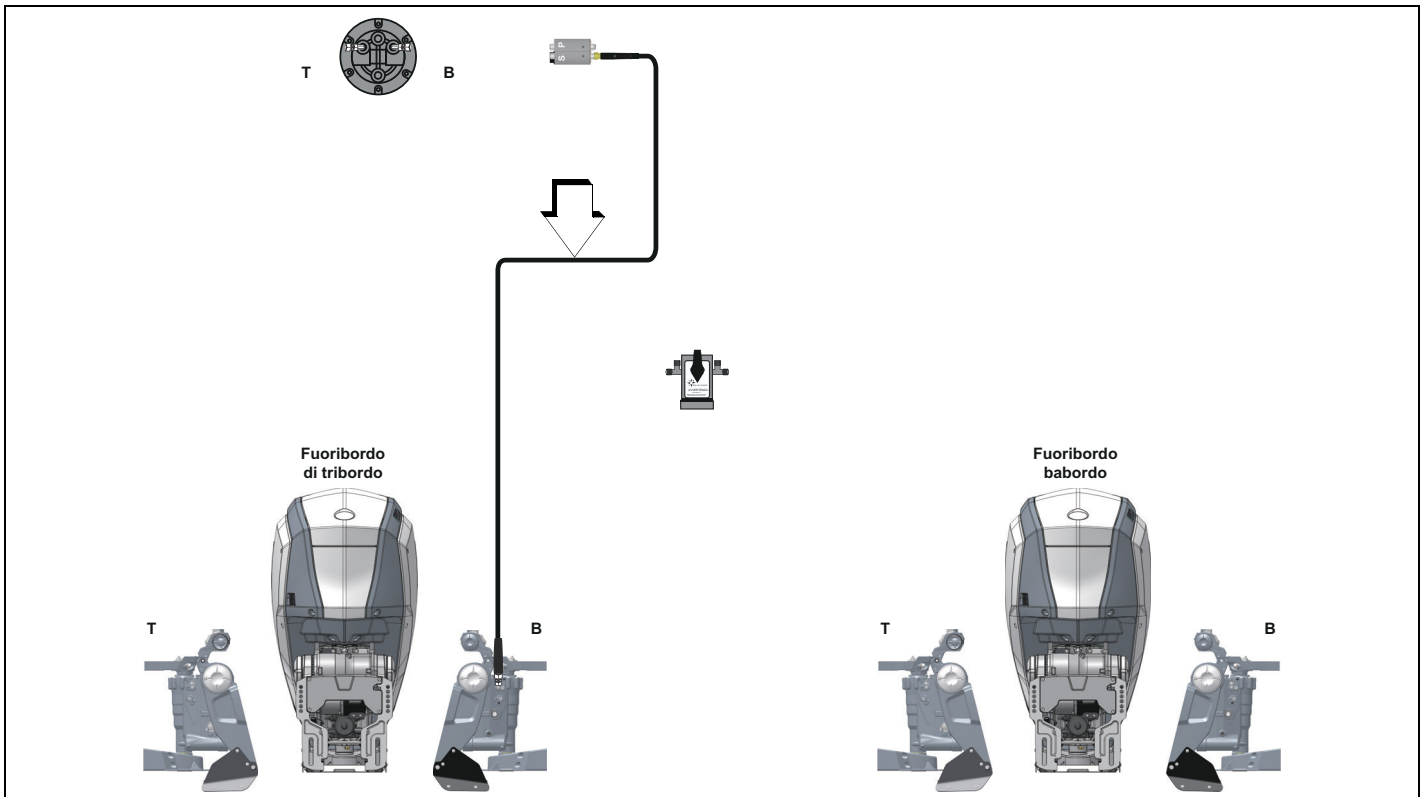
Collegare un flessibile idraulico ad alta pressione (per pressioni da 3.000 PSI) dalla valvola di allineamento al lato tribordo del motore di babordo. Serrare i raccordi del flessibile a 18 Nm.



Collegare un flessibile idraulico ad alta pressione (per pressioni da 3.000 PSI) dalla valvola di allineamento al lato tribordo del motore di tribordo. Serrare i raccordi del flessibile a 18 Nm.



Collegare un flessibile idraulico da 1.000 PSI dal sensore di pressione sterzo al lato babordo del motore di tribordo.



# Procedura di spurgo di *iDock*

Verificare che tutti i componenti sia installati correttamente prima di eseguire la procedura di spurgo del sistema *iDock*.

## AVVISO

**Spurgare il sistema agendo su un fuoribordo alla volta.**

**IMPORTANTE:** Se l'imbarcazione è equipaggiata con pilota automatico, spurgare il sistema pilota automatico simultaneamente al fuoribordo di tribordo.

**IMPORTANTE:** Accertarsi che l'imbarcazione sia a livello su tutti i piani prima di iniziare la procedura di spurgo.

**IMPORTANTE:** Verificare che il motore sia regolato nella posizione completamente verso il BASSO prima di iniziare la procedura. L'aria NON verrà spurgata completamente dal sistema dello sterzo se il motore è anche leggermente rialzato.

**IMPORTANTE:** La procedura di spurgo illustrata in questo manuale è la procedura da eseguire utilizzando l'attrezzo *SeaStar Power Purge*.

**IMPORTANTE:** La procedura di spurgo deve essere effettuata con la chiave in posizione OFF. Se la procedura di spurgo viene eseguita con la chiave in posizione ON, è possibile che si attivi il codice 12 quando si accede alla modalità joystick.

Componenti richiesti:

2X - Attrezzo di blocco sterzo, N/P 357717 (uno per ciascun fuoribordo)

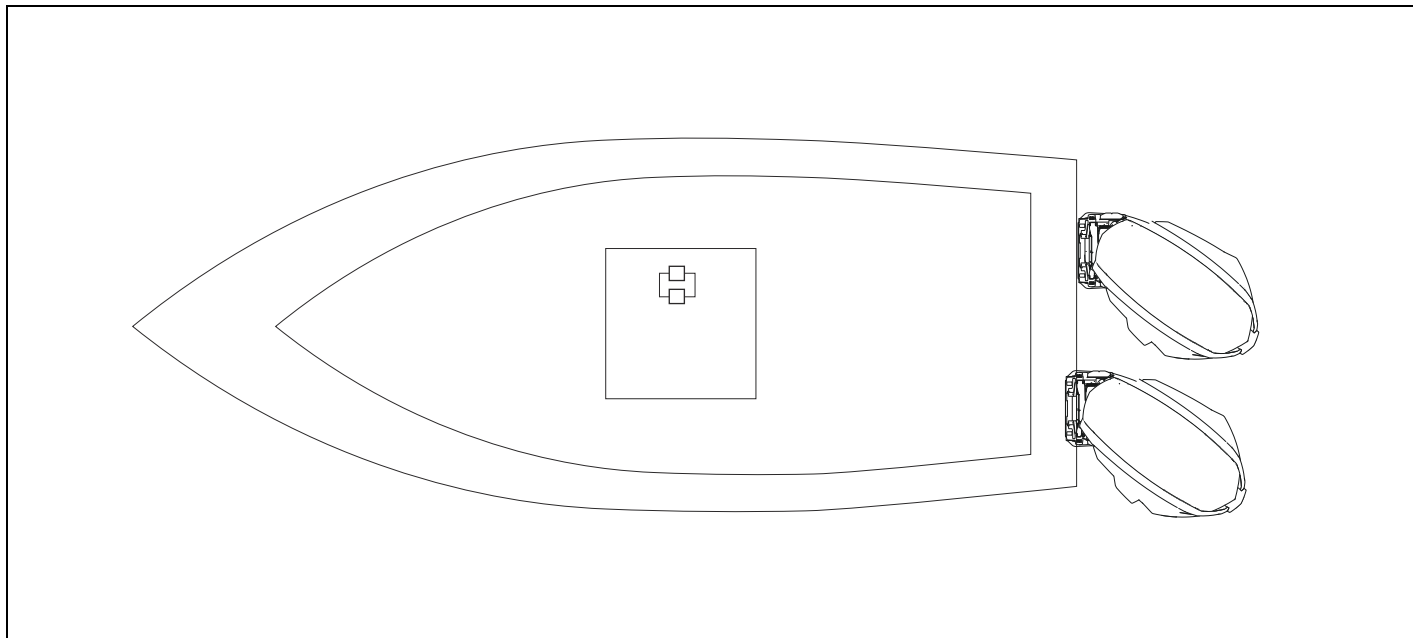
Componenti raccomandati:

1X - Attrezzo *Seastar Power Purge*

1X - Chiave fissa da 1/2" con attacco da 1/4"

Aprire entrambe le viti di spurgo su ciascun motore e avvitarle leggermente a mano.

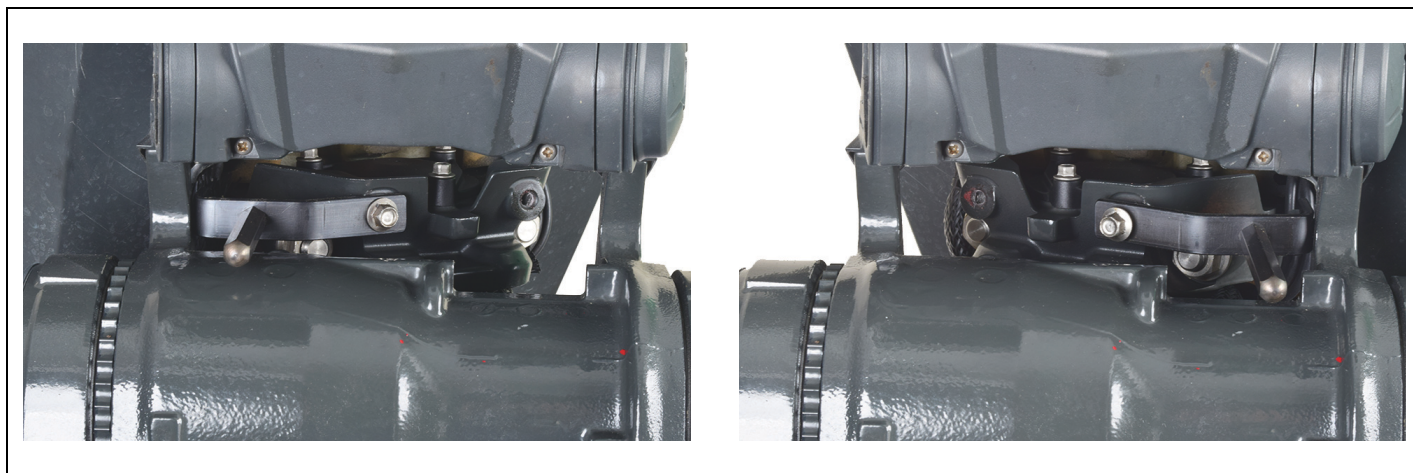
Ruotare entrambi i motori fino al finecorsa di babordo.



Installare un attrezzo di blocco sterzo, N/P 357717, su ciascun fuoribordo per bloccare i fuoribordo completamente girati a babordo.

**NOTA:** Questa operazione potrebbe richiedere la presenza di un'altra persona per reggere il fuoribordo.

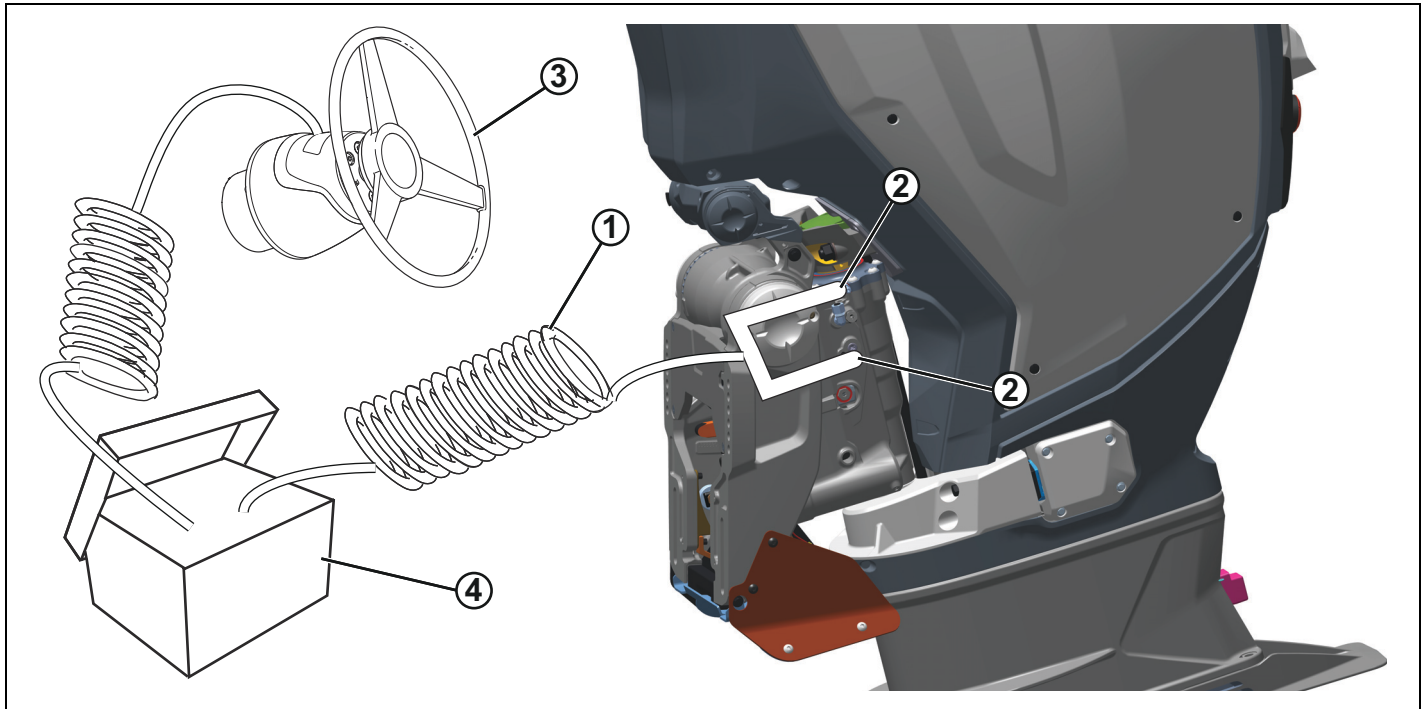
Utilizzare la vite della staffa di trasporto per fissare l'estremità lunga dell'attrezzo al braccio dello sterzo. Fissare l'estremità corta dell'attrezzo alla staffa della poppa utilizzando il dado e la rondella forniti.



ATTREZZO DI BLOCCO STERZO, N/P 357717, INSTALLATO

Rimuovere i due cappucci neri dai raccordi di spurgo di ciascun fuoribordo.

Collegare il flessibile di spurgo al timone e al fuoribordo di tribordo.



1. Flessibile di spurgo
2. Ubicazioni dei raccordi di spurgo
3. Timone
4. Attrezzo Seastar Power Purge

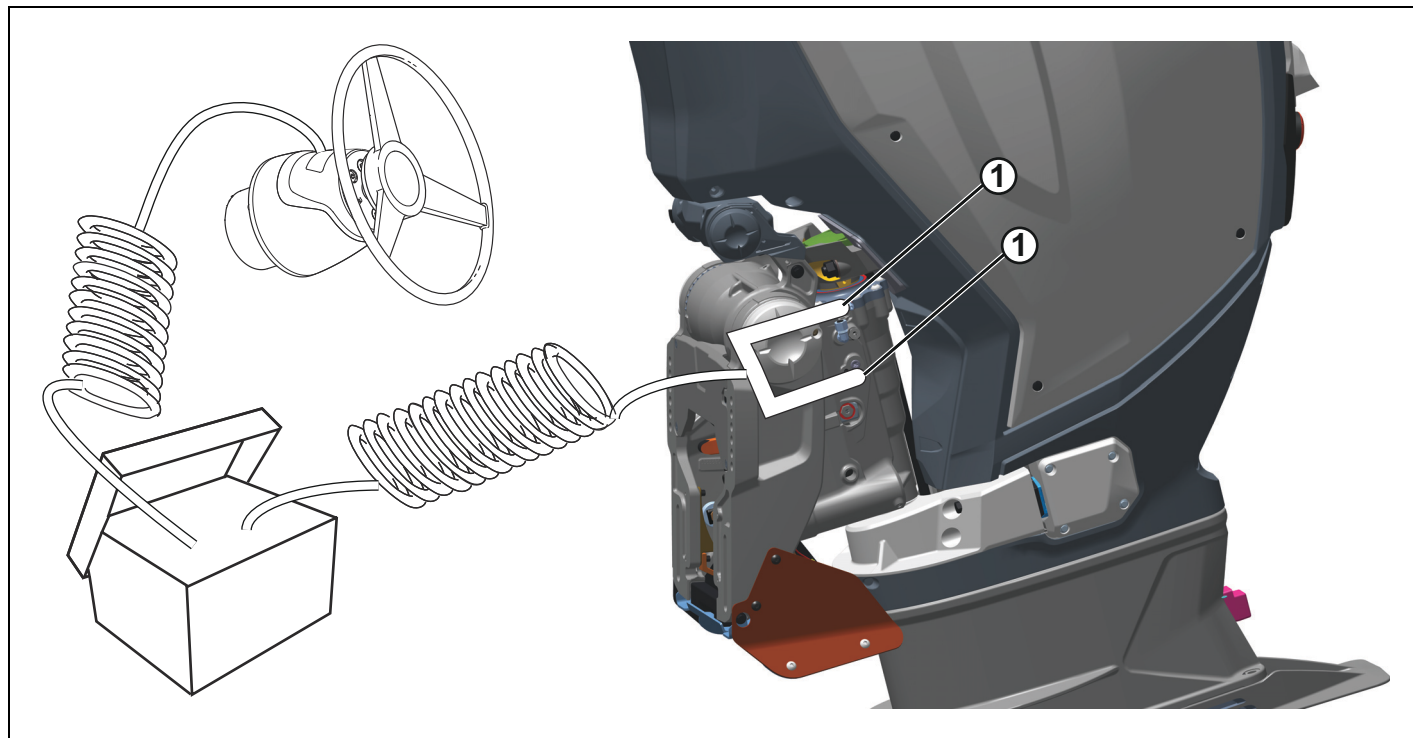
Ruotare la leva della valvola di allineamento fino a quando risulta perpendicolare alla valvola per aprire la valvola di allineamento.



1. Valvola di allineamento aperta

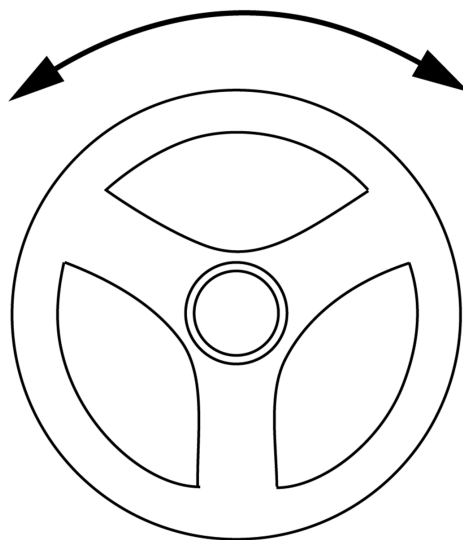
Aprire entrambe le viti di spurgo sul motore di tribordo.

**NOTA:** L'uso di una chiave fissa da 1/2" con attacco da 1/4" faciliterà la procedura.



1. Viti di spurgo

Attivare l'attrezzo *SeaStar Power Purge* e ruotare il timone fino al finecorsa di babordo per 10 secondi e fino al finecorsa di tribordo per 10 secondi. Ripetere questa procedura fino a quando non si vedono più bolle d'aria nei flessibili di spurgo dell'attrezzo *SeaStar Power Purge*.



Chiudere le viti di spurgo sul motore di tribordo.

**NOTA:** L'uso di una chiave fissa da 1/2" con attacco da 1/4" faciliterà la procedura.

Disattivare l'attrezzo *Seastar Power Purge*.

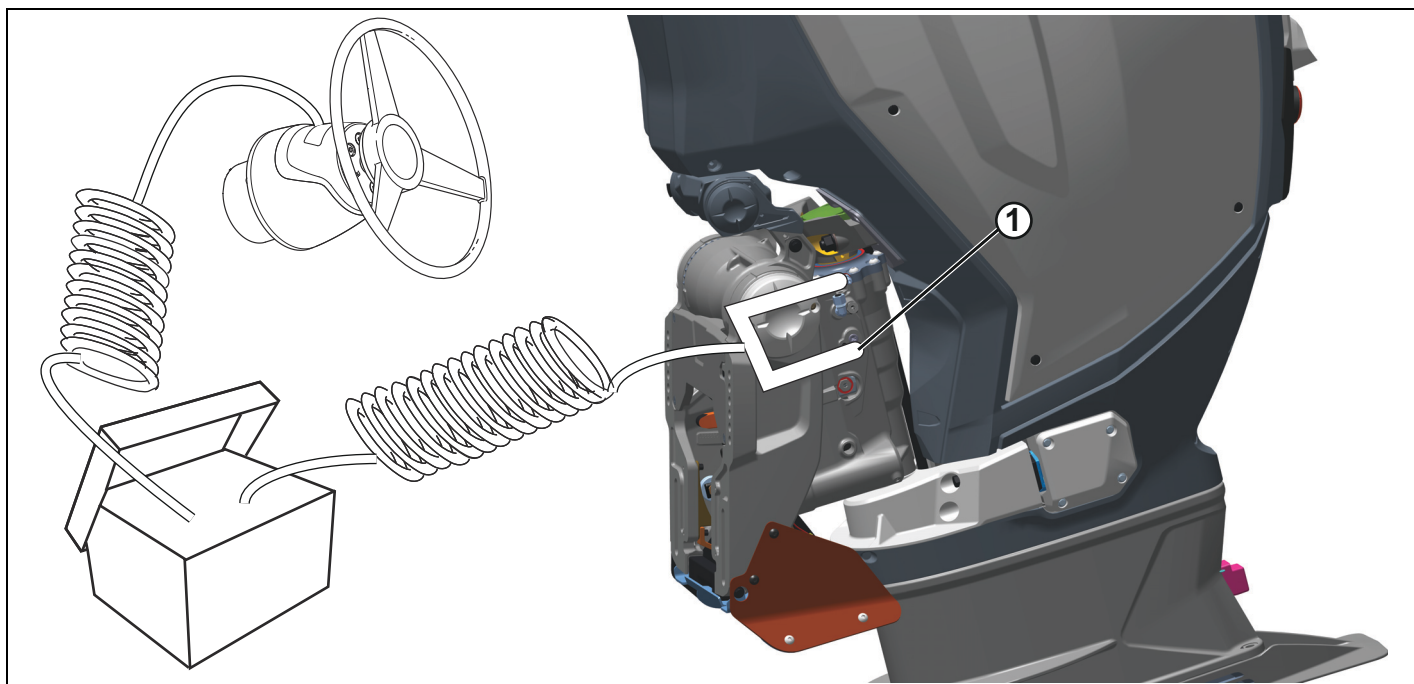
Scollegare i flessibili *SeaStar Power Purge* e spostare i flessibili sul motore di babordo.



Attivare l'attrezzo *Seastar Power Purge*.

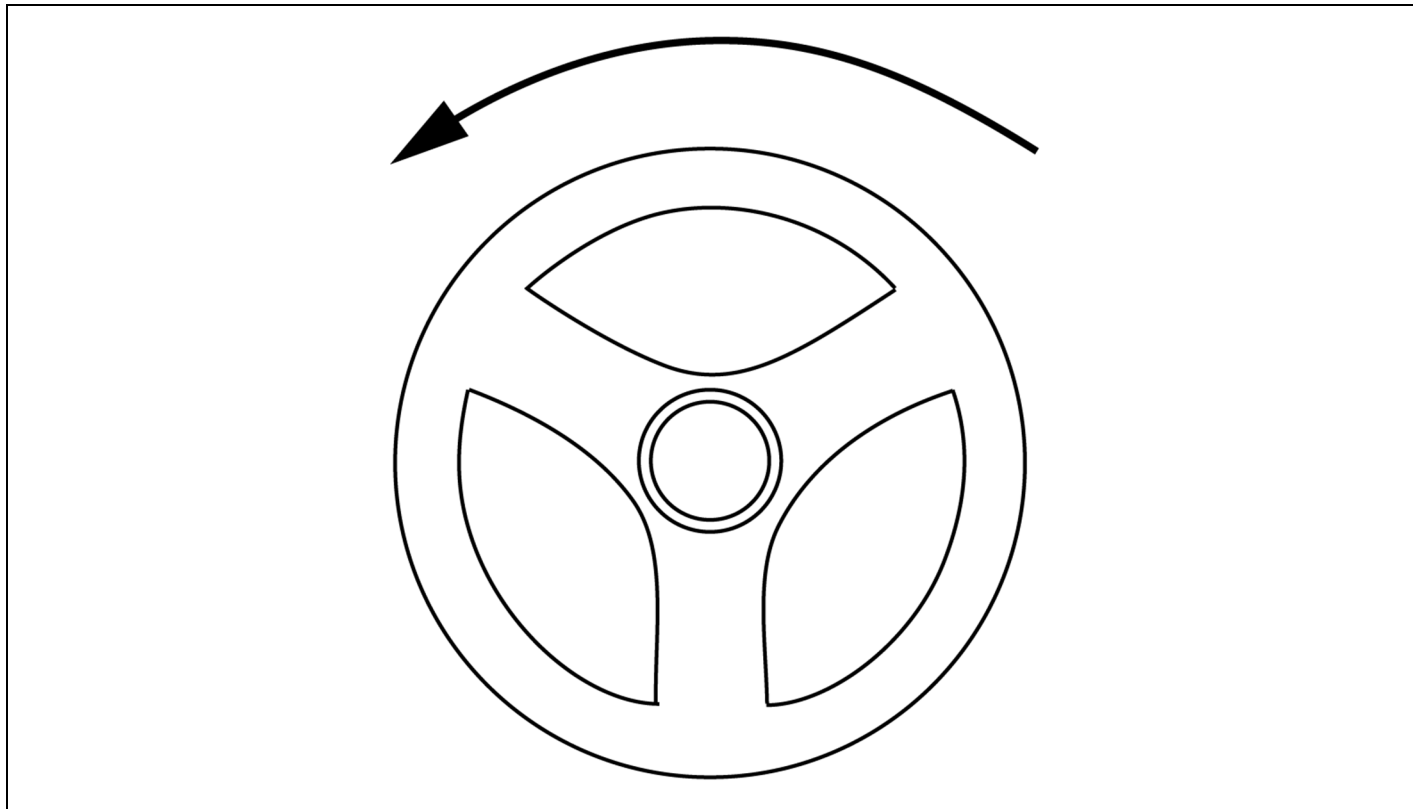
Aprire la vite di spurgo inferiore sul motore di babordo.

**NOTA:** L'uso di una chiave fissa da 1/2" con attacco da 1/4" faciliterà la procedura.



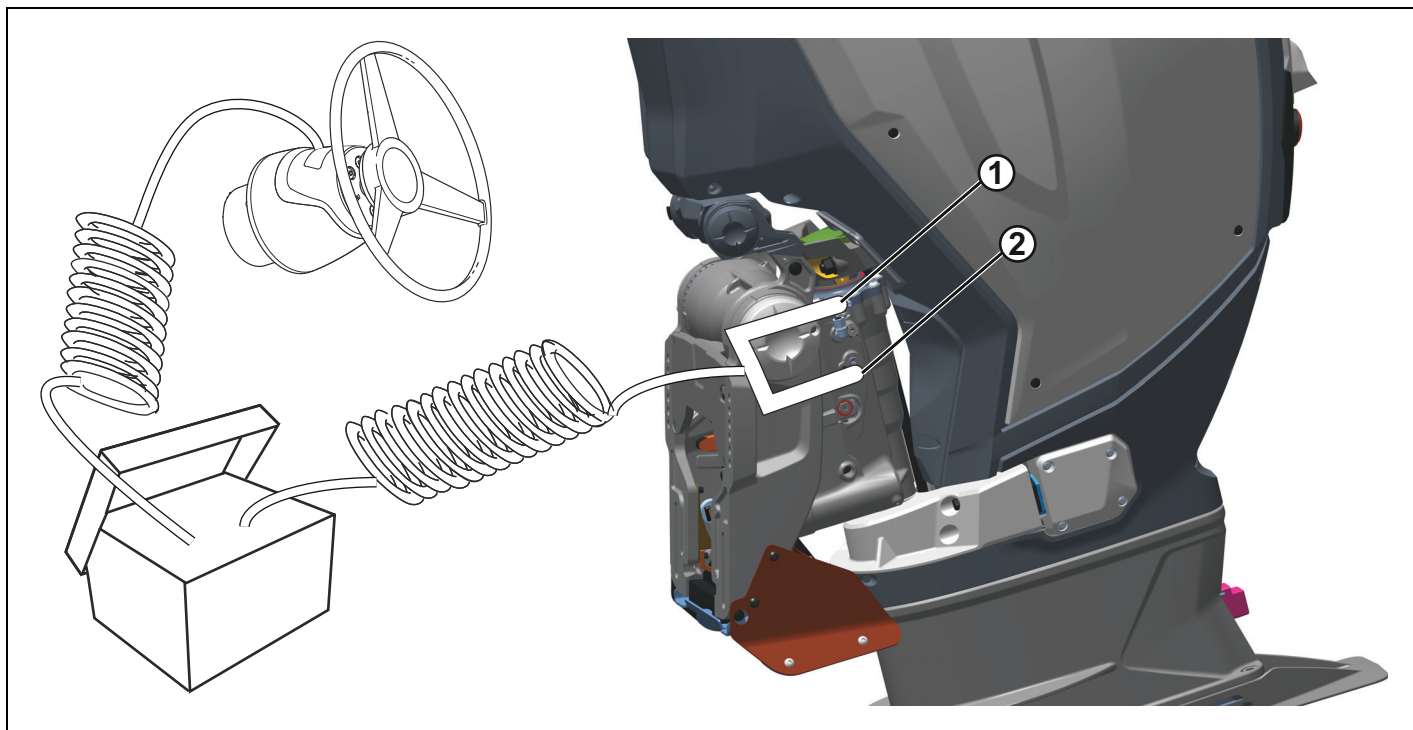
1. Vite di spurgo inferiore

Ruotare il timone SOLO a babordo fino a quando non si vedono più bolle d'aria nei flessibili dell'attrezzo *SeaStar Power Purge*.



Chiudere la vite di spurgo inferiore sul motore di babordo e aprire la vite di spurgo superiore.

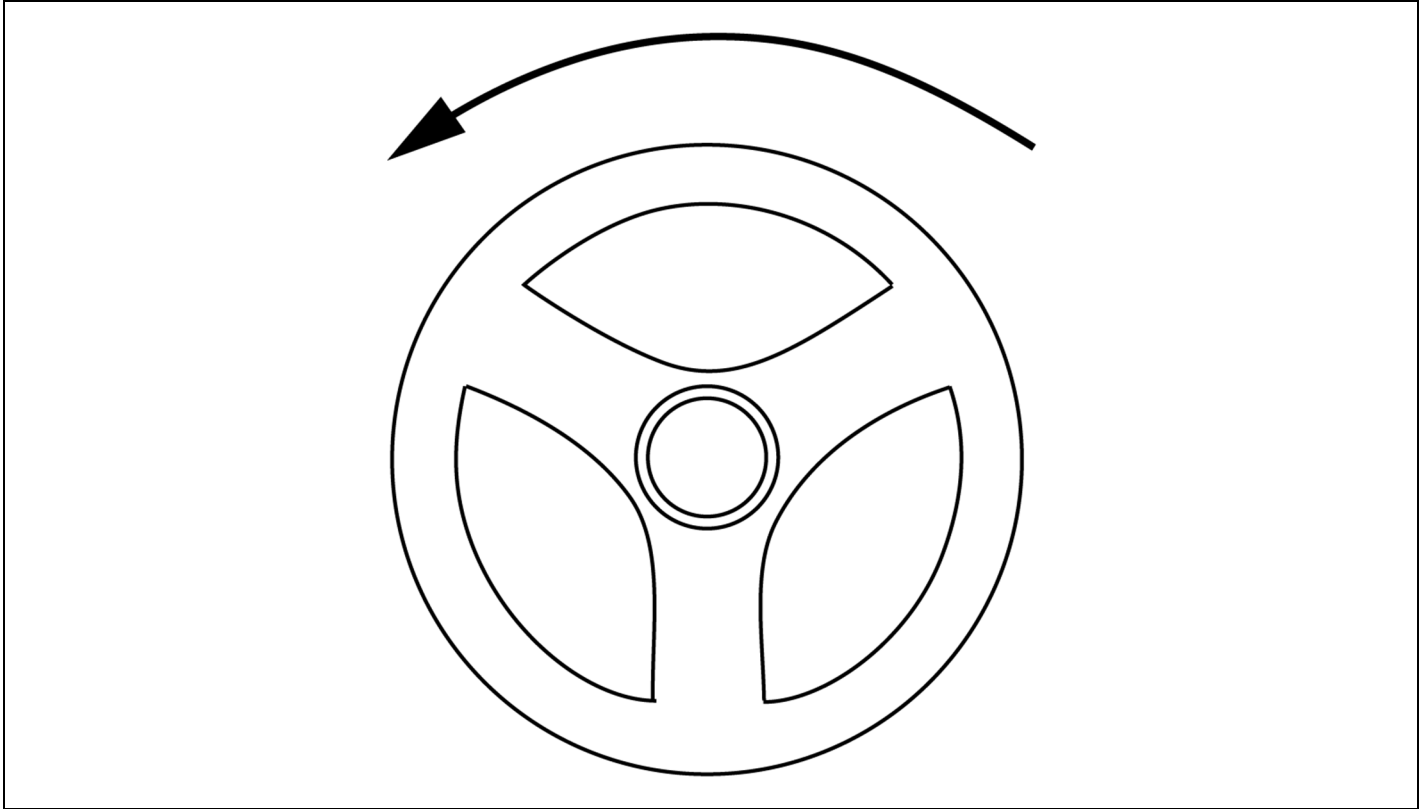
**NOTA:** L'uso di una chiave fissa da 1/2" con attacco da 1/4" faciliterà la procedura.



1. Vite di spurgo superiore
2. Vite di spurgo inferiore

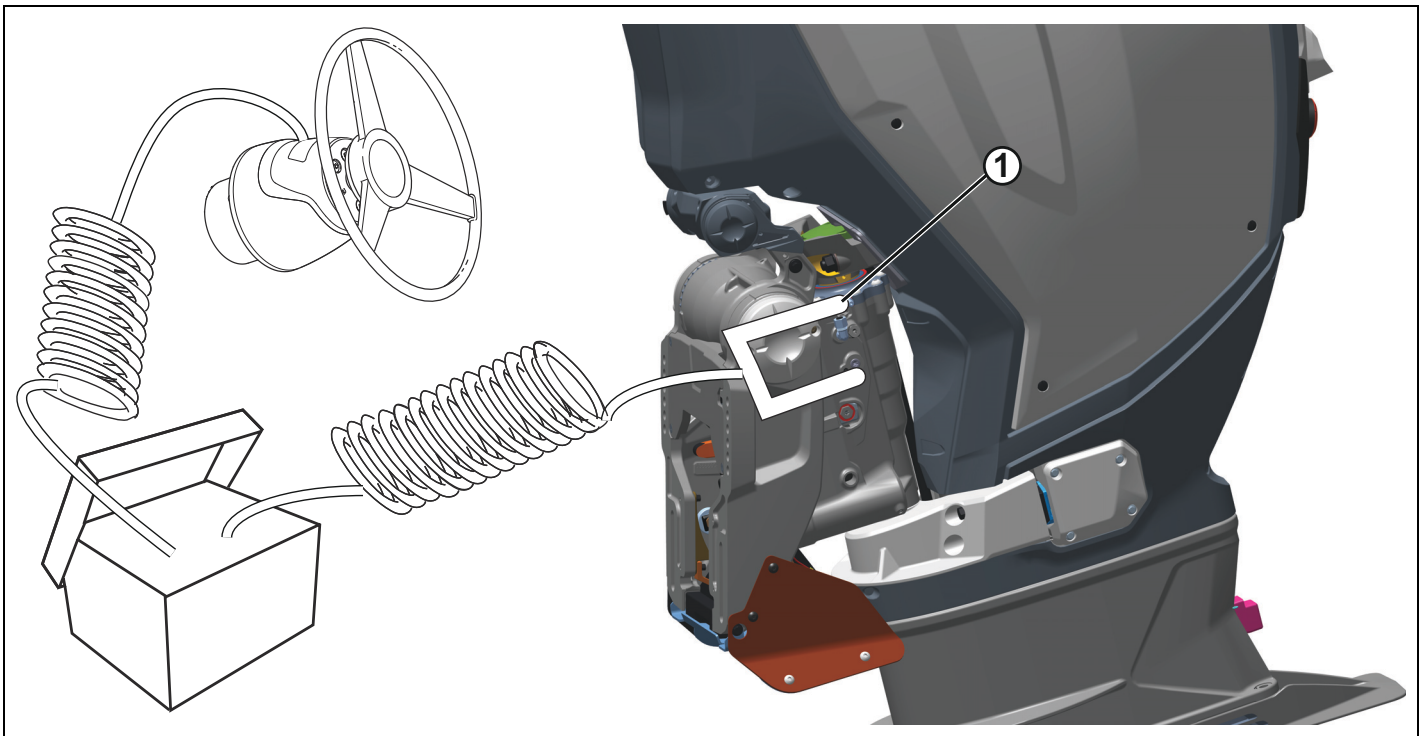


Ruotare il timone SOLO a babordo fino a quando non si osservano più bolle d'aria nei flessibili dell'attrezzo *SeaStar Power Purge*.



