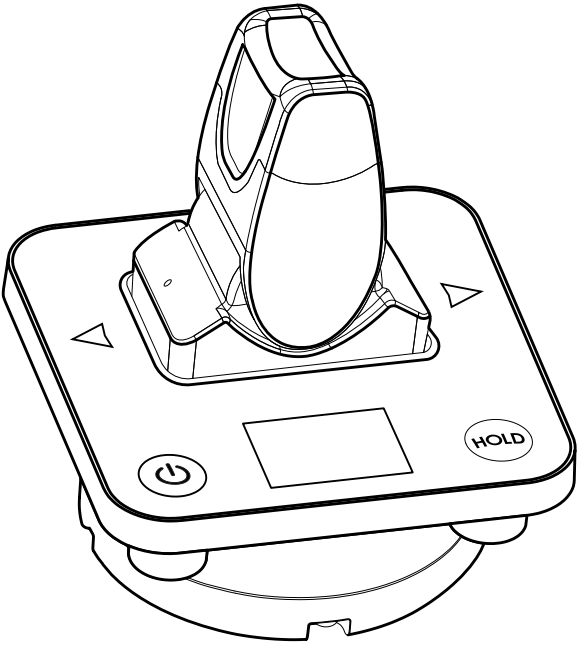
PACIFIC T1

Thruster Control

Rev 001A
August 2026

A00



IT Pag. 3 MANUALE D'INSTALLAZIONE E USO **COMANDO PER ELICHE DI MANOVRA**

EN Page 25 INSTALLATION AND USE MANUAL **CONTROL FOR THRUSTERS**

Quick®
Nautical Equipment

Indice

1 - INFORMAZIONI SUL PRODOTTO Pag.4

1.0 - Informazione sul prodotto Pag.4
1.1 - Principali caratteristiche Pag.4
1.2 - Contenuto della confezione Pag.4

2 - INSTALLAZIONE Pag.5

2.0 - Informazioni generali Pag.5
2.1 - Installazione del comando PACIFIC T1 ..... Pag.5
2.2 - Collegamento elettrico Pag.7
2.3 - Esempi di collegamento in configurazione singola elica Pag.8
2.4 - Esempi di collegamento in configurazione catamarano Pag.12
2.5 - Accessori disponibili per la rete CAN bus Pag.14

3 - FUNZIONAMENTO Pag.15

3.0 - Panoramica del comando PACIFIC T1 ..... Pag.15
3.1 - Descrizione dell'interfaccia utente Pag.15
3.2 - Alimentazione del comando Pag.15
3.3 - Prima accensione Pag.15
3.4 - Abilitazione del comando Pag.17
3.5 - Azionamento dell'elica di manovra Pag.17
3.6 - Funzione di mantenimento della direzione impartita (HOLD) Pag.18
3.7 - Disabilitazione del comando Pag.18
3.8 - Funzionamento con più comandi collegati contemporaneamente Pag.19
3.9 - Menù Pag.19

4 - SEGNALAZIONI Pag.21

4.0 - Segnalazioni Pag.21

5 - MANUTENZIONE Pag.22

5.0 - Manutenzione Pag.22

6 - SMALTIMENTO PRODOTTO FINE VITA Pag.22

6.0 - Il Vostro contributo alla tutela dell'ambiente Pag.22
6.1 - Smaltimento dell'imballaggio Pag.22
6.2 - Smaltimento del prodotto Pag.22

7 - DATI TECNICI Pag.23

7.0 - Dati tecnici Pag.23
Dimensioni del prodotto Pag.23

1 - Informazioni sul prodotto

⚠ AVVERTENZE

- **Prima di installare e utilizzare il comando PACIFIC T1 leggere attentamente il presente manuale d'uso. In caso di dubbi contattare il rivenditore o il servizio clienti QUICK®.**
- **In caso di discordanze o eventuali errori tra il testo tradotto e quello originario in italiano, fare riferimento al testo italiano.**
- **Questo comando è progettato e realizzato per essere utilizzato su imbarcazioni da diporto. Non è consentito un utilizzo differente senza autorizzazione scritta da parte della società QUICK®.**
- **L'utilizzo di questo comando non è previsto per persone (inclusi i bambini) con ridotte capacità fisiche, sensoriali o mentali, o con mancanza di esperienza e conoscenza, a meno che non siano supervisionate o non abbiano ricevuto istruzioni sull'uso del comando da una persona responsabile della loro sicurezza.**
- **CONSERVARE IL MANUALE IN LUOGO SICURO PER FUTURE CONSULTAZIONI.**

☞ NOTE IMPORTANTI

- La manomissione del comando PACIFIC T1 da parte di personale non autorizzato fa decadere la garanzia.
- Il comando PACIFIC T1 QUICK® è stato progettato e realizzato per gli scopi descritti in questo manuale. La società QUICK® non si assume alcuna responsabilità per danni diretti o indiretti causati da un uso improprio dell'apparecchio, da un'errata installazione o da possibili errori presenti in questo manuale.
- QUICK® si riserva il diritto di apportare modifiche alle caratteristiche tecniche dell'apparecchio e al contenuto di questo manuale senza alcun preavviso.

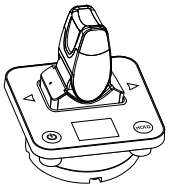
1.0 - Informazione sul prodotto

Il PACIFIC T1 è un controllo proporzionale compatto e facile da installare, progettato per gestire le eliche di manovra Quick® BT QSY o BTQ con MSC , in configurazione singola o catamarano.

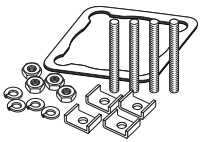
1.1 - Principali caratteristiche

- Facilità di installazione.
- Dimensioni contenute.
- Integrazione con sistemi di controllo Mercury e Volvo Penta compatibili (tramite unità Q NCG).
- Sistema di priorità e disabilitazione automatica.
- Firmware aggiornabile tramite chiavetta USB-C.
- Dotato di interfaccia di comunicazione CAN bus (rete "Q Centric").
- Funzione di mantenimento del comando impartito (HOLD).
- Tensione di alimentazione 9÷32 VDC.
- Funzionamento in un ampio intervallo di temperature.
- Display grafico ad elevato contrasto.

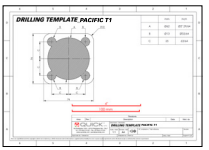
1.2 - Contenuto della confezione



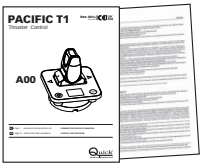
Comando PACIFIC T1



Viterie per il fissaggio
+
Guarnizione



Dima di foratura



Manuale d'installazione e d'uso
+
Condizioni di garanzia

2.0 - Informazioni generali

Prima di installare lo strumento, si raccomanda di consultare le note sotto riportate.

- Installare il comando dopo aver compiuto tutti i lavori di carpenteria nella zona in cui andrà installato.
- Eventuali corpi estranei potrebbero interferire con il corretto funzionamento della leva (esempio polvere di vetroresina). In caso di mancata osservanza di questa indicazione, eventuali malfunzionamenti non saranno coperti da garanzia.

Il comando PACIFIC T1 risponde agli standard EMC (compatibilità elettromagnetica) ma è richiesta una corretta installazione per non compromettere le proprie prestazioni e quelle degli strumenti posti nelle vicinanze.

Per questo motivo il comando PACIFIC T1 deve essere distante almeno:
- 25 cm dalla bussola
- 50 cm da un qualsiasi apparecchio radio ricevente
- 1 m da qualsiasi apparato radiotrasmittente (escluso SSB)
- 2 m da qualsiasi apparato radiotrasmittente SSB
- 2 m dal percorso del fascio radar.

Di seguito sarà descritta una procedura di installazione tipica. Non è possibile descrivere una procedura che sia applicabile a tutte le situazioni. Adattare questa procedura per soddisfare i propri requisiti.

Individuare la posizione più adatta dove praticare la sede per alloggiare il comando seguendo questi criteri.
- Il comando PACIFIC T1 deve essere posizionato in modo che sia facilmente utilizzabile e/o visibile dall'operatore.
- È importante che la superficie su cui si fissa il comando sia liscia e piana. Il serraggio dei 4 dadi su una superficie curva potrebbe danneggiare meccanicamente la base del comando e compromettere la tenuta della guarnizione.
- Un serraggio eccessivo dei 4 dadi può danneggiare il dispositivo.
- Deve esistere spazio sufficiente dietro alla posizione scelta per alloggiare il retro del comando e permettere una adeguata curvatura del cavo di collegamento (*vedi fig.* ***6***).
- Porre particolare attenzione durante l'esecuzione di fori su pannelli o parti dell'imbarcazione. Queste operazioni non devono indebolire o causare rotture alla struttura dell'imbarcazione.
- Deve essere presente un accesso posteriore per l'installazione, la manutenzione e l'aggiornamento firmware.

2.1 - Installazione del comando PACIFIC T1

Dopo aver scelto dove posizionare lo strumento, procedere come riportato di seguito.

- Fissare sulla superficie il foglio della dima di foratura con nastro adesivo.
- (**Fig. 1**) realizzare i 4 fori per le boccole con una punta di Ø 13 mm.
- (**Fig. 2**) realizzare l'apertura centrale con una fresa a tazza di Ø 62 mm seguendo le indicazioni della dima.
- Rimuovere la dima ed eventuali bave presenti sui fori.

⚠ **AVVERTENZA:** un taglio non preciso può compromettere la tenuta della guarnizione tra strumento e pannello.

Fig. 1

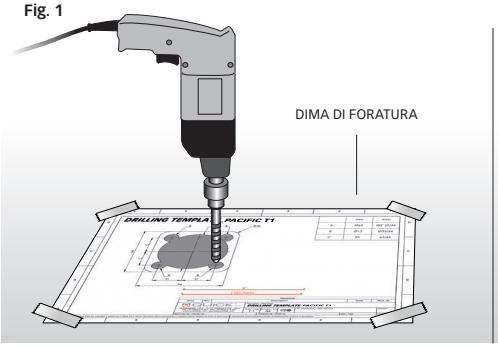
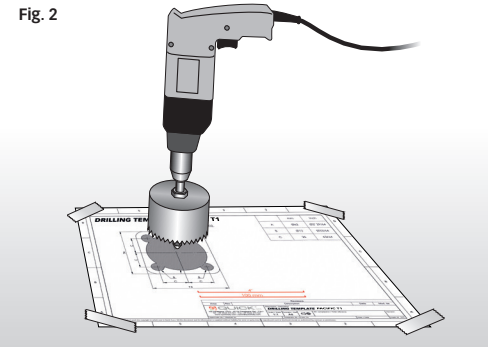


Fig. 2



2 - Installazione

2.1 - Installazione del comando PACIFIC T1

- (**Fig. 3**) Prendere la guarnizione e applicarla allo strumento. Avvitare i 4 prigionieri alle boccole di fissaggio (NON utilizzare frenafiletti o altri tipi di colla o prodotti chimici di serraggio).
- (**Fig. 4**) Inserire lo strumento nella sede. Da sotto il pannello inserire sui prigionieri 4 rondelle sagomate, 4 Grower e avvitare i 4 dadi.

Fig. 3

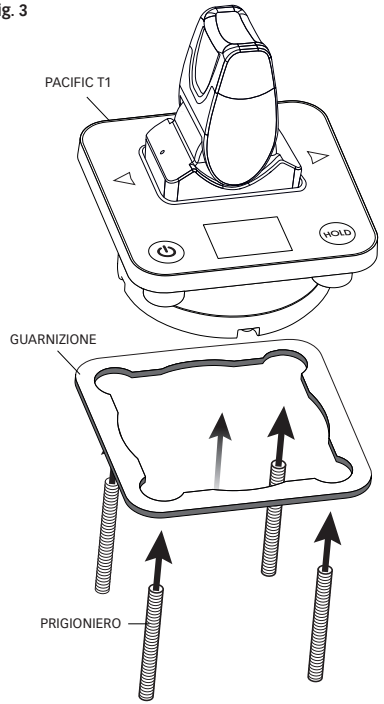
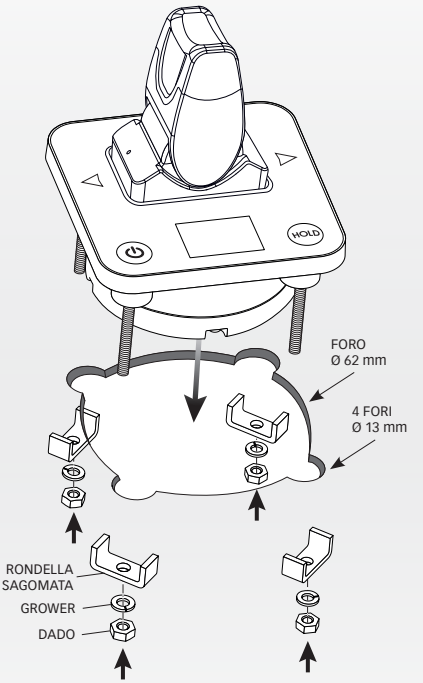
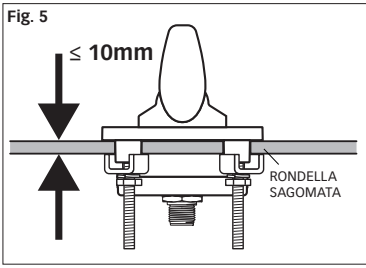


Fig. 4



☞ Se lo spessore della coperta è minore o uguale a 10 mm, le rondelle sagomate vanno inserite con le alette verso l'alto. Con lo spessore maggiore di 10 mm, le rondelle sagomate vanno inserite con le alette verso il basso (fig. **5**).

Fig. 5



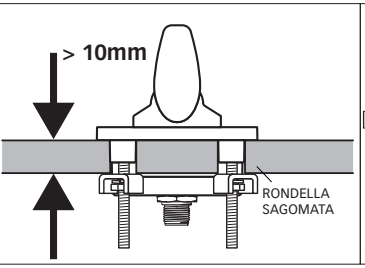
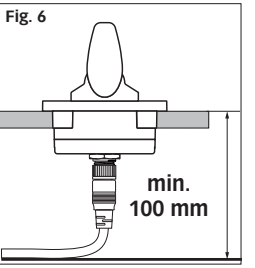


Fig. 6



☞ **Terminata l'installazione, rimuovere la pellicola di protezione trasparente dalla superficie dello strumento.**

2.2 - Collegamento elettrico

Il comando risponde agli standard EMC (compatibilità elettromagnetica) ma è richiesta una corretta installazione per non compromettere le proprie prestazioni e quelle dei comandi posti nelle vicinanze.
Per questo motivo i cavi del comando devono essere distanti almeno:

- 1 m dai cavi che trasportano segnale radio (escluso di radiotrasmittenti SSB)
- 2 m dai cavi che trasportano segnale radio di radiotrasmittenti SSB.

