

G-Pilot 3380

A U T O P I L O T S Y S T E M

Operation Manual

Italiano



NAVMAN

1 Introduzione	278
Come usare questo manuale	278
1-1 Modalità del pilota automatico	278
1-1-1 Modalità operative	278
1-1-2 Modalità di governo	278
1-1-3 Modalità di servo governo	279
1-1-4 Modalità di virata	279
2 Avviamento rapido	280
2-1 Avvio del sistema pilota automatico	280
2-2 Uso del pilota automatico per il governo automatico dell'imbarcazione.. . . .	280
2-3 Modificare la rotta durante un viaggio	280
2-4 modifica della modalità di governo durante un viaggio	281
2-5 Riprendere il controllo manuale.	281
2-6 Procedura di emergenza	281
3 Funzionamento con pilota automatico	282
3-1 I tasti.	282
3-1-1 Tasto AUTO 	283
3-1-2 Tasto STBY 	283
3-1-3 Tasti Schivata  	283
1-1-4 Tasto Girata 	283
3-1-5 Tasto MODO 	283
3-1-6 Selettore di controllo 	283
3-1-7 Tasto ESC 	283
3-1-8 Tasto ENT 	283
3-1-9 Tasto MENU 	283
3-1-10 Tasto DISP 	283
3-3 Accensione del G-PILOT 3380	284
3-3 Spegnimento del G-PILOT 3380	284
3-4 Retroilluminazione	284
3-5 Attivazione del pilota automatico	284
3-6 Disattivazione del pilota automatico	284
3-7 Impostazione della modalità di governo	284

3-8	Modificare la rotta.	285
3-8-1	<i>Modifica della rotta quando in modalità bussola</i>	285
3-8-2	<i>Modifica della rotta quando in modalità GPS</i>	285
3-8-3	<i>Modifica dell'angolo vento impostato in modalità Vento</i>	286
3-9	Schivata	286
3-9-1	<i>Schivata in modalità bussola</i>	286
3-9-2	<i>Modifica della rotta quando in modalità GPS</i>	287
3-9-3	<i>Modifica della rotta quando in modalità vento</i>	287
3-10	Modalità di virata	288
3-10-1	<i>Virata automatica in modalità bussola</i>	288
3-10-2	<i>Gira in modalità bussola</i>	289
3-10-3	<i>Virata o strambata automatica in modalità vento</i>	290
3-11-3	Servogoverno	292
3-12	Allarmi	293
3-12-1	<i>La finestra degli allarmi</i>	294
3-12-2	<i>Allarmi attivi</i>	294
3-12-3	<i>Cronologia allarmi</i>	294
3-12-4	<i>Dettagli relativi agli allarmi</i>	294
3-13	Blocco tasti	294
3-14	Modo simulazione.	294
4	Display.	295
4-1	Display > Base	295
4-2	Display > Pilota.	296
4-3	Display > Bussola	297
4-4	Display > Dati.	298
4-5	Display > Allarmi attivi.	298
5	Intestazione dati	299
6	Menu	300
6-1	Configurazione > Sistema.	300
6-2	Configurazione > Profili	301
6-3	Configurazione > Opzioni.	301
6-4	Configurazione > Imbarcazione.	301
6-5	Configurazione > Allarmi	302
6-6	Configurazione > Unità	303
6-7	Configurazione > Comunicazione	303
6-8	Configurazione > Taratura	303
6-9	Configurazione > Simulazione.	304

7	Modalità di governo	305
7-1	Modalità di governo con bussola	305
7-1-1	Modalità di governo con bussola	305
7-1-2	Inserimento e disinserimento del pilota automatico in modalità Bussola	306
7-2	Modalità di governo GPS	307
7-2-1	Dati di navigazione GPS	307
	Navigazione verso un waypoint:	307
7-2-2	Inserimento e disinserimento del pilota automatico in modalità GPS	308
7-2-3	Arrivare ai waypoint	309
7-2-4	Guadagno GPS	309
7-3	Modalità di governo Vento	310
7-3-1	Dati di governo vento	310
7-3-2	Velocità e direzione vento reale e apparente	311
7-3-3	Inserimento del pilota automatico nella modalità vento	312
7-3-4	Guadagno Vento	313
8	Ottimizzazione del rendimento di governo	314
8-1	Parametri di governo	314
8-2	Profili	315
8-3	Regolazione della modalità di governo	316
9	Risoluzione dei problemi	318
10	Specifiche tecniche	319