Chiudere la vite di spurgo superiore sul motore di babordo.

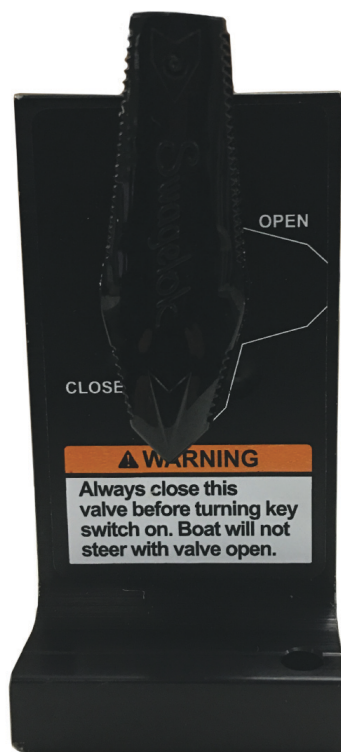
**NOTA:** L'uso di una chiave fissa da 1/2" con attacco da 1/4" faciliterà la procedura.



1. Vite di spurgo superiore

Disattivare l'attrezzo Seastar Power Purge.

Chiudere la valvola di allineamento ruotando la leva della valvola in posizione verticale.



Rimuovere i flessibili *SeaStar Power Purge* dal timone e dal fuoribordo di babordo.

Rimuovere gli attrezzi di blocco sterzo sia dal fuoribordo di babordo che dal fuoribordo di tribordo.

Installare i due cappucci neri sui raccordi di spurgo di ciascun fuoribordo.

Ripetere la procedura di spurgo secondo necessità per assicurarsi che il sistema idraulico sia privo di aria prima di testare l'imbarcazione in acqua. Fare riferimento alla Guida all'installazione e all'Ispezione di preconsegna del motore Evinrude E-TEC G2 per la procedura di controllo della presenza di aria nel sistema di timoneria idraulica.

## Installazione del kit tirante e blocco sterzo

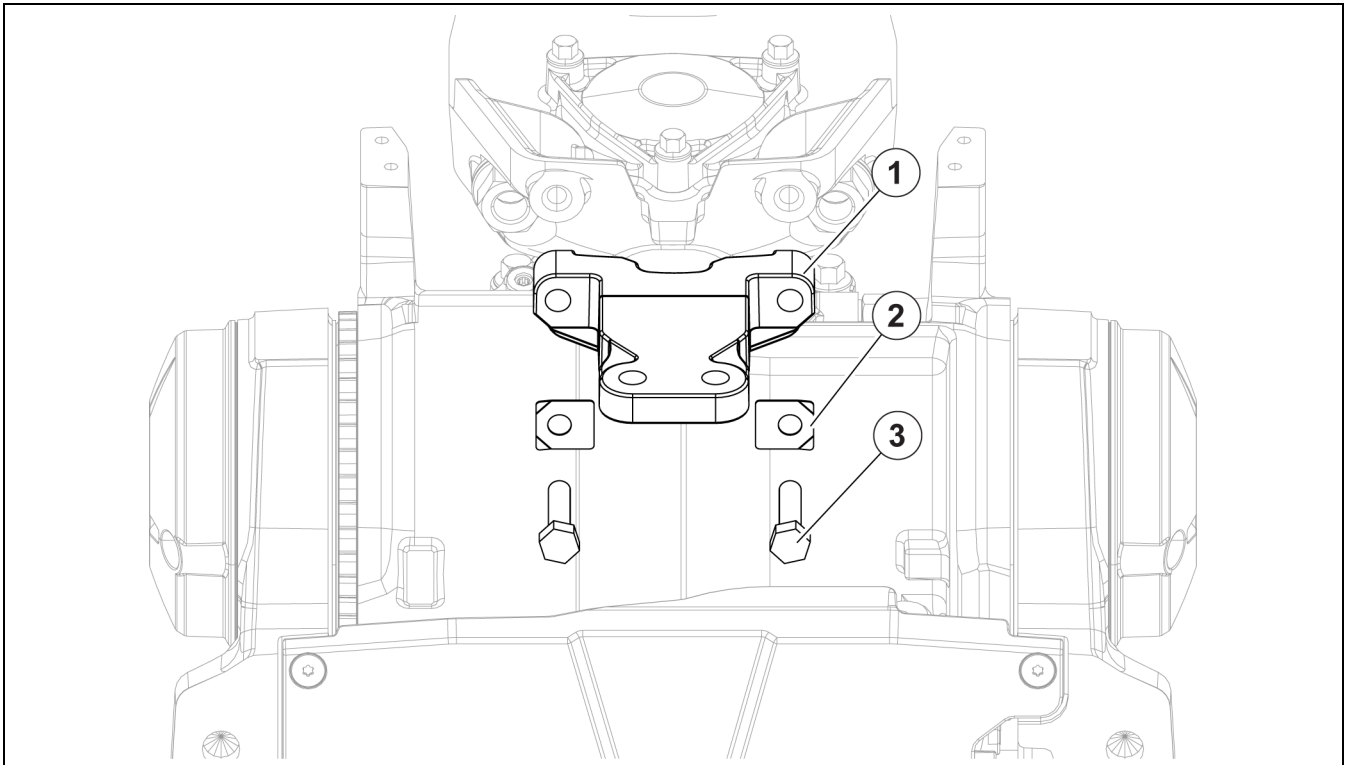
### **⚠ AVVERTENZA**

Rimuovere sempre il dispositivo di blocco dello sterzo prima di ruotare l'interruttore a chiave su ON. Il motore non sterzerà con questo dispositivo in sede.

### **AVVISO**

La mancata rimozione del dispositivo di blocco sterzo prima di ruotare l'interruttore a chiave su ON può causare danni al dispositivo di blocco se il volante viene ruotato mentre il sistema è attivato.

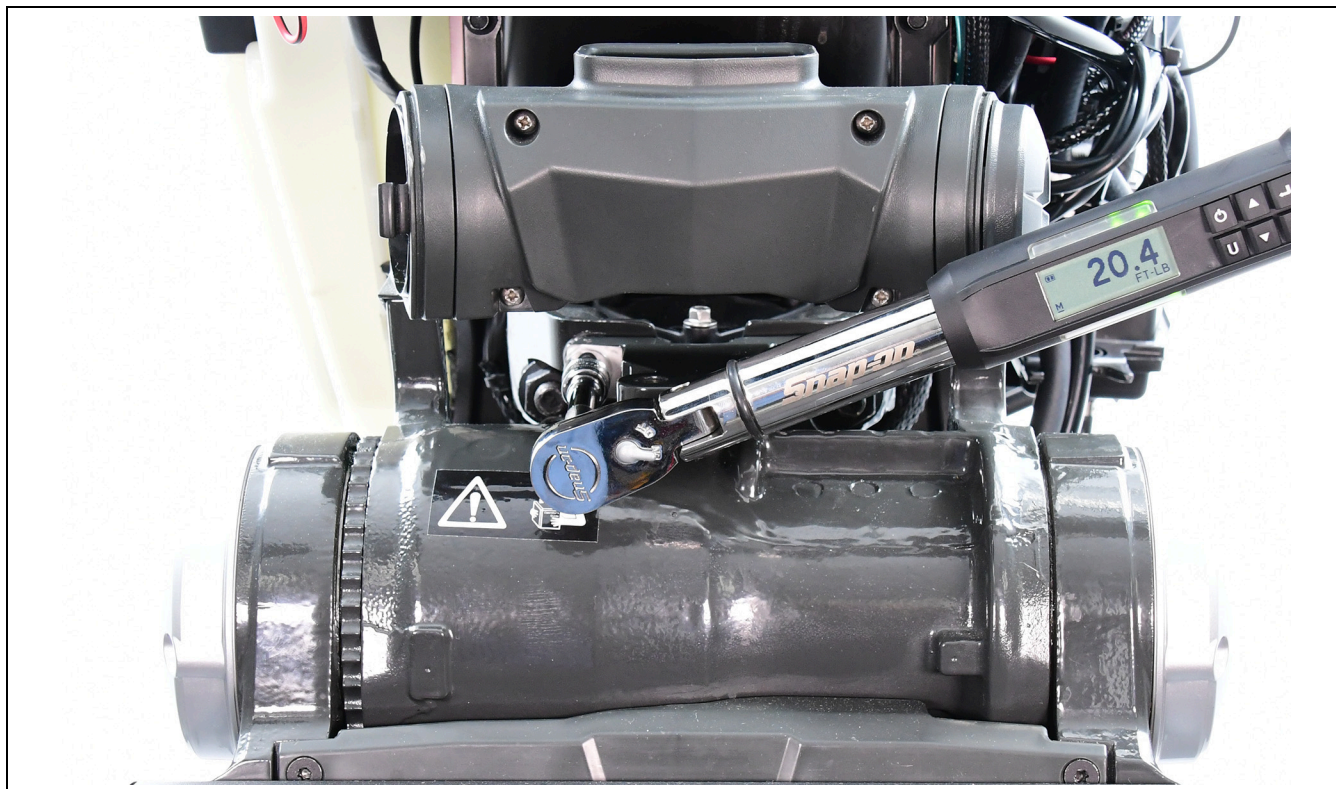
Installare la staffa del tirante, N/P 357685, sul fuoribordo con due rondelle di sicurezza, N/P 357825, e due viti M8 x 35, N/P 357884. Accertarsi che le rondelle di sicurezza siano orientate come illustrato in figura.



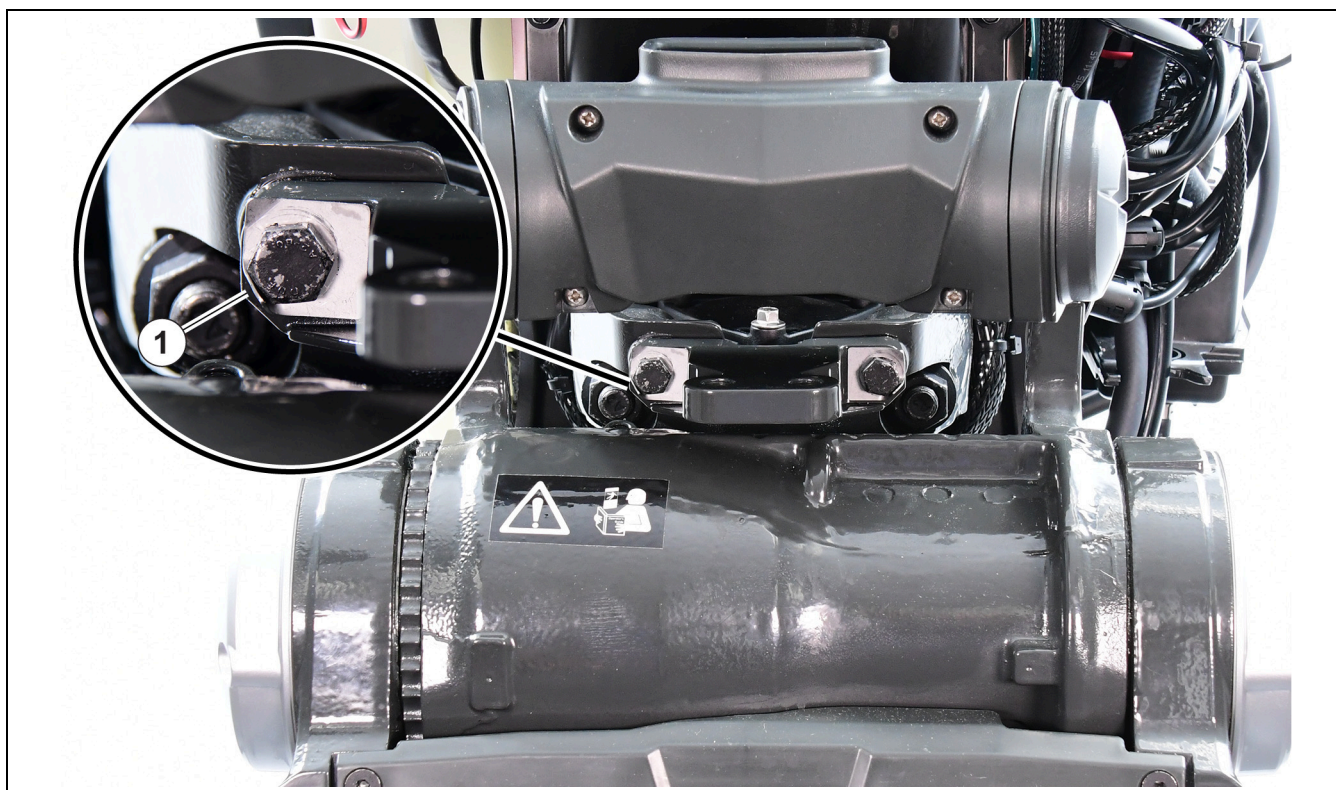
1. Staffa tirante, N/P 357685
2. Rondelle di sicurezza, N/P 357825
3. Viti, M8 x 35, N/P 357884



Serrare le viti a una coppia di 18,0 - 624,84 cm. lbs. (24,5 – 28 N·m).



Utilizzare un punzone per piegare una delle alette di ciascuna rondella sull'esagono di ciascuna vite.

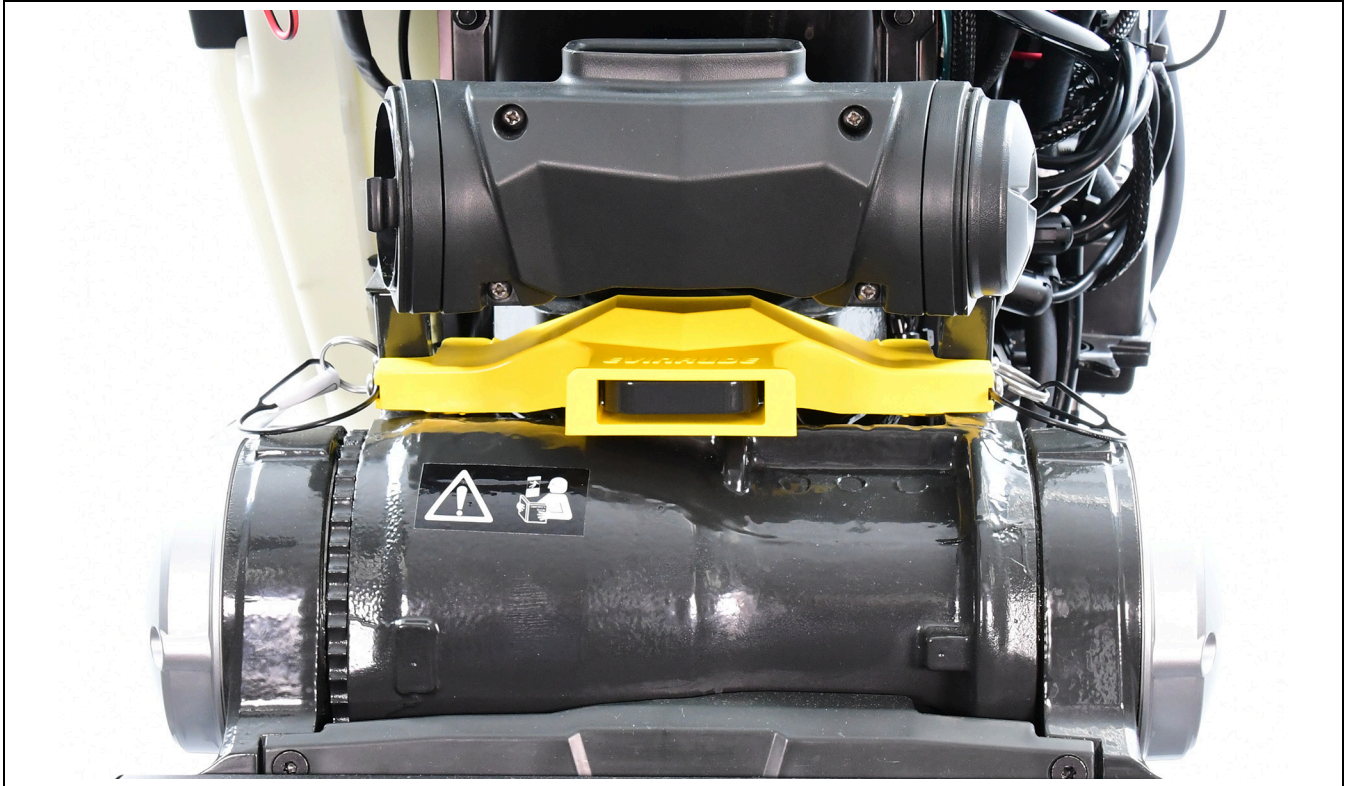


1. Aletta piegata sull'esagono della vite

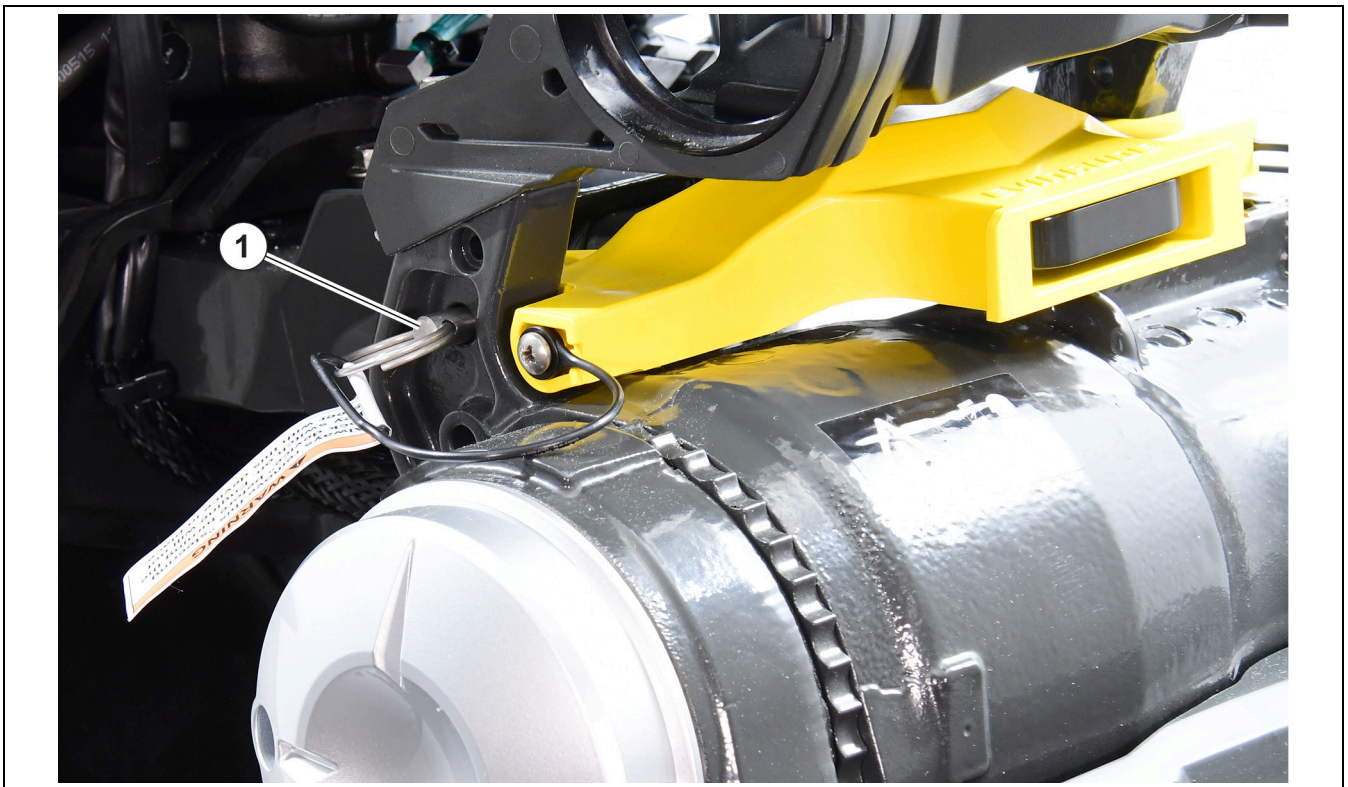
Se necessario, sterzare il fuoribordo verso il centro. Fare scorrere il dispositivo di blocco sterzo sulla staffa come illustrato in figura.



**NOTA:** Potrebbe essere necessario aprire la valvola di allineamento per portare entrambi i motori nella posizione centrale.



Installare due perni a sgancio rapido attraverso i fori su ciascun lato della staffa della poppa.



1. Perno a sgancio rapido (lato TRIBORDO in figura)

Rimuovere i perni a sgancio rapido e il dispositivo di blocco dello sterzo PRIMA di ruotare l'interruttore a chiave su ON.

# Procedura di configurazione di *iDock*

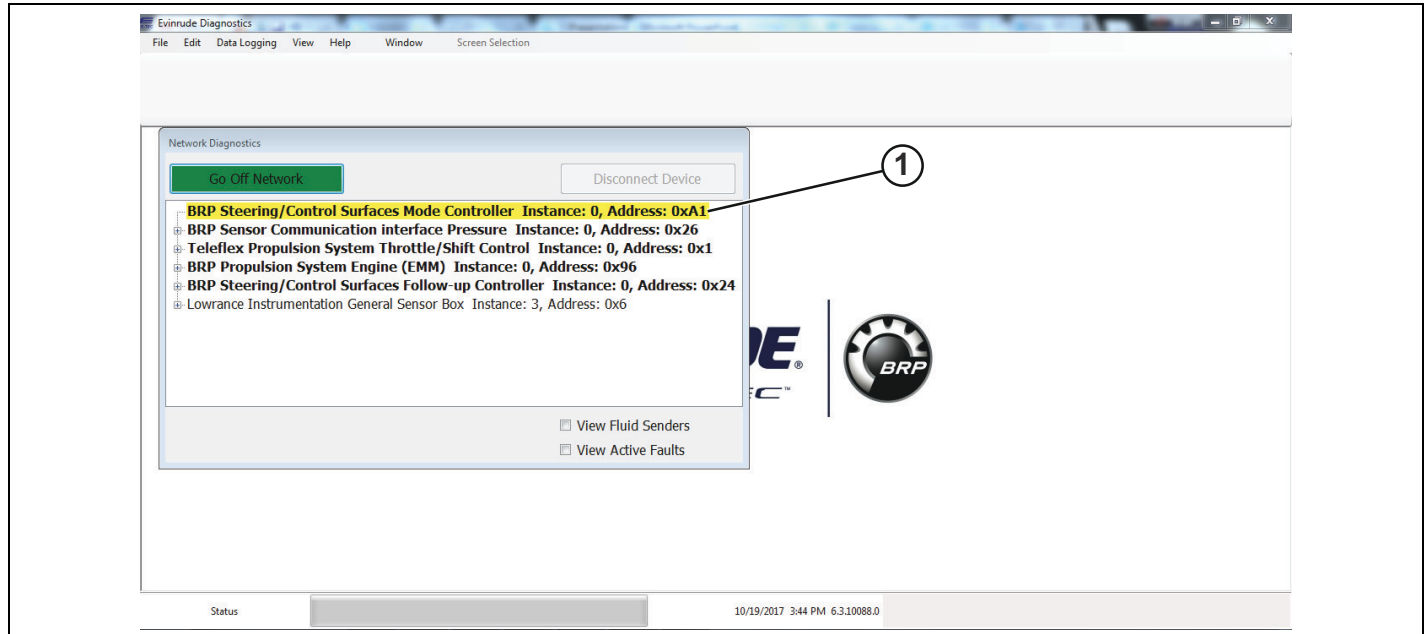
Collegare l'imbarcazione a un computer portatile dotato dell'ultima versione del software *Evinrude Diagnostics 6*.

Ruotare l'interruttore a chiave in posizione ON.

**IMPORTANTE:** Il codice 8 si attiverà e potrebbe essere emesso un segnale acustico se l'avvisatore acustico è collegato. Ignorare questa condizione in quanto non vi è un file nel joystick a questo punto.

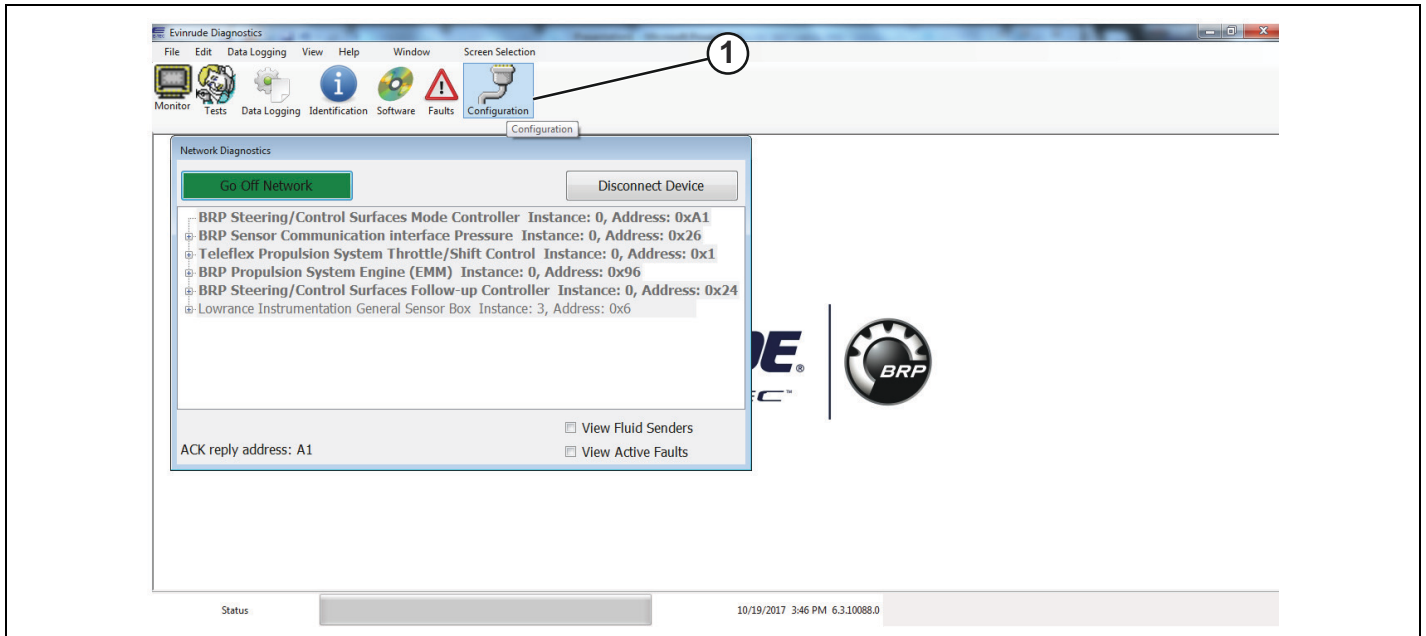
Andare alla rete.

Scegliere l'opzione *BRP Steering/Control Surfaces Mode Controller* instance 0 per comunicare con il controller modalità fuoribordo di babordo.



1. *BRP Steering/Control Surfaces Follow-Up Controller*

Selezionare l'icona *Configuration* (Configurazione) nella parte superiore della schermata e utilizzare la schermata *iDock Manifold Controller Config* (Configurazione controller collettore iDock) per impostare i vari parametri del controller modalità.



1. Icona *Configuration* (Configurazione)

Compilare i campi seguenti in questa schermata:

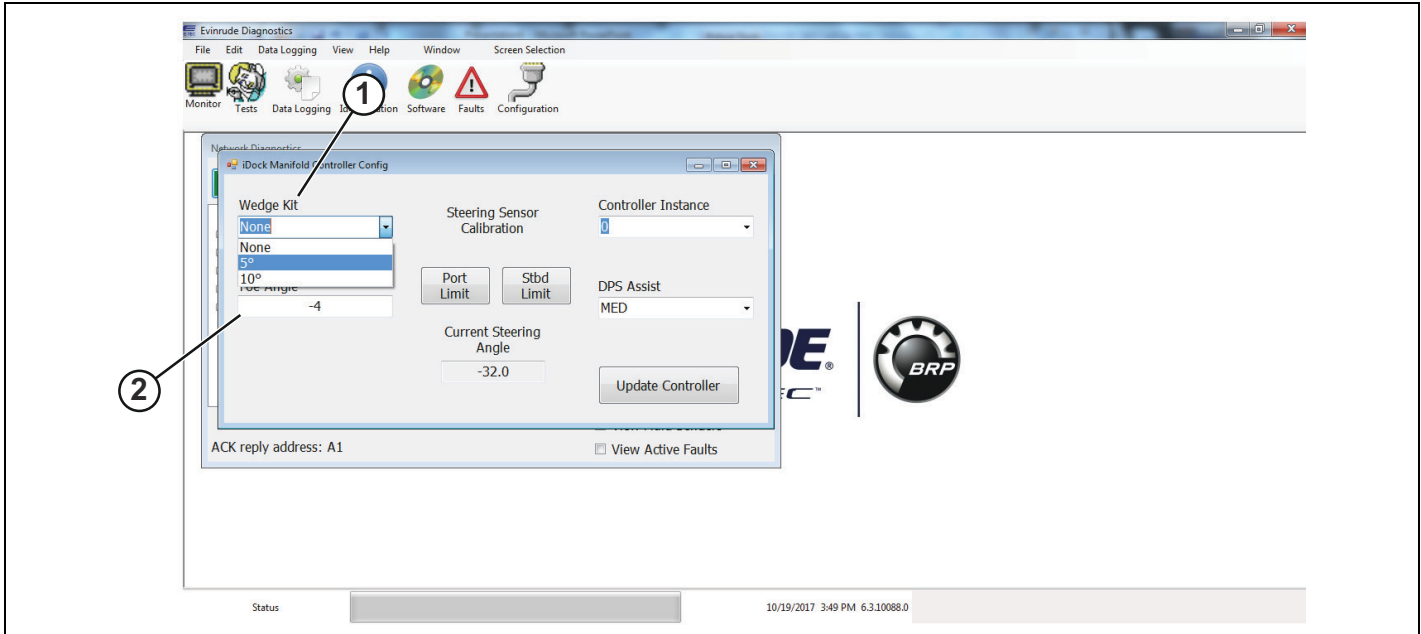
- Kit cunei - utilizzare il menu a discesa per selezionare l'opzione corretta

**IMPORTANTE:** Utilizzare questa opzione solo se l'imbarcazione è dotata di kit cunei. 10° è l'angolo massimo consentito per il kit cunei quando si usa il sistema *Evinrude iDock*.

**IMPORTANTE:** Se si utilizza questa opzione, accertarsi di utilizzare la stessa opzione per la configurazione del controller del collettore del fuoribordo di tribordo e per la configurazione del joystick.

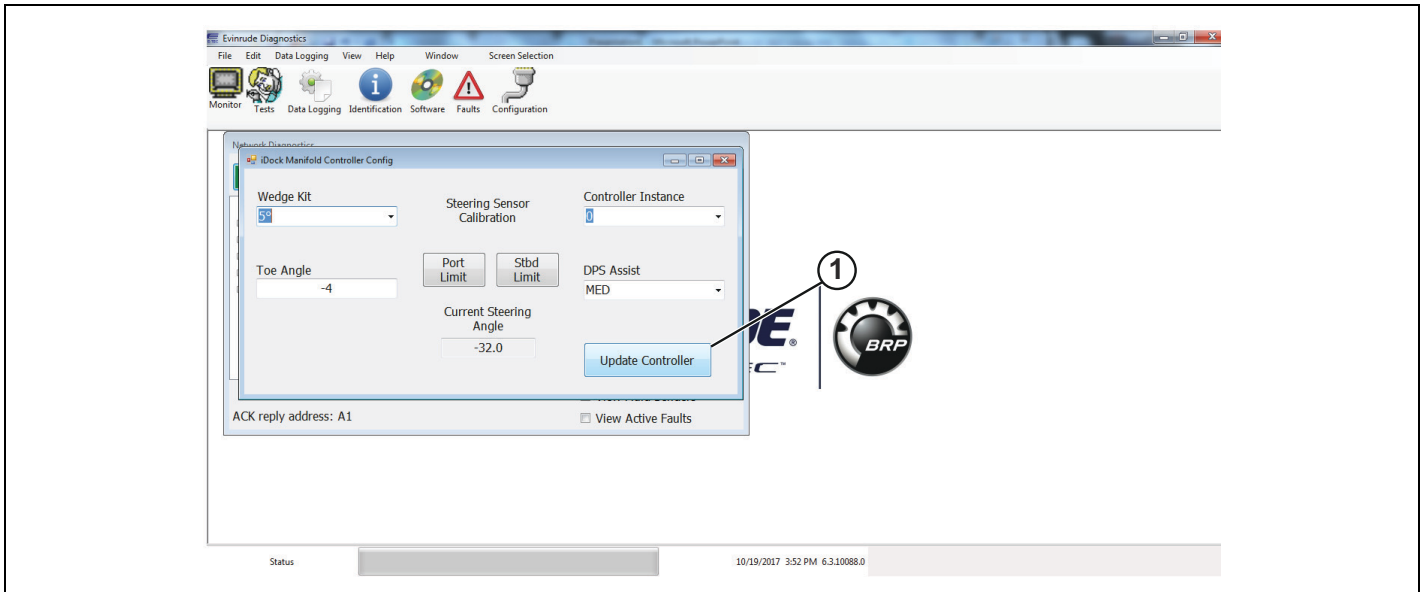
- L'angolo di convergenza può essere impostato nella schermata di configurazione. La gamma per l'angolo di convergenza è di -5° / +5° per motore. Per la convergenza viene usato un numero negativo, mentre per la divergenza viene usato un numero positivo. Regolare l'angolo di convergenza secondo necessità in base alla configurazione di scafo dell'imbarcazione.

**IMPORTANTE:** Se si regola l'angolo di convergenza, accertarsi di utilizzare la stessa impostazione per la configurazione del controller del collettore del fuoribordo di tribordo e per la configurazione del joystick.



1. Menu a discesa kit cunei
2. Campo angolo di convergenza

Fare clic sulla casella **Update Controller** (Aggiorna controller) dopo aver compilato i campi.