Seguire le regole riportate di seguito per la realizzazione dell'impianto elettrico relativo al comando.

- Inserire il connettore M12 femmina della prolunga di derivazione (**lunghezza massima 5 m**) nel connettore M12 maschio del comando (fig. **7**).
- Avvitare la ghiera fino al completo serraggio (fig. **8**).
- Collegare l'altro connettore M12 femmina alla dorsale CAN bus (**lunghezza massima 100 m**).

⚠ **AVVERTENZA**: UTILIZZARE IL GRUPPO BATTERIE SERVIZI PER ALIMENTARE LA RETE.

⚠ **AVVERTENZA**: nella rete CAN bus devono essere presenti al massimo UNA (configurazione singola) o DUE (configurazione catamarano) eliche di manovra.

⚠ **AVVERTENZA**: alimentare la rete solo dopo aver effettuato e verificato l'esattezza di tutti i collegamenti elettrici.

Fig. 7

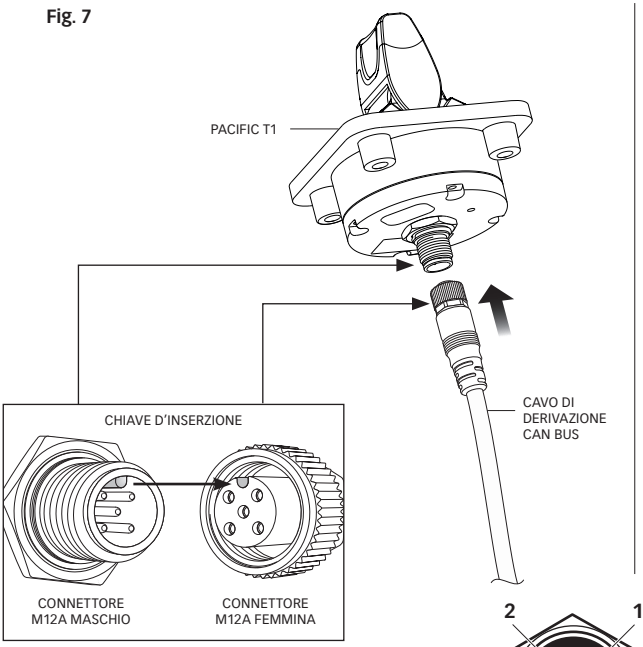
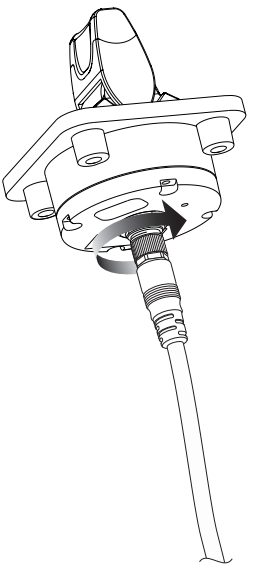


Fig. 8



Esempio di connessione

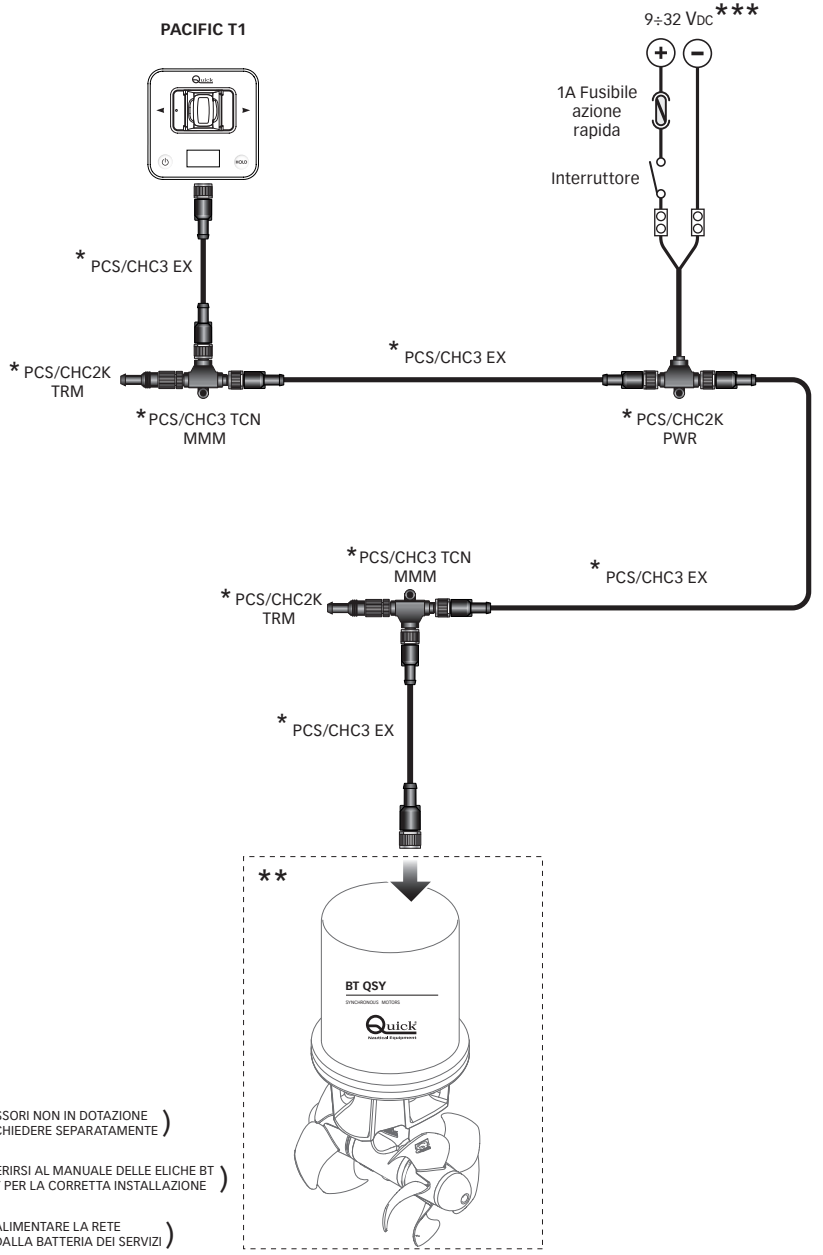
Durante l'inserimento del connettore M12A porre attenzione alla chiave di inserzione. Una volta inserito avvitare la ghiera fino al completo serraggio.

VISTA FRONTALE CONNETTORE M12A MASCHIO

N.	CONNETTORE M12A MASCHIO
1	NC
2	+ BATTERIA
3	- BATTERIA
4	CAN H
5	CAN L

2.3 - Esempi di collegamento in configurazione singola elica

2.3.1 - Comando singolo ed elica BT-QSY

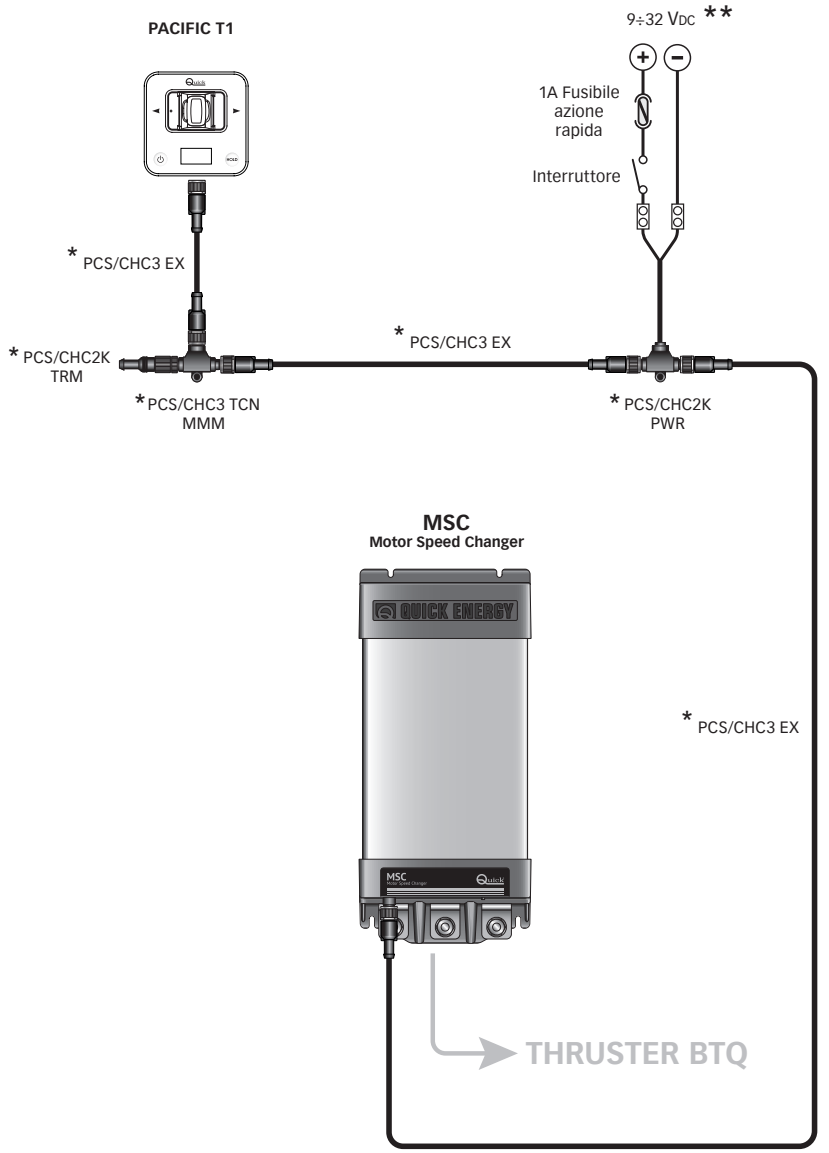


(* ACCESSORI NON IN DOTAZIONE DA RICHIEDERE SEPARATAMENTE)

(** RIFERIRSI AL MANUALE DELLE ELICHE BT QSY PER LA CORRETTA INSTALLAZIONE)

(*** ALIMENTARE LA RETE DALLA BATTERIA DEI SERVIZI)

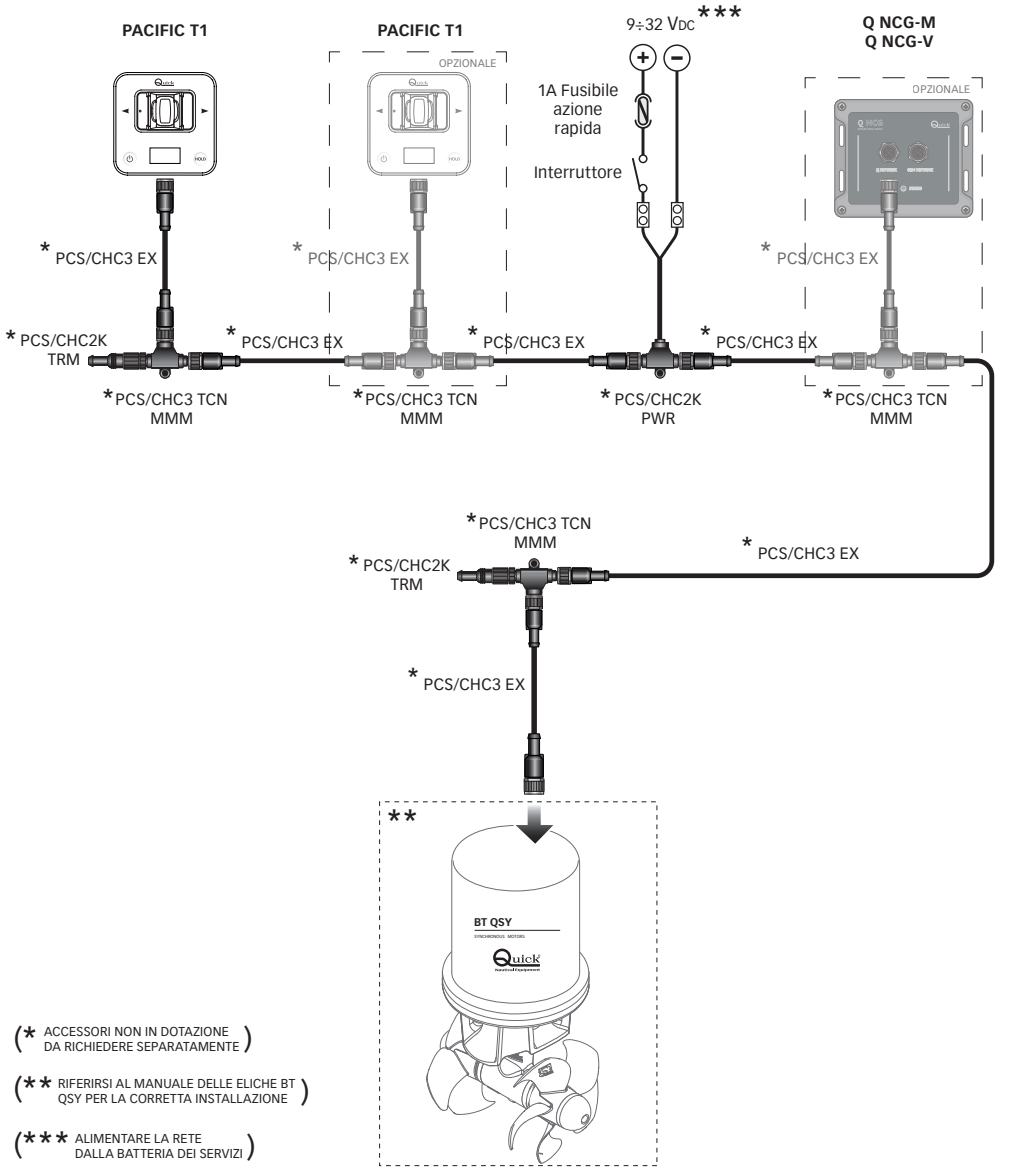
2.3.2 - Comando singolo ed elica BTQ (MSC)



(* ACCESSORI NON IN DOTAZIONE DA RICHIEDERE SEPARATAMENTE)

(** ALIMENTARE LA RETE DALLA BATTERIA DEI SERVIZI)

