



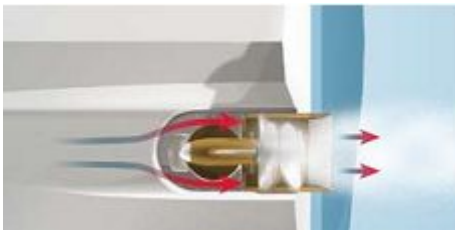
ZEUS[®]
Pod Drive System

3500 & 3800 Series



КОМФОРТ
БЕЗОПАСНОСТЬ
МАНЕВРЕННОСТЬ
ЭФФЕКТИВНОСТЬ

Marine Propulsion Systems

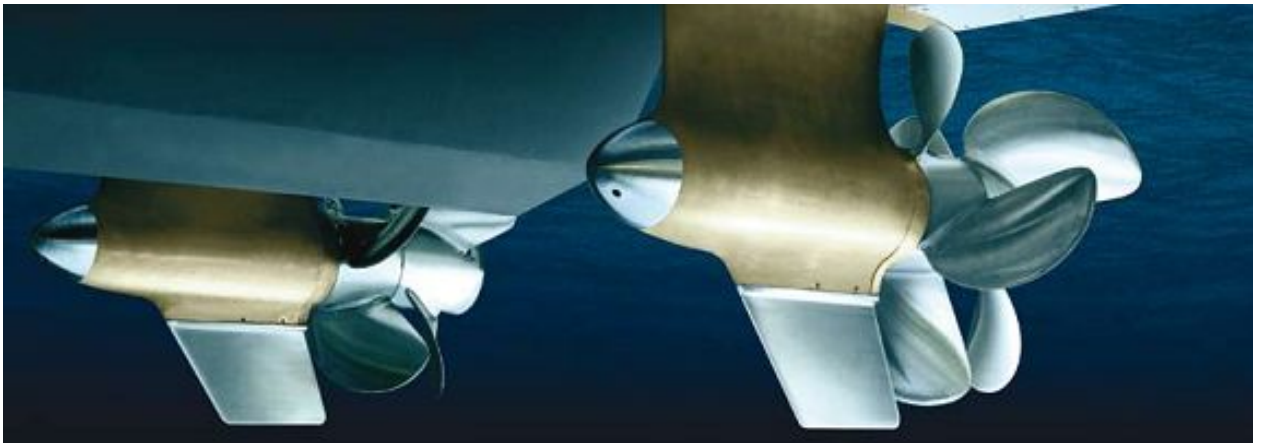


Количество Pod-приводов Зевс (Zeus), которым может быть оборудовано судно, выбирается, исходя из конструкции судна, или определяется требованиями заказчика. Благодаря специальному алгоритму электронной системы управления каждый Pod-привод может управляться независимо. Это позволяет обеспечить чрезвычайно плавное и послушное маневрирование.

Так как ось винтов привода Зевс расположена горизонтально, полная мощность двигателей используется для движения судна вперед, в то время как стандартный движитель имеет тенденцию несколько заглублять нос судна.

Гидродинамическая форма привода Зевс обладает существенно меньшим сопротивлением, чем традиционный привод с валом, кронштейном и рулем. За счет установки винтов за обтекателем достигается эффект наименьшего сопротивления формы привода.

Вращающиеся встречно гребные винты исключают ротационные потери, обуславливаемые боковым смещением судна, и также минимизирует кавитацию. Вместе с тем, увеличенная поверхность лопасти позволяет использование большего передаточного отношения.



Безопасность, предусмотренная дизайном



Если Pod-привод наталкивается на подводное препятствие, направленные в корму винты надежно защищены обтекателем привода и скегом.

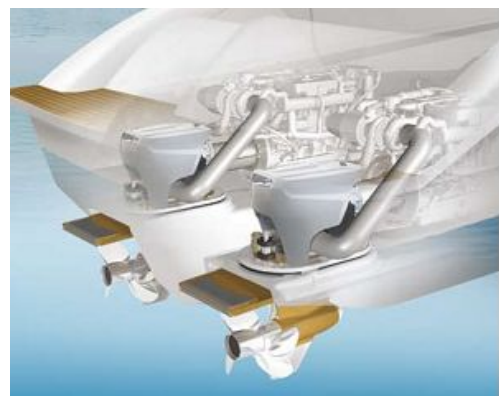
К тому же при установке системы Зевс в тоннель, обтекатель привода (pod) размещается на той же глубине, что и киль. В этом случае большая часть плавающих в воде предметов будет отклонена вглубь килем и скегом. В любом случае они находятся далеко от винта.

При столкновении привода со значительным препятствием особенности конструкции скега предусматривают его срез с тем, чтобы защитить от повреждения сам привод, ремонт которого наиболее обременителен.