Congratulazioni per avere scelto il pilota automatico Navman G-PILOT 3380. Per sfruttare al meglio, leggere attentamente questo manuale prima di procedere con l'installazione e l'uso. Questo manuale descrive come usare e configurare il G-PILOT 3380 e attrezzature complementari. Inoltre questo manuale descrive come utilizzare con efficacia il G-PILOT 3380 fornendo suggerimenti per ottimizzare il rendimento e risolvere i problemi.

Avviso importante:

- È responsabilità esclusiva del proprietario installare e usare la strumentazione e il/i trasduttore/i in modo da evitare incidenti, danni a persone o danni alle cose. L'utilizzatore di questo prodotto è l'unico responsabile dell'osservanza delle norme di sicurezza nella navigazione.
- L'installazione dei trasduttori nella posizione ottimale è di importanza vitale per garantire un rendimento ottimale del pilota automatico. Seguire attentamente le istruzioni fornite per l'installazione.
- La scelta, la posizione e installazione di tutti i componenti in qualsiasi sistema di pilotaggio automatico sono di importanza fondamentale. Se l'installazione non è corretta, l'unità non sarà in grado di funzionare secondo le proprie potenzialità. In caso di dubbi, consultare il proprio rivenditore Navman.
- Assicurarsi che tutti i fori vengano praticati in posizioni sicure e non vadano a indebolire la struttura dell'imbarcazione.
- **Se in dubbio, consultare un fabbricante di imbarcazioni.**

Utilizzo del G-PILOT 3380:

- Il G-PILOT 3380 stato progettato per essere di aiuto al timoniere al fine di evitare di dovere governare la barca per lunghi periodi di tempo, ma non costituisce lo strumento principale di governo dell'imbarcazione.
- Il G-G-PILOT 3380 non deve essere utilizzato in condizioni climatiche estreme, in condizioni avverse o in acqua in prossimità di altre barche, in acque pericolose o su terra.
- Il G-G-PILOT 3100 non può controllare l'imbarcazione meglio di un timoniere. In condizioni avverse governare l'imbarcazione manualmente.
- Non lasciare mai il timone incustodito. Tenerlo costantemente sotto controllo. Il timoniere dovrebbe sempre monitorare la rotta dell'imbarcazione e il G-PILOT 3380 ed essere pronto a riprendere il governo manuale della barca.
- Le prestazioni del G-PILOT 3380 possono essere compromesse dal guasto di un componente, condizioni ambientali e installazione o uso impropri

NAVMAN NZ LIMITED NON ACCETTA ALCUNA RESPONSABILITÀ DERIVANTE DALL'USO DI QUESTO PRODOTTO CHE POSSA CAUSARE INCIDENTI, DANNI O CHE POSSA VIOLARE LA LEGGE.

Dato che Navman migliora costantemente questo prodotto, essa mantiene il diritto di apportarvi in qualsiasi momento modifiche che possono non essere riportate in questa versione del manuale. Contattare la sede Navman più vicina in caso si necessiti di ulteriore assistenza.

Lingua di riferimento: la presente dichiarazione, i manuali d'istruzione, le guide utente e altre informazioni relative a questo prodotto (Documentazione) possono essere tradotti in, o essere stati tradotti da un'altra lingua (Traduzione). Nel caso di discrepanze tra qualsiasi traduzione della documentazione, la versione in lingua inglese della documentazione verrà ritenuta la versione ufficiale della documentazione.