2.3.3 - Comando multiplo con Q NCG ed elica BT-QSY

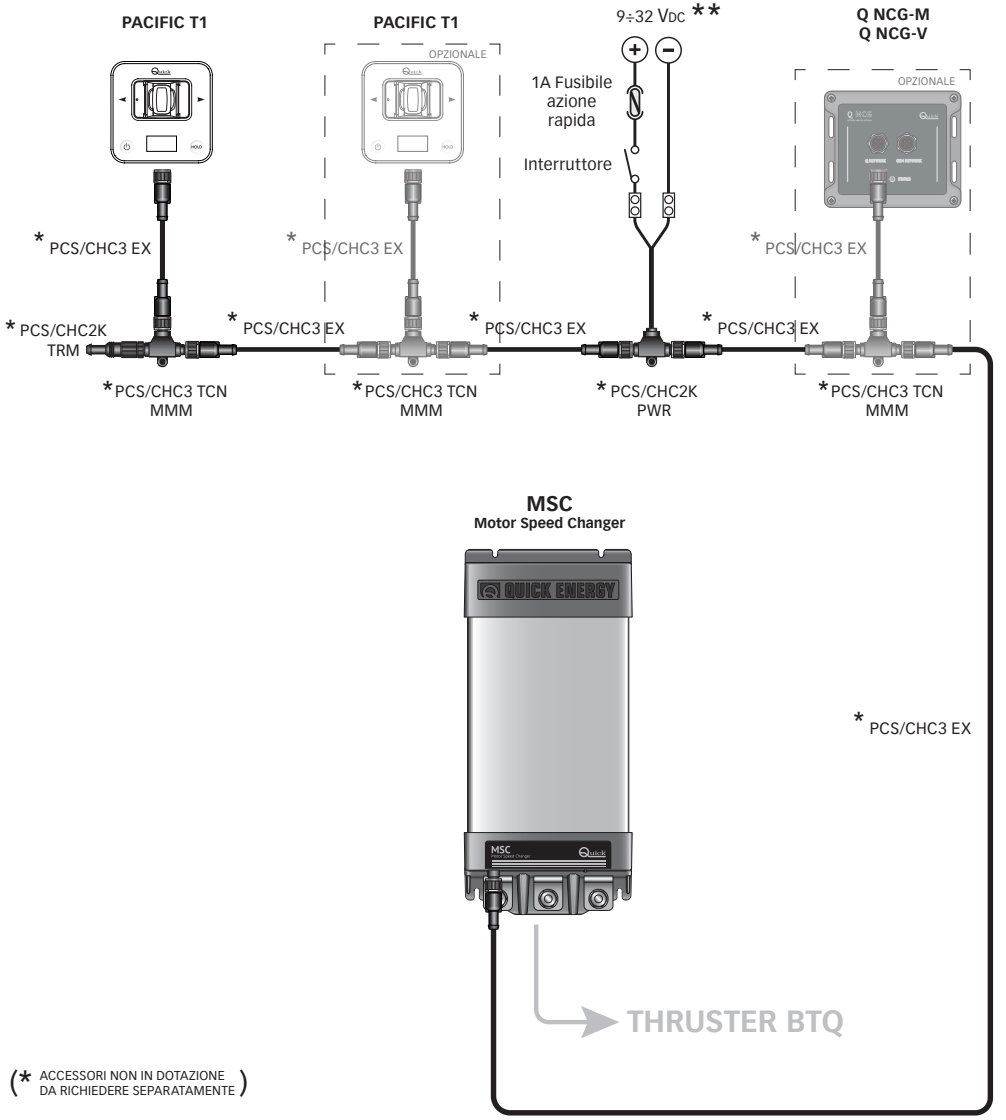


(* ACCESSORI NON IN DOTAZIONE DA RICHIEDERE SEPARATAMENTE)

(** RIFERIRSI AL MANUALE DELLE ELICHE BT QSY PER LA CORRETTA INSTALLAZIONE)

(*** ALIMENTARE LA RETE DALLA BATTERIA DEI SERVIZI)

2.3.4 - Comando multiplo con Q NCG ed elica BTQ (MSC)

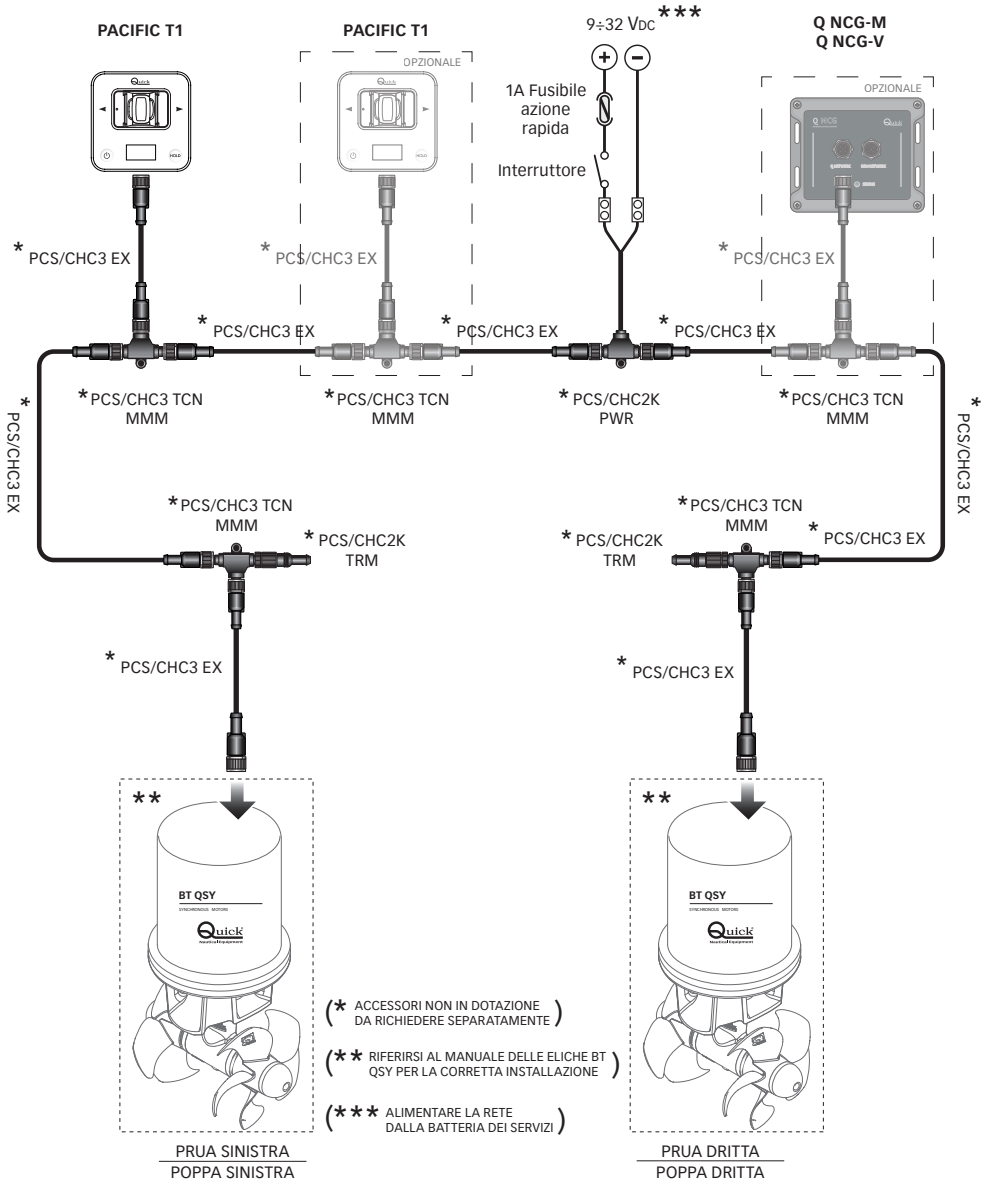


(* ACCESSORI NON IN DOTAZIONE DA RICHIEDERE SEPARATAMENTE)

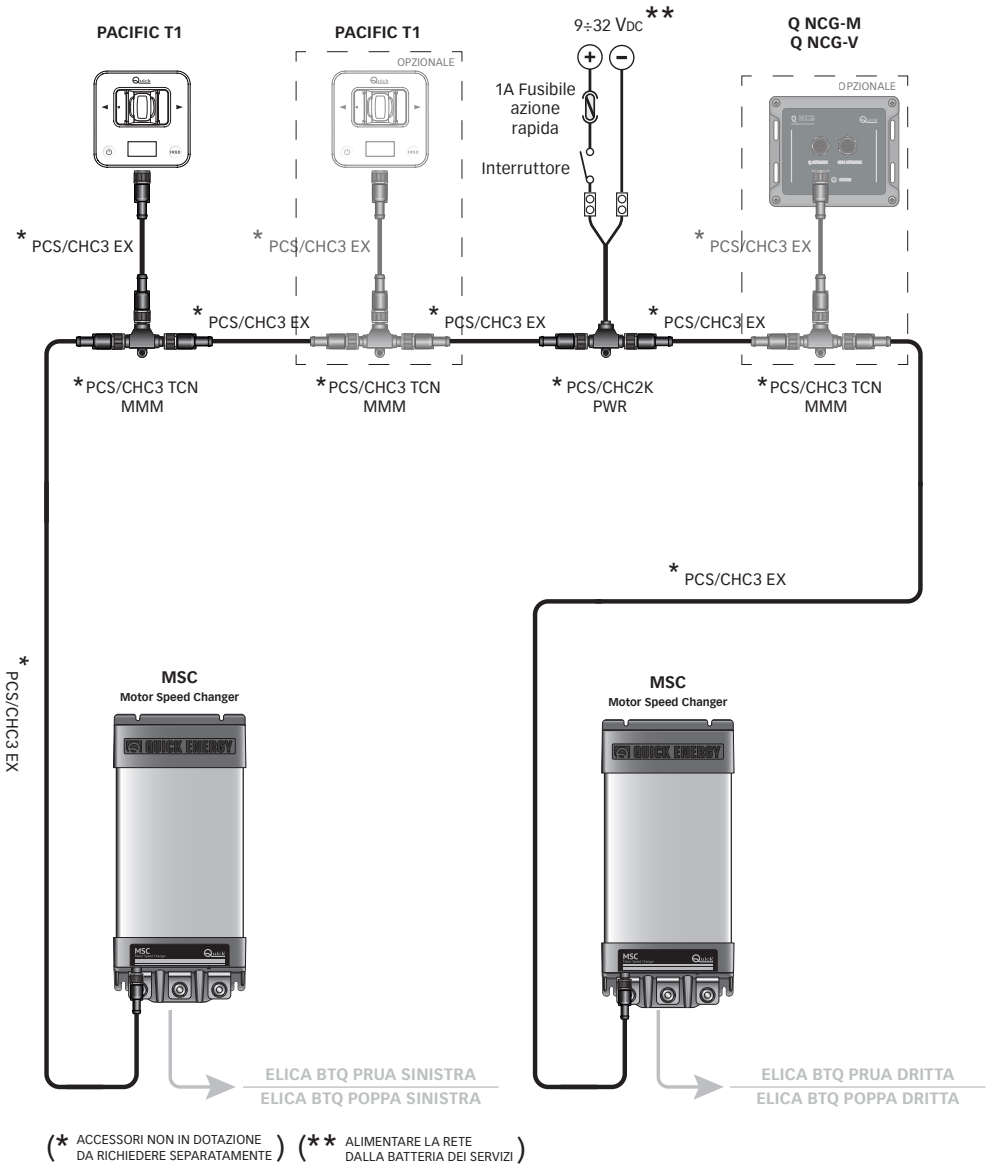
(** ALIMENTARE LA RETE DALLA BATTERIA DEI SERVIZI)

2.4 - Esempi di collegamento in configurazione catamarano

2.4.1 - Comando multiplo con Q NCG e n.2 eliche BT-QSY



2.4.2 - Comando multiplo con Q NCG e n.2 eliche BTQ (MSC)



(* ACCESSORI NON IN DOTAZIONE DA RICHIEDERE SEPARATAMENTE) (** ALIMENTARE LA RETE DALLA BATTERIA DEI SERVIZI)

2.5 - Accessori disponibili per la rete CAN bus

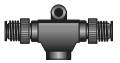
GIUNZIONE A 3 VIE M-M-M

CODICE	DESCRIZIONE
FCPCHTCNMMM0A00	PCS/CHC3 TCN MMM CONNETTORE T CAN M-M-M

GIUNZIONE A 3 VIE F-M-M

FCPCHTCNFMM0A00	PCS/CHC3 TCN FMM CONNETTORE T CAN F-M-M

GIUNZIONE A 2 VIE M-M



FCPCHMMJMM00A00	PCS/CHC3 MMJ GIUNZIONE CAN M-M

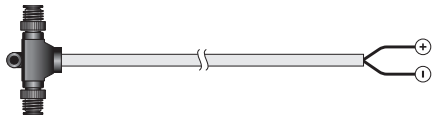
TERMINATORE RETE CAN

FCPCHTRM0000A00	PCS/CHC2K TRM TERMINATORE CAN

CAVO DI DORSALE / DERIVAZIONE

CODICE	DESCRIZIONE
FCPCHEX00500A00	PCS/CHC3 EX005 PROLUNGA CAN 0,5M
FCPCHEX01000A00	PCS/CHC3 EX010 PROLUNGA CAN 1M
FCPCHEX03000A00	PCS/CHC3 EX030 PROLUNGA CAN 3M
FCPCHEX05000A00	PCS/CHC3 EX050 PROLUNGA CAN 5M
FCPCHEX10000A00	PCS/CHC3 EX100 PROLUNGA CAN 10M
FCPCHEX15000A00	PCS/CHC3 EX150 PROLUNGA CAN 15M
FCPCHEX20000A00	PCS/CHC3 EX200 PROLUNGA CAN 20M

CAVO DI ALIMENTAZIONE



FCPCH2K02M00A00	PCS/CHC2K PWR CAVO ALIMENTAZIONE 2M

3 - Funzionamento

3.0 - Panoramica del comando PACIFIC T1

⚠ **AVVERTENZA**: il comando PACIFIC T1 è in grado di pilotare UNA SOLA elica di manovra in configurazione singola o DUE eliche di manovra in configurazione catamarano

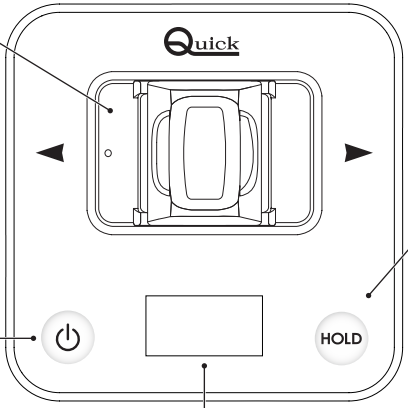
☞ Il riconoscimento delle eliche di manovra presenti in rete avviene automaticamente, ma è necessario procedere all'assegnazione delle stesse attraverso la configurazione guidata al primo avvio o tramite il menù Impostazioni Avanzate.