1. Casella **Update Controller** (Aggiorna controller)

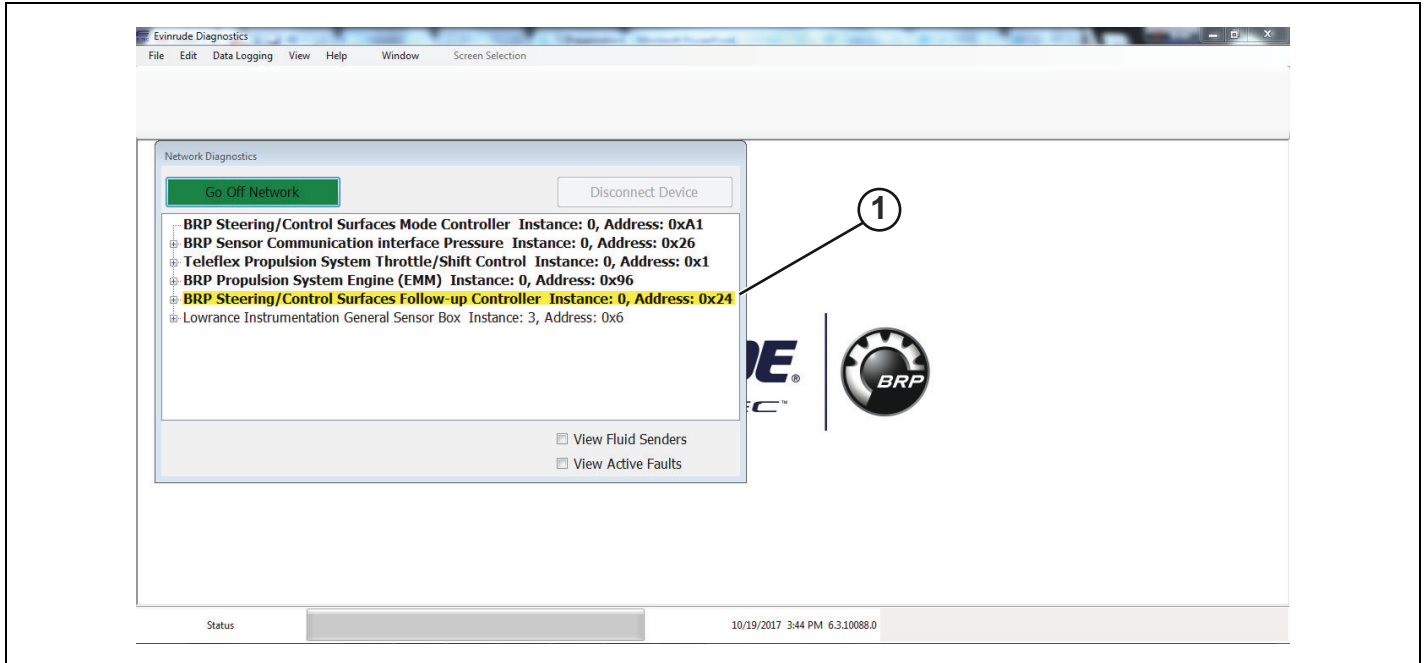
Ripetere questi passaggi, tuttavia selezionare **BRP Steering/Control Surfaces Mode Controller** instance 1 per comunicare con il controller modalità fuoribordo di tribordo.

**IMPORTANTE:** Se occorre impostare l'angolo del kit cunei, accertarsi di impostarlo sullo stesso valore del fuoribordo di babordo.

Fare clic sul pulsante **Disconnect Device** (Scollega dispositivo).

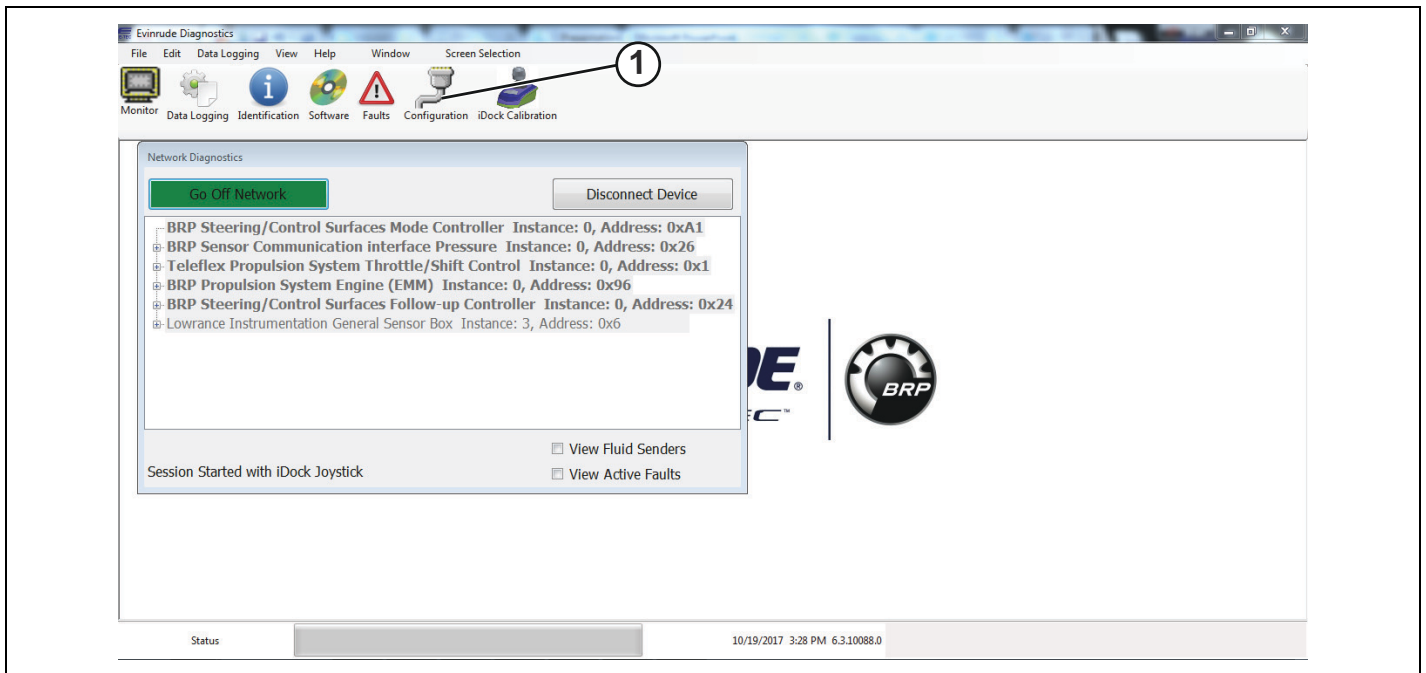


Fare clic su *BRP Steering/Control Follow-up Controller Instance 0* per comunicare con il joystick e avviare la procedura di taratura del joystick.



1. *BRP Steering/Control Follow-up Controller Instance 0*

Fare clic sull'icona *Configuration* (Configurazione) nella parte superiore della schermata per impostare i vari parametri di configurazione del joystick.



1. *Icona Configuration (Configurazione)*

Compilare i campi seguenti in questa schermata:

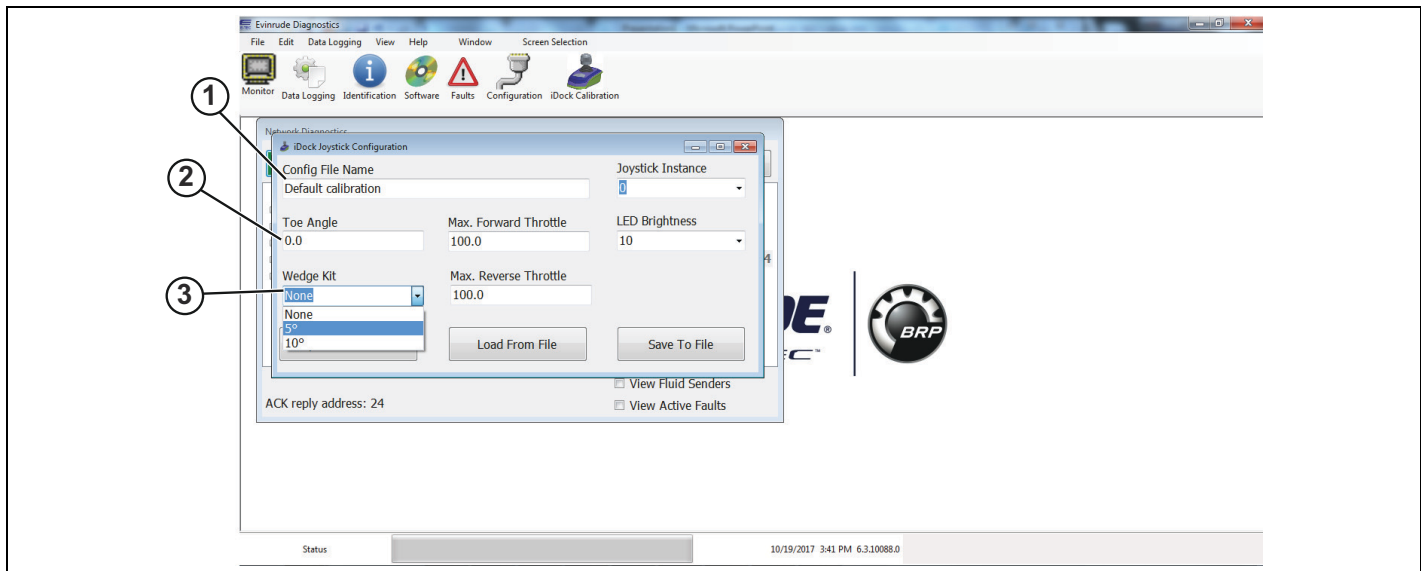
- Nome file (se desiderato)
- Kit cunei - utilizzare il menu a discesa per selezionare l'opzione corretta

**IMPORTANTE:** Utilizzare questa opzione solo se l'imbarcazione è dotata di kit cunei. 10° è l'angolo massimo consentito per il kit cunei quando si usa il sistema *Evinrude iDock*.

**IMPORTANTE:** Se si utilizza questa opzione, accertarsi di utilizzare la stessa opzione per la configurazione dei controller modalità dei fuoribordo di babordo e di tribordo.

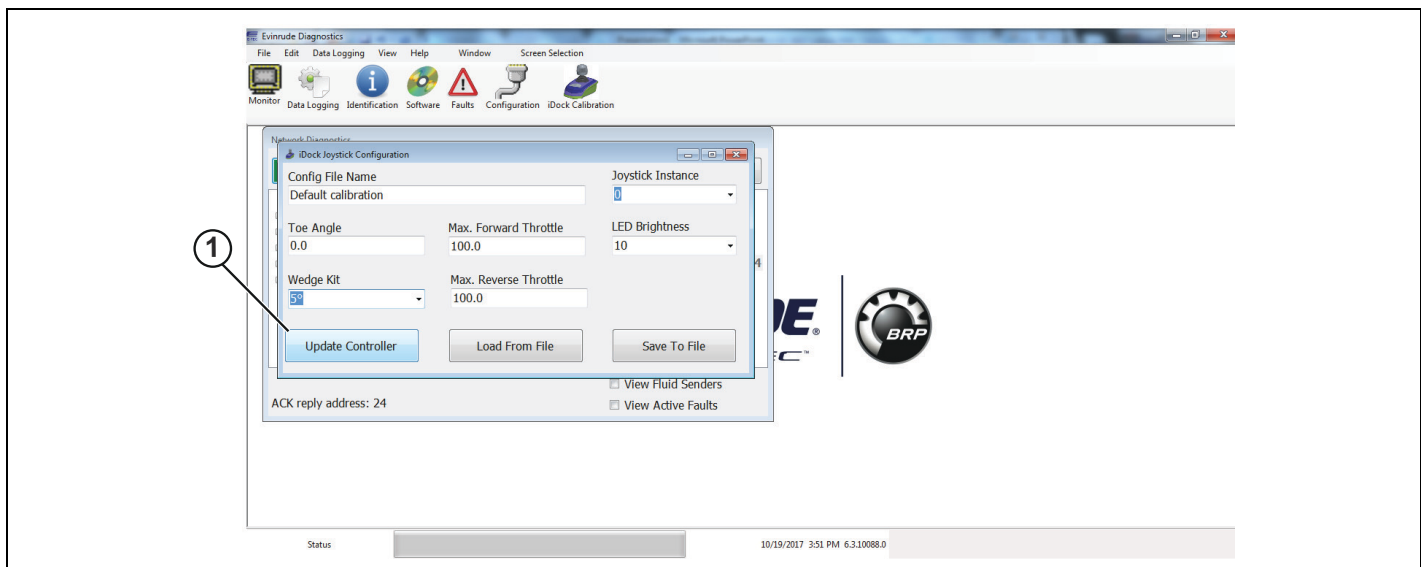
- L'angolo di convergenza può essere impostato nella schermata di configurazione. La gamma per l'angolo di convergenza è di -5° / +5° per motore. Per la convergenza viene usato un numero negativo, mentre per la divergenza viene usato un numero positivo. Regolare l'angolo di convergenza secondo necessità in base alla configurazione di scafo dell'imbarcazione.

**IMPORTANTE:** Se si regola l'angolo di convergenza, accertarsi di utilizzare la stessa impostazione per la configurazione dei controller dei collettori dei fuoribordo di babordo e di tribordo.



1. Campo nome file
2. Campo angolo di convergenza
3. Campo kit cunei

Fare clic sulla casella Update Controller (Aggiorna controller) dopo aver compilato i vari campi.



1. Casella Update Controller (Aggiorna controller)

## Opzione di caricamento dal file

Se l'imbarcazione è già stata tarata e i punti di taratura sono stati salvati correttamente, a questo punto sarà disponibile un file contenente i punti di taratura da caricare.

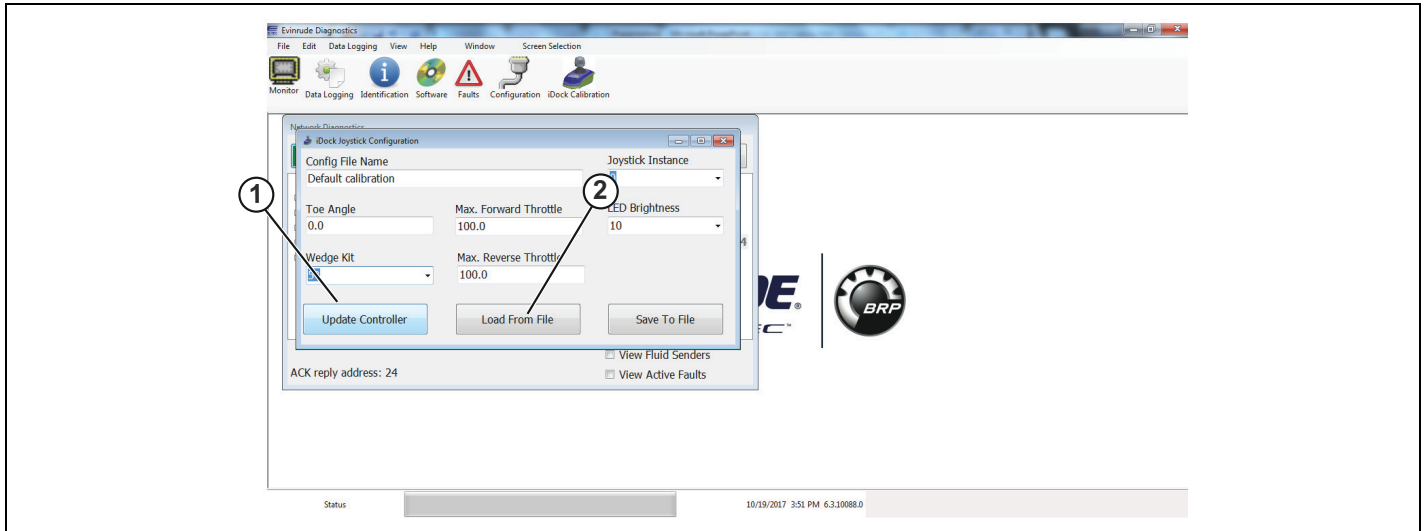
Fare clic sulla casella *Load From File* (Carica dal file).

Navigare e selezionare il file da caricare nel joystick.

Fare clic sul pulsante *Open* (Apri) o fare doppio clic sul file per caricarlo sul joystick.

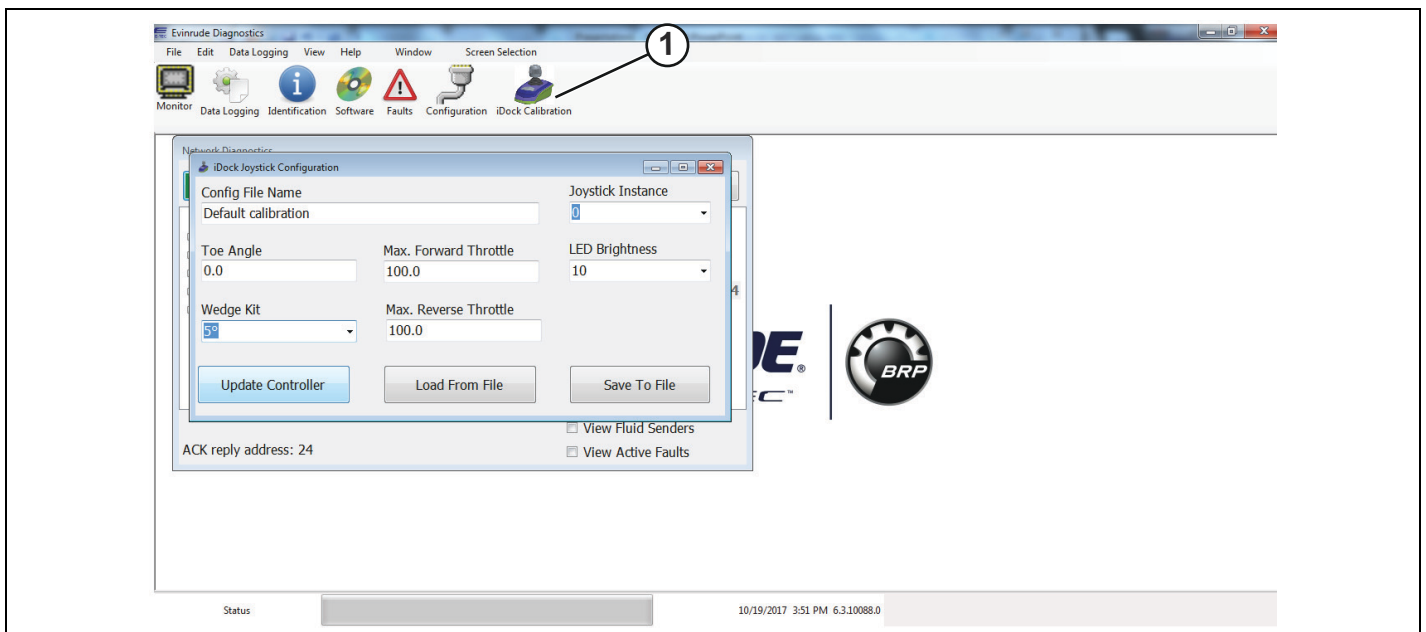
Quando il file viene caricato correttamente, fare clic sulla casella *Update Controller* (Aggiorna controller) per salvare le impostazioni.

Se questa procedura è stata completata, non è necessario effettuare la procedura di taratura a meno che non sia necessario apportare modifiche ai vari punti di taratura.



1. Casella *Update Controller* (Aggiorna controller)
2. Casella *Load From File* (Carica dal file)

Fare clic sull'icona *iDock Calibration* (Taratura di iDock) nella parte superiore della schermata per accedere alle schermate di taratura e avviare la procedura di taratura.



1. Icona *iDock Calibration* (Taratura di iDock)

# Procedura di taratura di *iDock*

## ⚠ AVVERTENZA

Un'installazione errata può comportare la perdita di controllo dello sterzo e gravi lesioni personali. Controllare che sia stata effettuata la corretta installazione del sistema *iDock* prima di eseguire la prova in acqua o prima di avviare la procedura di taratura.

## ⚠ ATTENZIONE

Si consiglia di esercitarsi nell'uso del joystick in tutte le gamme di funzionamento prima di avviare la procedura di taratura. L'utilizzo improprio del joystick può comportare danni alla macchina o lesioni personali.

## AVVISO

Sulle imbarcazioni dotate di motori che sporgono dai bordi quando vengono ruotati, accertarsi di avere sufficiente spazio intorno al molo in modo che i motori non urtino contro il molo.

**IMPORTANTE:** Eseguire la procedura di taratura con tempo sereno. Se la taratura viene effettuata in presenza di acqua mossa o vento molto forte, i punti di taratura non saranno corretti in condizioni di tempo sereno.

**IMPORTANTE:** Prima di avviare la procedura di taratura di *Evinrude iDock*, selezionare le eliche corrette in base alle informazioni contenute nella **Guida all'installazione e all'ispezione di preconsegna *Evinrude E-TEC G2***.

**IMPORTANTE:** In condizioni di forti correnti o venti molto forti, il joystick potrebbe non essere in grado di superare l'imbarcata dell'imbarcazione. Se ciò dovesse verificarsi, arrestare il movimento dell'imbarcazione, riallinearla e continuare la manovra di ormeggio.

**IMPORTANTE: Qualsiasi taratura e correzione apportata durante questa procedura sarà basata sui movimenti della prua dell'imbarcazione. Se durante la procedura di taratura viene utilizzata qualsiasi altra parte dell'imbarcazione come riferimento, la taratura risulterà errata e dovrà essere ripetuta.**

## Taratura mediante il software *Evinrude Diagnostics*

**IMPORTANTE:** La procedura di taratura deve essere effettuata con l'imbarcazione in acqua.

Collegare l'imbarcazione a un computer portatile dotato dell'ultima versione del software *Evinrude Diagnostics 6*.

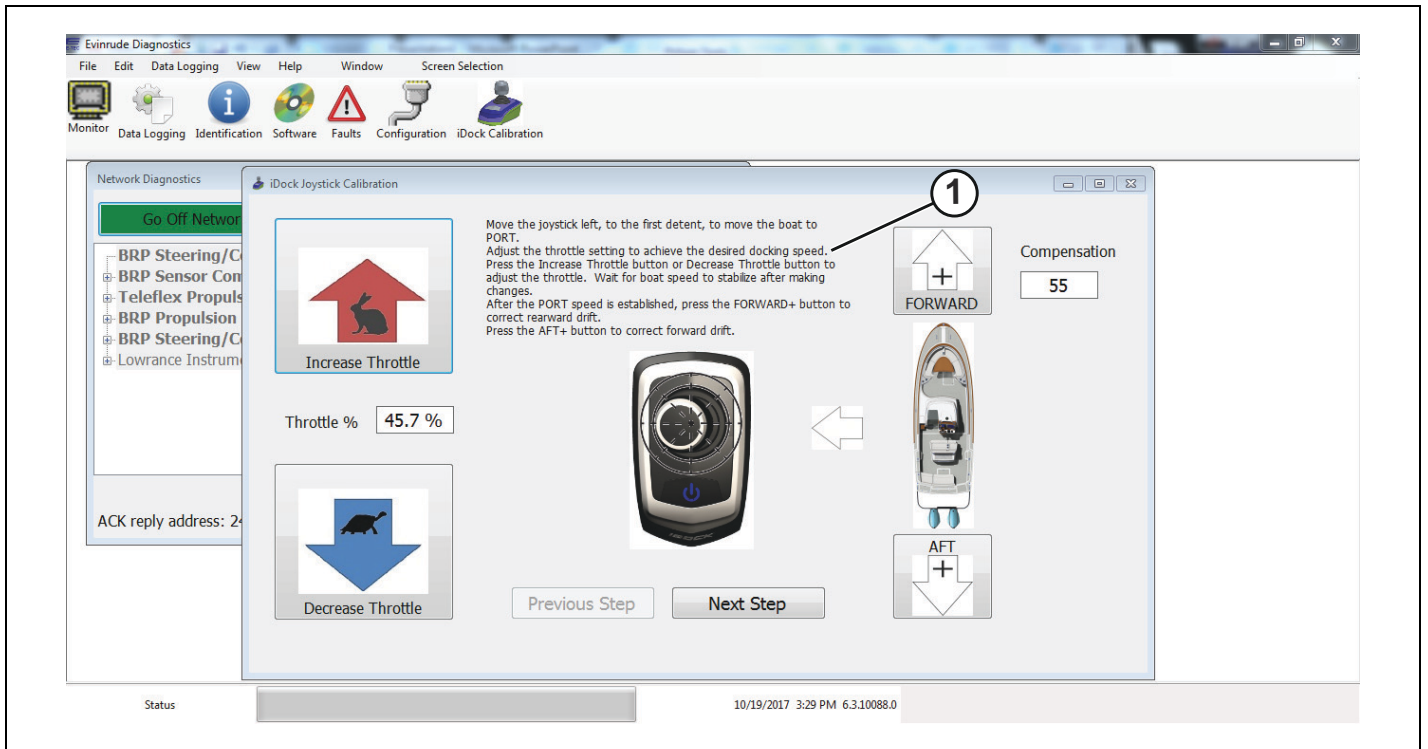
Avviare entrambi i motori.

Attivare il joystick premendo il pulsante di accensione.

**NOTA:** Quando il joystick è ATTIVATO il pulsante di accensione sarà illuminato in blu.

Aprire il programma software *Evinrude Diagnostics*.

Seguire le indicazioni nella parte superiore della schermata come illustrato nell'immagine riportata sotto.



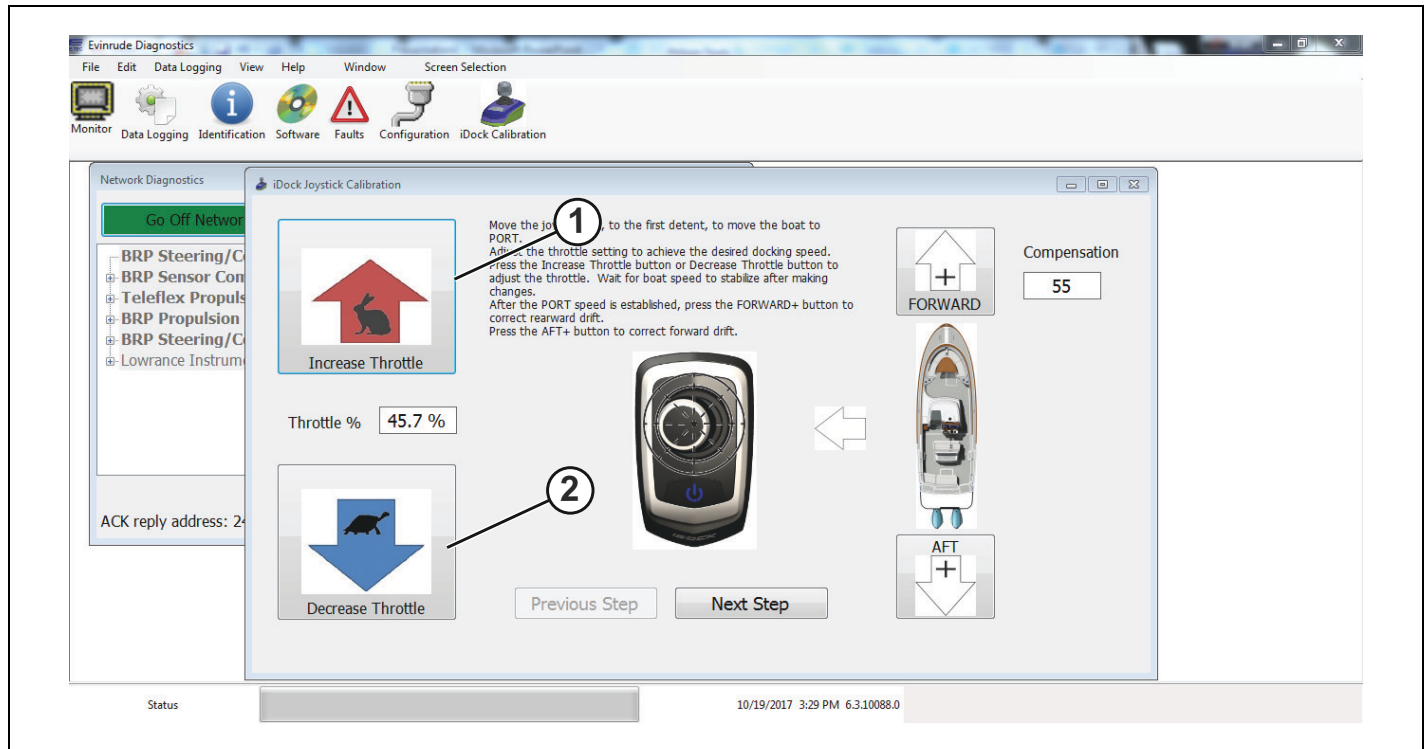
1. Indicazioni nella parte superiore della schermata

Spostare il joystick verso sinistra, fino al primo arresto, per spostare l'imbarcazione lateralmente a babordo.



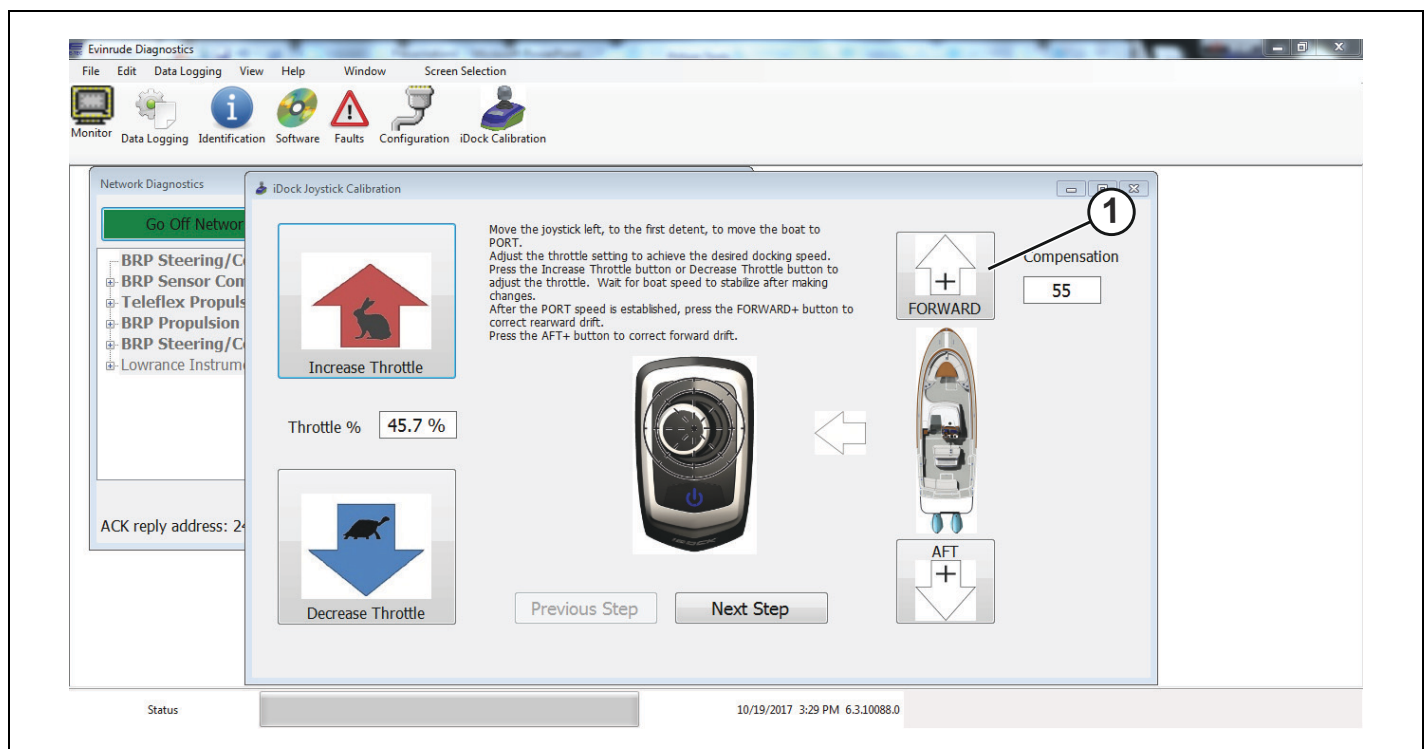
Mentre si mantiene il joystick a sinistra, utilizzare i pulsanti *Increase throttle* (Aumenta accelerazione) e *Decrease throttle* (Riduci accelerazione) per impostare la velocità a babordo desiderata.

**IMPORTANTE:** Lasciare che la velocità dell'imbarcazione si stabilizzi mentre si determina la velocità a babordo desiderata.



1. *Increase throttle* (Aumenta accelerazione)
2. *Decrease throttle* (Riduci accelerazione)

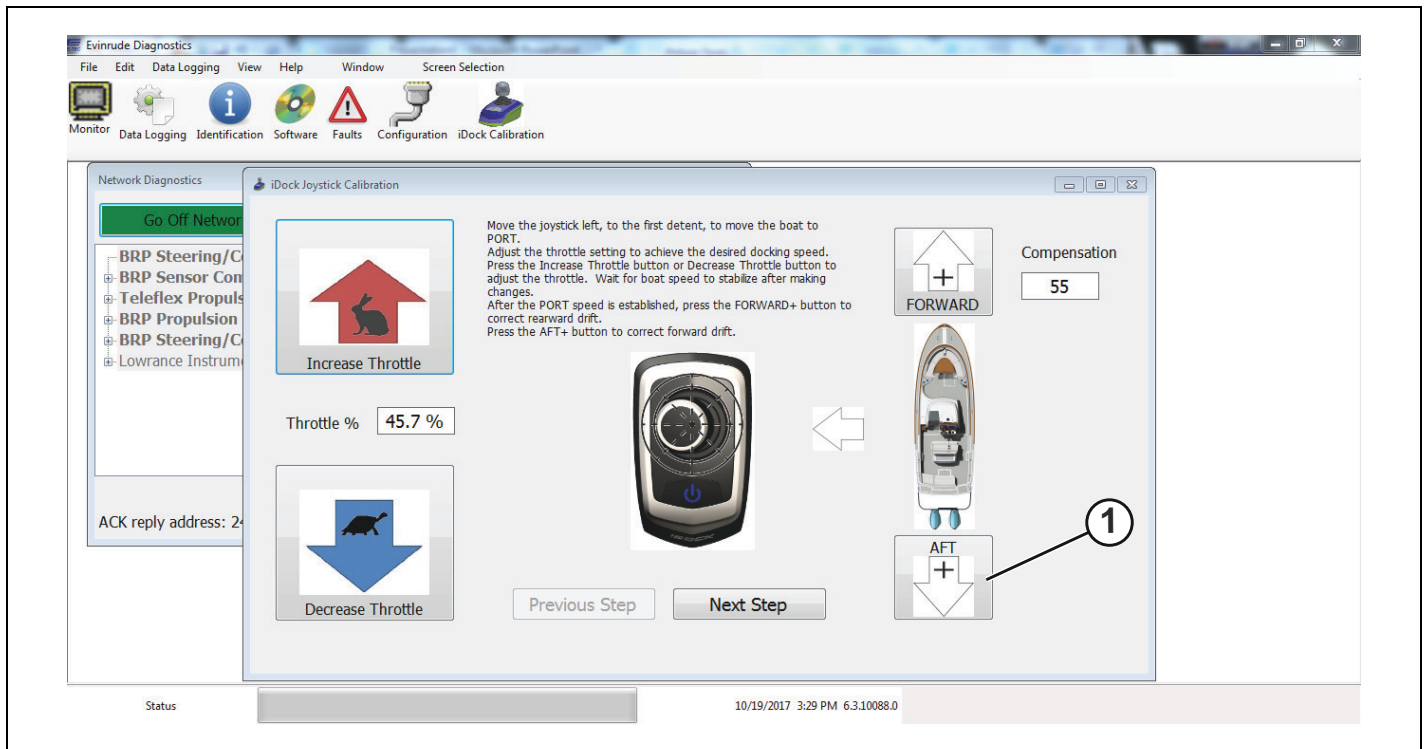
Se l'imbarcazione inizia a spostarsi indietro mentre si tiene il joystick a sinistra, correggere il movimento facendo clic sul pulsante *FORWARD+* (AVANTI+) fino a quando l'imbarcazione non si sposta realmente verso babordo.



1. Pulsante *FORWARD+* (AVANTI+)



Se l'imbarcazione inizia a spostarsi in avanti mentre si tiene il joystick a sinistra, correggere il movimento facendo clic sul pulsante **AFT+** (INDIETRO+) fino a quando l'imbarcazione non si sposta realmente verso babordo.