Pod-привод с направленными в корму винтами, установленными в тоннеле, имеет улучшенные пропульсивные качества без утраты безопасности!

Легкость установки

Pod-привод Зевс представляет собой полный пакет, включая патрубков отвода выхлопных газов, систему охлаждения двигателя, транцевые плиты, органы управления по курсу, переключения редуктора и управления двигателем. В любом случае, на установку данной системы требуется значительно меньше времени по сравнению со стандартными приводными системами или другими Pod-приводами. Все части, контактирующие с морской водой, изготовлены из бронзы или нержавеющей стали, имеющих высокую степень стойкости против коррозии.





Электронный якорь Skyhook

Представьте, что Вы находитесь у заправщика в оживленном месте, постоянно контролируете натяжение питательного шланга и при этом не прибегаете к необходимости воздействия на органы управления.

Представьте, что вы причаливаете к пирсу, не используя штурвал.

При нажатии одной кнопки электронный якорь Skyhook удерживает судно на заданном курсе в узкости или

затесненной акватории даже при сильном потоке и штормовом ветре.



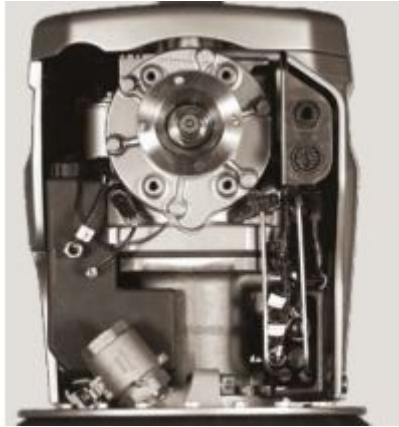
Информация на кончиках пальцев

При помощи электронной системы управления, доступной к подключению в любой точке судна, Вы можете наблюдать и управлять большим количеством систем – от двигателя до генератора.

Никогда ранее не достигался такой уровень интеграции, доступный для отдыха на воде!



Доказано: до 30% экономии топлива, увеличение крейсерской скорости на 15%, увеличение максимальной скорости судна на 15%!



Увеличенная маневренность

Почувствуйте совершенство! Ощущение, что Вы управляете автомобилем класса люкс, а не мегаяхтой!

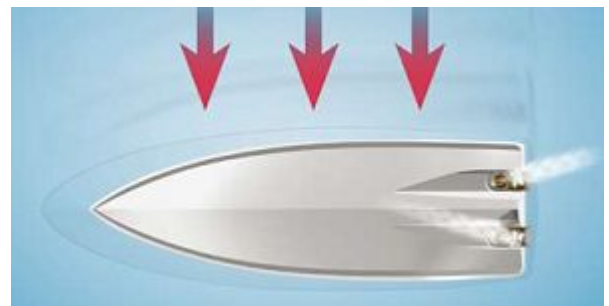
Каждый Pod-привод управляется независимо, при этом достигается превосходная управляемость самого судна и его послушность «руля». Гидравлический блок надежно и плавно позиционирует привод, а также приводит в действие транцевые плиты, которые в процессе воздействия автоматически подстраивают свое положение для того, чтобы улучшить его посадку судна во время ускорения с учетом его

устойчивости и оптимального обзора. Pod-привод, нормально ориентированный в корму, имеет выхлопную магистраль для отработавших газов, проходящую в ступице винтов, и может обеспечивать значительные углы разворота без использования дополнительного руля. Вращающиеся встречно винты уменьшают воздействие внешних сил, что приводит к абсолютно прямолинейному движению судна. Пост рулевого может быть оборудован штурвалом с памятью на две позиции для каждого из двух пилотов. Штурвал может быть выполнен с опцией автоматического возврата на прямой курс. Это наполняет новым смыслом термин «круиз»!

Докование с легкостью

Вам не нужно больше беспокоиться о силе ветра и волнении при постановке судна в док!

Усовершенствованная джойстиковая система управления невероятно проста и приводится в действие простым движением кисти! Все управление осуществляется одной рукой – движение лагом, разворот на месте – все это с точным поддержанием требуемой скорости. Будь то докование или движение назад - общее управление и маневренность не имеет себе равных!



Четкое, тихое и комфортное управление

Так как в Pod-приводе Зевс используются винты, вращающиеся встречно, и он устанавливается на массивных резиновых опорах, вибрация и шум, создаваемый редуктором, существенно ослаблены. В результате мы имеем бесшумное комфортное плавание. Шум от газовыхлопа двигателя также существенно уменьшен, так как магистраль газоотвода проходит через ступицу винтов, и этот шум уносится вместе с потоком воды.

ZF Marine Arco S.p.A
Via S. Andrea, 16
I - 38062 Arco (TN)
ITALY
Phone +39 0464 580 555
Fax +39 0464 580 544
www.ZF-Marine.com



Driveline and Chassis Technology



05.15.0043.1008