La gestione dello strumento è affidata ad un'interfaccia utente che consente di:

- gestire i parametri di funzionamento;
- abilitare/disabilitare lo strumento;
- comandare la movimentazione delle eliche di manovra assegnate;
- abilitare la funzione di mantenimento della velocità (HOLD);
- segnalare eventuali avvisi o allarmi.

3.1 - Descrizione dell'interfaccia utente

L'interfaccia utente è composta dalla leva di comando, due tasti, un buzzer e un display grafico.



Leva di direzione
La leva muove a destra e a sinistra la prua o la poppa dell'imbarcazione a seconda dell'elica di manovra comandata. E' utilizzata all'interno del menù per muoversi tra le opzioni.

Buzzer
Il buzzer è utilizzato per segnalare lo stato del comando o in situazioni dove sia necessario attirare l'attenzione dell'utente.

Pulsante HOLD
Il pulsante permette l'abilitazione della funzione di mantenimento della direzione impartita. E' utilizzato anche all'interno del menù, in base alla relativa funzione mostrata sul display.

Pulsante ⏻
Il pulsante abilita o disabilita il comando. E' utilizzato anche all'interno del menù, in base alla relativa funzione mostrata sul display.

Display grafico
Visualizza lo stato del sistema e le informazioni all'interno del menù

3.2 - Alimentazione del comando

Alimentando la rete a cui il comando è collegato, il comando si accenderà mostrando il logo Quick®. A seguire il comando si pone nello stato disabilitato mostrando la scritta PACIFIC T1.

3.3 - Prima accensione

Dopo aver alimentato il comando, vengono visualizzati il logo QUICK e il modello PACIFIC T1.

3.3 - Prima accensione

Dopo la visualizzazione del logo QUICK,

viene richiesto di selezionare la lingua di sistema:

- ENGLISH
- ITALIANO

Premere "✓" (pulsante HOLD) per confermare la scelta.

Successivamente viene richiesta l'impostazione di data/ora.
Modifica dei valori:

- Utilizzando la leva, selezionare il campo che si intende modificare (Ore, Minuti, DST, Giorno, Mese, Anno)
- Premere "✓" (pulsante HOLD) per avviare la modifica del campo selezionato
- Modificare il valore utilizzando la leva
- Confermare la modifica del campo premendo nuovamente "✓" (pulsante HOLD)

Una volta modificati tutti i campi come desiderato, premere "↖" (pulsante ⏻) per confermare le modifiche e passare alla schermata successiva.

Ora viene richiesto di assegnare gli attuatori rilevati in rete. Per farlo occorre:

Selezionare l'attuatore da assegnare utilizzando la leva e confermare la scelta premendo "✓" (pulsante HOLD).

Nella schermata successiva vengono elencate le possibili assegnazioni.
Selezionare quella desiderata utilizzando la leva e confermare la scelta premendo "✓" (pulsante HOLD).

In alto viene indicata l'attuale assegnazione dell'attuatore selezionato.
Ora è possibile confermare l'assegnazione effettuata premendo "↖" (pulsante ⏻) e tornare al menù precedente o annullare l'assegnazione appena effettuata.

Tornado al menù precedente viene ora indicata l'assegnazione effettuata per ciascun attuatore.

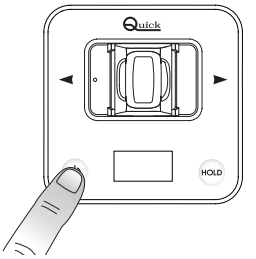
In caso siano presenti due attuatori (configurazione catamarano), procedere all'assegnazione del secondo attuatore.

Una volta terminata l'assegnazione di tutti gli attuatori, premere "↖" (pulsante ⏻).

Al termine della configurazione, viene visualizzato lo screen saver PACIFIC T1

☞ **NOTA:** Successivamente sarà possibile modificare le impostazioni di lingua, data/ora e assegnazione degli attuatori attraverso il menù.

3.4 - Abilitazione del comando



Per abilitare il comando, con la leva in posizione di riposo (posizione centrale), premere e tenere premuto il pulsante di abilitazione fino al completo caricamento della barra. Quando la barra inizierà a lampeggiare e sarà emesso un breve segnale acustico, rilasciare il pulsante di abilitazione. Il comando risulterà abilitato.

L'abilitazione non è possibile se:

- la leva non è in posizione di riposo (posizione centrale);
- un altro comando è presente nella rete, è abilitato ed in uso o si trova all'interno del menù;
- è presente un problema che non ne permette l'utilizzo (fare riferimento al paragrafo "Segnalazioni" per i codici di errore).

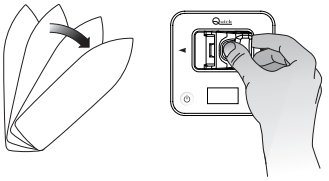
☞ **NOTA:** Le segnalazioni acustiche non verranno emesse se disabilitate tramite parametro nel menù.

3.5 - Azionamento dell'elica di manovra

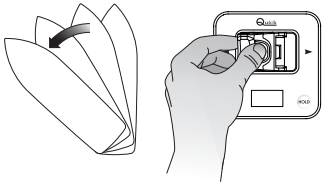
☞ **NOTA:** Di seguito sarà descritto il funzionamento relativo ad una singola elica di manovra. Le stesse considerazioni valgono anche per la modalità catamarano per entrambe le eliche di manovra.

Lo spostamento della leva dalla posizione centrale, con comando abilitato, consente di modulare la velocità dell'elica di manovra in modo proporzionale. Muovendo la leva a destra o a sinistra, l'elica gira con una velocità proporzionale alla posizione della leva, rispettivamente in una direzione o nell'altra. Più la leva si sposta verso un estremità, più aumenta la velocità in quella direzione. In base al posizionamento dell'elica che si sta comandando, si avrà un conseguente spostamento della prua o della poppa dell'imbarcazione.
Durante la movimentazione il comando emette un breve segnale acustico ogni volta che si modifica la direzione impartita.

Azionamento dell'elica di manovra di prua

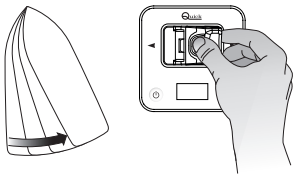


Per muovere a destra la prua muovere verso destra la leva.

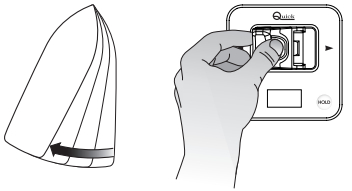


Per muovere a sinistra la prua muovere verso sinistra la leva.

Azionamento dell'elica di manovra di poppa



Per muovere a destra la poppa muovere verso destra la leva.



Per muovere a sinistra la poppa muovere verso sinistra la leva.

⚠ **ATTENZIONE:** una volta rilasciata la leva l'imbarcazione potrebbe conservare un certo abbrivio.

⚠ **ATTENZIONE:** Il comando PACIFIC T1 ha sempre la priorità rispetto ai comandi OEM collegati alla rete "Q Centric" tramite gateway Q NCG (Mercury o Volvo Penta).

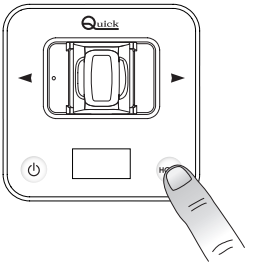
3.5 - Azionamento dell'elica di manovra

☞ **NOTA:** nel caso in cui l'elica di manovra sia azionata alla massima velocità in una direzione e si tenti di azionarla al massimo della velocità nella direzione opposta (passaggio immediato da destra a sinistra o viceversa) il dispositivo introduce dei ritardi dovuti alle rampe di accelerazione e decelerazione.

☞ **NOTA:** esercitarsi ad azionare le eliche di manovra in acque libere per acquisire una buona padronanza e conoscenza del comportamento dell'imbarcazione.

3.6 - Funzione di mantenimento della direzione impartita (HOLD)

Consente di mantenere la velocità e la direzione impostate senza che si renda necessario mantenere la leva nella posizione desiderata.



Per attivare la funzione di mantenimento è necessario abilitare il comando e seguire la seguente procedura:

- spostare la leva dalla posizione di riposo centrale fino a raggiungere la velocità desiderata;
- premere il pulsante HOLD per almento 3s (la freccia sul display corrispondente alla direzione impartita inizierà a lampeggiare lentamente); al termine di questo periodo la freccia inizierà a lampeggiare più velocemente e il segnale acustico passerà ad intermittenza più veloce;
- rilasciare il pulsante HOLD e portare la leva posizione di riposo.

☞ **NOTA:** nel caso in cui il pulsante HOLD sia stato premuto troppo a lungo (per più di 6s), la funzione non sarà abilitata (la freccia sul display smette di lampeggiare).

Per disattivare la funzione di mantenimento:

- premere il pulsante HOLD (l'elica si ferma);
- muovere la leva dalla posizione centrale (l'elica di manovra adegua la propria velocità e direzione in base alla nuova posizione della leva);
- premere il pulsante abilitazione (l'elica di manovra si ferma e viene disabilitato il comando).

La funzione di mantenimento si disattiva autonomamente (l'elica di manovra si ferma) se:

- è trascorso un periodo di tempo dall'attivazione della funzione di mantenimento superiore a quello impostato da menù;
- si è verificato un problema che non permette l'utilizzo dell'elica di manovra (fare riferimento al capitolo "Segnalazioni").

⚠ **ATTENZIONE:** con la funzione di mantenimento attiva non allontanarsi dal comando.

⚠ **ATTENZIONE:** alla disattivazione della funzione di mantenimento l'imbarcazione potrebbe conservare un certo abbrivio.

3.7 - Disabilitazione del comando

La disabilitazione del comando abilitato si ha nei seguenti casi:

- premendo il pulsante di abilitazione;
- un secondo comando richiede l'abilitazione mentre il primo non è in uso;
- è trascorso un periodo di tempo dall'abilitazione senza effettuare operazioni o dall'ultimo comando eseguito superiore al parametro impostato nel menù;
- si è verificato un errore di funzionamento che non ne permette l'utilizzo (fare riferimento al paragrafo "Segnalazioni di problemi").

La disabilitazione del comando è confermata da un segnale acustico di circa un secondo.

⚠ **ATTENZIONE:** terminate le operazioni di manovra, disattivare il comando tramite il pulsante di abilitazione.

3.8 - Funzionamento con più comandi collegati contemporaneamente

Se uno dei comandi è abilitato e in uso non è possibile abilitare altri comandi.
Non appena la leva del comando abilitato viene riportata in posizione centrale è possibile abilitarne un altro. Contestualmente il comando, prima abilitato, perde l'abilitazione.

3.9 - Menù

Per entrare nel Menù, premere e mantenere premuti entrambi i pulsanti fino al completo caricamento della barra MENU. Quando la barra comincerà a lampeggiare, rilasciare entrambi i pulsanti.

	IMPOSTAZIONI PERSONALI	Accesso al sottomenù impostazioni personalizzate utente
	↳	Regolazione luminosità
	↳	Segnalazioni acustiche comando
	↳	Segnalazioni acustiche allarmi
	↳ OFF	Impostazione disabilitazione automatica
	↳ HOLD	Impostazione durata funzione HOLD
	↳	Impostazione data/ora
	↳	Impostazione lingua

	IMPOSTAZIONI AVANZATE	Accesso al sottomenù impostazioni avanzate
	↳	Assegnazione attuatori
	↳	Accesso al sottomenù delle impostazioni dei parametri degli attuatori
	↳ **Rampa Acc.**	Impostazione della rampa di accelerazione (0.4 - 2.0 s)
	↳ **Rampa Dec.**	Impostazione della rampa di decelerazione (0.4 - 2.0 s)
	↳ **Tempo Invers.**	Impostazione del tempo di inversione (0.0 - 1.0 s)
	↳ **Direzione**	Impostazione del senso di rotazione dell'attuatore (Normale - Invertito)
	↳	Reset ai dati di fabbrica

3.9 - Menù

	REGISTRO EVENTI	Accesso al sottomenù allarmi
	↳ **Attivi**	Elenco allarmi attualmente attivi
	↳ **Storico**	Storico degli allarmi

	DIAGNOSTICA	Diagnostica di dispositivo ed attuatori
	↳	Accesso al sottomenù diagnostica dispositivo
	↳ **Alimentazione**	Visualizzazione della tensione di alimentazione del dispositivo
	↳ **Leva**	Visualizzazione della tensione sulla leva
	↳ **Test Schermo**	Avvio test schermo
	↳	Accesso al sottomenù diagnostica attuatore
	↳ **Tens. Mtr.**	Visualizzazione della tensione di alimentazione dell'attuatore
	↳ **Temp. Driver**	Visualizzazione della temperatura del driver
	↳ **Temp. Motore**	Visualizzazione della temperatura del motore
	↳ **Tempo Uso**	Visualizzazione del tempo (min) di utilizzo del motore
	↳ **Tempo Alim.**	Visualizzazione del tempo (h) di accensione del motore

	INFORMAZIONI	Schermata riassuntiva dati e impostazioni del dispositivo

4 - Segnalazioni

4.0 - Segnalazioni

Eliche BTQ con MSC	
CODICE	**DESCRIZIONE**
101	Bassa tensione di alimentazione dell'elica di manovra
102	Sovratemperatura motore
103	Sovratemperatura
104	Tensione di ingresso alta
105	Una ventola bloccata
106	Mancanza tensione in ingresso
107	Riservato
108	Uscita di comando teleruttore CW/CCW non connessa
109	Sensore di temperatura interno guasto
110	Sovraccarico su uscita di comando teleruttore CW/CCW
111	Sovraccarico su uscita di comando interruttore di linea
112	Entrambe le ventole bloccate
113	Uscita di comando interruttore di linea non connessa
114	Basso assorbimento motore
115	Uscita comando motore in cortocircuito o sovraccarico

Eliche BT QSY	
CODICE	**DESCRIZIONE**
201	Parametri mancanti
202	Encoder guasto
203	Problema motore
204	
205	
206	
207	
208	Sovratemperatura motore
209	Sovratemperatura inverter
210	Corrente elevata
211	Sovratensione di alimentazione
212	Tensione di alimentazione insufficiente
213	Bassa tensione di alimentazione dell'elica di manovra
214	Sovratemperatura motore
215	Sovratemperatura

5 - Manutenzione

5.0 - Manutenzione

Il comando non richiede una particolare manutenzione.
Pulire il comando con un panno morbido inumidito di acqua. Non utilizzare prodotti chimici o abrasivi per pulire il comando.