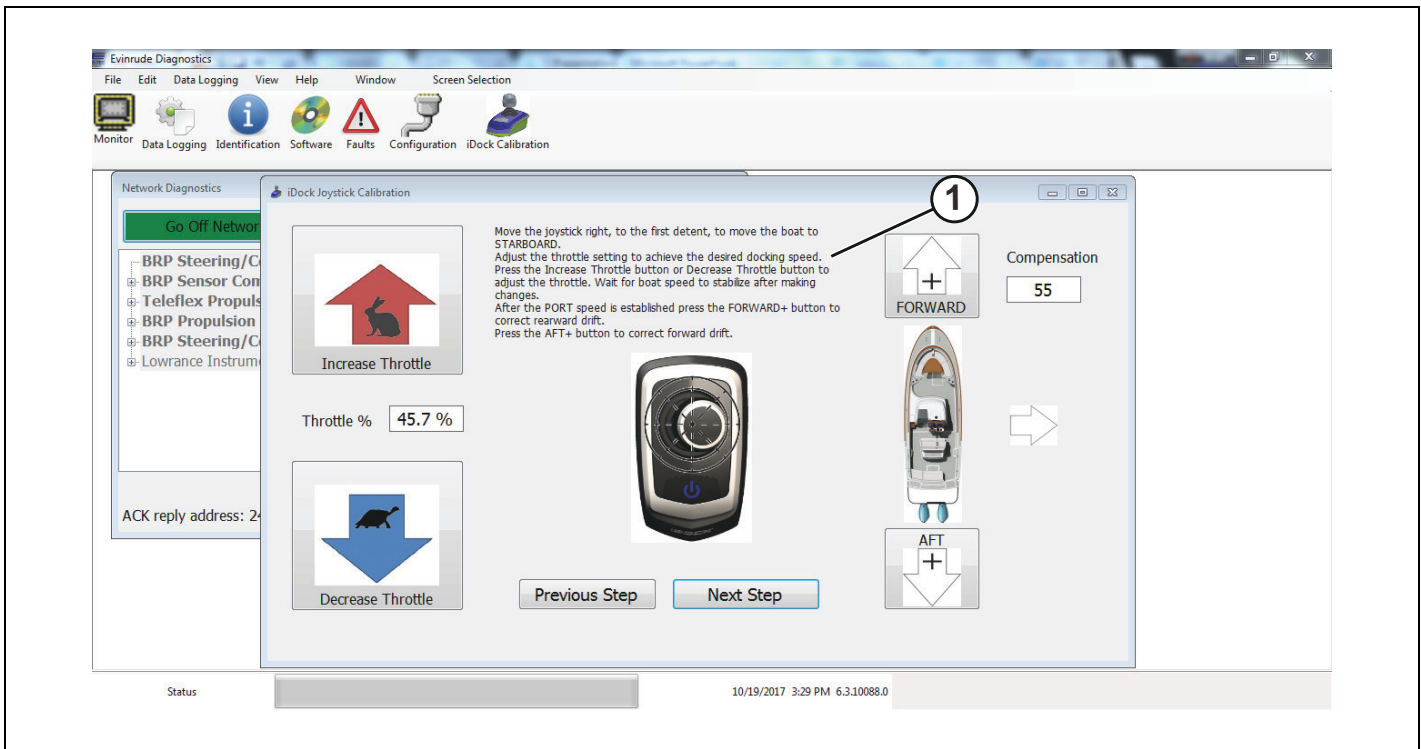
1. Pulsante **AFT+** (INDIETRO+)

Una volta ottenuti un movimento verso babordo e una gamma di accelerazione ideale, fare clic sulla casella **Next Step** (Fase successiva) per continuare la procedura di taratura.



1. Pulsante **Next Step** (Fase successiva)

Seguire le indicazioni nella parte superiore della schermata come illustrato nell'immagine riportata sotto.



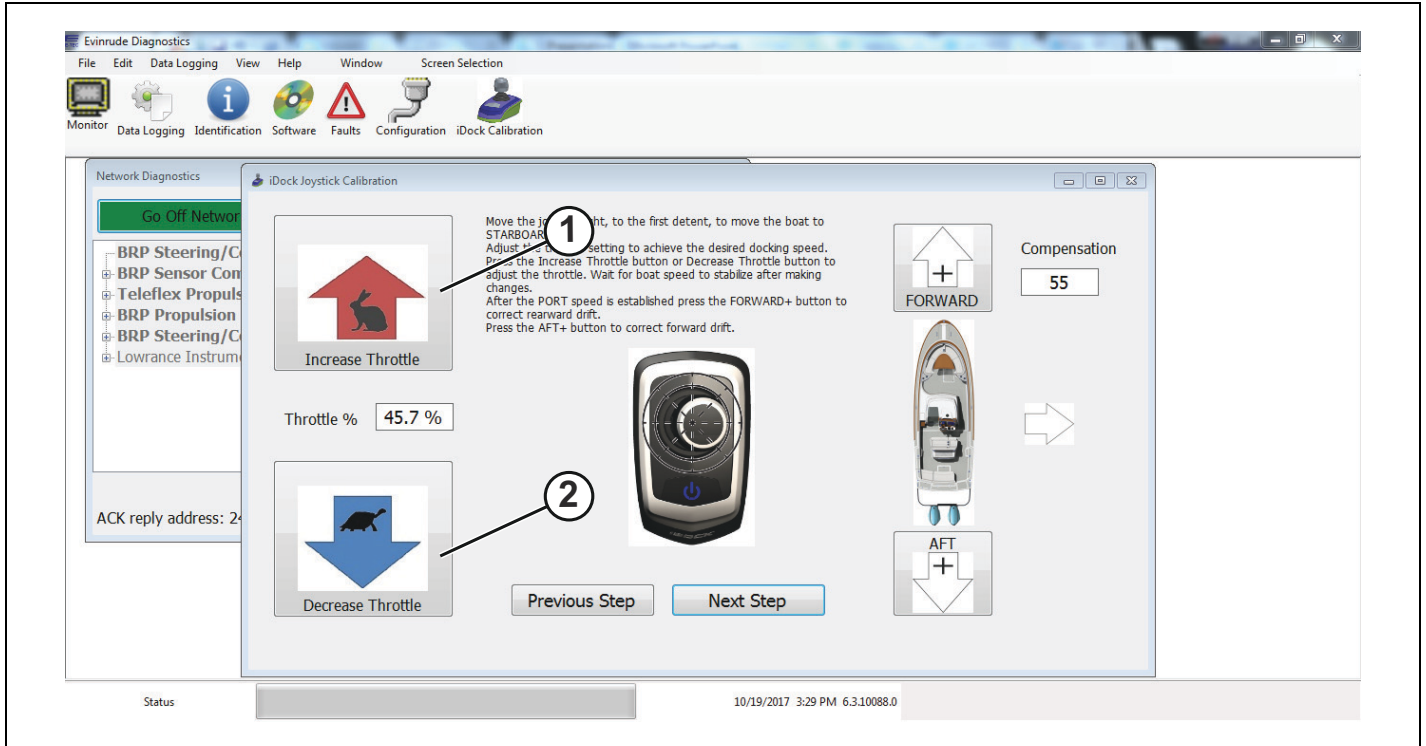
1. Indicazioni nella parte superiore della schermata

Spostare il joystick verso destra, fino al primo arresto, per spostare l'imbarcazione lateralmente a tribordo.





Mentre si mantiene il joystick a destra, utilizzare i pulsanti *Increase throttle* (Aumenta accelerazione) e *Decrease throttle* (Riduci accelerazione) per impostare la velocità a tribordo desiderata.



1. *Increase throttle* (Aumenta accelerazione)
2. *Decrease throttle* (Riduci accelerazione)

Se l'imbarcazione inizia a spostarsi indietro mentre si tiene il joystick a destra, correggere il movimento facendo clic sul pulsante *FORWARD+* (AVANTI+) fino a quando l'imbarcazione non si sposta realmente verso tribordo.



1. Pulsante *FORWARD+* (AVANTI+)

Se l'imbarcazione inizia a spostarsi in avanti mentre si tiene il joystick a destra, correggere il movimento facendo clic sul pulsante **AFT+** (INDIETRO+) fino a quando l'imbarcazione non si sposta realmente verso tribordo.



1. Pulsante **AFT+** (INDIETRO+)

Una volta ottenuti un movimento verso tribordo e una gamma di accelerazione ideale, fare clic sulla casella **Next Step** (Fase successiva) per continuare la procedura di taratura.



1. Pulsante **Next Step** (Fase successiva)

Seguire le indicazioni nella parte superiore della schermata come illustrato nell'immagine riportata sotto.



1. Indicazioni nella parte superiore della schermata

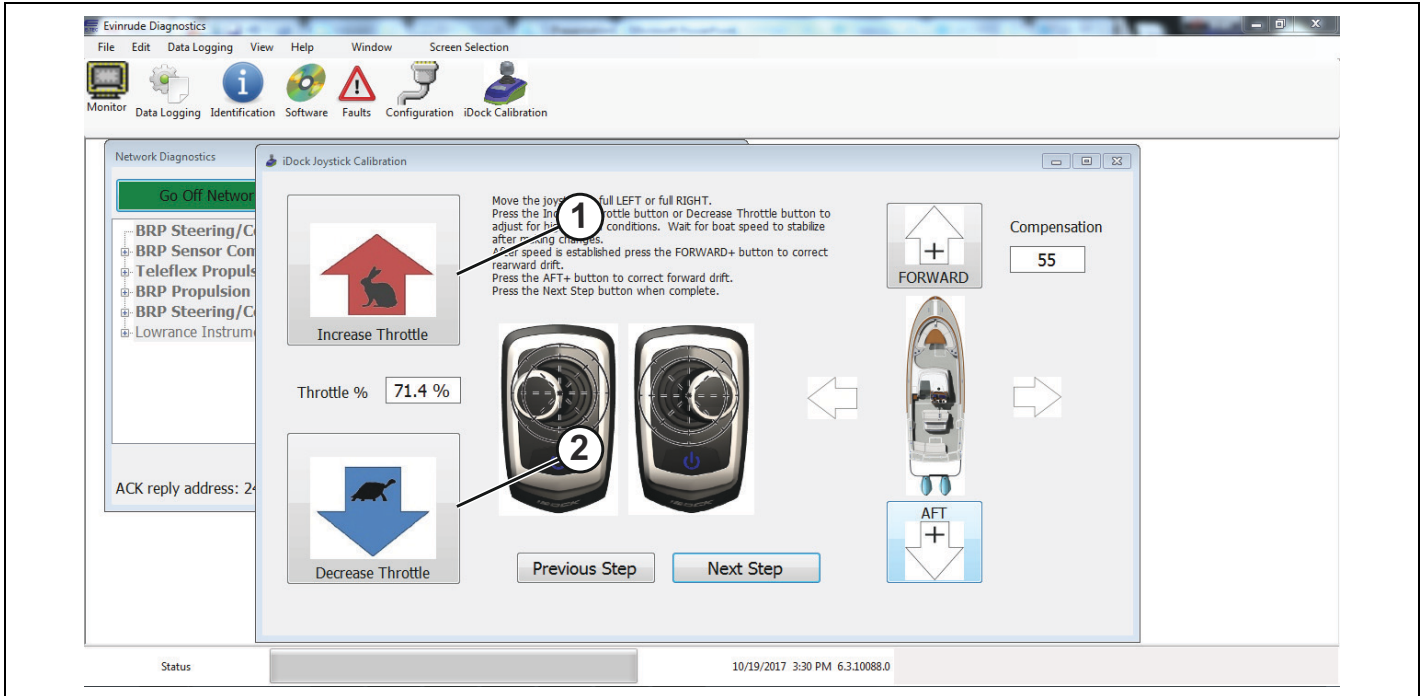
Spostare il joystick completamente a babordo o a tribordo.



Premere il pulsante *Increase Throttle* (Aumenta accelerazione) o il pulsante *Decrease Throttle* (Riduci accelerazione) fino a quando non si ottiene una velocità di compensazione adeguata.

**NOTA:** Questa procedura di taratura consente di impostare la velocità di compensazione in condizioni di forte vento o forti correnti.

**IMPORTANTE:** Lasciare che la velocità dell'imbarcazione si stabilizzi mentre si determina la velocità di compensazione a babordo o a tribordo desiderata.



1. Pulsante Increase throttle (Aumenta accelerazione)
2. Pulsante Decrease throttle (Riduci accelerazione)

Se l'imbarcazione inizia a spostarsi indietro mentre si tiene il joystick completamente a sinistra o a destra, correggere il movimento facendo clic sul pulsante **FORWARD+** (AVANTI+) fino a quando l'imbarcazione non si sposta realmente verso babordo o tribordo.



1. Pulsante FORWARD+ (AVANTI+)



Se l'imbarcazione inizia a spostarsi in avanti mentre si tiene il joystick completamente a sinistra o a destra, correggere il movimento facendo clic sul pulsante **AFT+** (INDIETRO+) fino a quando l'imbarcazione non si sposta realmente verso babordo o tribordo.



1. Pulsante AFT+ (INDIETRO+)

Fare clic sul pulsante **Next Step** (Fase successiva) una volta ottenuti la gamma di accelerazione desiderata e movimenti a babordo e a tribordo.



1. Pulsante Next Step (Fase successiva)

Seguire le indicazioni nella parte superiore della schermata come illustrato nell'immagine riportata sotto.



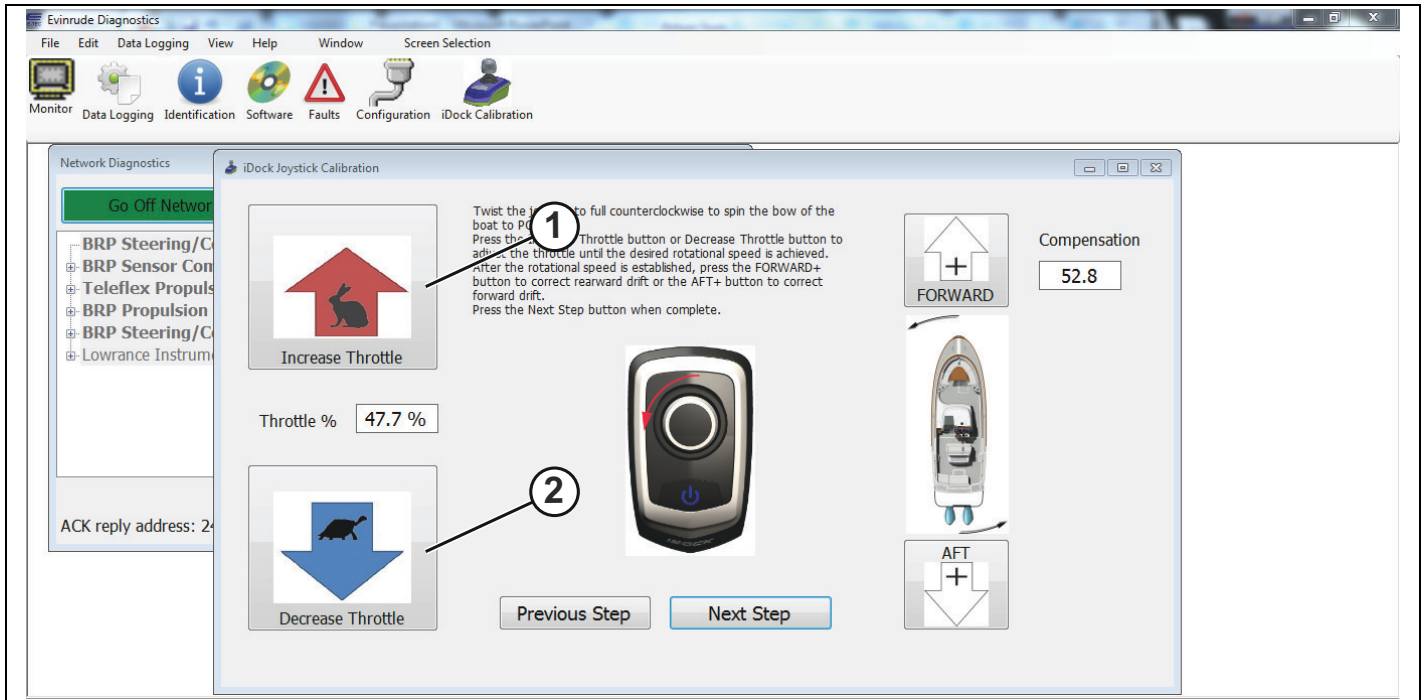
1. Indicazioni nella parte superiore della schermata

Ruotare il joystick in senso antiorario per ruotare la prua dell'imbarcazione a babordo.



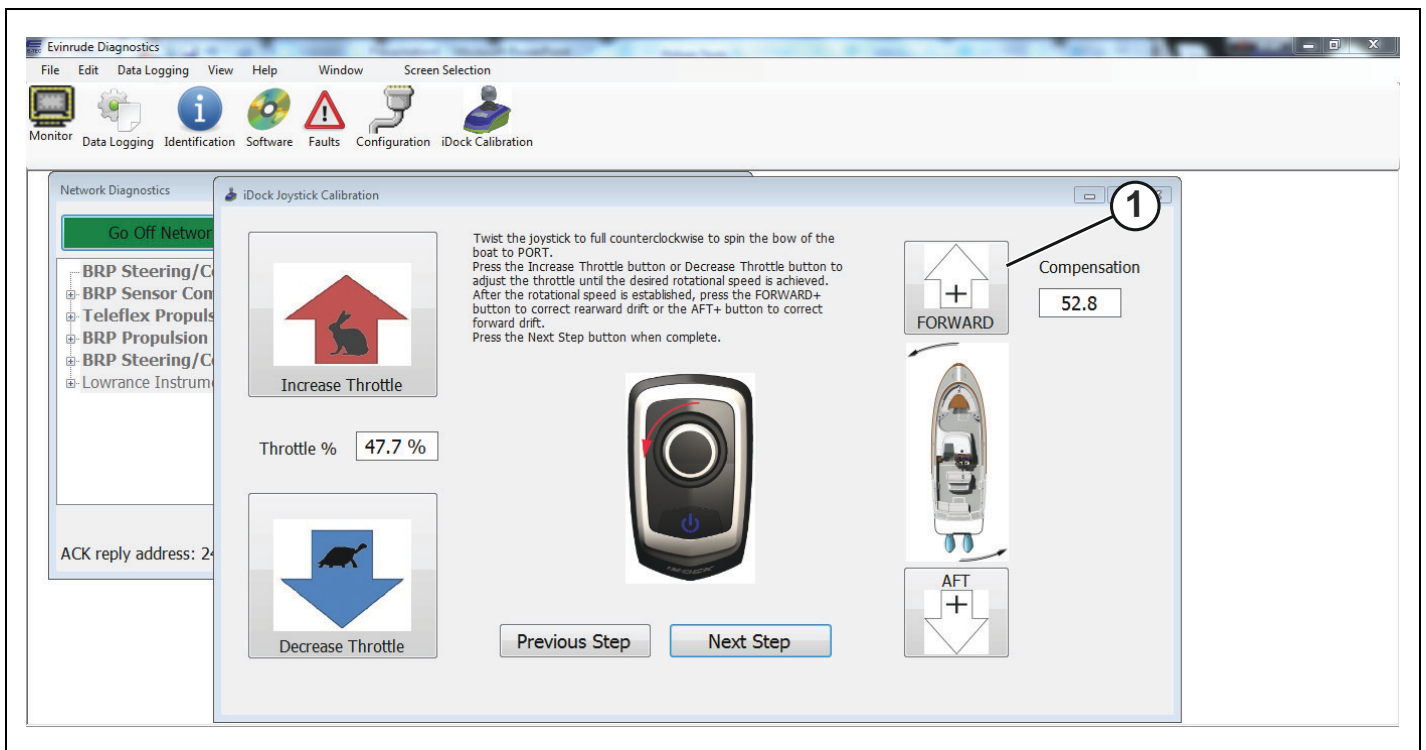
Premere il pulsante *Increase Throttle* (Aumenta accelerazione) o il pulsante *Decrease Throttle* (Riduci accelerazione) fino a quando non si ottiene una velocità di rotazione a babordo adeguata.

**IMPORTANTE:** Lasciare che la velocità dell'imbarcazione si stabilizzi mentre si determina la velocità a babordo desiderata.



1. Pulsante *Increase throttle* (Aumenta accelerazione)
2. Pulsante *Decrease throttle* (Riduci accelerazione)

Se l'imbarcazione inizia a spostarsi indietro mentre si ruota il joystick in senso antiorario, correggere il movimento facendo clic sul pulsante *FORWARD+* (AVANTI+) fino a quando l'imbarcazione non ruota realmente verso babordo.



1. Pulsante *FORWARD+* (AVANTI+)

Se l'imbarcazione inizia a spostarsi in avanti mentre si ruota il joystick in senso antiorario, correggere il movimento facendo clic sul pulsante **AFT+** (INDIETRO+) fino a quando l'imbarcazione non ruota realmente verso babordo.



1. Pulsante **AFT+** (INDIETRO+)

Una volta ottenute la gamma di accelerazione desiderata e un'effettiva rotazione a babordo, premere il pulsante **Next Step** (Fase successiva).



1. Pulsante **Next Step** (Fase successiva)



Seguire le indicazioni nella parte superiore della schermata come illustrato nell'immagine riportata sotto.



1. Indicazioni nella parte superiore della schermata

Ruotare il joystick in senso orario per ruotare la prua dell'imbarcazione a tribordo.



Mentre si ruota il joystick in senso orario, utilizzare i pulsanti *Increase throttle* (Aumenta accelerazione) e *Decrease throttle* (Riduci accelerazione) per impostare la velocità di rotazione a tribordo desiderata.



1. *Increase throttle* (Aumenta accelerazione)
2. *Decrease throttle* (Riduci accelerazione)

Se l'imbarcazione inizia a spostarsi indietro mentre si ruota il joystick in senso orario, correggere il movimento facendo clic sul pulsante *FORWARD +* (AVANTI+) fino a quando l'imbarcazione non ruota realmente verso tribordo.



1. *Pulsante FORWARD+ (AVANTI+)*

Se l'imbarcazione inizia a spostarsi in avanti mentre si ruota il joystick in senso orario, correggere il movimento facendo clic sul pulsante **AFT+** (INDIETRO+) fino a quando l'imbarcazione non ruota realmente verso tribordo.



1. Pulsante **AFT+** (INDIETRO+)

Una volta ottenute una rotazione a tribordo e una gamma di accelerazione ideale, fare clic sulla casella **Next Step** (Fase successiva) per continuare la procedura di taratura.



1. Pulsante **Next Step** (Fase successiva)

Seguire le indicazioni nella parte superiore della schermata come illustrato nell'immagine riportata sotto.



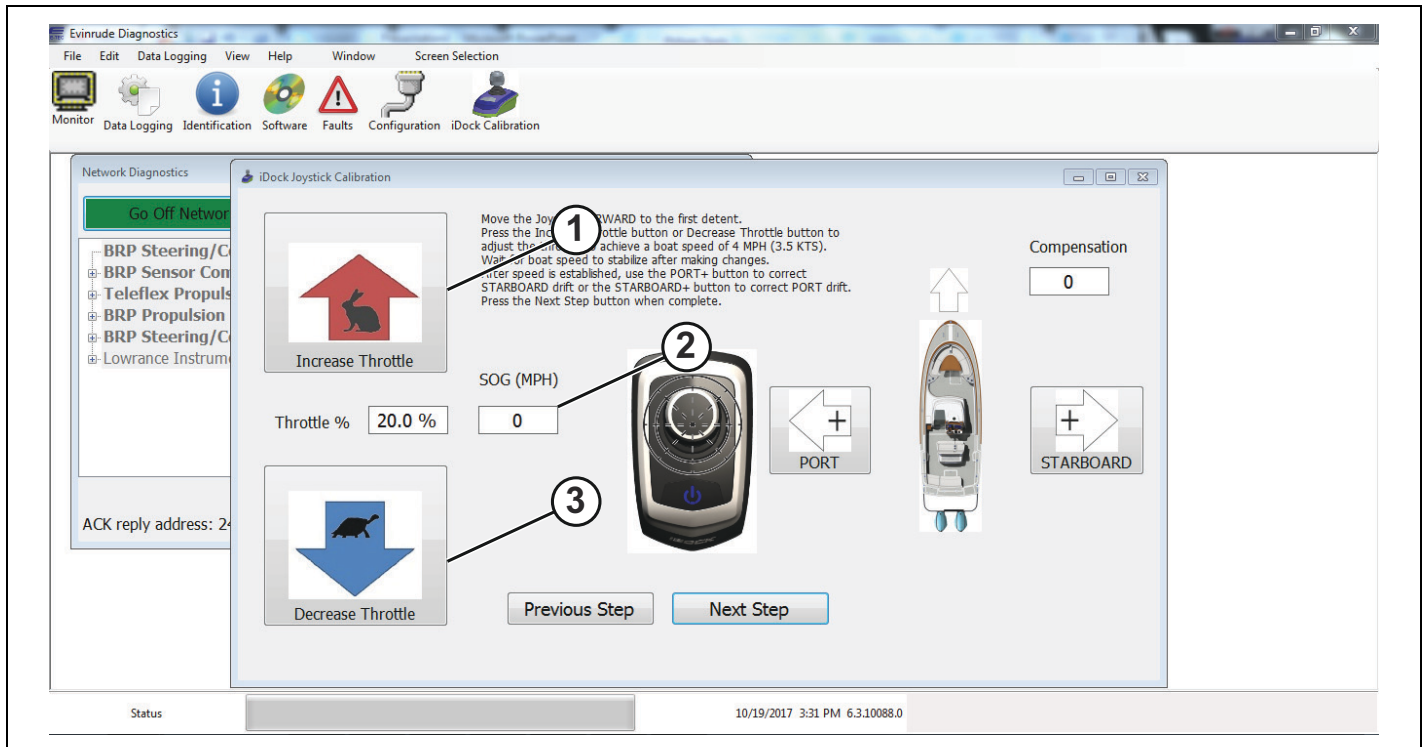
1. Indicazioni nella parte superiore della schermata

Spostare il joystick in avanti fino al primo arresto.



Utilizzare i pulsanti *Increase Throttle* (Aumenta accelerazione) e *Decrease Throttle* (Riduci accelerazione) per regolare l'acceleratore fino a quando l'imbarcazione raggiunge una velocità di 4 MPH (3,5 KTS). Osservare la casella *Speed Over Ground (SOG (MPH))* (Velocità al suolo (SOG (MPH))) per verificare che l'imbarcazione raggiunga i 4 MPH (3,5 KTS).

**IMPORTANTE:** Lasciare che la velocità dell'imbarcazione si stabilizzi dopo aver apportato eventuali modifiche.



1. Pulsante Increase throttle (Aumenta accelerazione)
2. Casella Speed Over Ground (SOG) (Velocità al suolo (SOG))
3. Pulsante Decrease throttle (Riduci accelerazione)



Dopo aver raggiunto la velocità corretta, spingere il joystick in avanti fino al primo arresto. Se l'imbarcazione inizia a spostarsi verso tribordo, utilizzare il pulsante **PORT+** (BABORDO+) per correggere il movimento fino a quando l'imbarcazione non si sposta realmente in avanti.



1. Pulsante **PORT+** (BABORDO+)

Se l'imbarcazione inizia a spostarsi verso babordo, utilizzare il pulsante **STARBOARD+** (TRIBORDO+) per correggere il movimento fino a quando l'imbarcazione non si sposta realmente in avanti.



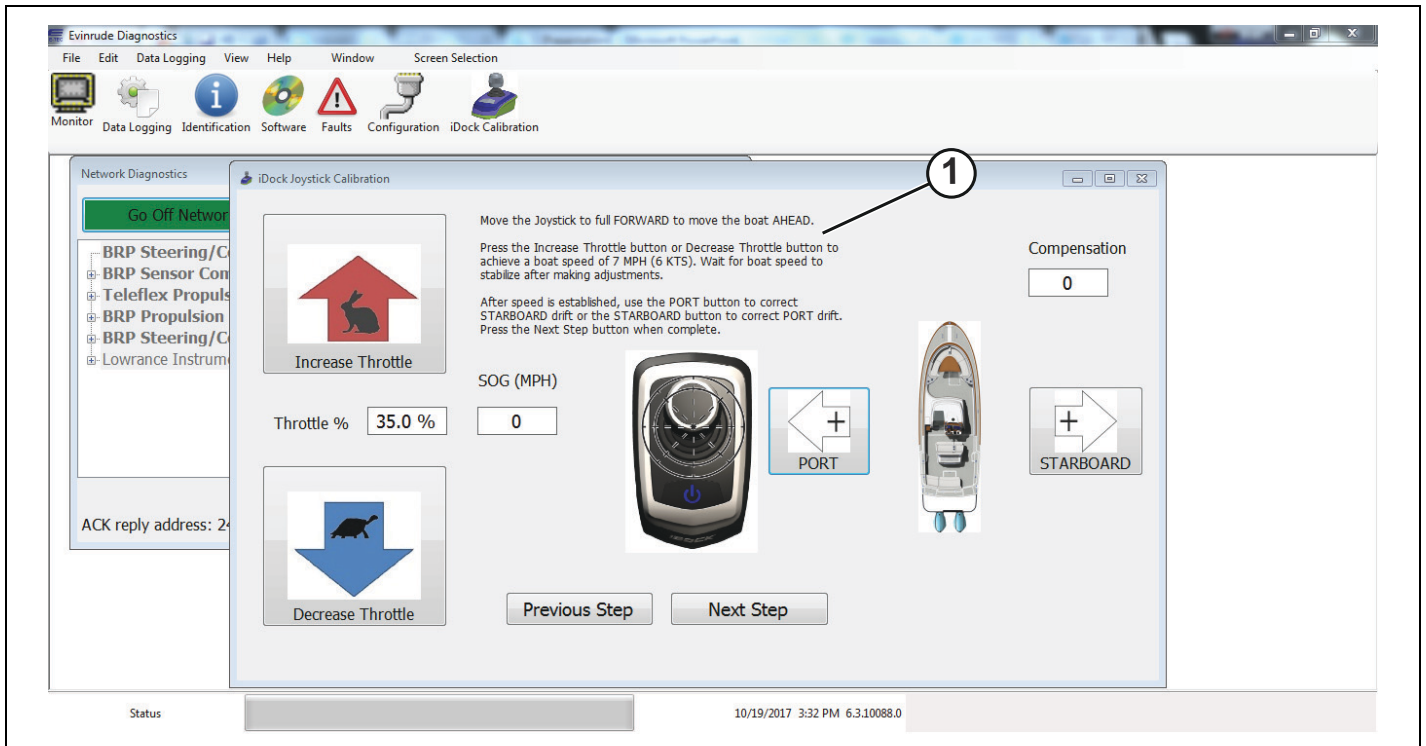
1. Pulsante **STARBOARD+** (TRIBORDO+)

Una volta ottenuti la velocità di 4 MPH (3,5 KTS) e un effettivo movimento in avanti, premere il pulsante *Next Step* (Fase successiva) per continuare la procedura di taratura.



1. Pulsante *Next Step* (Fase successiva)

Seguire le indicazioni nella parte superiore della schermata come illustrato nell'immagine riportata sotto.

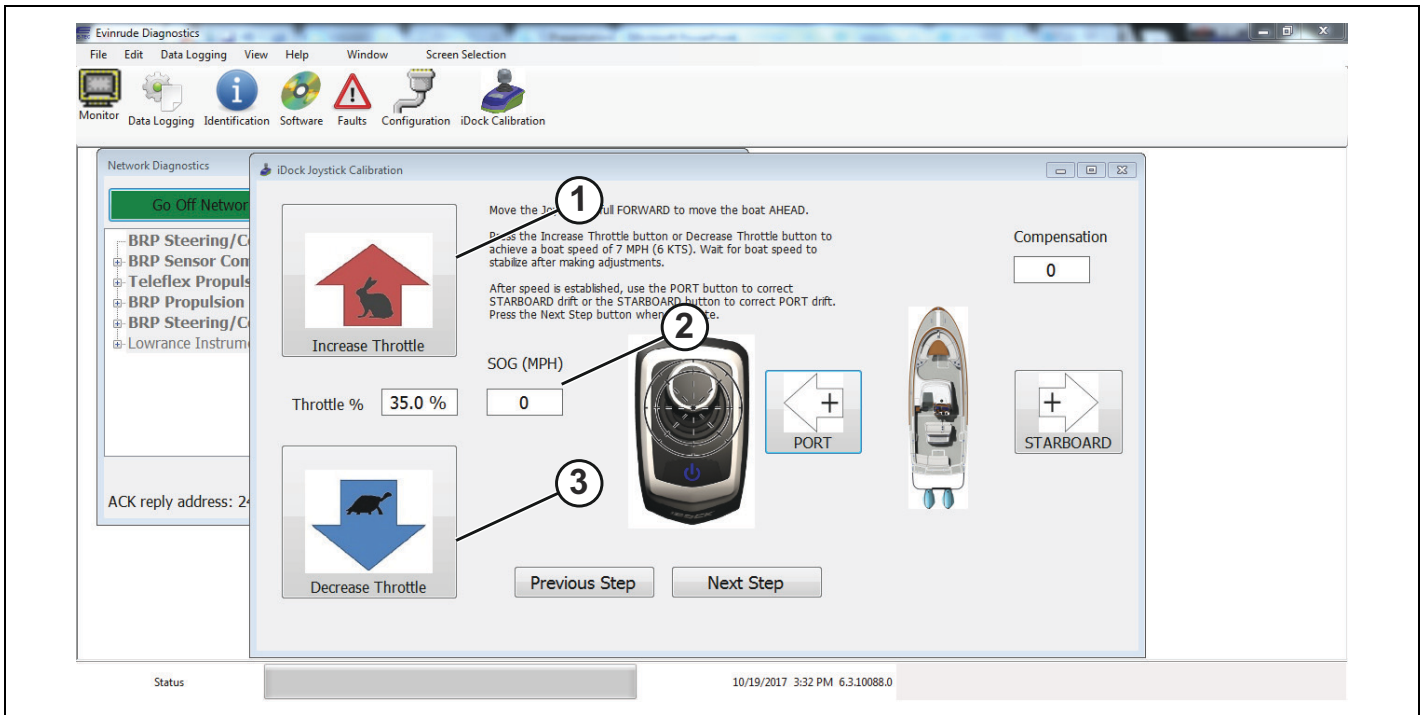


1. Indicazioni nella parte superiore della schermata

Spingere il joystick completamente in avanti per spostare l'imbarcazione in avanti fino a quando raggiunge 7 MPH (6 KTS). Utilizzare il pulsante *Increase Throttle* (Aumenta accelerazione) e il pulsante *Decrease Throttle*

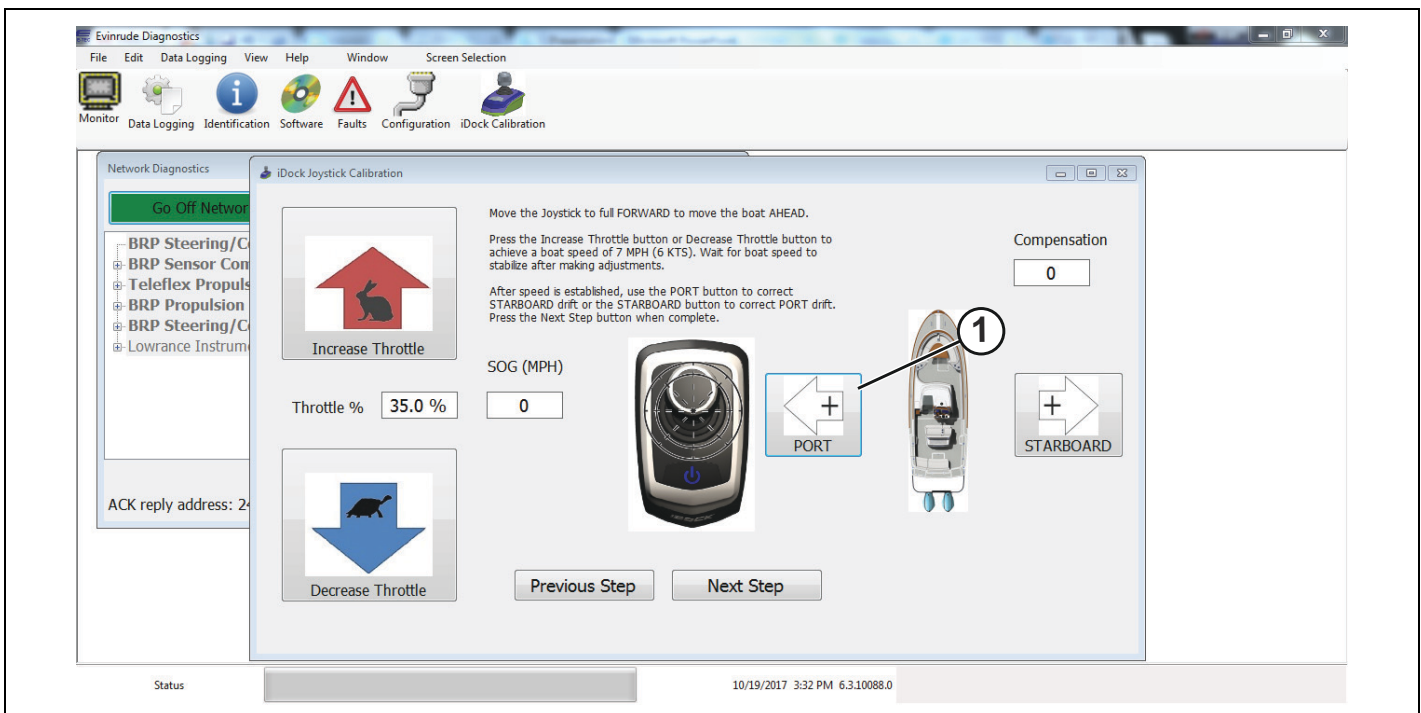
(Riduci accelerazione) per ottenere una velocità di 7 MPH. Osservare la casella (SOG (MPH)) (Velocità al suolo (MPH)) per verificare che l'imbarcazione abbia raggiunto la velocità corretta.