6 - Smaltimento prodotto fine vita

6.0 - Il Vostro contributo alla tutela dell'ambiente

Il simbolo del cassonetto barrato indica che il prodotto deve essere conferito per un idoneo smaltimento. L'utente è tenuto a cancellare eventuali dati personali dall'apparecchiatura elettronica da smaltire. L'adeguata raccolta differenziata contribuisce a evitare possibili effetti negativi sull'ambiente e sulla salute e favorisce il riciclo dei materiali di cui è composta l'apparecchiatura.

6.1 - Smaltimento dell'imballaggio

L'imballaggio ha lo scopo di proteggere la merce da eventuali danni di trasporto. I materiali utilizzati per l'imballaggio sono riciclabili, in quanto selezionati secondo criteri di rispetto dell'ambiente e di facilità di smaltimento.
L'imballaggio può essere conservato per un'eventuale spedizione al servizio di assistenza tecnica autorizzato in caso di danni o guasti all'apparecchiatura.
I singoli componenti dell'imballaggio possono essere raccolti separatamente secondo i criteri della raccolta differenziata.
Restituire gli imballaggi al circuito di raccolta dei materiali consente da una parte di risparmiare materie prime e dall'altra di ridurre il volume degli scarti.

6.2 - Smaltimento del prodotto

Le apparecchiature elettriche ed elettroniche contengono spesso materiali utili. Contengono altresì sostanze, composti e componenti che erano necessari per il funzionamento e la sicurezza dell'apparecchiatura stessa. Smaltirli in modo non adeguato potrebbe nuocere alla salute e all'ambiente.

Il prodotto è composto da materiali in metallo ed in plastica che se separati possono contenere spesso materiali utili. Smaltirli in modo non adeguato potrebbe nuocere alla salute e all'ambiente.
Si invita pertanto l'utilizzatore prima dello smaltimento a procedere alla separazione degli stessi al fine di effettuare un conferimento corretto dei materiali anche per un eventuale riutilizzo. Seguire comunque le regolamentazioni per i conferimenti in vigore nel paese di utilizzo del prodotto.

Per i paesi UE
Smaltimento dei rifiuti di apparecchiature elettriche ed elettroniche (RAEE), in attuazione della Direttiva 2012/19/UE ed all'attuazione del recepimento nel diritto nazionale.

Per paesi non UE
Smaltire l'apparecchiatura secondo i regolamenti in vigore per i rifiuti di apparecchiature elettriche ed elettroniche.

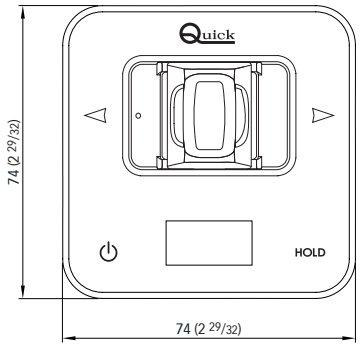
7 - Dati tecnici

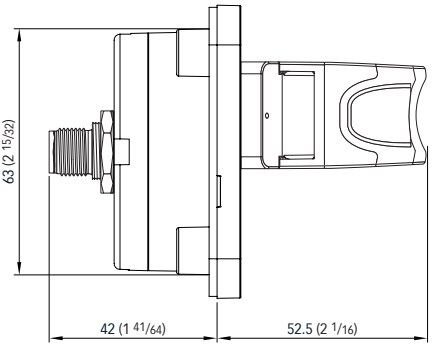
7.0 - Dati tecnici

CARATTERISTICHE DI INGRESSO	
Tensione di alimentazione	9÷32 VDC
Assorbimento massimo (1)	65 mA
CARATTERISTICHE AMBIENTALI	
Temperatura operativa	da -20 °C a +70 °C
Grado di protezione	IP67
GENERALI	
Interfaccia di comunicazione	CAN bus
Connessione esterna	Connettore M12A 5 poli maschio
Peso	140 g
Standard EMC	EN 60945, FCC TITLE 47 PART15 SUBPART B

(1) Valore misurato con tensione di alimentazione a 9 VDC.

Dimensioni in mm (pollici)





1 - INFORMATION ABOUT THE PRODUCT Pag.26

1.0 - Information about the product Pag.26
1.1 - Main characteristics Pag.26
1.2 - Package content Pag.26

2 - INSTALLATION Pag.27

2.0 - General information Pag.27
2.1 - Installation of PACIFIC T1 control Pag.27
2.2 - Electric connections Pag.29
2.3 - Connection Examples for a Single Thruster Configuration Pag.30
2.4 - Connection Examples for Catamaran Configuration Pag.34
2.5 - Accessories available for the CAN bus network Pag.36

3 - OPERATION Pag.37

3.0 - PACIFIC T1 control overview Pag.37
3.1 - User interface description Pag.37
3.2 - Control power supply Pag.37
3.3 - First Start-up Pag.37
3.4 - Control enabling Pag.39
3.5 - Thruster driving Pag.39
3.6 - Set direction hold function (HOLD) Pag.40
3.7 - Control disabling Pag.40
3.8 - Operation with multiple controls connected simultaneously Pag.41
3.9 - Menu Pag.41

4 - SIGNALS Pag.43

4.0 - Signals Pag.43

5 - MAINTENANCE Pag.44

5.0 - Maintenance Pag.44

6 - PRODUCT DISPOSAL AT END OF LIFE CYCLE Pag.44

6.0 - Your contribution to protecting the environment Pag.44
6.1 - Disposal of packaging Pag.44
6.2 - Disposal of the product Pag.44

7 - TECHNICAL DATA Pag.45

7.0 - Technical Data Pag.45
Product dimensions Pag.45

1 - Information about the product

⚠ CAUTIONS

- **Before installing and using the PACIFIC T1 control, please read this user manual carefully. In case of doubt, contact your dealer or QUICK® customer service.**
- **In case of discordance or errors in translation between the translated version and the original text in the Italian language, reference will be made to the Italian text.**
- **This control is designed and constructed for use on recreational crafts. Other forms of use are not permitted without written authorisation from the company QUICK®.**
- **This control is not intended for use by persons (including children) with reduced physical, sensory or mental capabilities, or lack of experience and knowledge, unless they are supervised or have received instructions on how to use the control by a person responsible for their safety.**
- **KEEP THIS MANUAL IN A SAFE PLACE FOR FUTURE REFERENCE.**

☞ IMPORTANT NOTES

- The warranty will be void if the PACIFIC T1 control is tampered with by unauthorised personnel.
- The PACIFIC T1 QUICK® control has been designed and constructed solely for the tasks and purposes given in this manual. QUICK® company shall not be held responsible for any direct or indirect property damage caused by inappropriate use of the equipment, incorrect installation or possible errors present in this manual.
- QUICK® reserves the right to modify the technical characteristics of the equipment and the contents of this manual without prior notice.

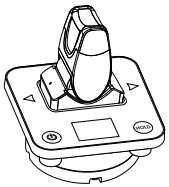
1.0 - Information about the product

The PACIFIC T1 is a compact, easy-to-install proportional control designed to manage Quick® BT QSY or BTQ thruster with MSC, in single or catamaran configuration.

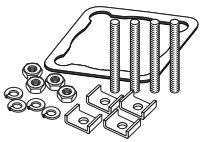
1.1 - Main characteristics

- Easy installation.
- Compact size.
- Integration with compatible Mercury and Volvo Penta control systems (via Q NCG unit).
- Priority and automatic disable system.
- Firmware upgradeable via USB-C flash drive.
- Equipped with CAN bus communication interface (“Q Centric” network).
- Command hold function (HOLD).
- Power supply voltage 9-32 V_{DC}
- Operation in a wide temperature range.
- High-contrast graphic display.

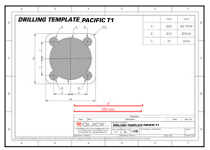
1.2 - Package content



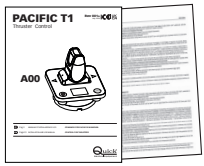
PACIFIC T1 control



Screws for fastening
+
Gasket



Drilling template



Installation and user manual
+
Conditions of warranty

2.0 - General information

Before installing the instrument, it is recommended to refer to the notes below.

- Install the control after completing all carpentry work in the area where it will be installed.
- Any foreign bodies may interfere with the proper operation of the lever (e.g. fibreglass dust). Failure to comply with this requirement will make the installer solely responsible for any malfunction, which will not be covered under warranty.

The PACIFIC T1 control meets EMC standards (electromagnetic compatibility). In any case, correct installation is fundamental in order not to affect its performance or interfere with operation of instruments found near it.

For this reason, the PACIFIC T1 control must be at least:
- 25 cm from the compass
- 50 cm from any radio receivers
- 1 m from any radio transmitters (except for SSB)
- 2 m from any SSB radio transmitters
- 2 m from the radar beam path.

The standard installation procedure is described below. Unfortunately we cannot describe a procedure applicable to all situations. Adapt this procedure to satisfy your own individual requirements.

Find the spot most suitable for the control housing based on the following criteria.
- The PACIFIC T1 control should be in a position where the operator can easily use and/or see it.
- It is important that the surface to which the control is fixed is smooth and flat. Tightening the 4 nuts on a curved surface may mechanically damage the base of the control and compromise gasket tightness.
- Excessive tightening the 4 nuts may damage the device.
- There must be sufficient space behind the chosen spot to position the rear part of the control and to allow for adequate bending of the connecting cable (*see fig.* ***6***).
- The rear of the PACIFIC T1 control must be protected from water or moisture.
- Pay careful attention when drilling holes in the panels or parts of the boat. These operations must not weaken the boat framework or cause cracks.
- There must be a rear access for installation and maintenance.

2.1 - Installation of PACIFIC T1 control

After selecting the instrument position, follow the steps given below.

- Fix the drilling template sheet onto the surface using adhesive tape.
- (**Fig. 1**) drill 4 holes for the bushes using a Ø 13 mm bit.
- (**Fig. 2**) prepare the central opening with a Ø 62 mm hollow cutter, following the indications on the template.
- Remove the template and any cutting burrs present at the holes.

⚠ **WARNING:** an inaccurate cut can compromise the tightness of the gasket between instrument and panel.

Fig. 1

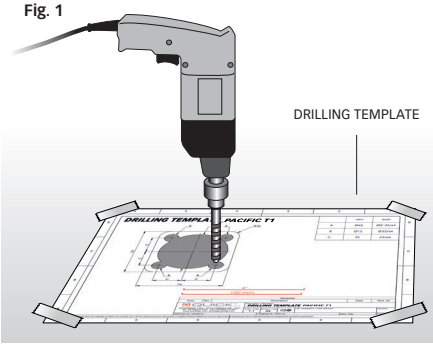
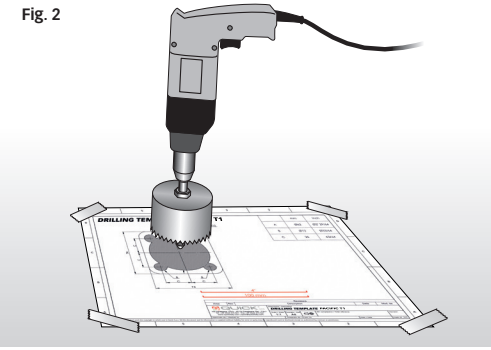


Fig. 2



2.1 - Installation of PACIFIC T1 control

- (**Fig. 3**) Take the gasket and apply it to the instrument. Screw the 4 stud bolts to the fixing bushes (DO NOT use threadlocker or other glue or tightening chemicals).
- (**Fig. 4**) Fit the instrument in its seat. Insert 4 shaped washers, 4 grower washers and 4 nuts to the stud bolts from beneath the panel.

Fig. 3

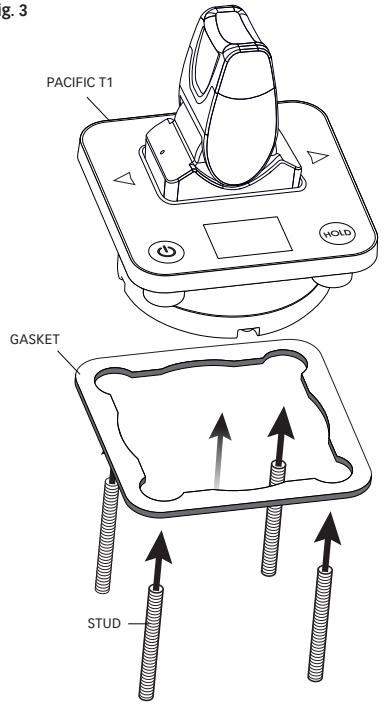
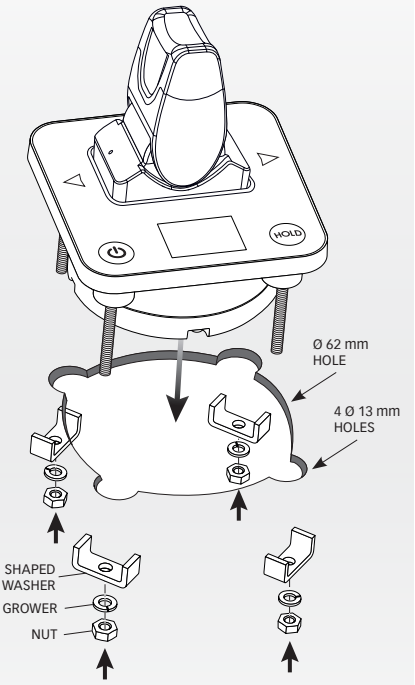


Fig. 4



If the deck thickness is lower than or equal to 10 mm, the shaped washers must be fitted with flaps facing up. With thickness greater than 10 mm, the shaped washers must be fitted with flaps facing down (fig. **5**).

Fig. 5

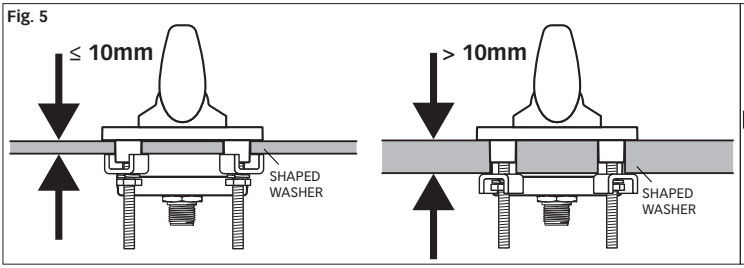
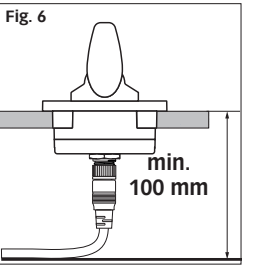


Fig. 6



At the end of installation, remove the transparent protective film from the instrument surface.

2.2 - Electric connections

The control meets EMC standards (electromagnetic compatibility). In any case, correct installation is fundamental in order not to affect its performance or interfere with operation of controls found near it.
For this reason, the control cables must be at least:

- 1 m from cables that transmit radio signals (except for SSB radio transmitters).
- 2 m from cables that transmit SSB radio transmitter signals.

Follow the rules below when preparing the electrical system of the control:

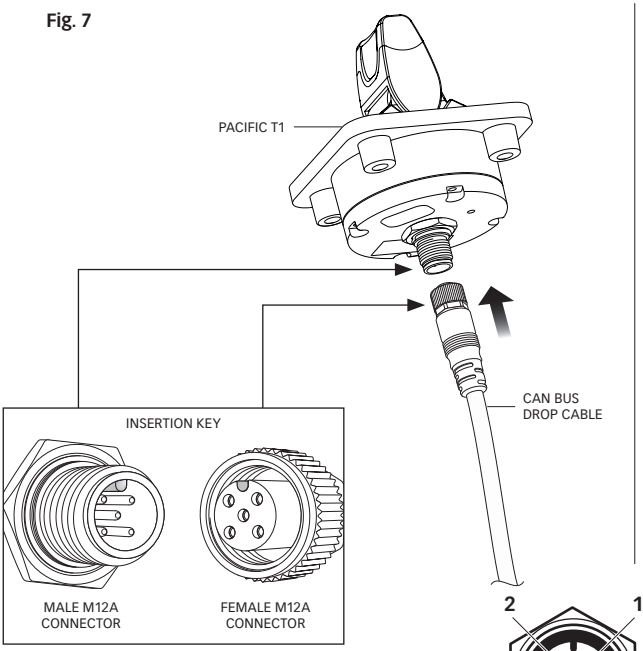
- Insert the female M12 connector of the drop extension (**maximum length 5 m**) into the male M12 connector of the control (fig. **7**).
- Screw the ring nut until it is fully tightened (fig. **8**).
- Connect the other female M12 connector to the CAN bus backbone (**maximum length 100 m**).

⚠ **WARNING**: USE THE SERVICE BATTERY GROUP TO POWER THE NETWORK.

⚠ **WARNING**: There must be no more than ONE (single configuration) or TWO (catamaran configuration) thrusters in the CAN bus network.

⚠ **WARNING**: power the network only after making all the electric connections and checking that they are correct.

Fig. 7

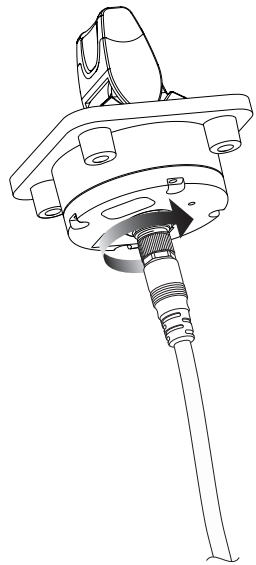


Example of connection

During insertion of connector M12A, pay attention to the insertion key.
After insertion, screw the ring nut until it is fully tightened.

FRONT CONNECTOR VIEW
MALE M12A

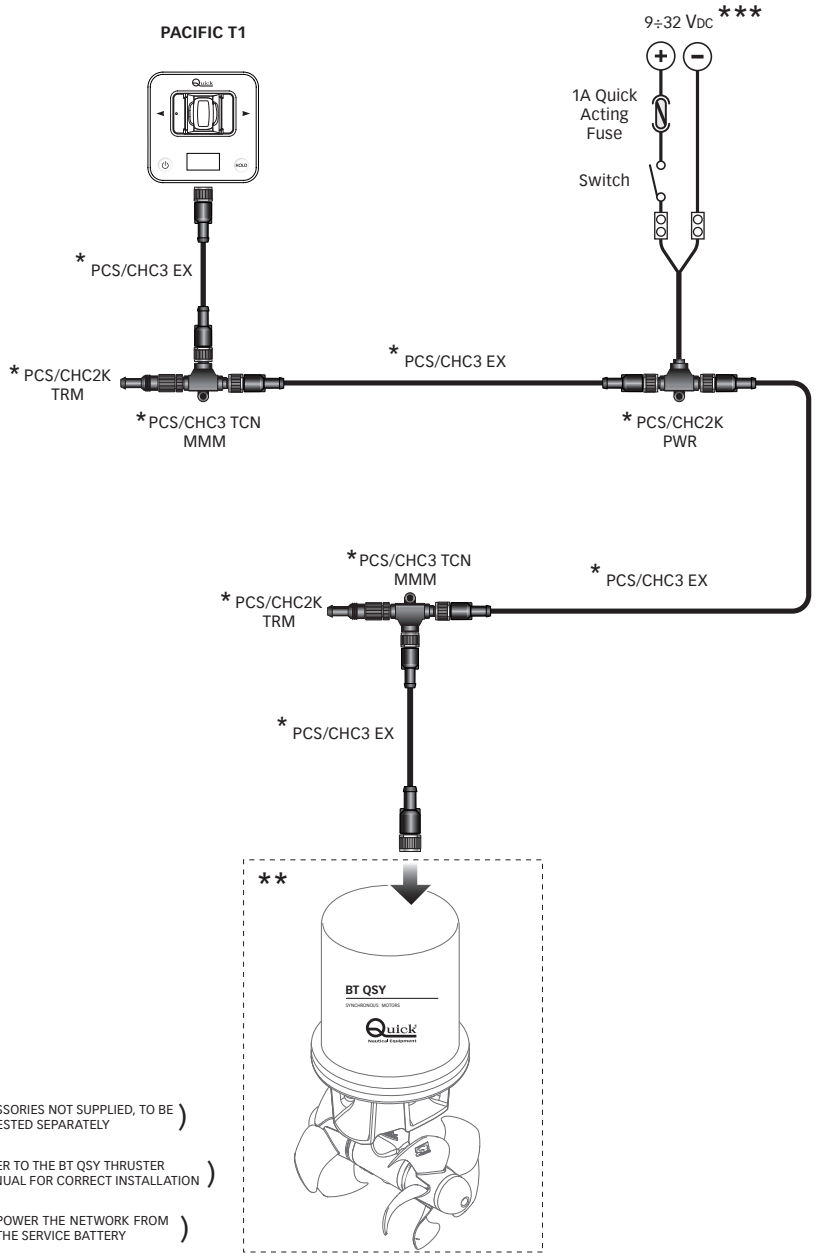
Fig. 8



NO.	MALE M12A CONNECTOR
1	NC
2	+ BATTERY
3	- BATTERY
4	CAN H
5	CAN L

2.3 - Connection Examples for a Single Thruster Configuration

2.3.1 - Single Control and BT-QSY Thruster

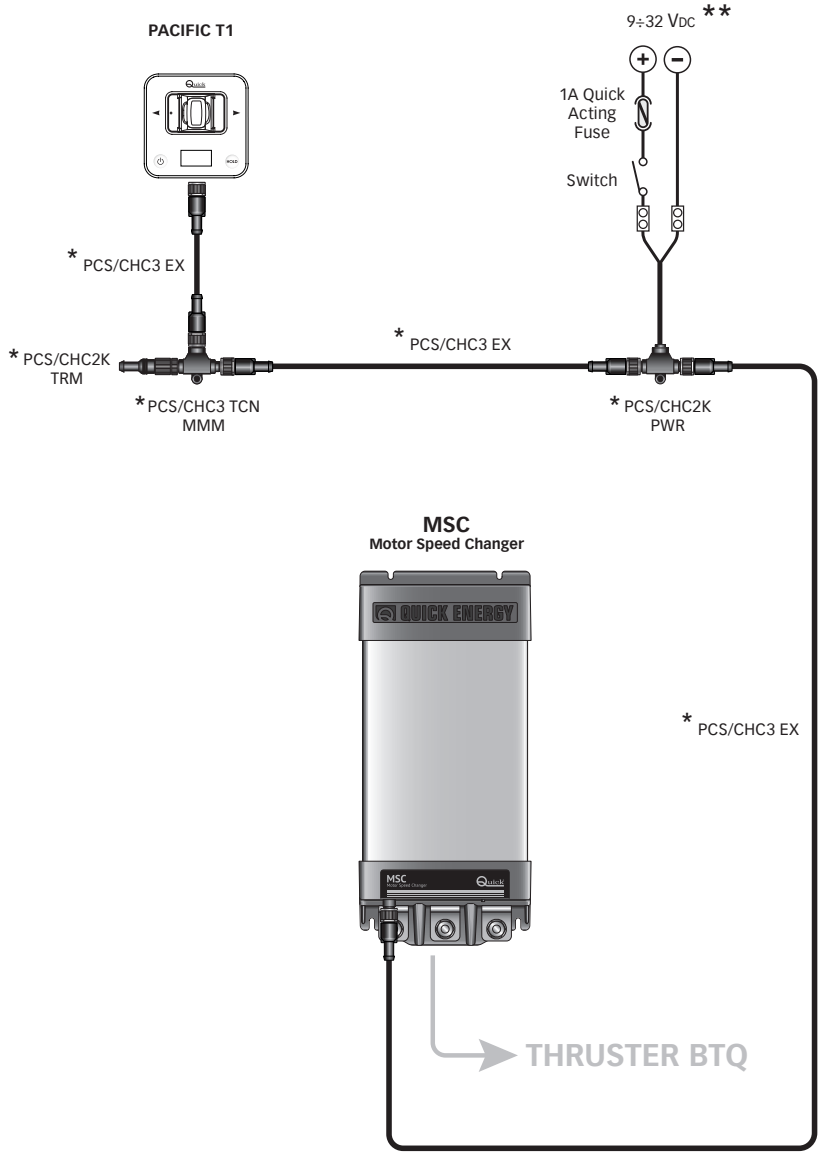


(* ACCESSORIES NOT SUPPLIED, TO BE REQUESTED SEPARATELY)

(** REFER TO THE BT QSY THRUSTER MANUAL FOR CORRECT INSTALLATION)

(*** POWER THE NETWORK FROM THE SERVICE BATTERY)

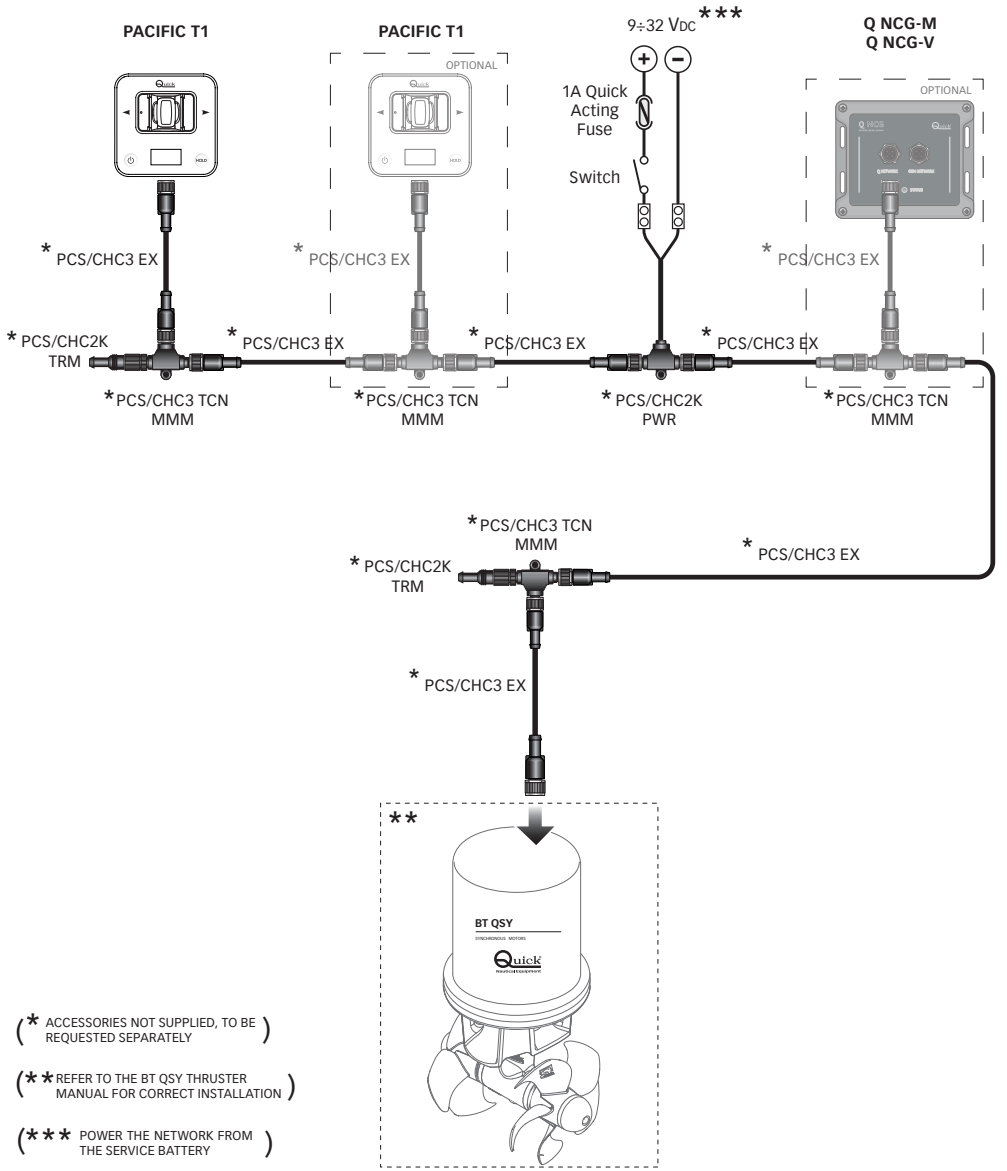
2.3.2 - Single Control with Thruster BTQ (MSC)