**IMPORTANTE:** Lasciare che la velocità dell'imbarcazione si stabilizzi dopo aver apportato eventuali modifiche.



1. Pulsante Increase throttle (Aumenta accelerazione)
2. Casella SOG (MPH) (Velocità al suolo (MPH))
3. Pulsante Decrease throttle (Riduci accelerazione)

Dopo aver raggiunto la velocità di 7 MPH (6 KTS), spingere il joystick completamente in avanti. Se l'imbarcazione inizia a spostarsi verso tribordo quando si spinge il joystick completamente in avanti, premere il pulsante **PORT+** (BABORDO+) fino a quando l'imbarcazione non si sposta realmente in avanti.



1. Pulsante PORT+ (BABORDO+)



Se l'imbarcazione inizia a spostarsi verso babordo quando si spinge il joystick completamente in avanti, premere il pulsante STARBOARD+ (TRIBORDO+) fino a quando l'imbarcazione non si sposta realmente in avanti.



1. Pulsante STARBOARD+ (TRIBORDO+)

Dopo aver raggiunto la velocità di 7 MPH (6 KTS) e ottenuto un effettivo movimento in avanti, premere il pulsante Next Step (Fase successiva) per continuare la procedura di taratura.



1. Pulsante Next Step (Fase successiva)

Seguire le indicazioni nella parte superiore della schermata come illustrato nell'immagine riportata sotto.



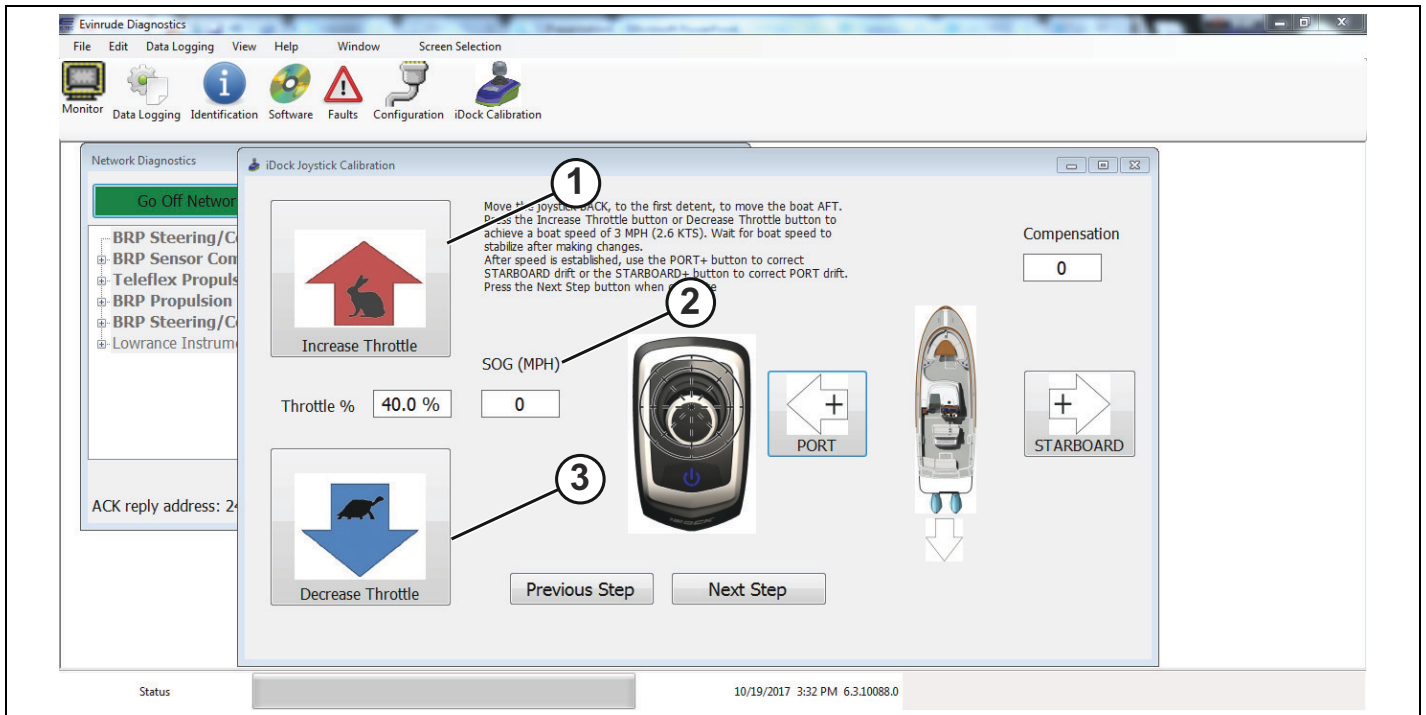
1. Indicazioni nella parte superiore della schermata

Spostare il joystick indietro, fino al primo arresto, per spostare l'imbarcazione INDIETRO.



Premere il pulsante Increase Throttle (Aumenta accelerazione) o il pulsante Decrease Throttle (Riduci accelerazione) fino a quando non si ottiene una velocità di 3 MPH (2,6 KTS). Osservare la casella SOG (MPH) (Velocità al suolo (MPH)) per verificare che l'imbarcazione abbia raggiunto la velocità corretta durante questa fase della taratura.

**IMPORTANTE:** Lasciare che la velocità dell'imbarcazione si stabilizzi dopo aver apportato eventuali modifiche.



1. Pulsante Increase throttle (Aumenta accelerazione)
2. Casella SOG (MPH) (Velocità al suolo (MPH))
3. Pulsante Decrease throttle (Riduci accelerazione)

Quando si spinge il joystick indietro, se l'imbarcazione inizia a spostarsi verso tribordo, premere il pulsante PORT+ (BABORDO+) per correggere il movimento.



1. Pulsante PORT+ (BABORDO+)

Quando si spinge il joystick indietro, se l'imbarcazione inizia a spostarsi verso babordo, premere il pulsante STARBOARD+ (TRIBORDO+) per correggere il movimento.



1. Pulsante STARBOARD+ (TRIBORDO+)

Dopo aver raggiunto la corretta velocità in retromarcia e ottenuto un effettivo movimento in retromarcia, premere il pulsante Next Step (Fase successiva) per continuare la procedura di taratura.



1. Pulsante Next Step (Fase successiva)



Seguire le indicazioni nella parte superiore della schermata come illustrato nell'immagine riportata sotto.

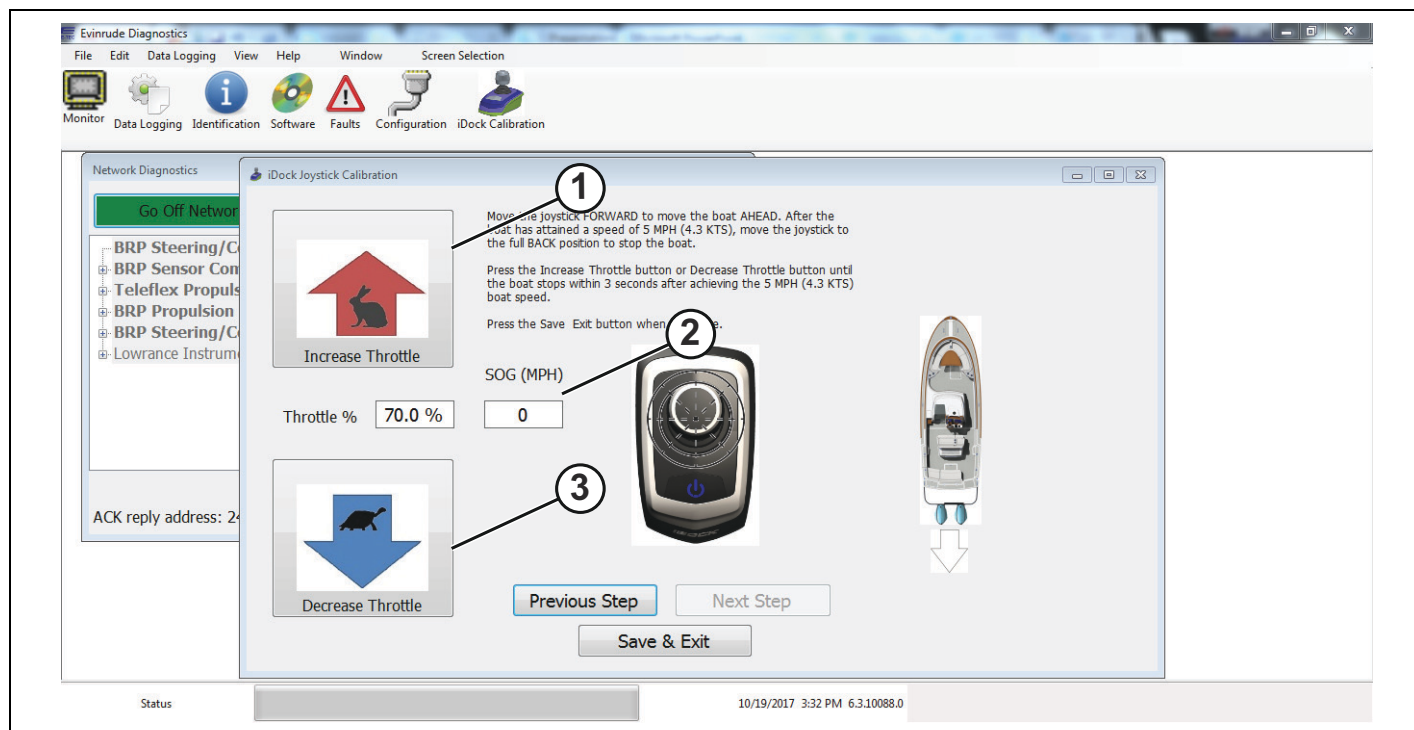


1. Indicazioni nella parte superiore della schermata

Spostare il joystick in avanti, fino al primo arresto, per spostare l'imbarcazione in avanti.

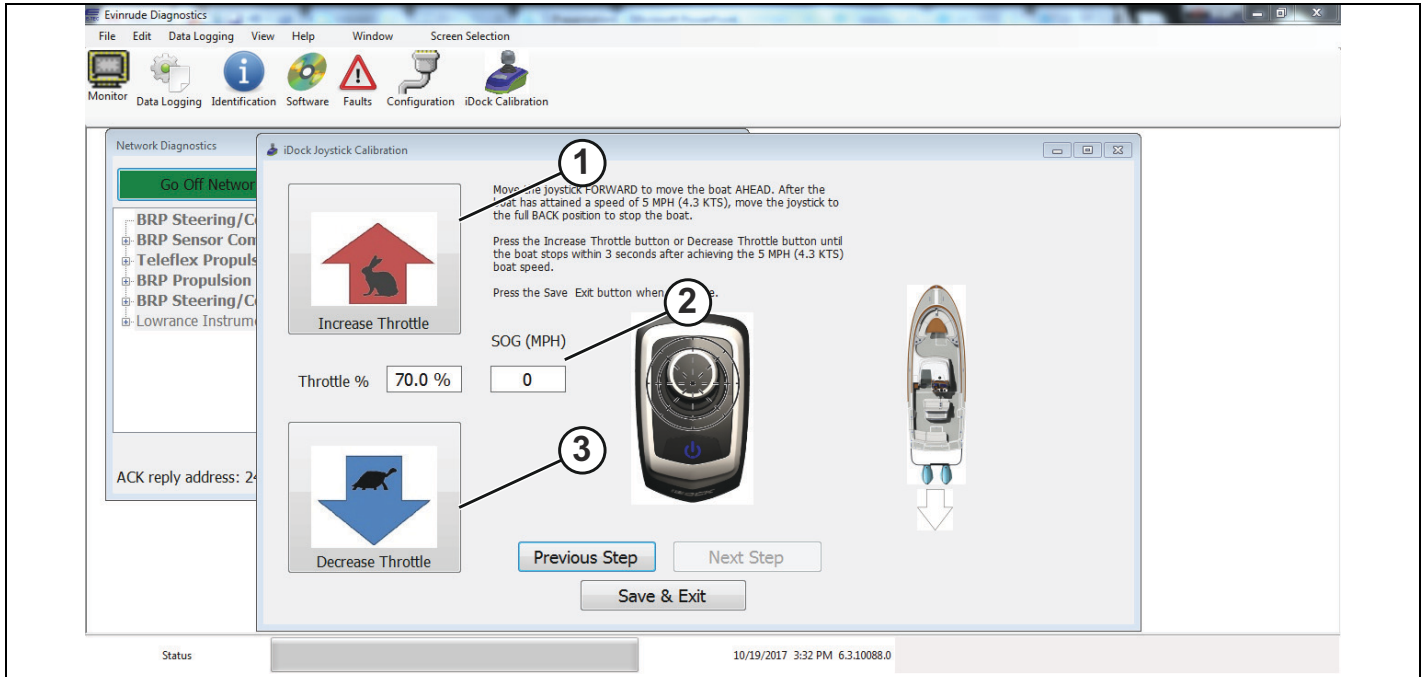


Mentre si spinge il joystick in avanti, osservare la casella SOG (MPH) (Velocità al suolo (MPH)) fino a quando la velocità dell'imbarcazione raggiunge 5 MPH (4,3 KTS).



1. Pulsante Increase throttle (Aumenta accelerazione)
2. Casella SOG (MPH) (Velocità al suolo (MPH))
3. Pulsante Decrease throttle (Riduci accelerazione)

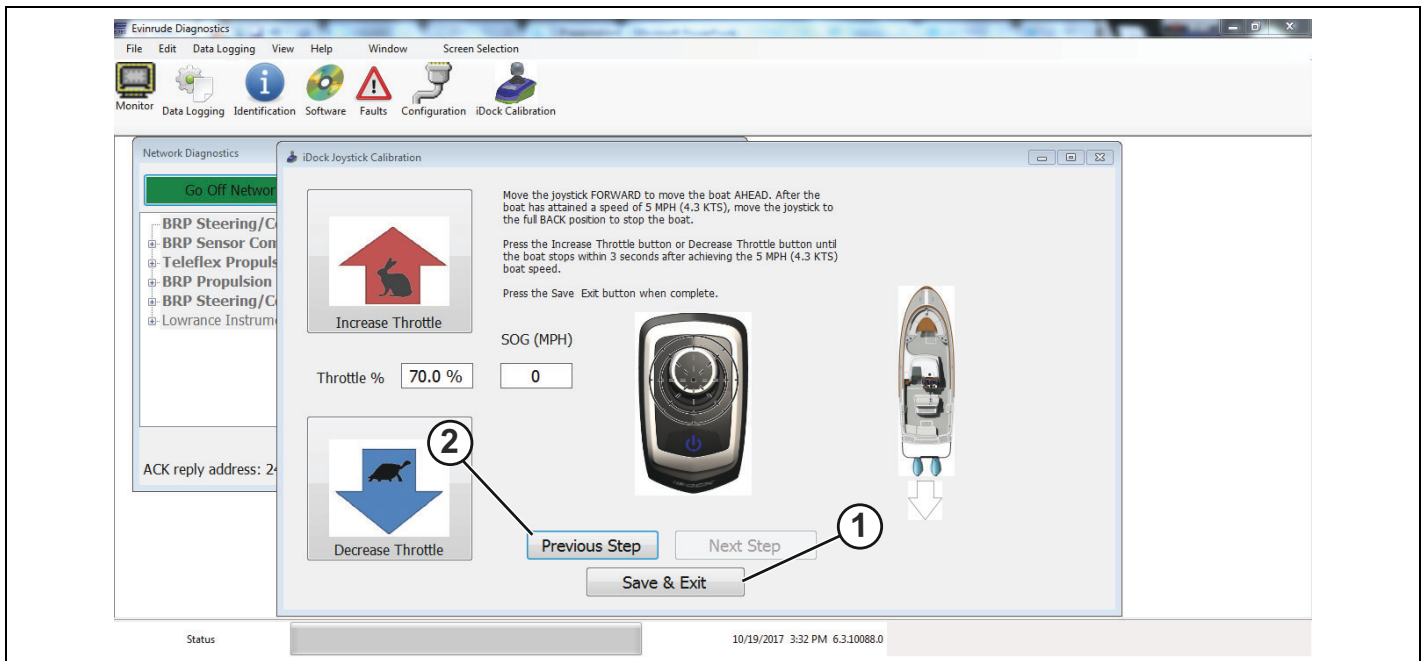
Quando la velocità dell'imbarcazione raggiunge 5 MPH (4,3 nodi), tirare indietro il joystick fino a quando l'imbarcazione non si arresta completamente. Utilizzare i pulsanti *Increase Throttle* (Aumenta accelerazione) e *Decrease Throttle* (Riduci accelerazione) per regolare la velocità fino a quando l'imbarcazione si arresta completamente entro 3 secondi dopo aver raggiunto 5 MPH (4,3 KTS). Osservare la casella SOG (MPH) (Velocità al suolo (MPH)) per verificare che l'imbarcazione abbia raggiunto la velocità corretta prima di tirare indietro il joystick.



1. Pulsante Increase throttle (Aumenta accelerazione)
2. Casella SOG (MPH) (Velocità al suolo (MPH))
3. Pulsante Decrease throttle (Riduci accelerazione)

Quando la corretta velocità di arresto è stata raggiunta, premere il pulsante *Save & Exit* (Salva ed esci) per completare la procedura di taratura.

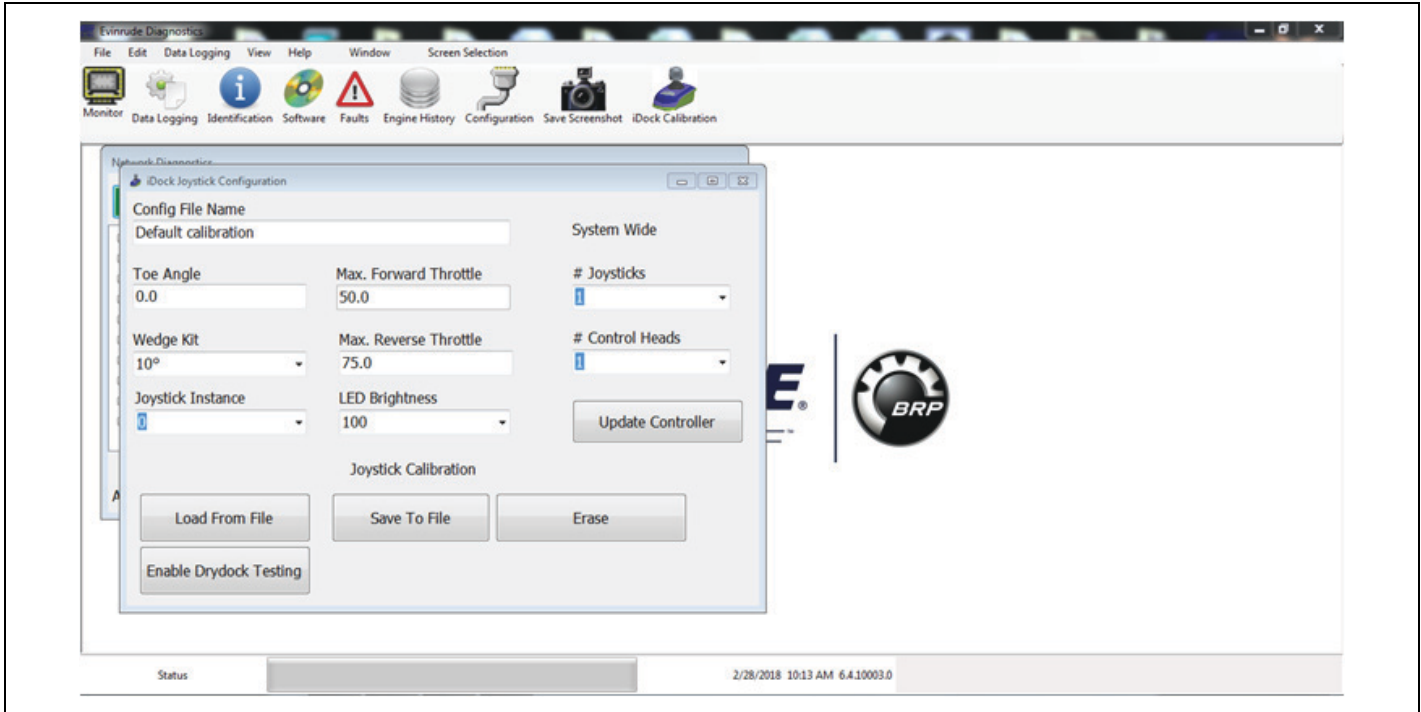
Nel caso sia necessario ripetere una fase della taratura, premere il pulsante *Previous Step* (Fase precedente) e ripetere le varie schermate di taratura.



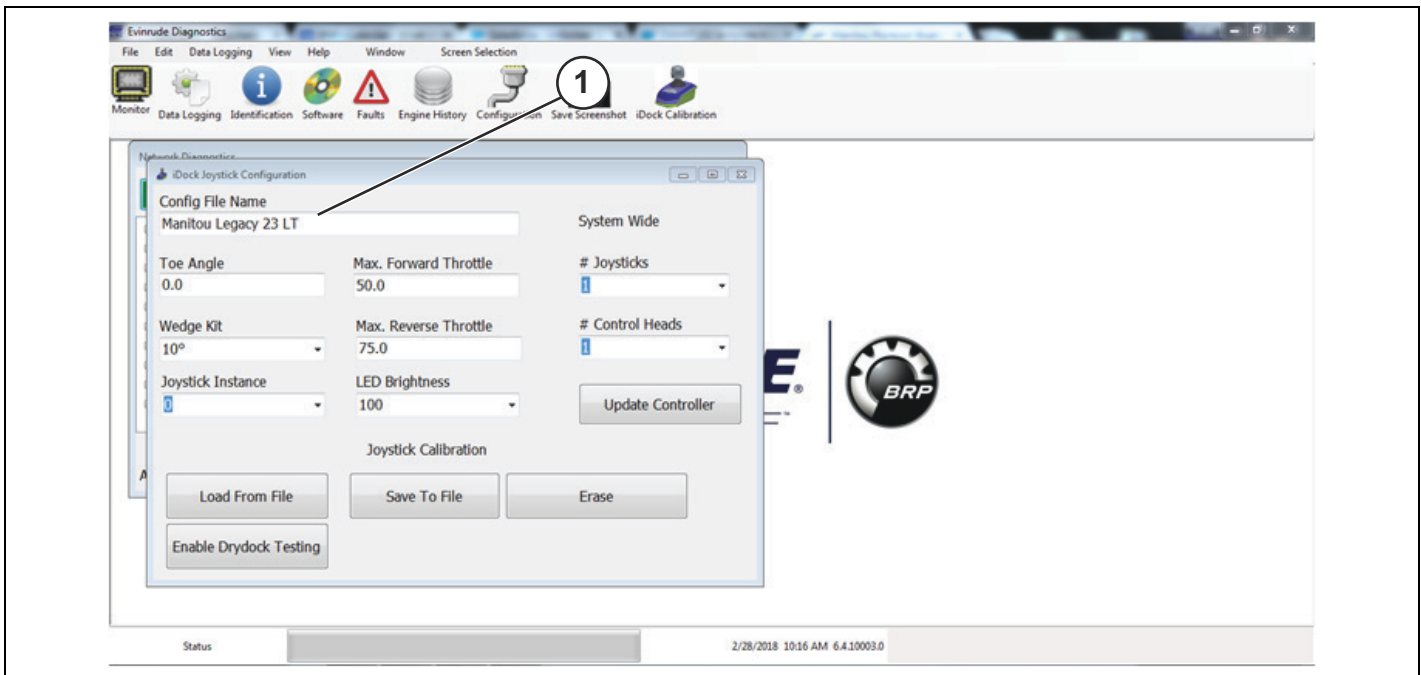
1. Pulsante Save & Exit (Salva ed esci)
2. Pulsante Previous Step (Fase precedente)

## Salvataggio di un file di taratura

Mentre si è ancora collegati al BUS e nell'opzione Surface Follow Up Controller Instance 0, navigare fino alla schermata iDock Joystick Configuration (Configurazione del joystick iDock).



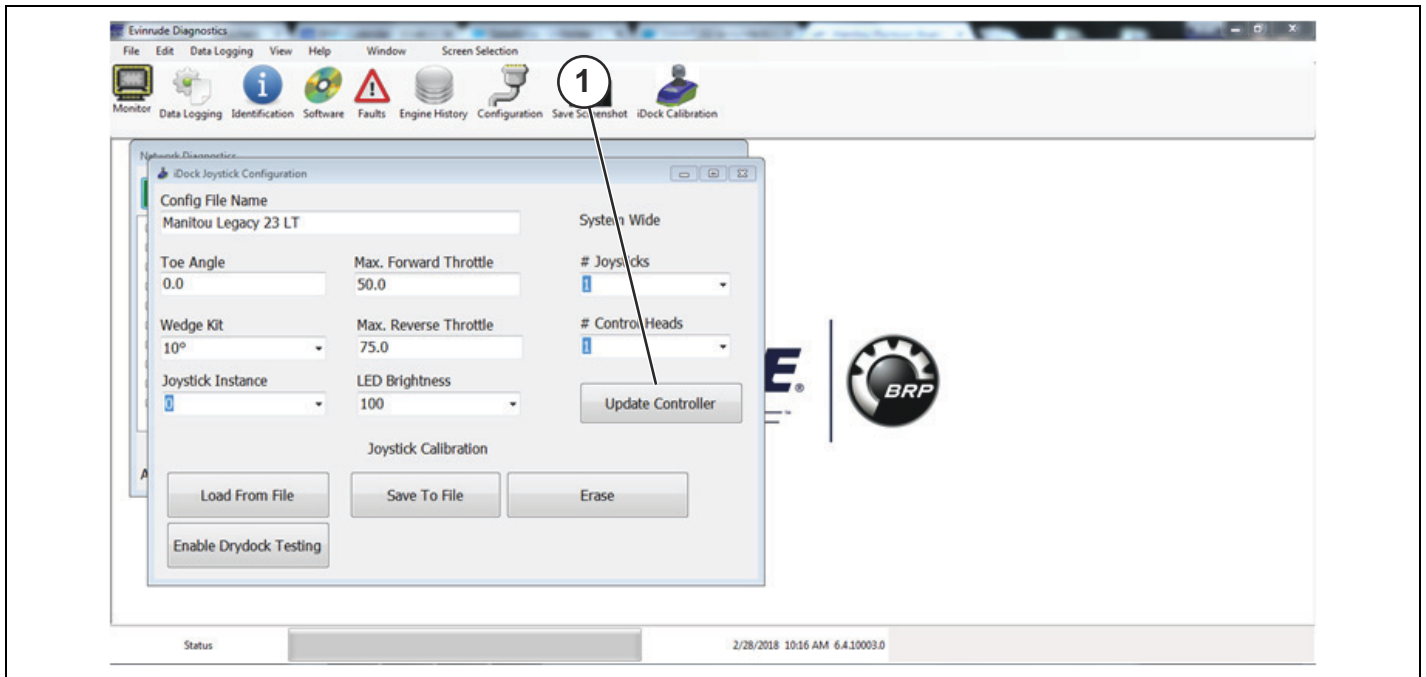
Fare clic sul campo Config File Name (Nome file config) e sostituire il nome con la descrizione dell'imbarcazione.



1. Nome sostituito nel campo di configurazione

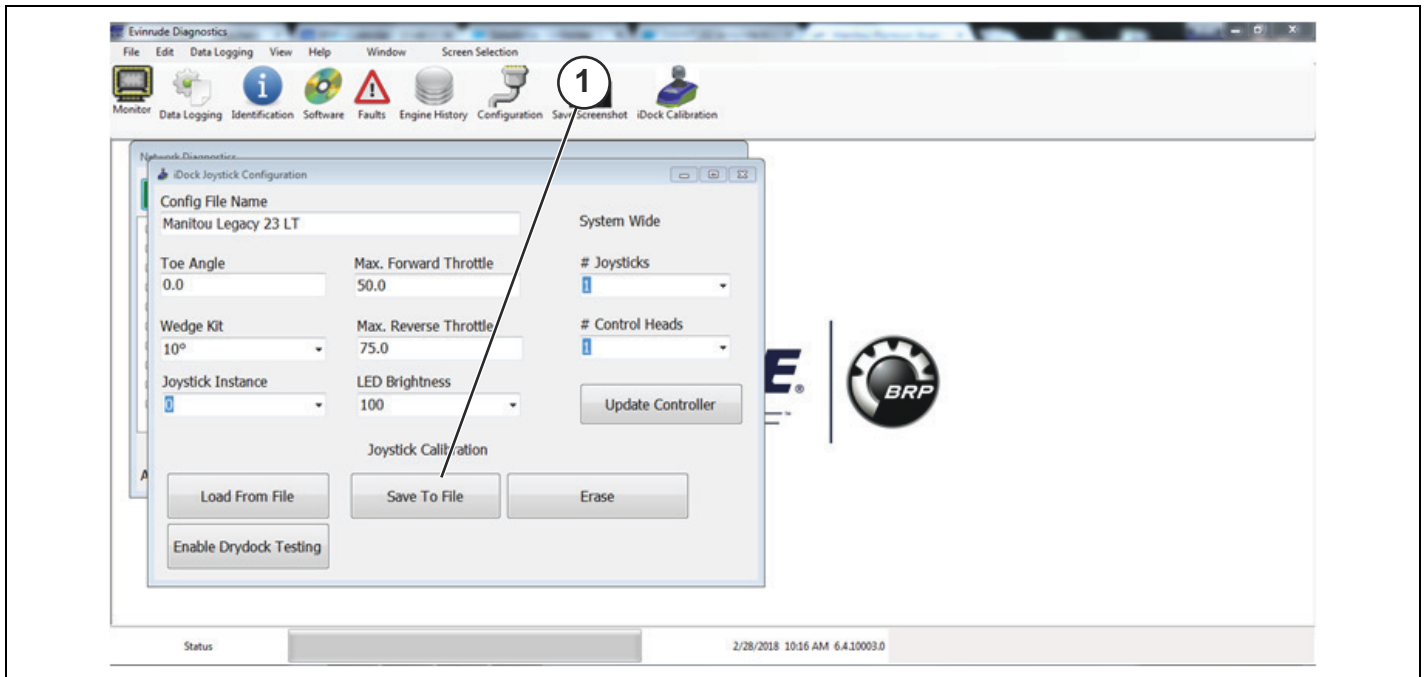


Selezionare Update Controller (Aggiorna controller).



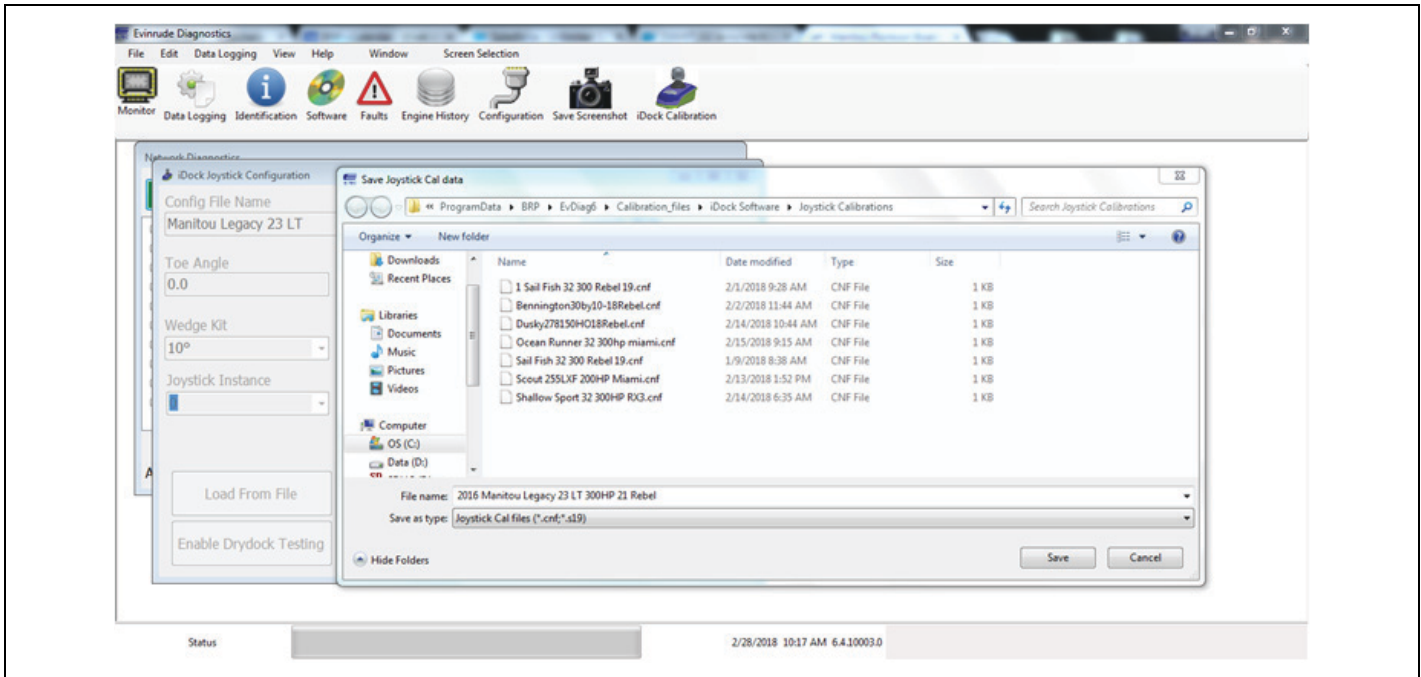
1. Update Controller (Aggiorna controller)

Selezionare Save to File (Salva nel file).