(* ACCESSORIES NOT SUPPLIED, TO BE REQUESTED SEPARATELY)

(** POWER THE NETWORK FROM THE SERVICE BATTERY)

2.3.3 - Multiple Controls with Q NCG and BT-QSY Thruster

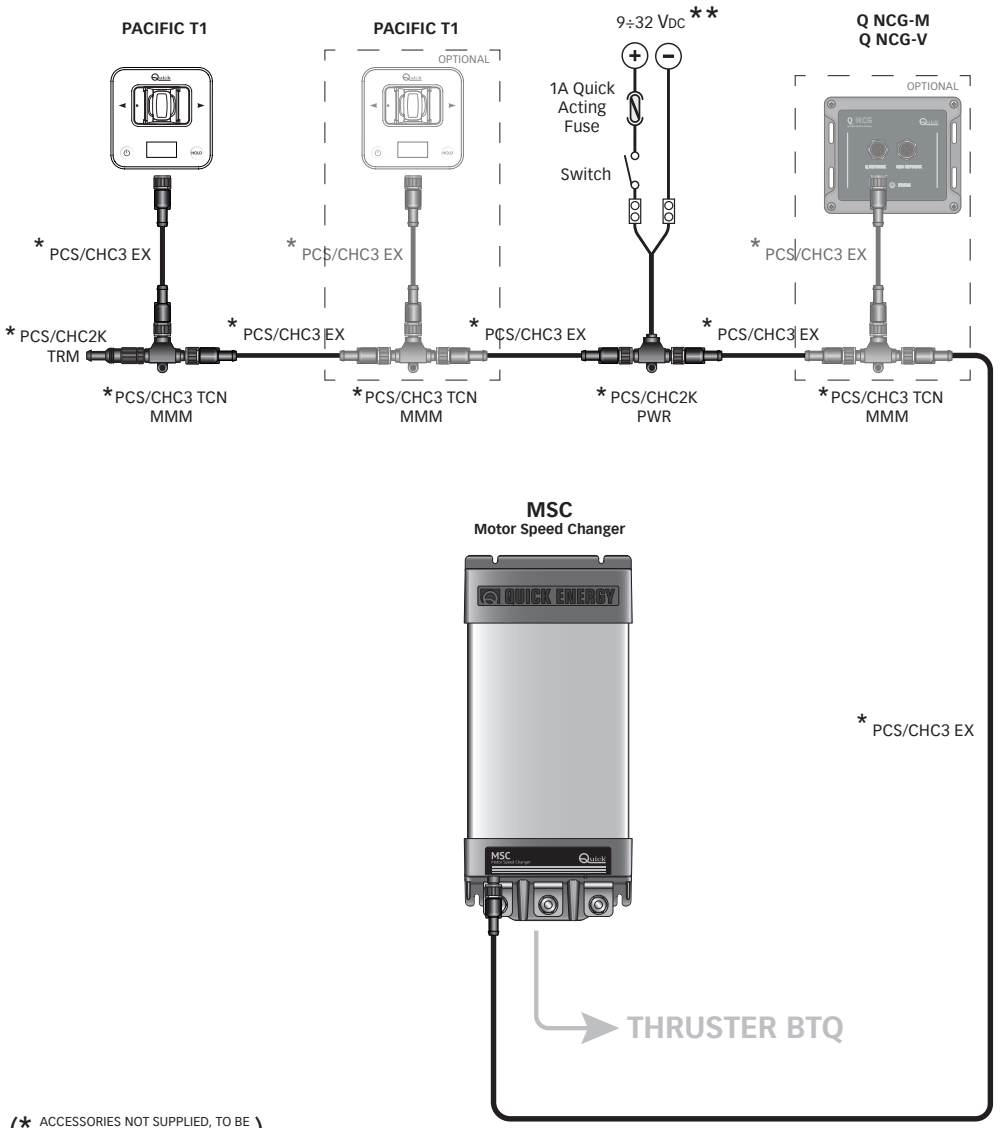


(* ACCESSORIES NOT SUPPLIED, TO BE REQUESTED SEPARATELY)

(** REFER TO THE BT QSY THRUSTER MANUAL FOR CORRECT INSTALLATION)

(*** POWER THE NETWORK FROM THE SERVICE BATTERY)

2.3.4 - Multiple controls with Q NCG and Thruster BTQ (MSC)

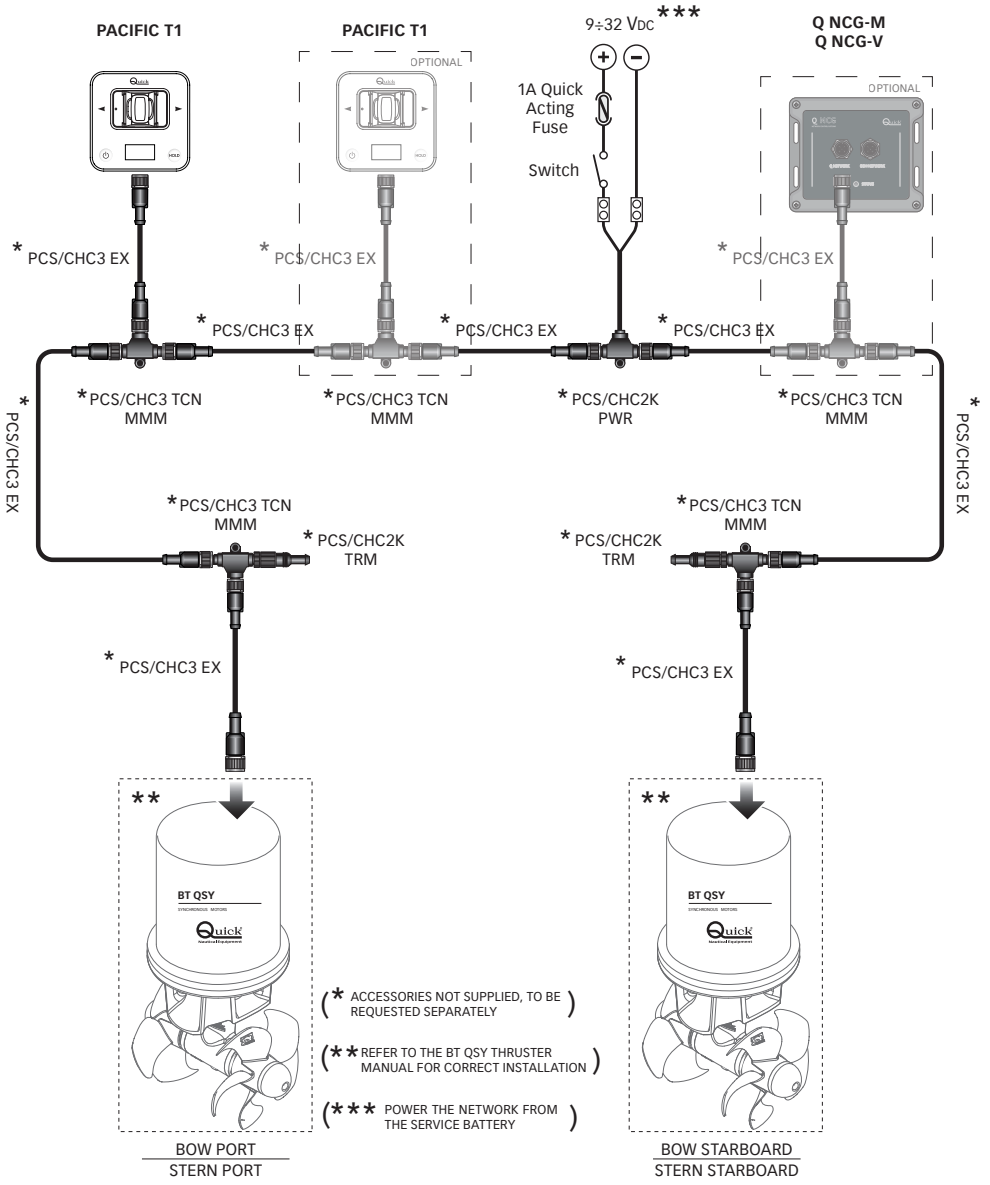


(* ACCESSORIES NOT SUPPLIED, TO BE REQUESTED SEPARATELY)

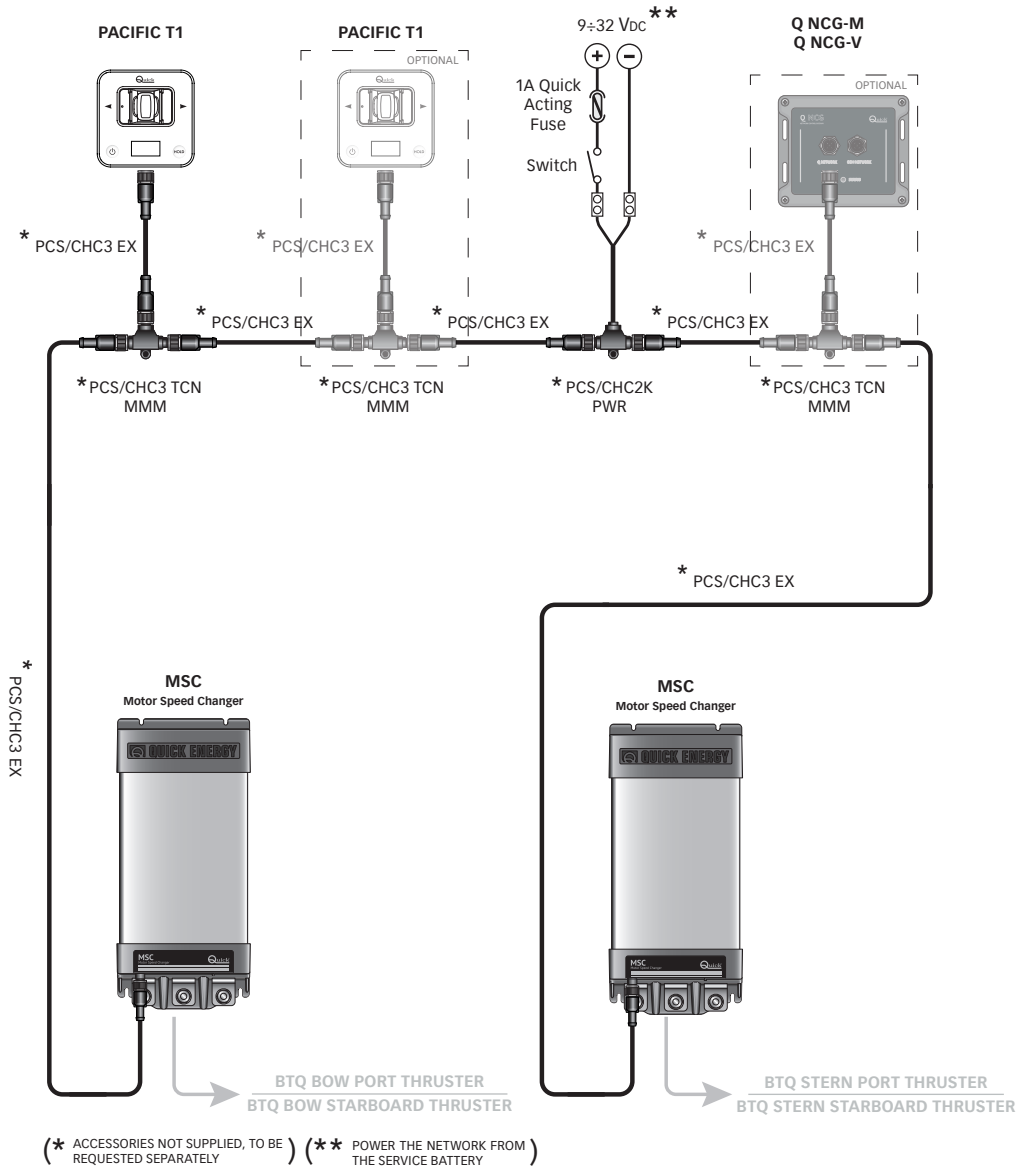
(** POWER THE NETWORK FROM THE SERVICE BATTERY)

2.4 - Connection Examples for Catamaran Configuration

2.4.1 - Multiple controls with Q NCG and n.2 Thrusters BT-QSY



2.4.1 - Multiple controls with Q NCG and n.2 Thrusters BTQ (MSC)



(* ACCESSORIES NOT SUPPLIED, TO BE REQUESTED SEPARATELY) (** POWER THE NETWORK FROM THE SERVICE BATTERY)

2.5 - Accessories available for the CAN bus network

3-WAY M-M-M JUNCTION

CODE	DESCRIPTION
FCPCHTCNMMM0A00	PCS/CHC3 TCN MMM T CAN M-M-M CONNECTOR

3-WAY F-M-M JUNCTION

FCPCHTCNFMM0A00	PCS/CHC3 TCN FMM T CAN F-M-M CONNECTOR

2-WAY M-M JUNCTION

FCPCHMMJMM00A00	PCS/CHC3 MMJ M-M CAN JUNCTION

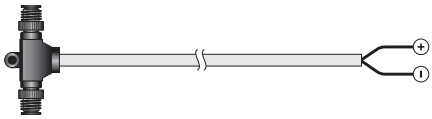
CAN NETWORK TERMINATOR

FCPCHTRM0000A00	PCS/CHC2K TRM CAN TERMINATOR

BACKBONE / DROP CABLE

CODE	DESCRIPTION
FCPCHEX00500A00	PCS/CHC3 EX005 CAN EXTENSION 0.5M
FCPCHEX01000A00	PCS/CHC3 EX010 CAN EXTENSION 1M
FCPCHEX03000A00	PCS/CHC3 EX030 CAN EXTENSION 3M
FCPCHEX05000A00	PCS/CHC3 EX050 CAN EXTENSION 5M
FCPCHEX10000A00	PCS/CHC3 EX100 CAN EXTENSION 10M
FCPCHEX15000A00	PCS/CHC3 EX150 CAN EXTENSION 15M
FCPCHEX20000A00	PCS/CHC3 EX200 CAN EXTENSION 20M

POWER CABLE



FCPCH2K02M00A00	2M POWER CABLE PCS/CHC2K PWR

3.0 - PACIFIC T1 control overview

⚠ **WARNING**: the PACIFIC T1 command can manage ONE thruster in single configuration or TWO thrusters in catamaran configuration.

☞ The thrusters connected to the network are automatically detected; however, they must be assigned via the Setup Wizard during the first startup or through the Advanced Settings menu.

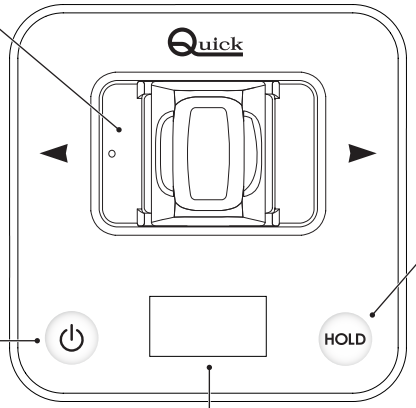
The instrument is managed by a user interface that allows you to:

- manage the operating parameters
- enable/disable the instrument;
- control the operation of the assigned thrusters;
- enable the speed hold function (HOLD);
- report any warnings or alarms.

3.1 - User interface description

The user interface consists of the control lever, two buttons, a graphic display and a buzzer.

Direction lever
The lever moves the boat bow or stern to the left or right, depending on the thruster controlled. It is used within the menu to navigate between the options.



Buzzer
The buzzer is used to signal the control status or in situations where it is necessary to call the user's attention.

Button HOLD
The button enables the heading hold function. It is also used within the menu, depending on the relevant function shown on the display.

Button ⏻
The button enables or disables the control. It is also used within the menu, depending on the relevant function shown on the display.

Graphic display
View the system status and the information within the menu.

3.2 - Control power supply

When the network to which the control is connected is powered, the control powers up and displays the Quick® logo. It then enters the disabled state and displays the message “PACIFIC T1”.

3.3 - First Start-up

After powering on the unit, the QUICK logo and the PACIFIC T1 model name appear on the display.

3.3 - First Start-up

After the QUICK logo appears,

you will be prompted to select the system language

- ENGLISH
- ITALIAN

Press "✓" (HOLD button) to confirm your selection.

Next, you will be prompted to set the date and time
To change the values:

- Use the lever to select the field you want to change (Hours, Minutes, DST, Day, Month, Year)
- Press "✓" (HOLD button) to begin editing the selected field
- Change the value using the lever
- Confirm the change by pressing "✓" (HOLD button) again

Once you have edited all fields as desired, press "↖" (⏻ button) to confirm the changes and proceed to the next screen.

Assign the actuators detected on the network. To do this, you need to:

Select the actuator to assign using the lever and confirm your selection by pressing "✓" (HOLD button).

The next screen lists the available assignments.
Select the desired one using the lever and confirm your selection by pressing "✓" (HOLD button).

The current assignment of the selected actuator is shown at the top.

You can now confirm the assignment by pressing "↖" (⏻ button) and return to the previous menu, or cancel the assignment you just made

When you return to the previous menu, the assignment made for each actuator is now displayed.

If there are two actuators (catamaran configuration), proceed with the assignment of the second actuator.

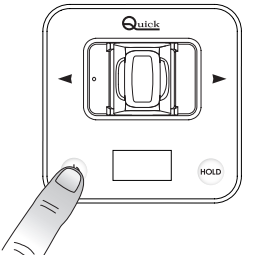
Once you have finished assigning all the actuators, press "↖" (⏻ button)

Once setup is complete, the PACIFIC T1 screensaver appears.

☞ **NOTE:** You can then change the language, date/time, and actuator assignments through the menu.

3.4 - Control enabling

To enable the control, with the lever in the rest position (centre position), press and hold the Enable button until the bar is completely filled. When the bar starts flashing and a short acoustic signal is emitted, release the Enable button. The control will be enabled.



Enabling is not possible if:
- the lever is not in the rest position (centre position);
- a second control is featured, enabled and in use, or is within the Menu.
- a problem has occurred which does not allow use (refer to section "Signals" for error codes).

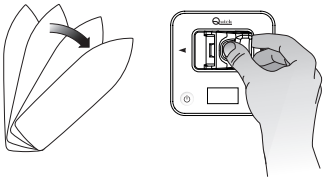
NOTE: Acoustic signals will not be emitted if they are disabled via a setting in the menu.

3.5 - Thruster driving

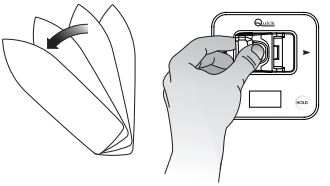
NOTE: The operation of a single thruster will be described below. The same considerations also apply to catamaran mode for both thrusters.

Moving the lever from the central position, with the control enabled, allows you to modulate the speed of the maneuvering propeller proportionally. By moving the lever to the right or left, the propeller rotates at a speed proportional to the position of the lever, in one direction or the other, respectively. The further the lever is moved towards one end, the more the speed in that direction increases. Depending on the positioning of the thruster being controlled, this will result in a movement of the boat bow or stern.
During movement, the control emits a short beep every time the set direction is changed.

Bow thruster driving

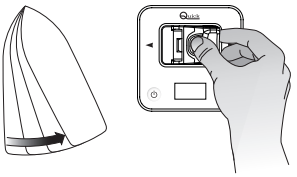


To move the bow to the right, move the lever to the right.

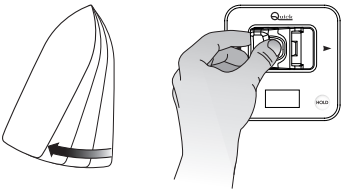


To move the bow to the left, move the lever to the left.

Stern thruster driving



To move the stern to the right, move the lever to the right.



To move the stern to the left, move the lever to the left.

WARNING: once the lever is released, the boat may have headway.

WARNING: The PACIFIC T1 control always has priority over OEM controls connected to the "Q Centric" network via Q NCG gateway (Mercury or Volvo Penta).

3.5 - Thruster driving

NOTE: if the thruster is operated at maximum speed in one direction and an attempt is made to operate it at maximum speed in the opposite direction (immediate transition from right to left or vice versa), the device will introduce delays due to acceleration and deceleration ramps.

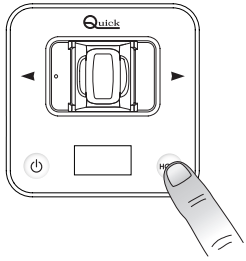
NOTE: practise operating the thrusters in open water to acquire a good control and knowledge of the boat behaviour.

3.6 - Set direction hold function (HOLD)

It allows maintaining a preset speed and direction without the need to hold the lever in the desired position.

To activate the hold function, the control must be enabled and the following procedure must be followed:

- move the lever from the central rest position until reaching the desired speed;
- Press the HOLD button for at least 3 seconds (the arrow on the display corresponding to the commanded direction will begin flashing slowly); at the end of this period, the arrow will flash faster and the acoustic signal will change to a faster intermittent beep.
- release the HOLD button and let the lever return to the rest position.



NOTE: if the HOLD button is pressed for too long (for more than 6s), the function will not be enabled (the arrow on the display stops flashing).

To deactivate the hold function:

- press the HOLD button (the thruster stop);
- move the lever from the centre position (the thruster adjust its speed and direction according to the new position of the lever);
- press the enabling button (the thruster stop and the control is disabled).

The hold function automatically deactivates (the thruster stop) if:

- the time elapsed since activation of the hold function exceeds the value set in the Menu;
- a problem has occurred which does not allow the thruster to be used (refer to chapter “Signals”).

WARNING: when the hold function is active, do not move away from the control.

WARNING: upon deactivation of the hold function, the boat may have headway.

3.7 - Control disabling

Disabling the enabled command occurs in the following cases:

- by pressing the enabling button;
- the request to enable a second command while the first is not in use while the first is not in use;
- the time elapsed since the control was enabled without any operation being performed, or since the last command was executed, exceeds the parameter set in the Menu;
- an operating error has occurred which does not allow use (refer to section “Problem signals”).

The disabling of the control is confirmed by an acoustic signal of approximately one second.

WARNING: once the manoeuvre is complete, deactivate the control via the enabling button.

3.8 - Operation with multiple controls connected simultaneously

If one of the controls is enabled and in use, it is not possible to enable other commands.
As soon as the lever of the control is returned to the centre position, another control can be enabled. At the same time, the previously enabled control loses its enable status.

3.9 - Menu

To access the menu, press and hold both buttons until the MENU bar has fully loaded. When the bar starts flashing, release both buttons.

	CUSTOM SETTINGS	Access to customised settings submenu
	↳	Brightness adjustment
	↳	Control acoustic signals
	↳	Alarm acoustic signals
	↳	Auto disable setting
	↳	HOLD function duration setting
	↳	Date/Time setting
	↳	Language setting

	ADVANCESD SETTINGS	Access to advanced settings submenu
	↳	Actuator assignment
	↳	Access to actuators parameters settings submenu
	↳ **Acc. Ramp**	Acceleration ramp setting (0.4 - 2.0 s)
	↳ **Dec. Ramp**	Deceleration ramp setting (0.4 - 2.0 s)
	↳ **Inversion Time**	Inversion time setting (0.0 - 1.0 s)
	↳ **Direction**	Actuator direction of rotation setting (Normal - Inverted)
	↳	Factory reset

3.9 - Menu

	EVENT LOG	Access to the alarms submenu
	↳ **Active**	List of currently active alarms
	↳ **History**	Alarm history

	DIAGNOSTICS	Diagnostics of the device and actuators
	↳	Access of the device diagnostics submenu
	↳ **Power**	Device voltage visualization
	↳ **Lever**	Lever voltage visualization
	↳ **Test Display**	Start display test
	↳	Access to the actuator diagnostics submenu
	↳ **Mtr. Voltage**	Actuator voltage visualization
	↳ **Driver Temp.**	Driver temperature visualization
	↳ **Motor Temp.**	Motor temperature visualization
	↳ **Use Time**	Motor usage time (min) visualization
	↳ **Power Time**	Motor running time (h) visualization

	INFORMATION	Summary screen of the device data and settings.

4.0 - Signals

BTQ Thruster with MSC	
CODE	**DESCRIPTION**
101	Low voltage power supply to the thruster
102	Motor overtemperature
103	Overtemperature
104	High input voltage
105	Blocked Fan
106	Lack of input voltage
107	Reserved
108	CW/CCW Contactor command output not connected
109	Faulty internal temperature sensor
110	Overload on CW/CCW contactor command output
111	Overload on line switch command output
112	Both fans blocked
113	Line switch command output not connected
114	Low motor absorpion
115	Motor command output in short circuit or overload

BT QSY Thruster	
CODE	**DESCRIPTION**
201	Missing parameters
202	Encoder faulty
203	Motor problem
204	
205	
206	
207	
208	Motor overtemperature
209	Inverter overtemperature
210	High current
211	Power supply overvoltage
212	Insufficient supply voltage
213	Low voltage power supply to the thruster
214	Motor overtemperature
215	Overtemperature

5 - Maintenance

5.0 - Maintenance

The control does not require special maintenance.
Clean the control with a soft cloth dampened with water. Do not use chemicals or harsh products to clean the control.

6 - Product disposal at end of life cycle

6.0 - Your contribution to protecting the environment

The crossed out bin symbol indicates that the product must be delivered for proper disposal. The user is responsible for erasing any personal data from the electronic equipment to be disposed. Proper separate collection helps to avoid possible negative effects on the environment and health and promotes the recycling of the materials of the equipment.

6.1 - Disposal of packaging

The purpose of the packaging is to protect the goods from transport damage. The packaging materials used are recyclable, as they are selected in an environmentally friendly and easy-to-dispose manner.
The packaging may be retained for possible shipment to the authorized technical service department in the event of damage or equipment failure.
The individual components of the packaging may be collected separately in accordance with separate collection criteria. Returning packages to the material collection circuit saves raw materials on one hand and reduces the volume of waste on the other.

6.2 - Disposal of the product

Electrical and electronic equipment often contains useful materials. They also contain substances, compounds and components that were necessary for the operation and safety of the equipment. Improper disposal could be harmful to health and the environment.

The product consists of metal and plastic materials which, when separated, can often contain useful materials. Improper disposal could be harmful to health and the environment.
The user is therefore advised to separate the materials prior to disposal in order to ensure correct delivery of the materials including for possible reuse. In any case, follow the applicable delivery regulations of the country in which the product is used.

For EU countries
Disposal of waste electrical and electronic equipment (WEEE), in compliance with Directive 2012/19/EU and implementation of its transposition into national law.

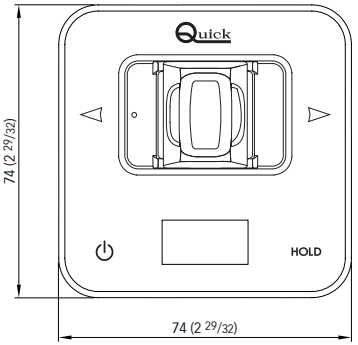
For non-EU countries
Dispose of the equipment in accordance with the applicable waste electrical and electronic equipment regulations.

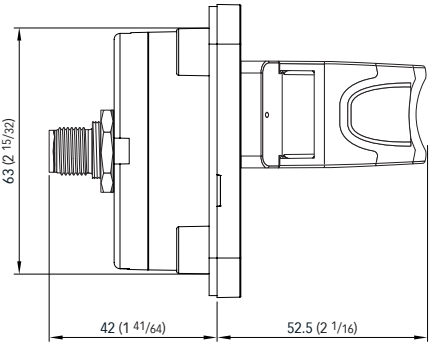
7.0 - Technical Data

INPUT CHARACTERISTICS	
Supply voltage	9÷32 VDC
Maximum absorption (1)	65 mA
ENVIRONMENTAL CHARACTERISTICS	
Operating temperature	from -20 °C to +70 °C
Protection rating	IP67
GENERAL INFORMATION	
Communication interface	CAN bus
External connection	5-Pin male M12A connector
Weight	140 g
EMC standards	EN 60945, FCC TITLE 47 PART15 SUBPART B

(1) Value measured with 9 VDC supply voltage.

Dimensions in mm (inches)





Notes

Quick®
Nautical Equipment

Rev 001A
August 2026

PACIFIC T1 A00
Thruster Control

IT Codice e numero seriale del prodotto

EN Product code and serial number

QUICK® SPA

QUICK® S.p.A. - Via Piangipane, 120/A - 48124 Piangipane (RA) - ITALY
Tel. +39.0544.415061 - Fax +39.0544.415047 - quick@quickitaly.com

www.quickitaly.com

User's manual