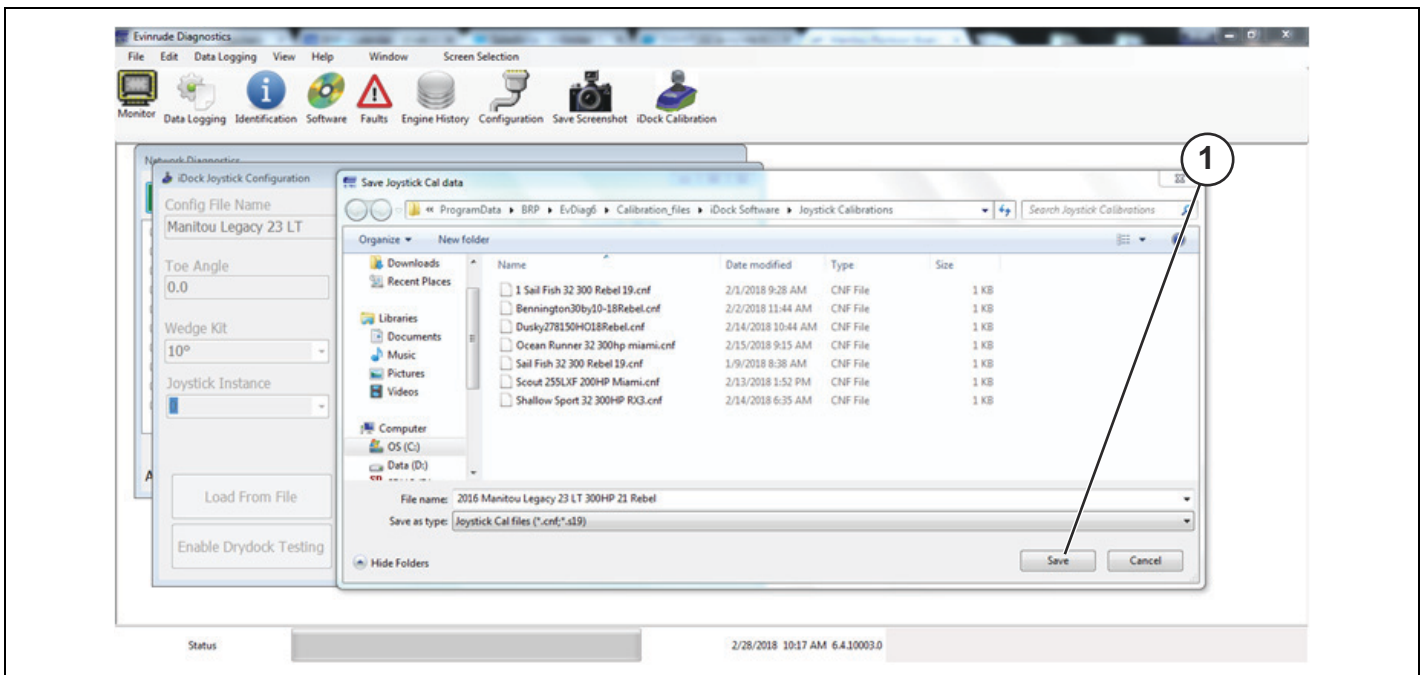
1. Save to File (Salva nel file)

Quando viene selezionato Save to File (Salva nel file), compare la seguente schermata pop-up.



Nel nome del file, la descrizione deve contenere anno, modello di imbarcazione, potenza del motore, nome e passo dell'elica.

Fare clic su Save (Salva).

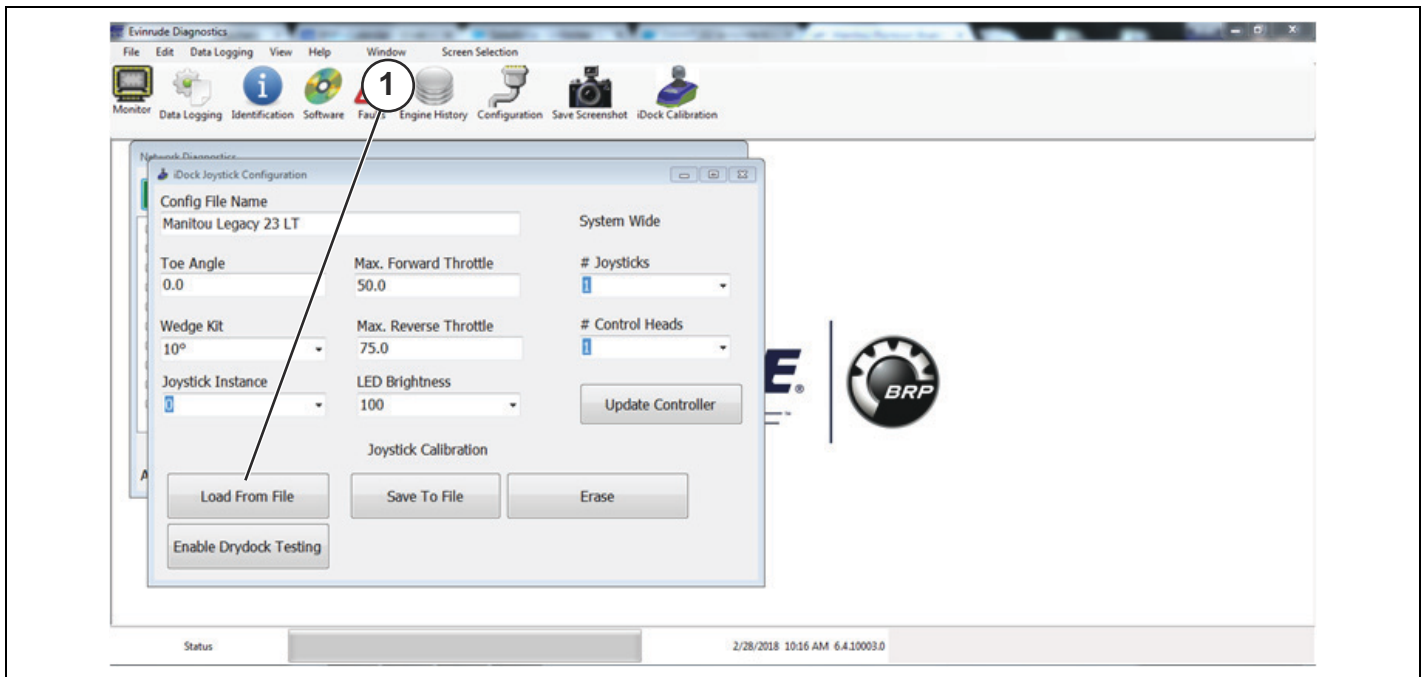


1. Save (Salva)

## Caricamento di un file di taratura

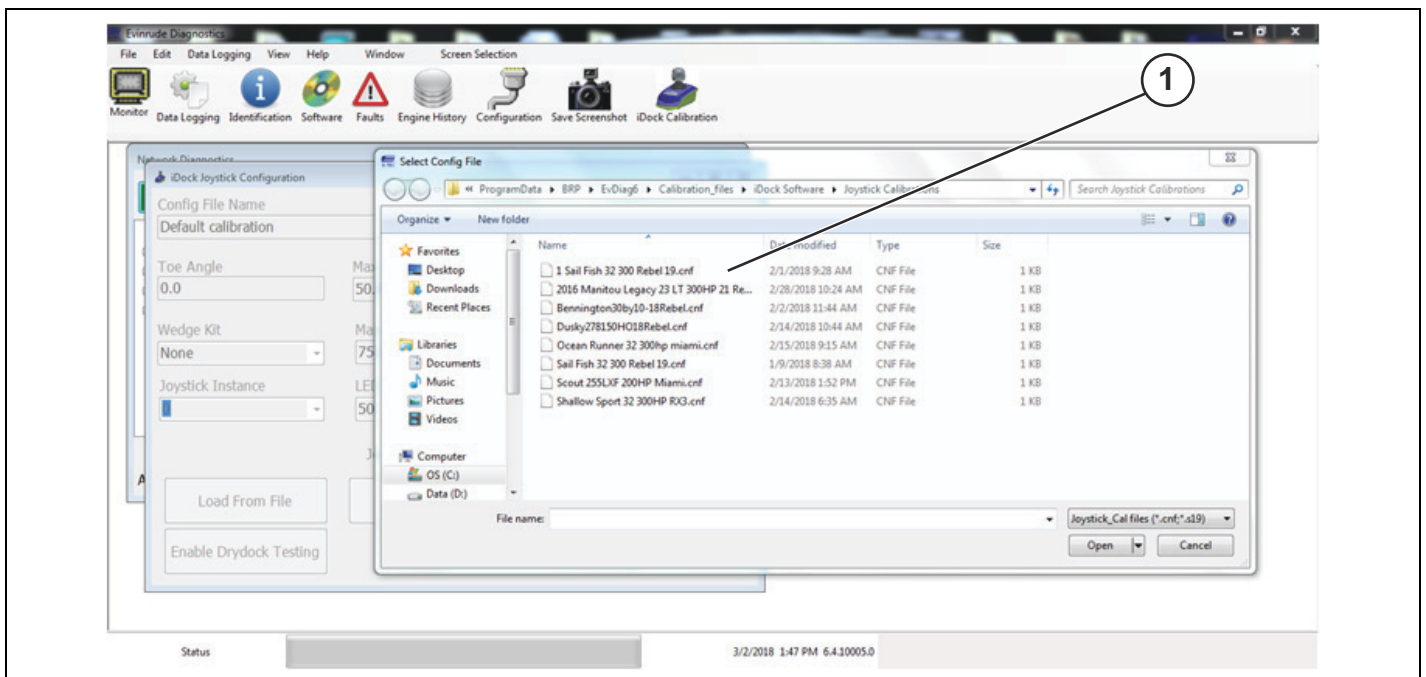
Mentre si è ancora collegati al BUS e con l'opzione Surface Follow Up Controller Instance 0 selezionata, navigare fino alla schermata iDock Joystick Configuration (Configurazione del joystick iDock).

Selezionare Load From File (Carica dal file).



1. Load From File (Carica dal file)

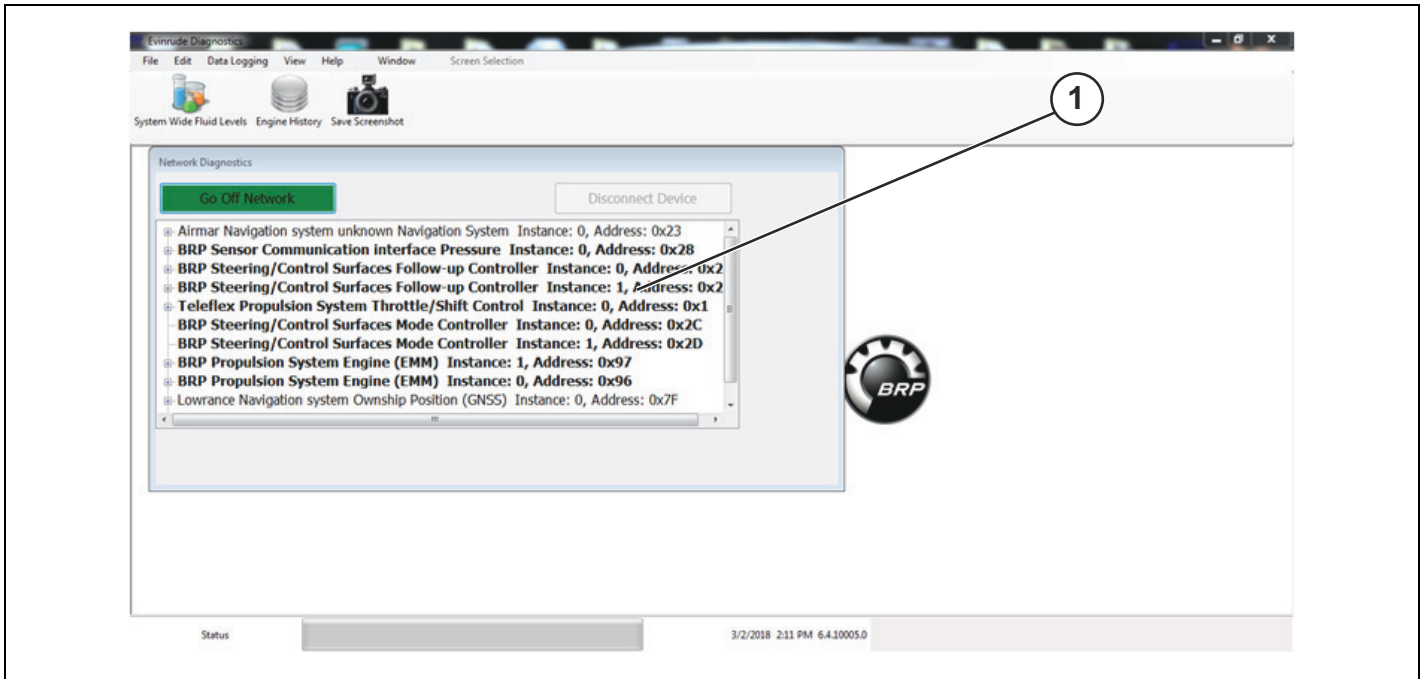
Selezionare il file corretto per il proprio modello se disponibile dall'elenco.



1. Elenco dei file disponibili

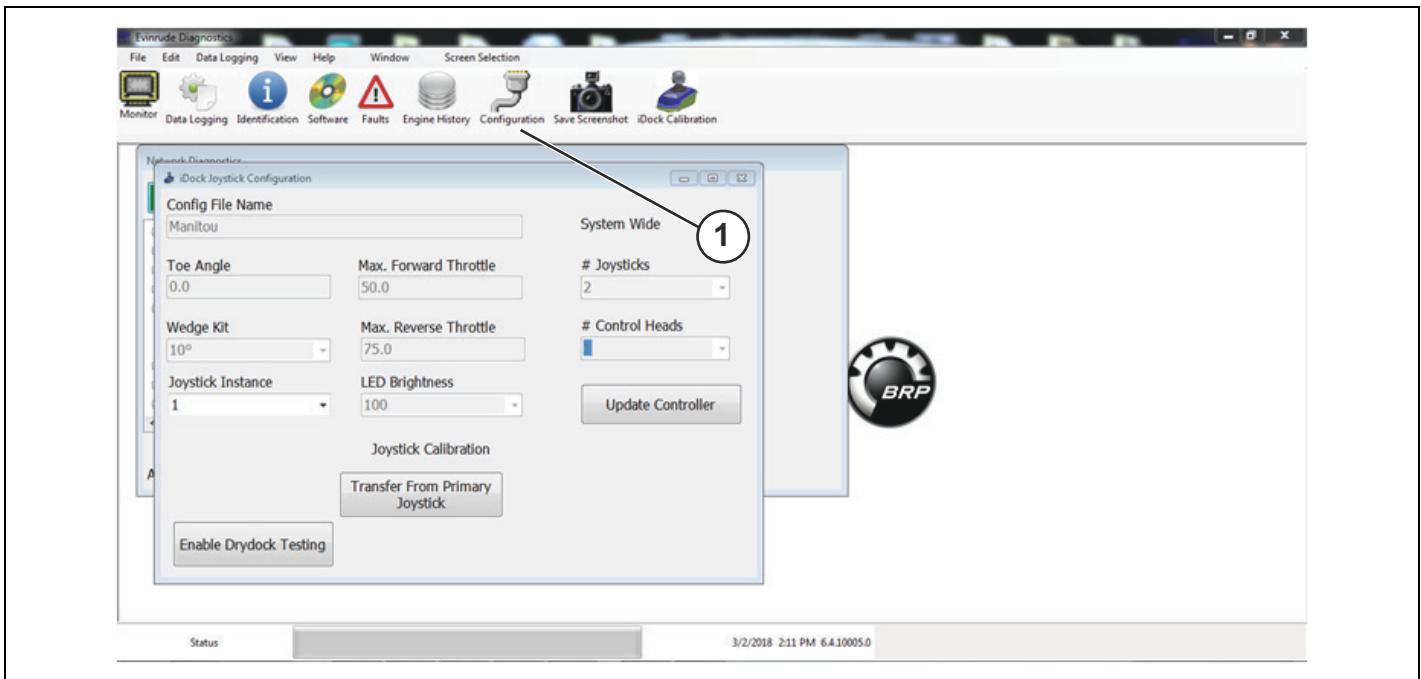
# Configurazione del joystick della seconda postazione

Scollegare dal BUS e collegare a Surfaces Follow Up Controller Instance 1.



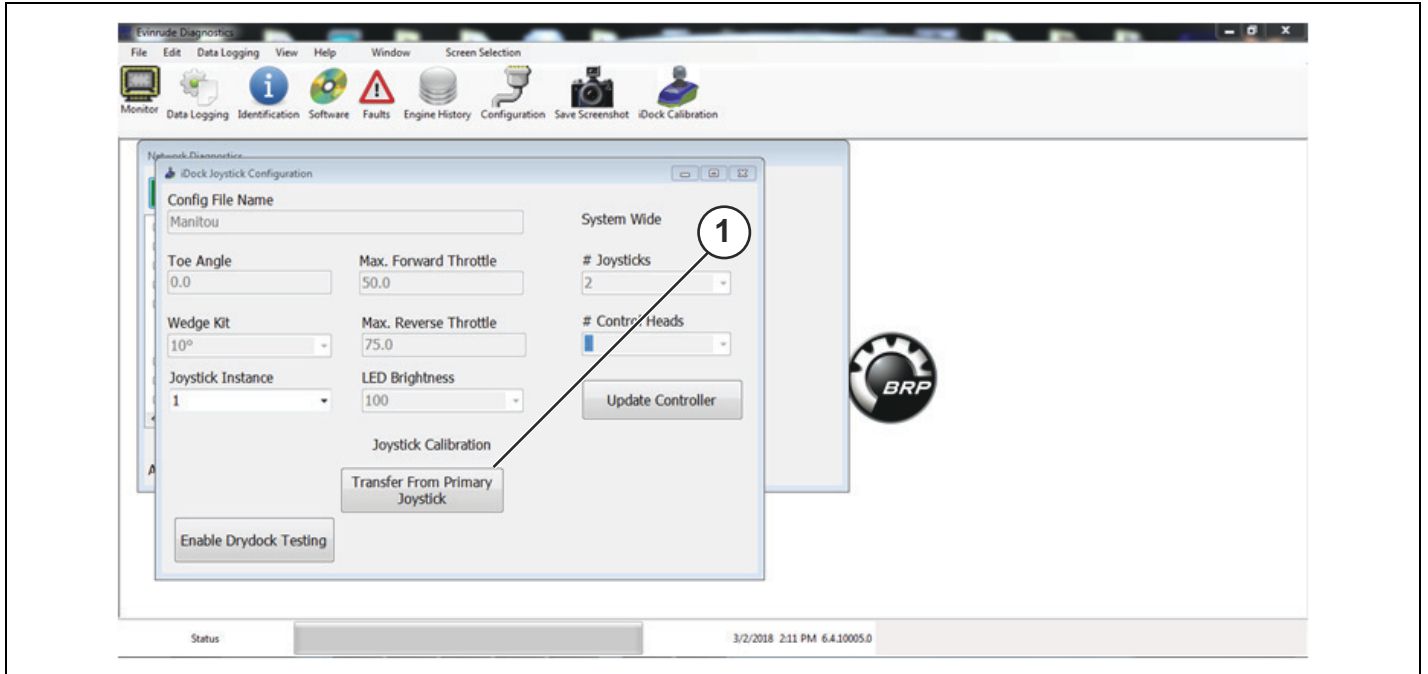
1. Surfaces Follow Up Controller Instance 1

Fare clic su Configuration (Configurazione) nella parte superiore della schermata.



1. Configurazione

Fare clic su Transfer From Primary Joystick (Trasferisci dal joystick principale) per caricare il file di taratura nel joystick della seconda postazione.



1. Transfer From Primary Joystick (Trasferisci dal joystick principale)

# Test in acqua

## **AVVERTENZA**

Un'installazione errata può comportare la perdita di controllo dello sterzo e gravi lesioni personali. Verificare che il sistema *iDock* sia stato installato correttamente prima di eseguire la prova in acqua o prima di avviare la procedura di taratura.

## **ATTENZIONE**

Si consiglia di esercitarsi nell'uso del joystick in tutte le gamme di funzionamento prima di avviare la procedura di taratura. L'utilizzo improprio del joystick può comportare danni alla macchina o lesioni personali.

## **AVVISO**

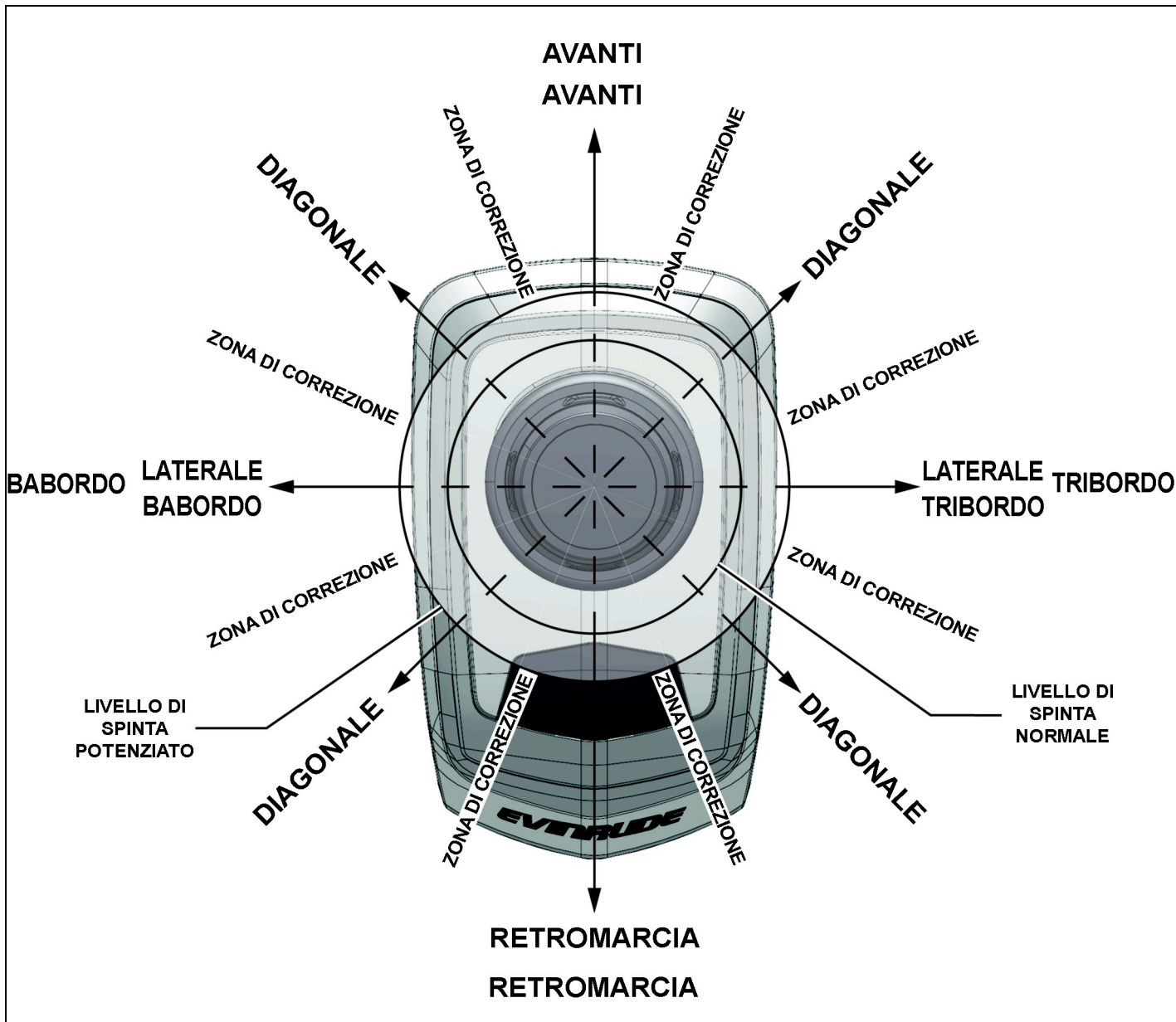
Sulle imbarcazioni dotate di motori che sporgono dai bordi quando vengono ruotati, accertarsi di avere sufficiente spazio intorno al molo in modo che i motori non urtino contro il molo.

**IMPORTANTE:** In condizioni di forti correnti o venti molto forti, il joystick potrebbe non essere in grado di superare l'imbardata dell'imbarcazione. Se ciò dovesse verificarsi, arrestare il movimento dell'imbarcazione, riallinearla e continuare la manovra di ormeggio.

Prova a ormeggiare l'imbarcazione in tutte le direzioni possibili per assicurarsi che siano state effettuate le corrette impostazioni. Se le impostazioni non sono state effettuate o non sono adeguate in qualsiasi direzione, ripetere la procedura di taratura.



Fare riferimento all'immagine riportata sotto per le gamme di funzionamento del joystick prima di avviare qualsiasi prova del joystick.



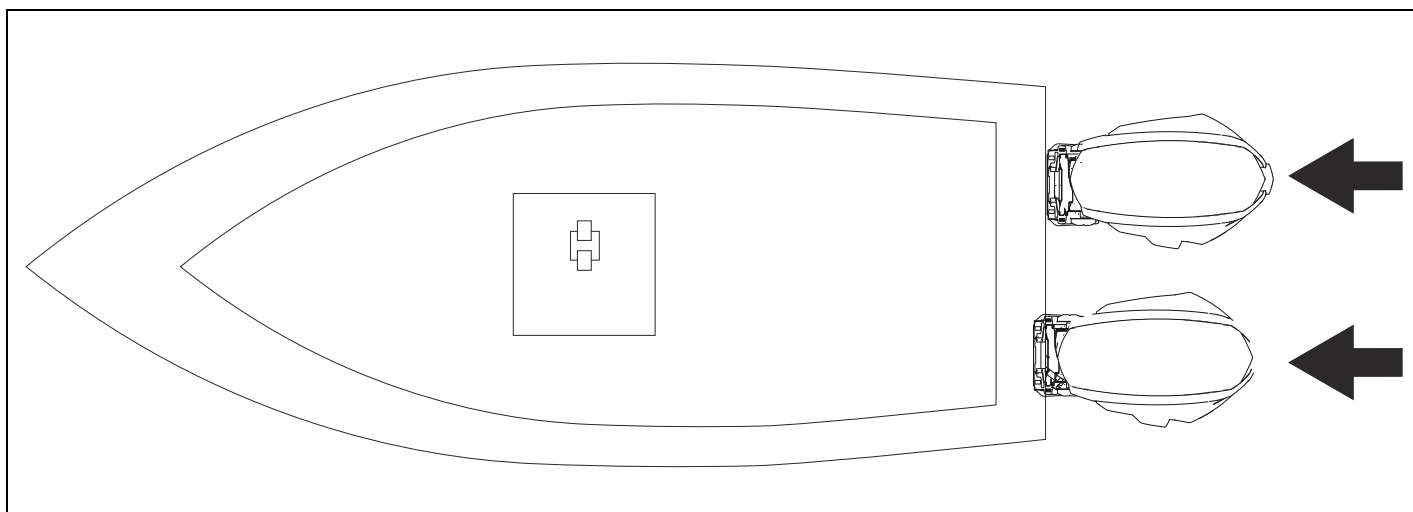


## Avanti

Posizionare la leva dell'acceleratore in posizione FOLLE. Premere il pulsante di accensione sul joystick. Il pulsante di accensione si illuminerà in blu quando l'alimentazione viene inserita. Per spostare l'imbarcazione in avanti, spingere il joystick leggermente in avanti.



Quando il joystick viene spinto in avanti, sia il motore di babordo che quello di tribordo forniranno la spinta in marcia avanti.



Per aumentare il movimento, spingere il joystick più forte (oltre l'arresto) nella direzione marcia avanti.

Per ruotare l'imbarcazione a babordo mentre si sposta in avanti, ruotare il joystick in senso antiorario.

Per ruotare l'imbarcazione a tribordo mentre si sposta in avanti, ruotare il joystick in senso orario.

Per correggere il sovrasterzo, ruotare il joystick nella direzione opposta.

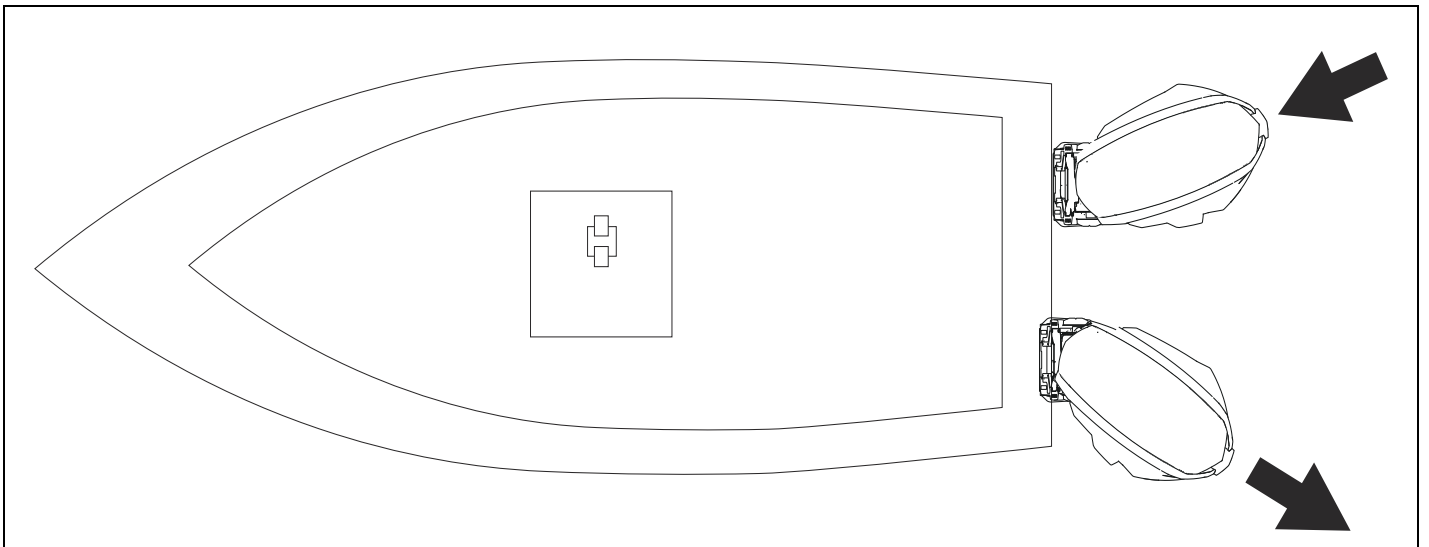
Accertarsi che l'imbarcazione risponda correttamente ai movimenti del joystick.

## Babordo

Posizionare la leva dell'acceleratore in posizione FOLLE. Premere il pulsante di accensione sul joystick. Il pulsante di accensione si illuminerà in blu quando l'alimentazione viene inserita. Per spostare l'imbarcazione a babordo, spingere il joystick leggermente verso sinistra.



Quando il joystick viene spinto verso babordo, il motore di babordo fornirà la spinta in marcia avanti mentre il motore di tribordo fornirà la spinta in retromarcia per portare l'imbarcazione a babordo.



Per aumentare il movimento, spingere il joystick più forte (oltre l'arresto) verso babordo/sinistra.

Per spostare l'imbarcazione in avanti mentre si sposta a babordo, spingere il joystick in avanti.

Per spostare l'imbarcazione indietro mentre si sposta a babordo, spingere il joystick indietro.

Per correggere il sovrasterzo, lasciare che il joystick ritorni nella posizione centrale oppure spingerlo verso destra.

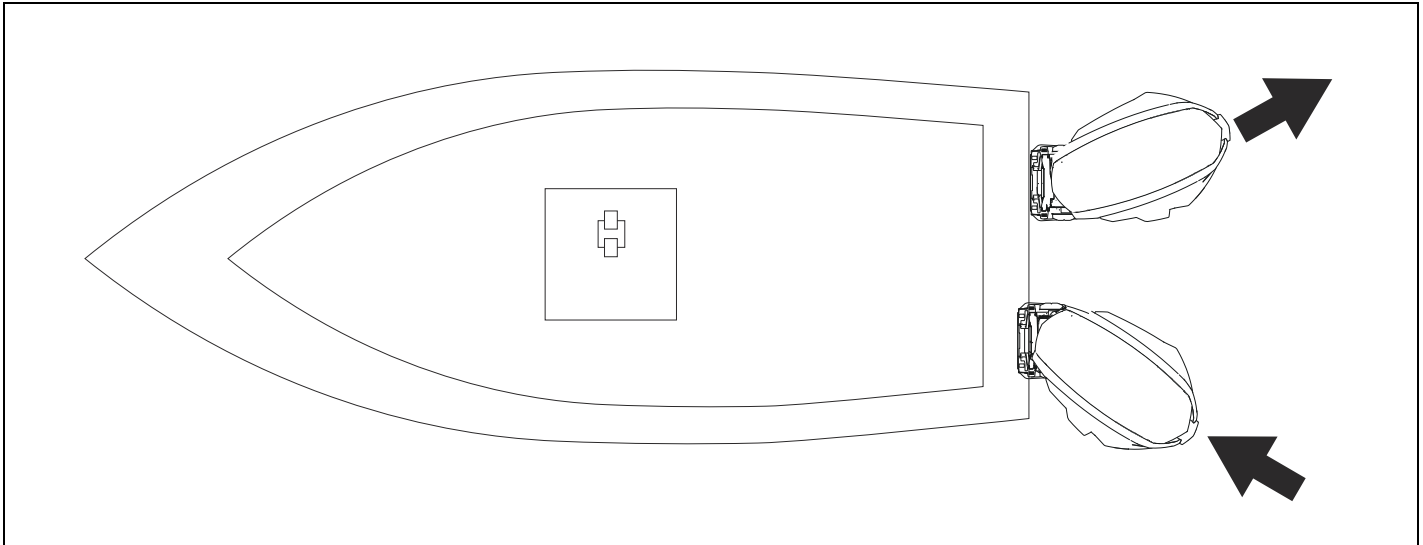
Accertarsi che l'imbarcazione risponda correttamente ai movimenti del joystick.

## Dritta

Posizionare la leva dell'acceleratore in posizione FOLLE. Premere il pulsante di accensione sul joystick. Il pulsante di accensione si illuminerà quando l'alimentazione viene inserita. Per spostare l'imbarcazione a tribordo, spingere il joystick leggermente verso destra.



Quando il joystick viene spinto verso tribordo, il motore di babordo fornirà la spinta in retromarcia mentre il motore di tribordo fornirà la spinta in marcia avanti per portare l'imbarcazione a tribordo.



Per aumentare il movimento, spingere il joystick più forte (oltre l'arresto) verso tribordo/destra.

Per spostare l'imbarcazione in avanti mentre si sposta a tribordo, spingere il joystick in avanti.

Per spostare l'imbarcazione indietro mentre si sposta a tribordo, spingere il joystick indietro.

Per correggere il sovrasterzo, lasciare che il joystick ritorni nella posizione centrale oppure spingerlo verso destra.

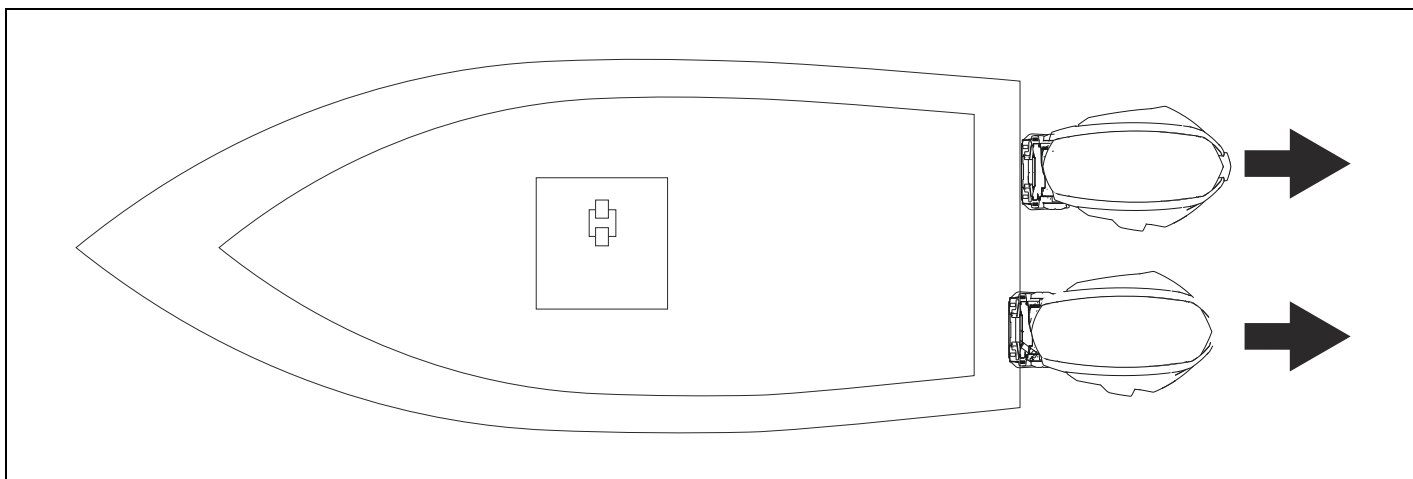
Accertarsi che l'imbarcazione risponda correttamente ai movimenti del joystick.

## Indietro

Posizionare la leva dell'acceleratore in posizione FOLLE. Premere il pulsante di accensione sul joystick. Il pulsante di accensione si illuminerà in blu quando l'alimentazione viene inserita. Per spostare l'imbarcazione indietro, spingere il joystick leggermente indietro.



Quando il joystick viene spinto indietro, sia il motore di babordo che quello di tribordo forniranno la spinta in retromarcia per spostare indietro l'imbarcazione.



Per aumentare il movimento, spingere il joystick più forte (oltre l'arresto) nella direzione indietro.

Per ruotare l'imbarcazione a babordo mentre si sposta indietro, ruotare il joystick in senso antiorario.

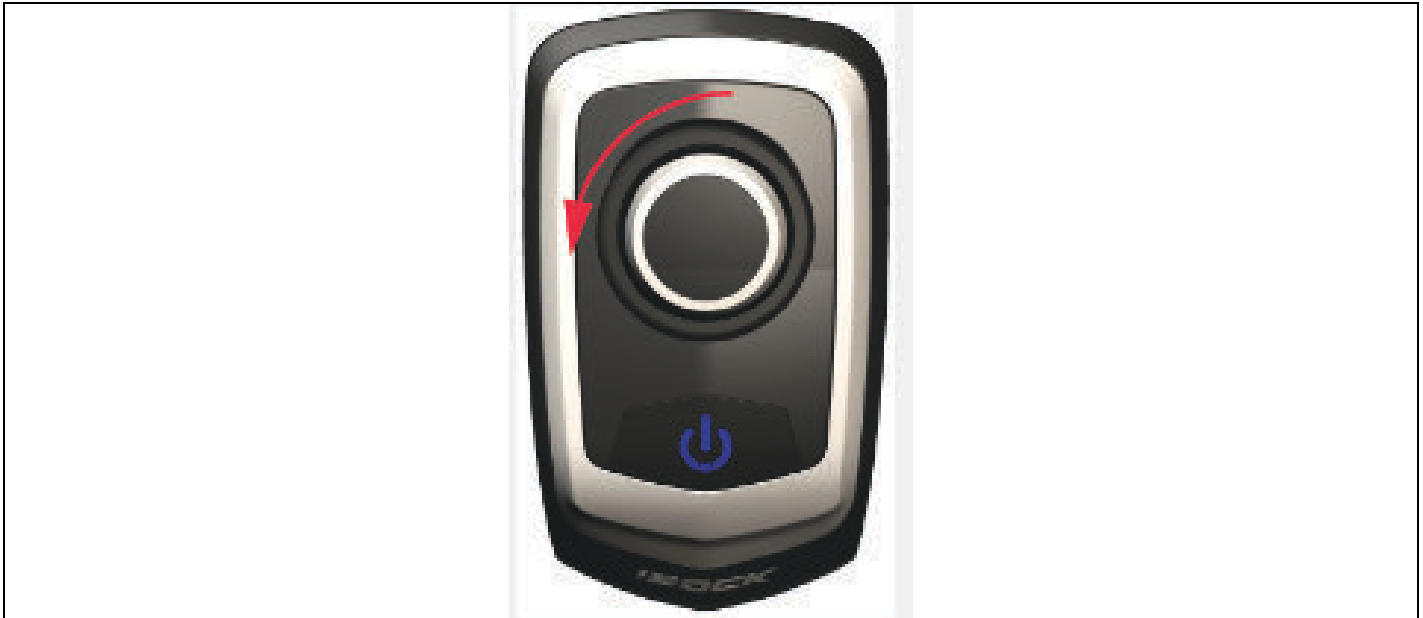
Per ruotare l'imbarcazione a tribordo mentre si sposta indietro, ruotare il joystick in senso orario.

Per correggere il sovrasterzo indietro, lasciare che il joystick ritorni nella posizione centrale oppure spingerlo in avanti.

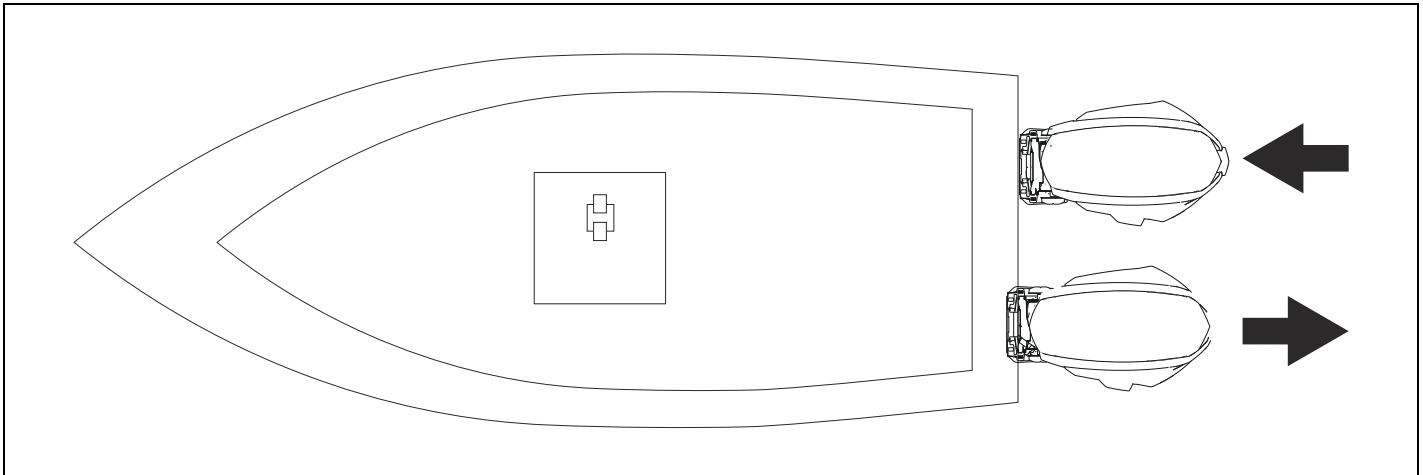
Accertarsi che l'imbarcazione risponda correttamente ai movimenti del joystick.

## Rotazione a babordo

Posizionare la leva dell'acceleratore in posizione FOLLE. Premere il pulsante di accensione sul joystick. Il pulsante di accensione si illuminerà in blu quando l'alimentazione viene inserita. Per spostare l'imbarcazione in rotazione a babordo, ruotare il joystick in senso antiorario.



Quando il joystick viene ruotato in senso antiorario, il motore di babordo fornirà la spinta in retromarcia mentre il motore di tribordo fornirà la spinta in marcia avanti per ruotare l'imbarcazione a babordo.



Per aumentare il movimento, ruotare ulteriormente il joystick in senso antiorario.

Per spostare l'imbarcazione in avanti mentre ruota a babordo, spostare il joystick in avanti.

Per spostare l'imbarcazione indietro mentre ruota a babordo, spostare il joystick indietro.

Per correggere il sovrasterzo indietro durante la rotazione a babordo, lasciare che il joystick ritorni nella posizione centrale oppure ruotarlo in senso orario.

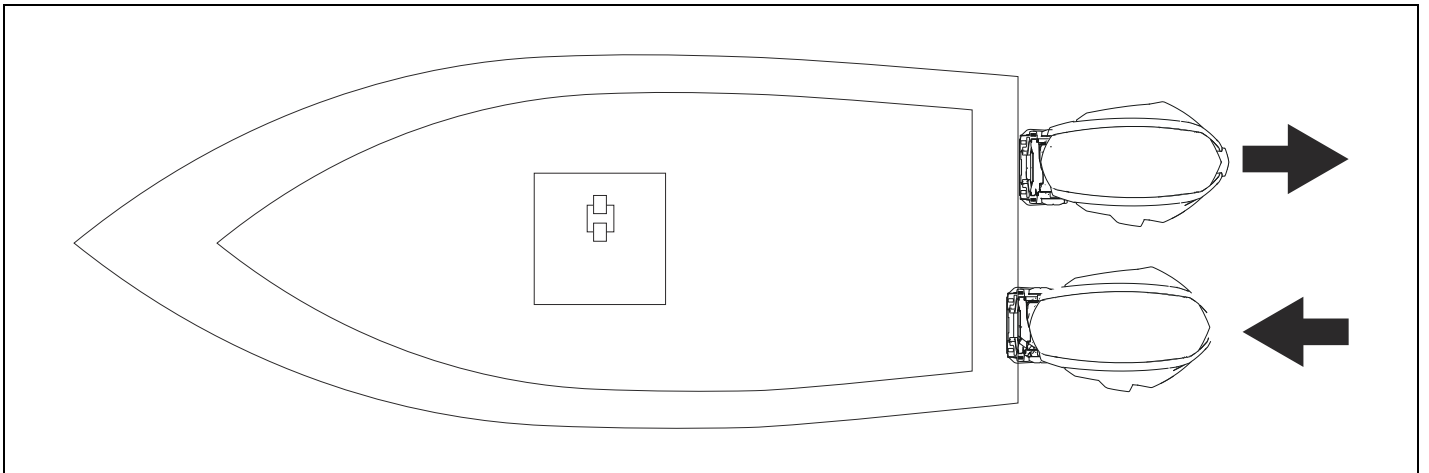
Accertarsi che l'imbarcazione risponda correttamente ai movimenti del joystick.

## Rotazione a tribordo

Posizionare la leva dell'acceleratore in posizione FOLLE. Premere il pulsante di accensione sul joystick. Il pulsante di accensione si illuminerà in blu quando l'alimentazione viene inserita. Per spostare l'imbarcazione in rotazione a tribordo, ruotare il joystick in senso orario.



Quando il joystick viene ruotato in senso orario, il motore di babordo fornirà la spinta in marcia avanti mentre il motore di tribordo fornirà la spinta in retromarcia per ruotare l'imbarcazione a tribordo.



Per aumentare il movimento, ruotare ulteriormente il joystick in senso orario.

Per spostare l'imbarcazione in avanti mentre ruota a tribordo, spostare il joystick in avanti.

Per spostare l'imbarcazione indietro mentre ruota a tribordo, spostare il joystick indietro.

Per correggere il sovrasterzo durante la rotazione a tribordo, lasciare che il joystick ritorni nella posizione centrale oppure ruotarlo in senso antiorario.

Accertarsi che l'imbarcazione risponda correttamente ai movimenti del joystick.



## **Ispezione**

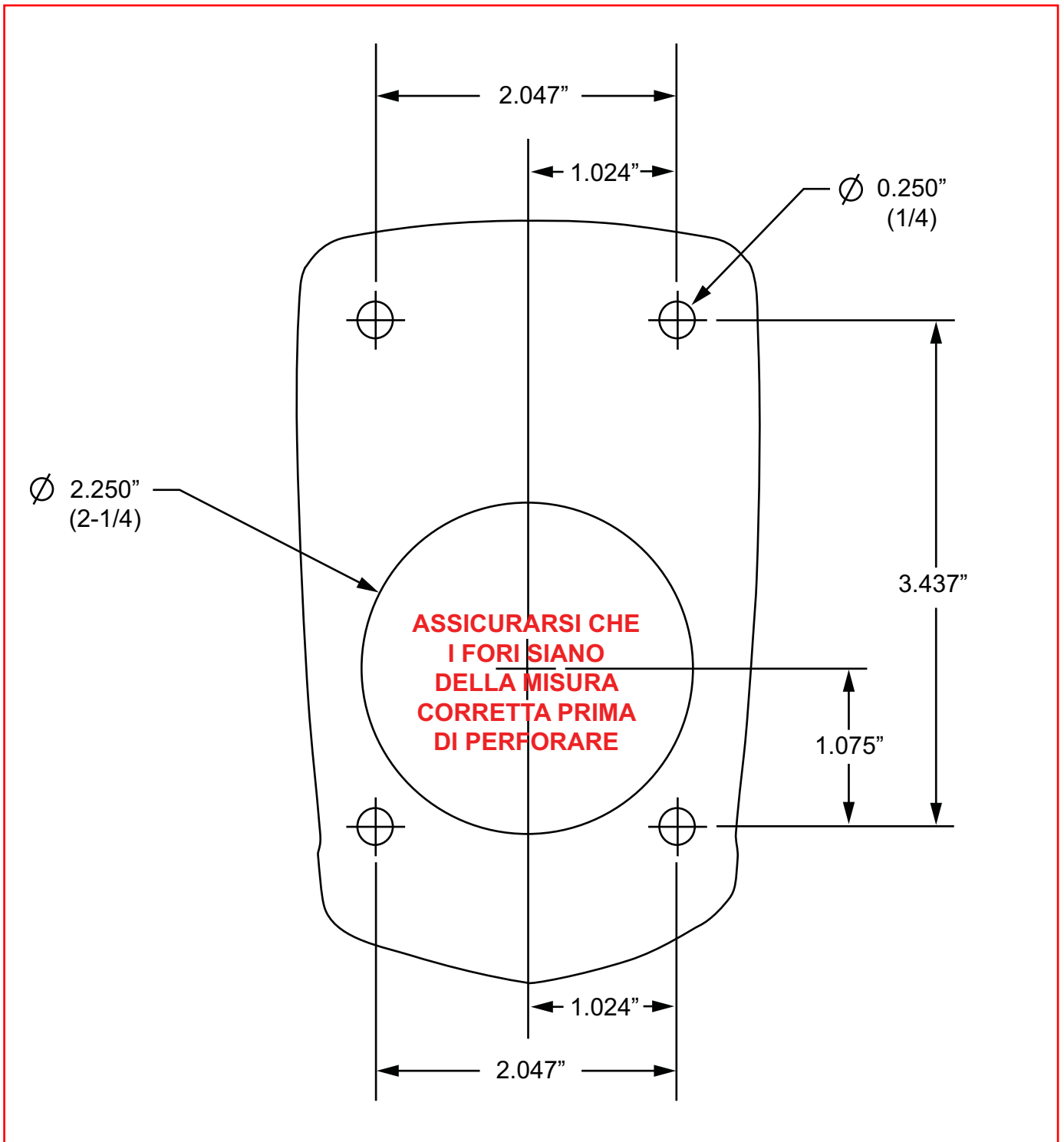
Ispezionare l'imbarcazione per verificare la presenza di eventuali perdite di liquidi. Se si riscontrano perdite, riparare immediatamente ed eseguire la procedura di spurgo descritta in questo manuale.

Accertarsi che tutti i flessibili idraulici siano disposti correttamente e che non presentino deformazioni. Se si riscontrano problemi, riparare immediatamente.

Ispezionare tutti i collegamenti elettrici. Accertarsi che tutti i collegamenti elettrici siano integri e che non presentino deformazioni o rotture. In caso di problemi, riparare immediatamente.

# Modello di foratura del joystick

Accertarsi che la stampante sia impostata su 100% quando si stampa questo modello.





## Codici errore modulo di controllo *iDock*

Codice	Circuito/sensore modulo di controllo <i>iDock</i>	Controllabile	Grave	Allarme acustico	S.A.F.E.	<i>Evinrude</i> Display digitale touchscreen	Tempo di attivazione	Informazioni errore / azione correttiva
1	Rilevato sovraccarico alimentazione a 5 V del sensore		X	X		Code 1 - Tensione sensore	< 1 secondo	Bassa tensione di alimentazione analogica per il sensore. Uscita +5 A <4,75 V, modalità joystick non consentita. Controllare il cablaggio dal modulo di controllo al sensore di posizione dello sterzo per verificare se vi è sfregamento o un possibile cortocircuito.
2	Circuito solenoide di selezione modalità aperto		X	X		Codice 2 - Guasto del solenoide	< 1 secondo	Rilevato circuito aperto sul solenoide di selezione modalità. Il solenoide non è collegato a massa, modalità joystick non consentita. Controllare i collegamenti elettrici e il cablaggio per individuare un possibile circuito aperto tra il modulo di controllo e il gruppo solenoide sul collettore. Controllare la continuità del solenoide.
3	Cortocircuito solenoide di selezione modalità		X	X		Codice 3 - Guasto del solenoide	< 1 secondo	Rilevato cortocircuito sul solenoide di selezione modalità. Corrente solenoide > 5 amp, modalità joystick non consentita. Controllare i collegamenti elettrici e il cablaggio per verificare se vi è sfregamento e un possibile cortocircuito tra il modulo di controllo e il gruppo solenoide sul collettore.
4	Circuito solenoide di selezione direzione aperto		X	X		Codice 4 - Guasto del solenoide	< 1 secondo	Rilevato circuito aperto sul solenoide di selezione direzione. Il solenoide non è collegato a massa, modalità joystick non consentita. Controllare i collegamenti elettrici e il cablaggio per verificare se vi è sfregamento e un possibile circuito aperto tra il modulo di controllo e il gruppo solenoide sul collettore. Controllare la continuità del solenoide con un ohmmetro.
5	Cortocircuito solenoide di selezione direzione		X	X		Codice 5 - Guasto del solenoide	< 1 secondo	Rilevato cortocircuito sul solenoide di selezione direzione. Corrente solenoide > 5 amp, modalità joystick non consentita. Controllare i collegamenti elettrici e il cablaggio per verificare se vi è sfregamento e un possibile cortocircuito tra il modulo di controllo e il gruppo solenoide sul collettore.
6	Guasto segnale del sensore dello sterzo 1	X				Codice 6 - Guasto del sensore	< 1 secondo	Segnale 1 fuori gamma o circuito aperto. Nessun segnale PWM rilevato. Controllare i collegamenti elettrici tra il modulo di controllo e il sensore di posizione dello sterzo. Sostituire il sensore di posizione dello sterzo.
7	Guasto segnale del sensore dello sterzo 2	X				Codice 7 - Guasto del sensore	< 1 secondo	Segnale 2 fuori gamma o circuito aperto. Nessun segnale PWM rilevato. Controllare i collegamenti elettrici tra il modulo di controllo e il sensore di posizione dello sterzo. Sostituire il sensore di posizione dello sterzo.
8	Tensioni dei sensori dello sterzo non correlate		X	X	X	Codice 8 - Guasto del sensore	< 1 secondo	I segnali dei sensori non sono correlati. Differenza tra i segnali > 2,5%, modalità joystick non consentita. Sostituire il sensore di posizione dello sterzo.
9	Guasto del sensore dello sterzo		X	X	X	Codice 9 - Guasto del sensore	< 1 secondo	Perdita dell'angolo di sterzata. Guasti 6 e 7 oppure guasto 8, modalità joystick non consentita. Controllare i collegamenti elettrici tra il modulo di controllo e il sensore di posizione dello sterzo. Sostituire il sensore di posizione dello sterzo.
10	Guasto del motorino dello sterzo		X	X	X	Codice 10 - Guasto del motorino	2 secondi	Mancato funzionamento del motorino. Regime motorino < 400 giri/min quando > 3.000 giri/min impostati, modalità joystick non consentita. Controllare i collegamenti elettrici tra il modulo di controllo e il motorino dello sterzo sul collettore. Controllare la continuità tra ogni fase del motorino (< 100 mΩ). Controllare se la resistenza tra ogni fase è simile (se l'ohmmetro lo consente). Verificare se è presente un circuito aperto tra ciascuna fase e la massa telaio (OL).
11	Riservato per uso futuro.							
12	Risposta dello sterzo inaspettata		X	X	X	Codice 12 - Guasto dello sterzo	1 secondo	La risposta dello sterzo al comando è inaspettata. Modifica dell'angolo dello sterzo opposta a quella impostata, modalità joystick non consentita.
13	Deriva dello sterzo eccessiva	X			X	Codice 13 - Guasto dello sterzo	1 secondo	Differenza negli angoli dello sterzo troppo elevata. Differenza > 14°, modalità joystick non consentita. Controllare tutti i raccordi della timoneria idraulica per verificare la presenza di eventuali perdite di fluido idraulico. Accertarsi che non vi siano perdite dai fuoribordo alla valvola di allineamento. Verificare che la valvola di allineamento sia in posizione CHIUSA (funzionamento). Accertarsi che non vi sia aria nel sistema dello sterzo, in caso contrario spurgare il sistema.
14	Alimentazione principale scollegata	X				Codice 14 - Errore alimentazione principale	2 secondi	Alimentazione principale dall'EMM sulla rete del telecomando (privata) scollegata. Alimentazione principale < 7,0 V. Verificare che nessun altro modulo presenti un guasto simile attivo. In caso affermativo, è presente un circuito aperto nel cavo della rete del telecomando (privata) che causa un'interruzione tra l'EMM e il primo dispositivo. Possibile guasto all'hub o all'EMM. In caso negativo, è presente un circuito aperto nella rete del telecomando (privata) o nel cavo dall'hub al modulo.
15	Massa principale scollegata	X				Codice 15 - Errore massa principale	2 secondi	Terra principale scollegata Controllare i collegamenti elettrici dal modulo di controllo alla batteria.

## Codici errore modulo di controllo *iDock*

Codice	Circuito/sensore modulo di controllo <i>iDock</i>	Controllabile	Grave	Allarme acustico	S.A.F.E.	Display digitale touchscreen Evinrude	Tempo di attivazione	Informazioni errore / azione correttiva
16	Alimentazione batteria scollegata		X	X	X	Codice 16 - Guasto alimentazione	2 secondi	Alimentazione ausiliaria scollegata Alimentazione accessori < 7,0 V, modalità joystick non consentita. Controllare i collegamenti elettrici dal modulo di controllo alla batteria.
17	Massa batteria scollegata		X	X	X	Codice 17 - Guasto alimentazione	2 secondi	Terra ausiliaria scollegata Modalità joystick non consentita. Controllare i collegamenti elettrici dal modulo di controllo alla batteria.
18	Errore checksum della ROM		X			Codice 18 - Errore di memoria	3 secondi	Indica un programma applicativo danneggiato. Checksum del software errata, modalità joystick non consentita. Ricaricare il software corretto. Se il codice persiste dopo aver aggiornato il software, sostituire il modulo.
19	Guasto rete CAN privata	X				Codice 19 - Errore di comunicazione rete PRVT	5 secondi	Controllare i cavi e i collegamenti della rete del telecomando (privata).
20	MC0 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X				Codice 20 - Errore comunicazione rete PBLC	1 secondo	MC0 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica. Controllare i collegamenti della rete NMEA 2000 per i moduli di controllo dell'altro motore fuoribordo.
21	MC0 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X				Codice 21 - Errore di comunicazione rete PRVT	1 secondo	MC0 Perdita di comunicazione sulla rete privata. Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata) per i moduli di controllo dell'altro motore fuoribordo.
22	MC1 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X				Codice 22 - Errore comunicazione rete PBLC	1 secondo	MC1 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica. Controllare i collegamenti della rete NMEA 2000 per i moduli di controllo dell'altro motore fuoribordo.
23	MC1 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X				Codice 23 - Errore di comunicazione rete PRVT	1 secondo	MC1 Perdita di comunicazione sulla rete privata. Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata) per i moduli di controllo dell'altro motore fuoribordo.
24	MC2 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X				Codice 24 - Errore comunicazione rete PBLC	1 secondo	MC2 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica. Controllare i collegamenti della rete NMEA 2000 per i moduli di controllo dell'altro motore fuoribordo.
25	MC2 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X				Codice 25 - Errore di comunicazione rete PRVT	1 secondo	MC2 Perdita di comunicazione sulla rete privata. Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata) per i moduli di controllo dell'altro motore fuoribordo.
26	MC3 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X				Codice 26 - Errore comunicazione rete PBLC	1 secondo	MC3 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica. Controllare i collegamenti della rete NMEA 2000 per il modulo di controllo.
27	MC3 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X				Codice 27 - Errore di comunicazione rete PRVT	1 secondo	MC3 Perdita di comunicazione sulla rete privata. Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata) per i moduli di controllo dell'altro motore fuoribordo.
28	JOY0 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X				Codice 28 - Errore comunicazione rete PBLC	1 secondo	Joystick 0 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica. Controllare i collegamenti della rete NMEA 2000 per il joystick dell'altro fuoribordo.
29	JOY0 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X				Codice 29 - Errore di comunicazione rete PRVT	1 secondo	Joystick 0 Perdita di comunicazione sulla rete privata. Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata) per il joystick dell'altro fuoribordo.
30	JOY1 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X				Codice 30 - Errore comunicazione rete PBLC	1 secondo	Joystick 1 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica. Controllare i collegamenti della rete NMEA 2000 per il joystick dell'altro fuoribordo.
31	JOY1 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X				Codice 31 - Errore di comunicazione rete PRVT	1 secondo	Joystick 1 Perdita di comunicazione sulla rete privata. Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata) per il joystick dell'altro fuoribordo.
32	PSM0 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X				Codice 32 - Errore comunicazione rete PBLC	1 secondo	PS0 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica. Controllare i collegamenti della rete NMEA 2000 per il modulo sensori di pressione (PSM) dell'altro fuoribordo.
33	PSM0 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X				Codice 33 - Errore di comunicazione rete PRVT	1 secondo	PS0 Perdita di comunicazione sulla rete privata. Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata) per il modulo sensori di pressione (PSM) dell'altro fuoribordo.
34	PSM1 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X				Codice 34 - Errore comunicazione rete PBLC	1 secondo	PS1 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica. Controllare i collegamenti della rete NMEA 2000 per il modulo sensori di pressione (PSM) dell'altro fuoribordo.
35	PSM1 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X				Codice 35 - Errore di comunicazione rete PRVT	1 secondo	PS1 Perdita di comunicazione sulla rete privata. Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata) per il modulo sensori di pressione (PSM) dell'altro fuoribordo.
36	Riservato per uso futuro.							
37	Riservato per uso futuro.							
38	Surriscaldamento controller collettore	X				Codice 38 - Guasto del sistema	5 secondi	Rilevata temperatura elevata sul modulo MC. Temperatura dello scarico > 85°C (185°F). Controllare il sistema di raffreddamento del fuoribordo e i flessibili dell'acqua di raffreddamento al modulo di controllo.

## Codici errore modulo sensore di pressione *iDock*

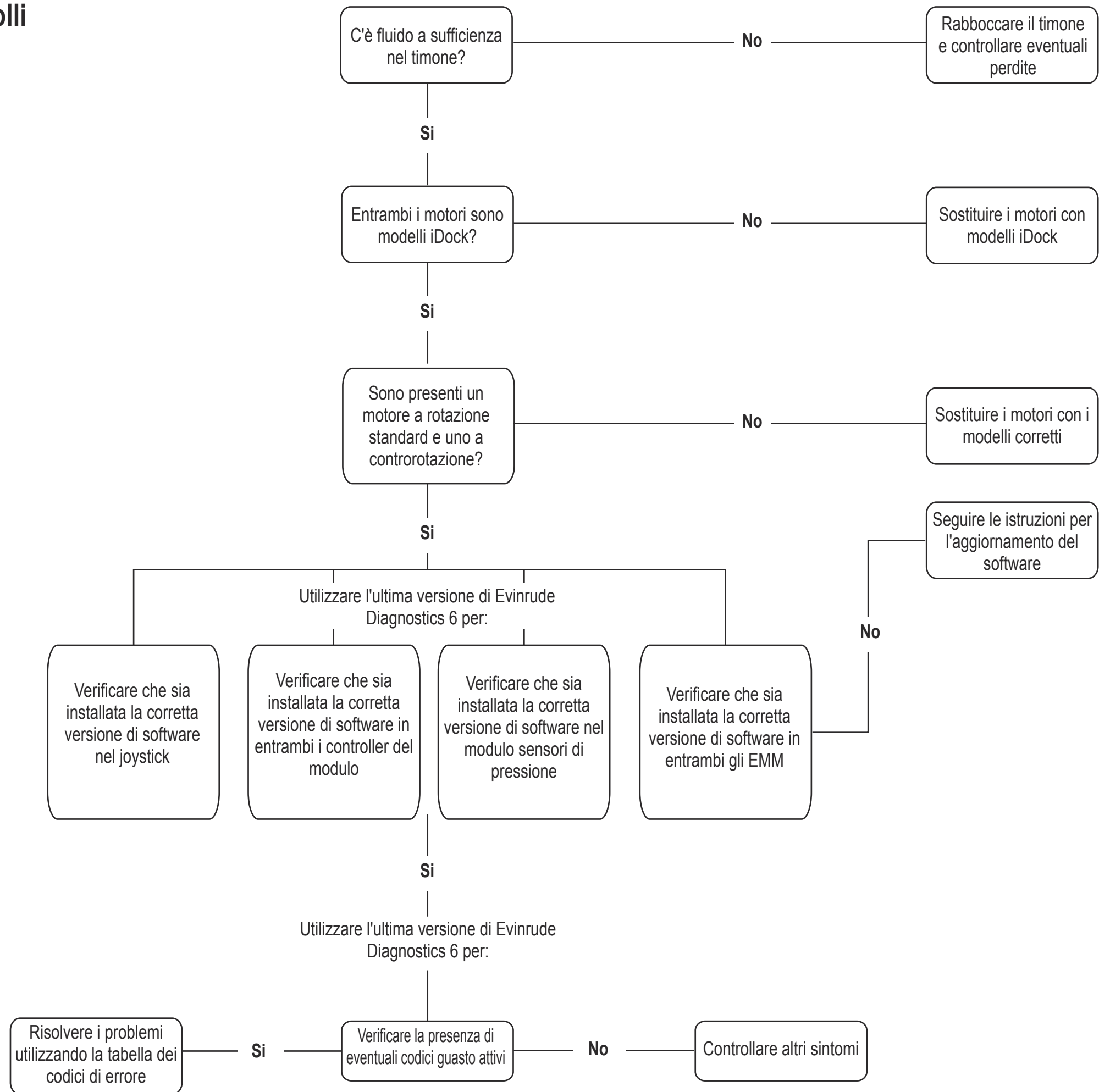
Codice	Circuito/sensore modulo di controllo <i>iDock</i>	Controllabile	Grave	Allarme acustico	Display digitale touchscreen Evinrude	Tempo di attivazione	Informazioni errore / azione correttiva
1	Sensore di pressione di babordo superiore alla gamma		X	X	Codice 1 Guasto al sensore di pressione di babordo	< 1 secondo	Sensore < 0,4 V o sensore > 4,6 V. Utilizzare il software <i>Evinrude Diagnostics</i> per controllare i valori ADC del sensore, provare a riprodurre il guasto. Se il guasto persiste, sostituire il PSM.
2	Sensore di pressione di tribordo superiore alla gamma		X	X	Codice 2 Guasto al sensore di pressione di tribordo	< 1 secondo	Sensore < 0,4 V o sensore > 4,6 V. Utilizzare il software <i>Evinrude Diagnostics</i> per controllare i valori ADC del sensore, provare a riprodurre il guasto. Se il guasto persiste, sostituire il PSM.
3	Rilevato sovraccarico alimentazione a 5 V		X	X	Code 3 - Tensione sensore	< 1 secondo	Uscita +5 V < 4,75 V. Utilizzare il software <i>Evinrude Diagnostics</i> per controllare i valori di tensione. Se il guasto persiste, sostituire il PSM.
4	Alimentazione principale scollegata	X			Codice 4 - Errore alimentazione principale	2 secondi	Alimentazione principale < 7,0 V. Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata). Controllare il fusibile e le connessioni di alimentazione dal telecomando alla batteria.
5	Massa principale scollegata	X			Codice 5 - Errore massa principale	2 secondi	Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata). Controllare il fusibile e le connessioni di alimentazione dal telecomando alla batteria.
6	Alimentazione accessori scollegata	X			Codice 6 - Errore alimentazione accessori	2 secondi	Alimentazione accessori < 7,0 V. Controllare il connettore di alimentazione a 2 pin dal PMS all'adattatore/agli adattatori. Controllare il fusibile e le connessioni di alimentazione dal telecomando alla batteria.
7	Massa accessori scollegata	X			Codice 7 - Errore massa accessori	2 secondi	Controllare il connettore di alimentazione a 2 pin dal PMS all'adattatore/dagli adattatori. Controllare il fusibile e le connessioni di alimentazione dal telecomando alla batteria.
8	Errore checksum della ROM		X		Codice 8 - Errore di memoria	3 secondi	Checksum del software errata, aggiornare il software PSM all'ultima revisione.
9	Guasto rete CAN privata	X			Codice 9 - Errore comunicazione rete privata	5 secondi	Circuito rete privata aperto o cortocircuito, perdita di comunicazione ridondante. Controllare e sostituire i cavi della rete del telecomando (privata) secondo necessità.
10	MC0 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X			Codice 10 - MC0 Errore comunicazione rete pubblica	1 secondi	Controllare le connessioni della rete NMEA 2000 per il modulo di controllo
11	MC0 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X			Codice 11 - MC0 Errore comunicazione rete privata	1 secondi	Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata) dal modulo di controllo
12	MC1 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X			Codice 12 - MC1 Errore comunicazione rete pubblica	1 secondi	Collegamenti della rete NMEA 2000 mancanti dal modulo di controllo
13	MC1 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X			Codice 13 - Errore comunicazione rete privata MC1	1 secondi	Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata) dal modulo di controllo
14	MC2 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X			Codice 14 - MC2 Errore comunicazione rete pubblica	1 secondi	Collegamenti della rete NMEA 2000 mancanti dal modulo di controllo
15	MC2 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X			Codice 15 - MC2 Errore comunicazione rete privata	1 secondi	Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata) dal modulo di controllo
16	MC3 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X			Codice 16 - MC3 Errore comunicazione rete pubblica	1 secondi	Collegamenti della rete NMEA 2000 mancanti dal modulo di controllo
17	MC3 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X			Codice 17 - Errore comunicazione rete privata MC3	1 secondi	Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata) dal modulo di controllo



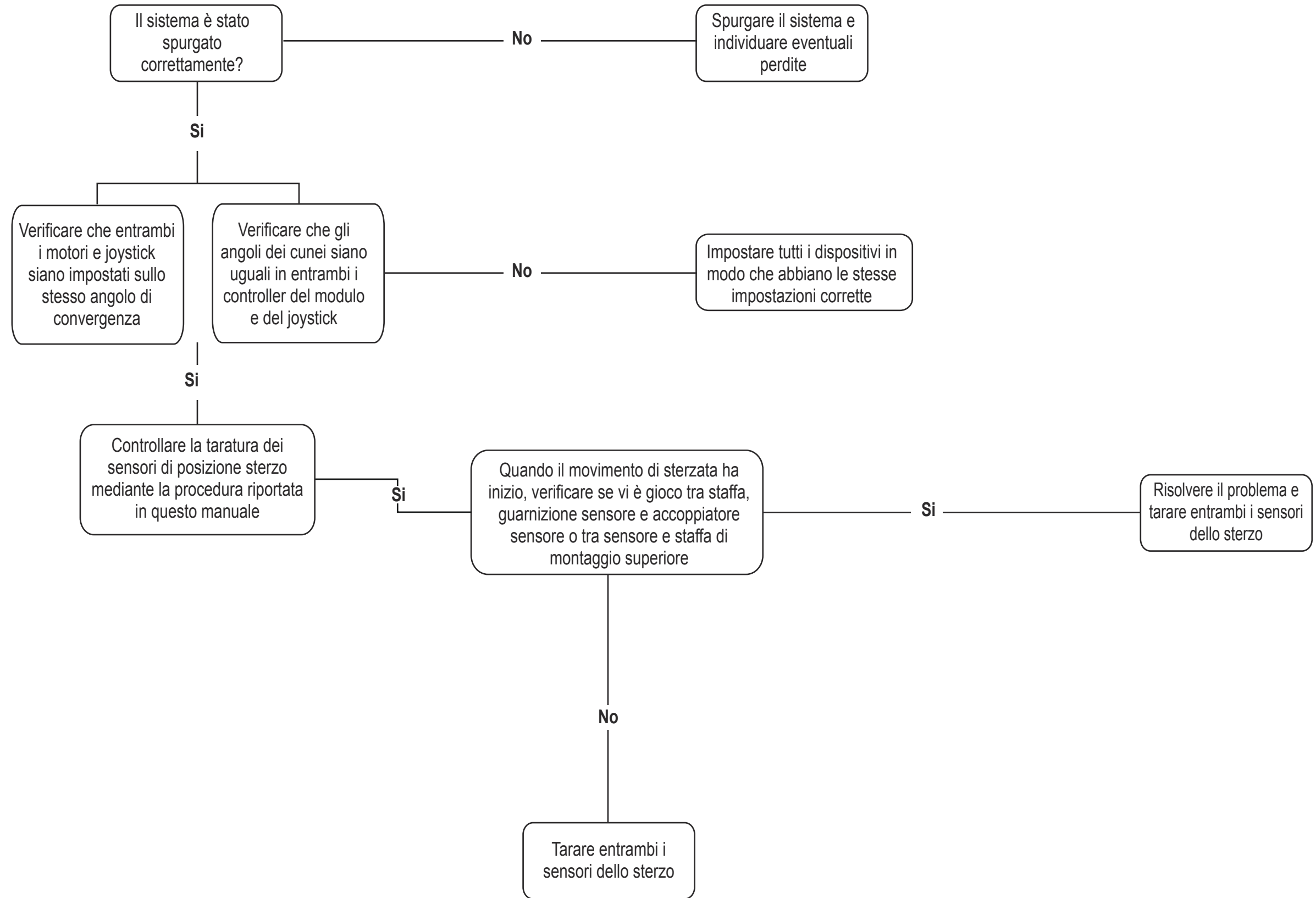
## Codici errore Joystick *iDock*

Codice	Circuito/sensore joystick <i>iDock</i>	Controllabile	Grave	Allarme acustico	<i>Evinrude</i> Display digitale touchscreen	Tempo di attivazione	Informazioni errore / azione correttiva
1	Guasto al sensore ridondanza joystick	X			Code 1 - Guasto sensore joystick	< 1 secondo	Sensore joystick ridondante > 4,65 V o < 0,35 V. Utilizzare il software <i>Evinrude Diagnostics</i> per controllare i valori ADC di ciascun asse per verificare o riprodurre il guasto. Se il guasto persiste, sostituire il joystick.
2	Guasto al sensore joystick		X	X	Code 2 - Guasto sensore joystick	< 1 secondo	Entrambi i sensori del joystick > 4,65 V o < 0,35 V, o guasto a +5 V. Il joystick non funziona. Utilizzare la <i>Evinrude Diagnostics</i> per controllare i valori ADC di ciascun asse per verificare o riprodurre il guasto. Sostituire il joystick.
3	Guasto sensore di orientamento	X			Code 3 - Guasto sensore joystick	< 1 secondo	Perdita di comunicazione con i sensori, taratura sensore non eseguita o guasto a +2,5 V. Tarare il controller joystick. Se la taratura non rettifica il guasto, sostituire il joystick.
4	Alimentazione principale scollegata	X			Codice 4 - Errore alimentazione principale	2 secondi	Alimentazione principale < 7,0 V. Controllare i collegamenti di alimentazione dal joystick alla batteria.
5	Massa principale scollegata	X			Codice 5 - Errore terra	2 secondi	Controllare le connessioni a massa dal joystick alla batteria.
6	Alimentazione accessori scollegata	X			Codice 6 - Errore alimentazione accessori	2 secondi	Alimentazione accessori < 7,0 V. Controllare i collegamenti di alimentazione dal joystick alla batteria.
7	Massa accessori scollegata	X			Codice 7 - Errore massa accessori	2 secondi	Controllare le connessioni a massa dal joystick alla batteria.
8	Limiti di taratura del sistema superati		X	X	Codice 8 - Errore di taratura		Eseguire la taratura del joystick/dell'imbarcazione.
9	Errore checksum della ROM		X		Codice 9 - Errore di memoria	3 secondi	Checksum del software errata, aggiornare il software del joystick all'ultima revisione.
10	riservato per uso futuro						
11	riservato per uso futuro						
12	Guasto rete CAN privata	X			Codice 12 - Errore di comunicazione rete PRVT	5 secondi	Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata).
13	EMM0 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X			Codice 13 - Errore comunicazione rete PBLC	3 secondi	Controllare le connessioni della rete NMEA 2000.
14	EMM0 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X			Codice 14 - Errore di comunicazione rete PRVT	3 secondi	Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata).
15	EMM1 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X			Codice 15 - Errore comunicazione rete PBLC	3 secondi	Controllare le connessioni della rete NMEA 2000.
16	EMM1 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X			Codice 16 - Errore di comunicazione rete PRVT	3 secondi	Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata).
17	EMM2 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X			Codice 17 - Errore comunicazione rete PBLC	3 secondi	Controllare le connessioni della rete NMEA 2000.
18	EMM2 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X			Codice 18 - Errore di comunicazione rete PRVT	3 secondi	Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata).
19	EMM3 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X			Codice 19 - Errore comunicazione rete PBLC	3 secondi	Controllare le connessioni della rete NMEA 2000.
20	EMM3 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X			Codice 20 - Errore di comunicazione rete PRVT	3 secondi	Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata).
21	CH0 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X			Codice 21 - Errore comunicazione rete PBLC	3 secondi	Controllare le connessioni di rete NMEA 2000 e del telecomando.
22	CH0 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X			Codice 22 - Errore di comunicazione rete PRVT	3 secondi	Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata).
23	CH1 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X			Codice 23 - Errore comunicazione rete PBLC	3 secondi	Controllare le connessioni di rete NMEA 2000 e del telecomando.
24	CH1 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X			Codice 24 - Errore di comunicazione rete PRVT	3 secondi	Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata).
25	MC0 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X			Codice 25 - Errore comunicazione rete PBLC	1 secondi	Controllare i collegamenti della rete NMEA 2000 per il modulo di controllo.
26	MC0 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X			Codice 26 - Errore di comunicazione rete PRVT	1 secondi	Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata) per il modulo di controllo.
27	MC1 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X			Codice 27 - Errore comunicazione rete PBLC	1 secondi	Controllare i collegamenti della rete NMEA 2000 per il modulo di controllo.
28	MC1 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X			Codice 28 - Errore di comunicazione rete PRVT	1 secondi	Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata) per il modulo di controllo.
29	MC2 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X			Codice 29 - Errore comunicazione rete PBLC	1 secondi	Controllare i collegamenti della rete NMEA 2000 per il modulo di controllo.
30	MC2 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X			Codice 30 - Errore di comunicazione rete PRVT	1 secondi	Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata) per il modulo di controllo.
31	MC3 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X			Codice 31 - Errore comunicazione rete PBLC	1 secondi	Controllare i collegamenti della rete NMEA 2000 per il modulo di controllo.
32	MC3 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X			Codice 32 - Errore di comunicazione rete PRVT	1 secondi	Controllare i collegamenti della rete del telecomando (privata) per il modulo di controllo.
33	JOY0 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X			Codice 33 - Errore comunicazione rete PBLC	3 secondi	Controllare le connessioni della rete NMEA 2000 per il joystick.
34	JOY0 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X			Codice 34 - Errore di comunicazione rete PRVT	3 secondi	Controllare le connessioni della rete del telecomando (privata) del joystick.
35	JOY1 Perdita di comunicazione sulla rete pubblica	X			Codice 35 - Errore comunicazione rete PBLC	3 secondi	Controllare le connessioni della rete NMEA 2000 per il joystick.
36	JOY1 Perdita di comunicazione sulla rete privata	X			Codice 36 - Errore di comunicazione rete PRVT	3 secondi	Controllare le connessioni della rete del telecomando (privata) del joystick.

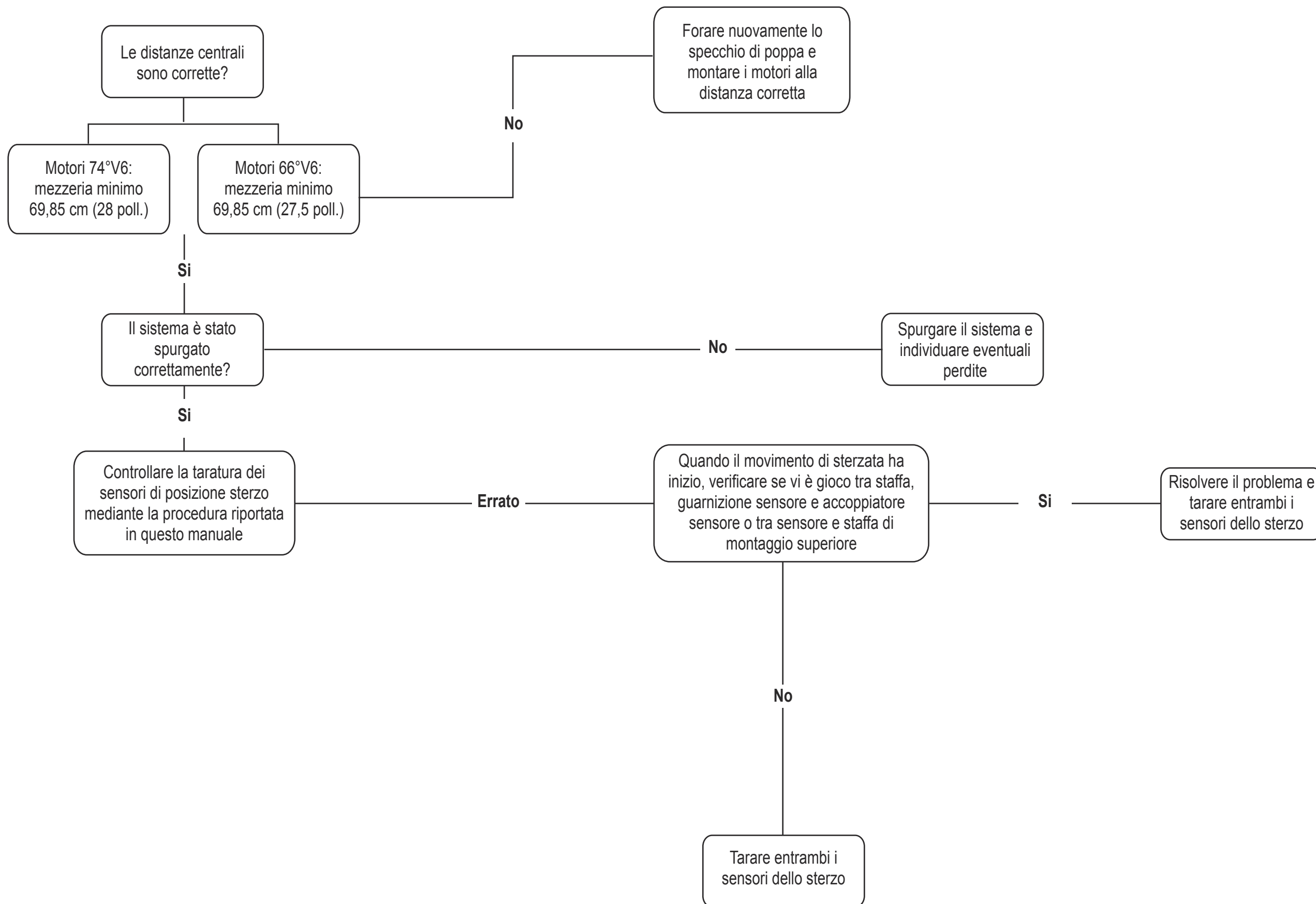
# Evinrude iDock Controlli preliminari



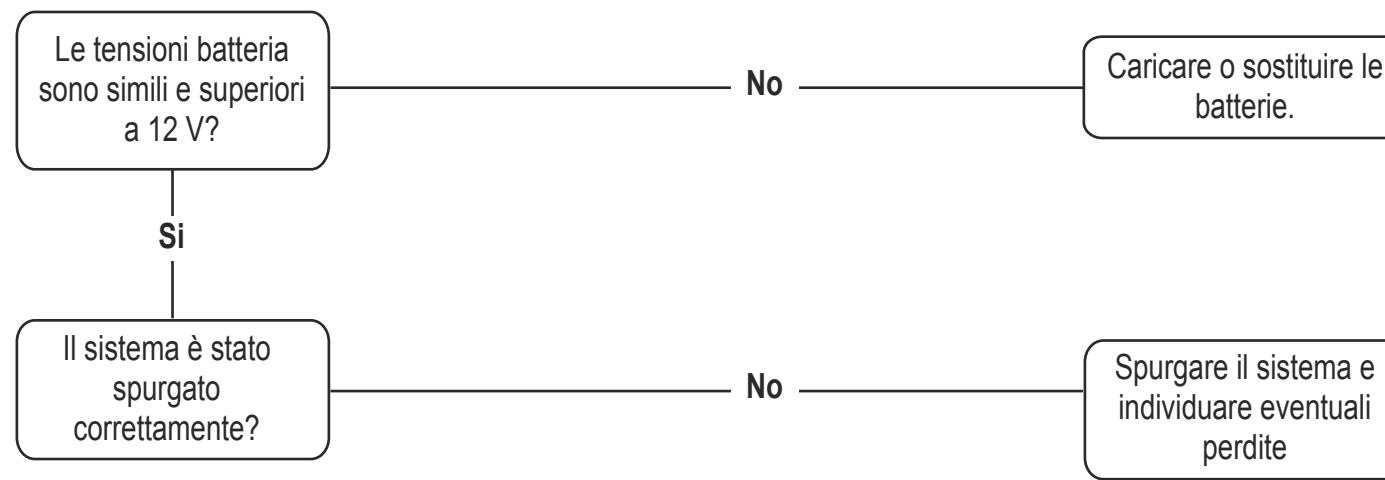
# Evinrude iDock I motori perdono ripetutamente la taratura



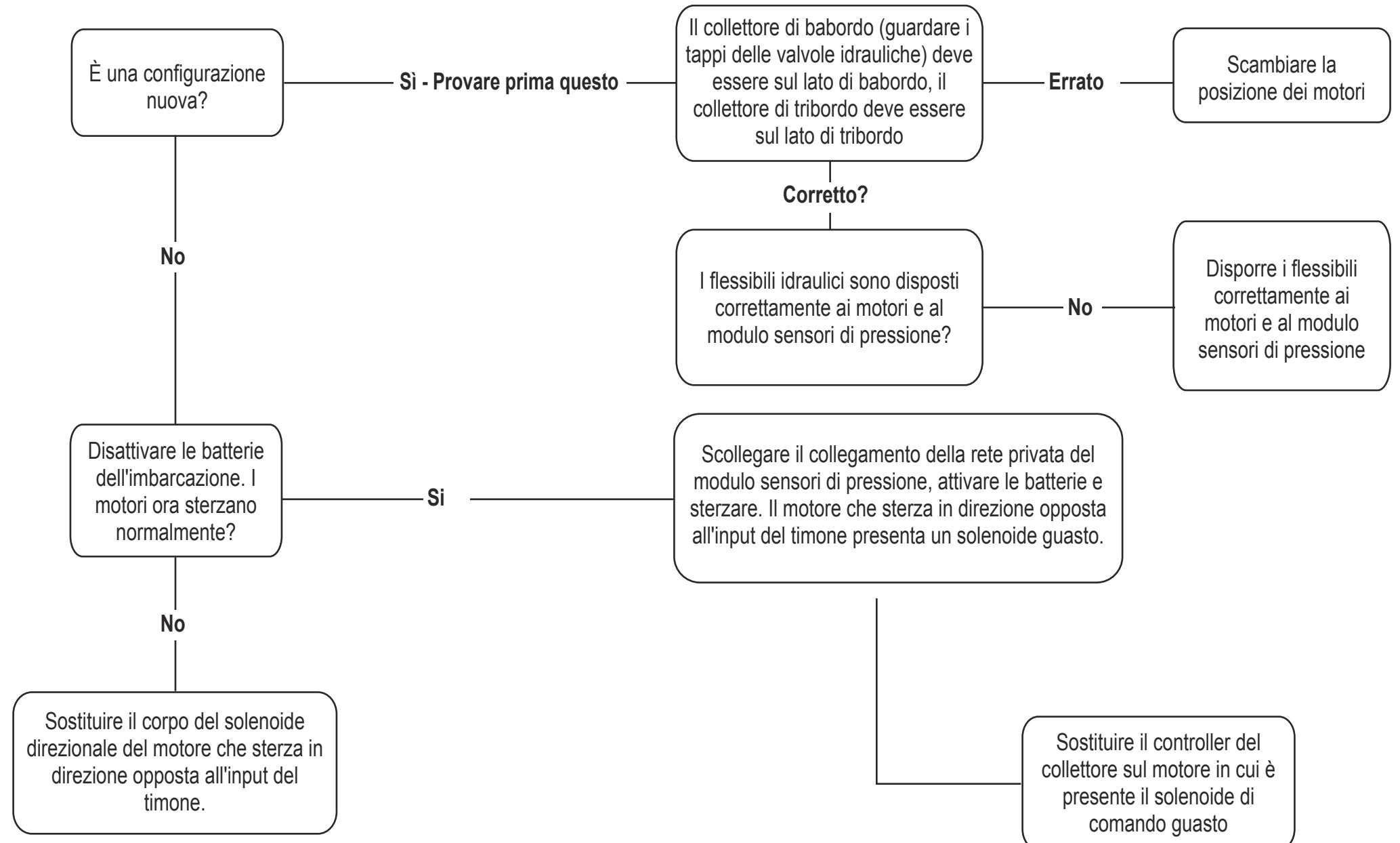
# Evinrude iDock Motori in contatto



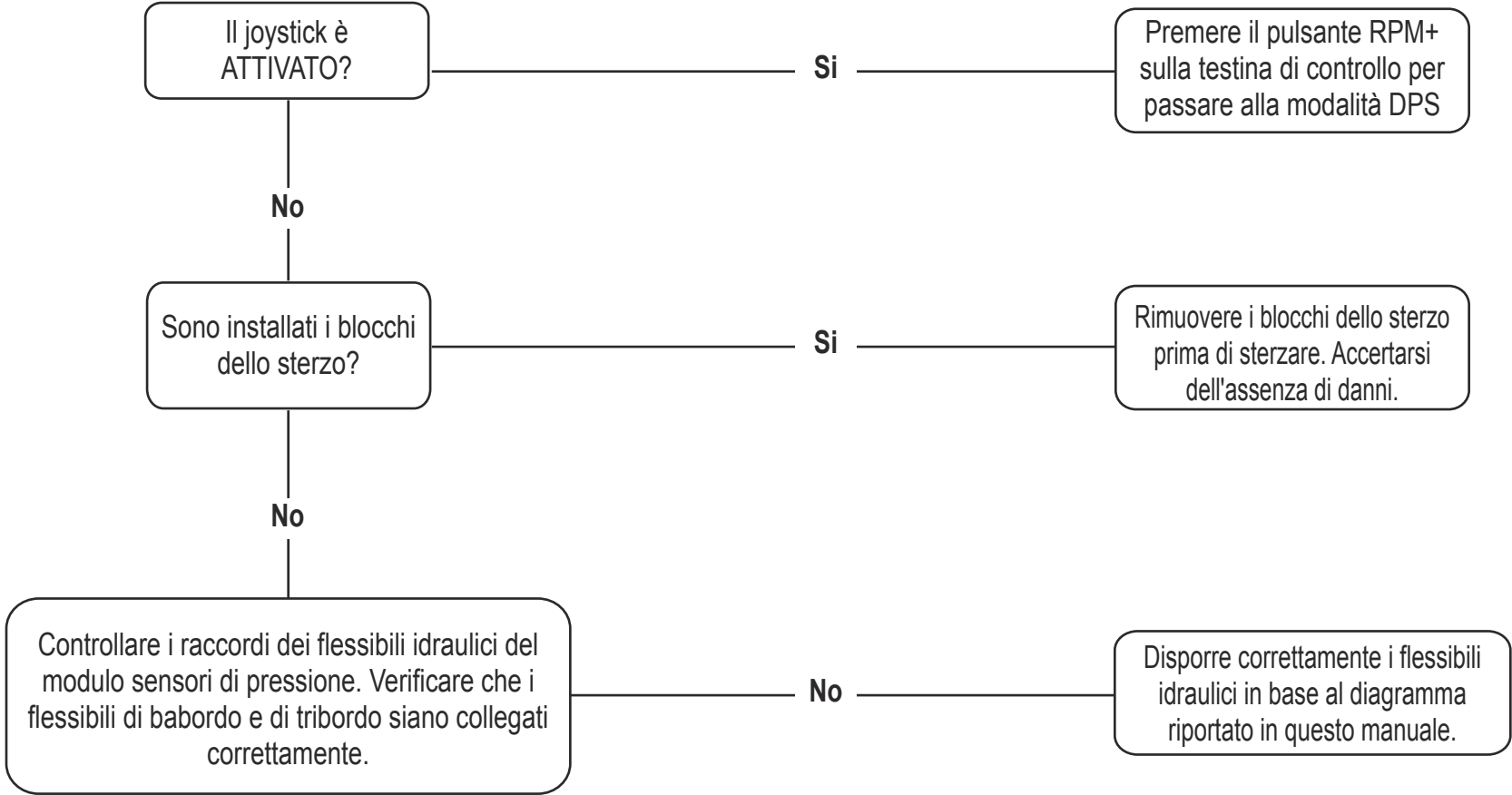
## Evinrude iDock Un motore sterza lentamente in modalità di ormeggio



## Evinrude iDock I motori sterzano in direzione opposta all'input del timone

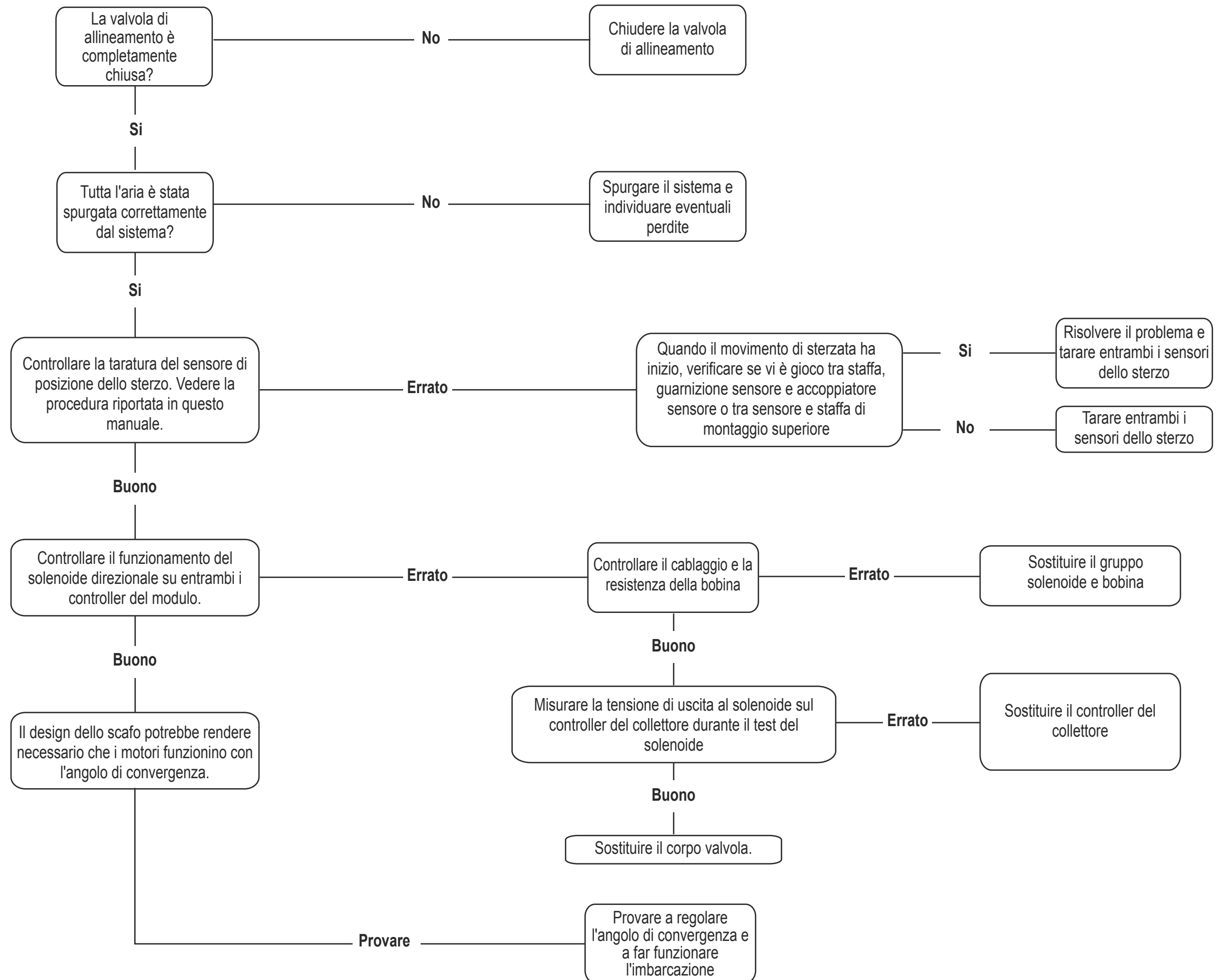


# Evinrude iDock I motori non rispondono all'input dello sterzo

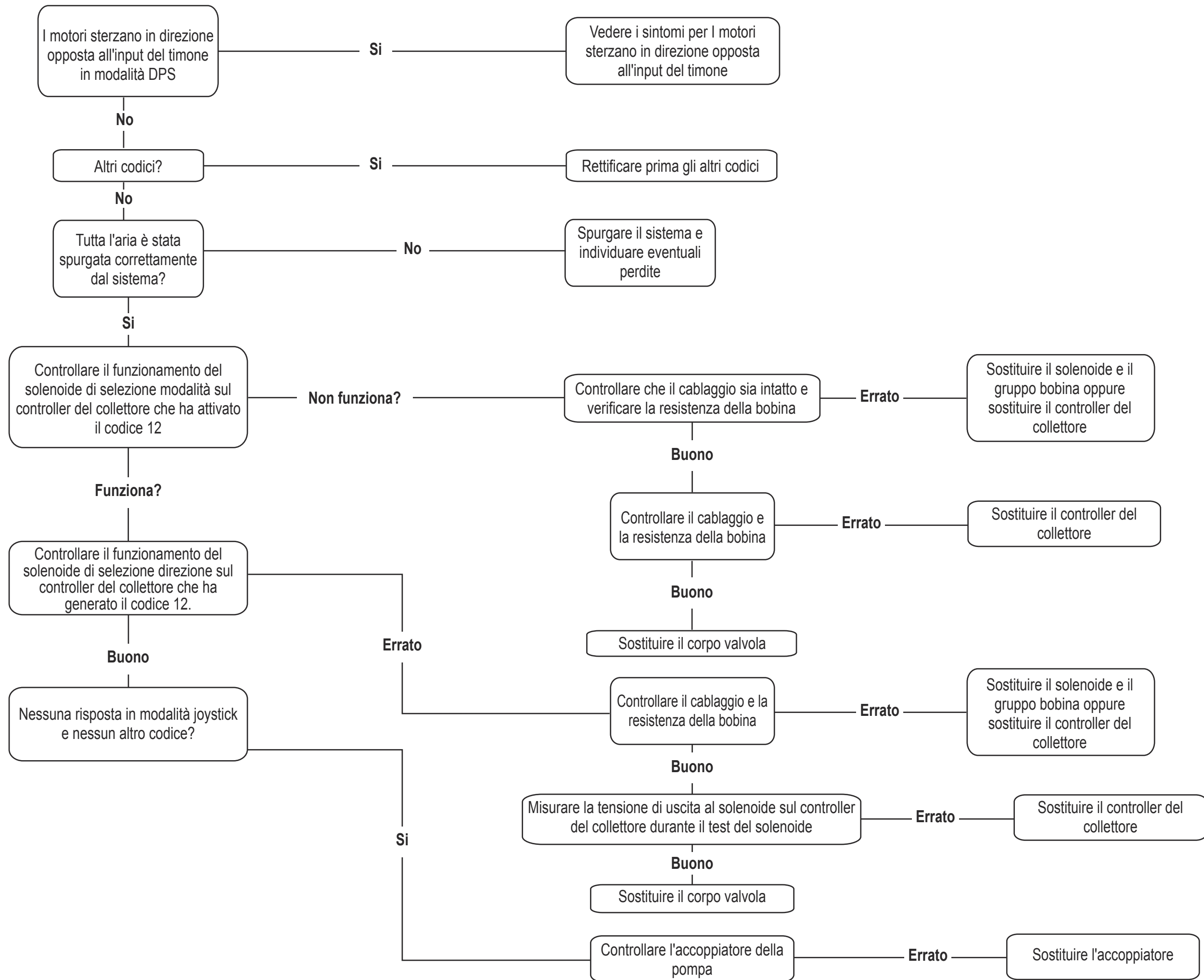




# Evinrude iDock Controller collettore Codice 13

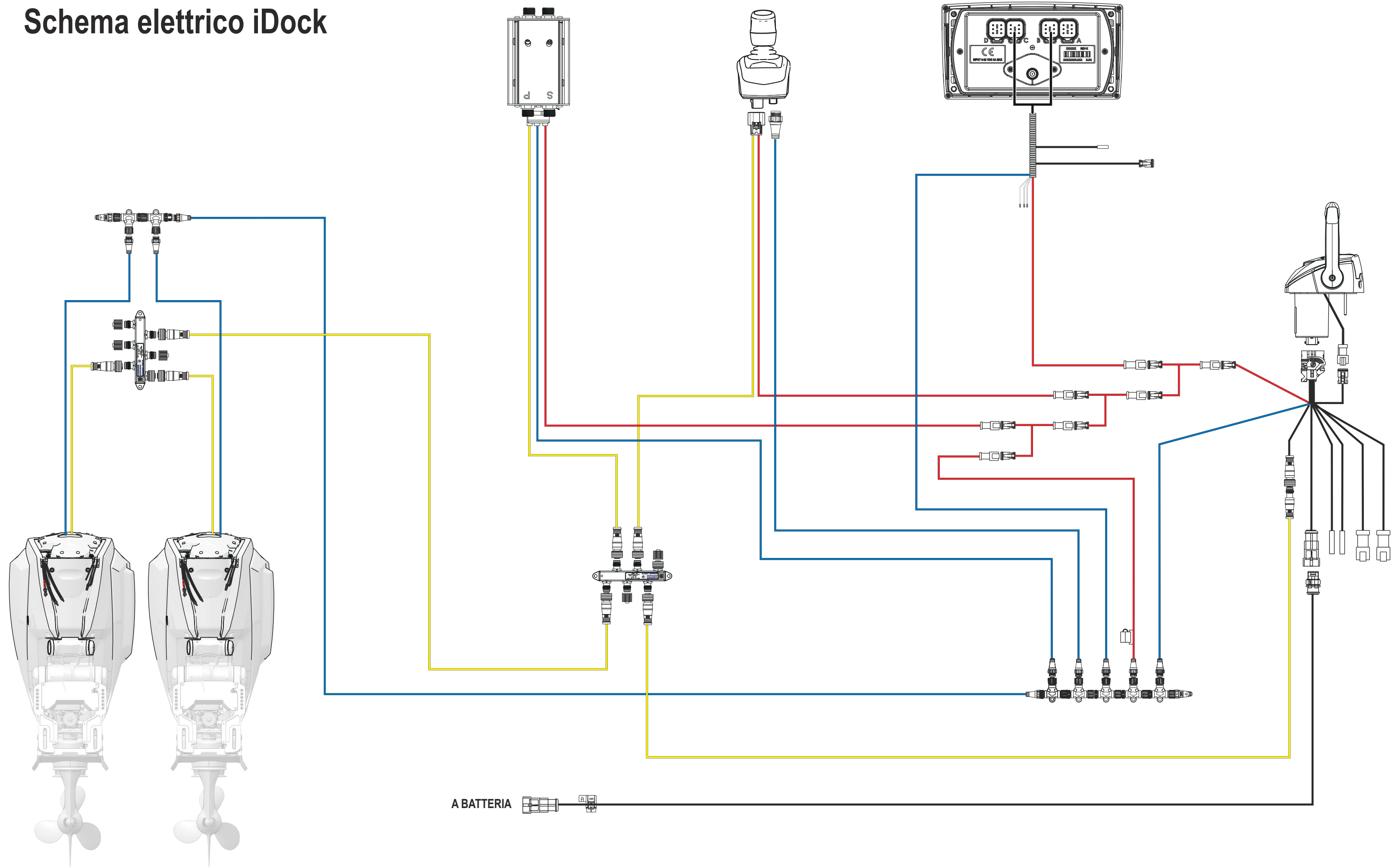


# Evinrude iDock Controller collettore Codice 12





# Schema elettrico iDock

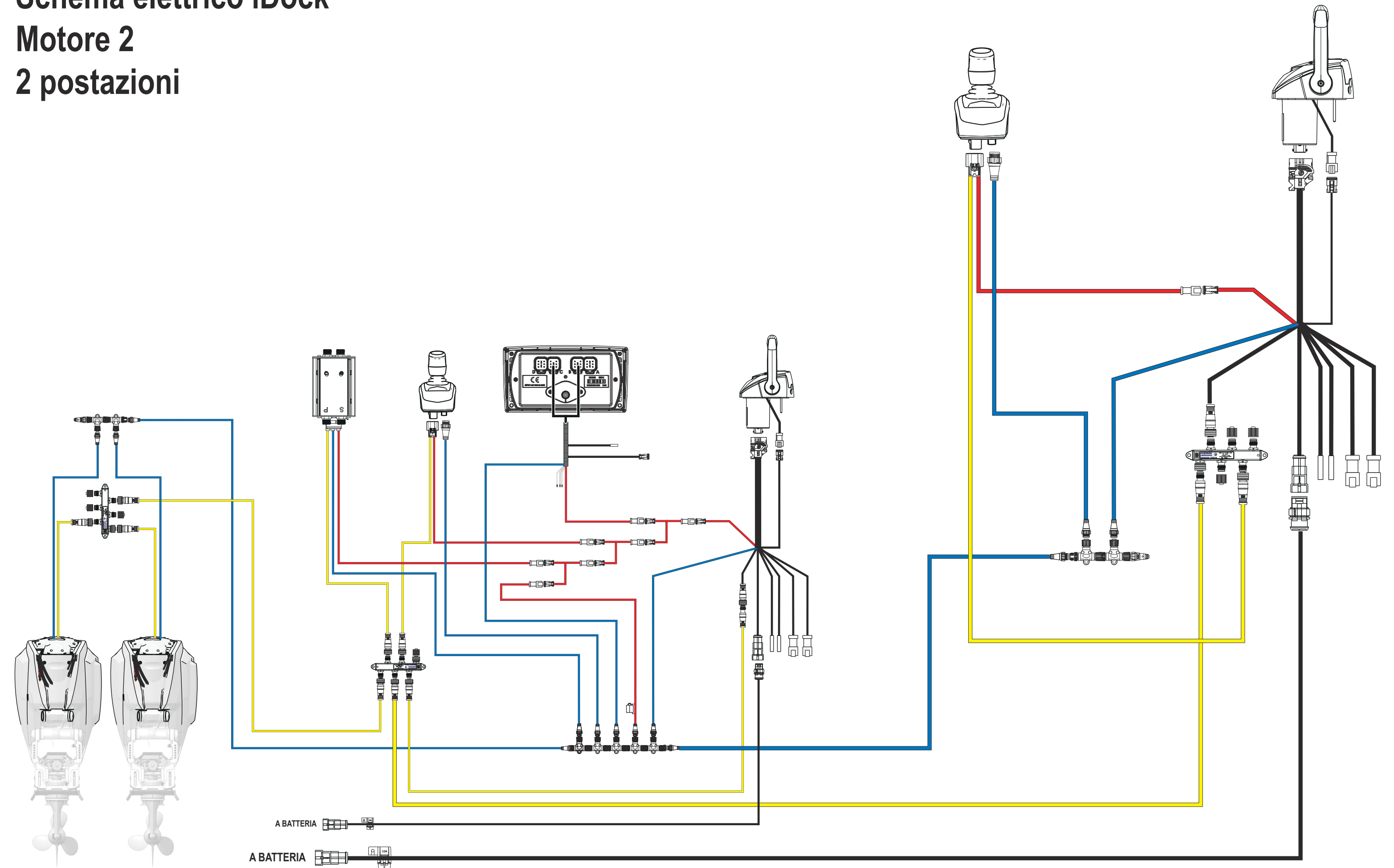




# Schema elettrico iDock

## Motore 2

## 2 postazioni









[www.brp.com](http://www.brp.com)



SKI-DOO®  
LYNX®

SEA-DOO®  
EVINRUDE®

CAN-AM®  
ROTAX®



REV B\_IT