Diritti di riproduzione © 2005 Navman NZ Limited, Nuova Zelanda. Con riserva di tutti i diritti. Navman è un marchio registrato di Navman NZ Limited.

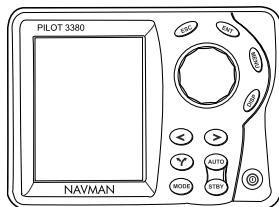
1 Introduzione

G-PILOT 3380 è un'unità di visualizzazione pilota automatico di qualità superiore e di altissimo rendimento. Il sistema di pilotaggio automatico Navman ha un'altissima flessibilità e può essere usato sia su imbarcazioni a vela che su imbarcazioni a motore.

Il dispositivo G-PILOT 3380 dispone di tasti funzione dedicati e di un grosso display 3,8" TFT a colori. Questo offre all'utente una grande facilità d'uso dei comandi.

Il G-PILOT 3380 appartiene alla famiglia Navman di strumenti per imbarcazioni, che include strumenti per la misurazione della velocità, della profondità del vento e ripetitori. Questi strumenti possono essere connessi tra loro per formare un sistema dati integrato per un'imbarcazione. Il rendimento del pilota automatico è valorizzato se connesso ad uno strumento di misurazione della velocità di un'imbarcazione come ad esempio NAVMAN SPEED 3100 oppure a uno strumento GPS.

NAVMAN G-PILOT 3380



Come usare questo manuale

Questo manuale descrive l'uso del dispositivo G-PILOT 3380. Per informazioni relative all'installazione e configurazione del G-PILOT 3380, consultare prima dell'uso il manuale di Installazione del sistema G-PILOT 3380 fornito separatamente. Per sfruttare al meglio, leggere il manuale attentamente prima di usare il G-PILOT 3380.

Pulizia e manutenzione

Pulire i componenti del G-PILOT 3380 con un panno umido o liquido detergente delicato. Evitare l'uso di detersivi abrasivi, benzina o altri solventi. Non verniciare alcun componente del G-PILOT 3380 eccetto i cavi.

1-1 Modalità del pilota automatico

1-1-1 Modalità operative

Il pilota automatico dispone di tre modalità operative (vedere le sezioni 3-5 e 3-6):

STBY

STANDBY: Il pilota automatico **non** governa l'imbarcazione (fatta eccezione del governo durante l'avanzamento a scatti) Il **timoniere** governa l'imbarcazione con il timone manuale.

AUTO

AUTO: Il pilota automatico governa l'imbarcazione automaticamente basandosi sulla rotta e la modalità di governo selezionate. **Non** governare l'imbarcazione manualmente.

HSTR

GOVERNO MANUALE: Il pilota automatico non governa l'imbarcazione, ma visualizza le informazioni di governo per il timoniere da usare per governare manualmente l'imbarcazione sulla rotta. Governare manualmente usando i dati visualizzati.

1-1-2 Modalità di governo

Il pilota automatico ha tre modalità di governo (vedere la sezione 3-7):

GPS

L'imbarcazione procede a vela verso un angolo di rotta impostato.

BUSSOLA

L'imbarcazione procede a vela verso una destinazione lungo un percorso predefinito. Questa modalità richiede l'uso di uno strumento GPS, come un plotter cartografico NAVMAN TRACKER 5500 connesso tramite NMEA.

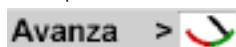
VENTO

L'imbarcazione procede a vela su un angolo impostato sul vento. Questa modalità richiede l'uso di uno strumento per il controllo del vento, come il NAVMAN WIND 3100 connesso tramite NavBus o NMEA.

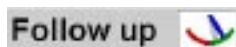
1-1-3 Modalità di servo governo

Quando il pilota automatico è impostato sulla modalità **STBY** (STANDBY) il timoniere deve governare manualmente l'imbarcazione. Tuttavia il G-PILOT 3380 dispone di due modalità di controllo di governo a motore (vedere la sezione 3-11).

Jog: gira il timone a sinistra o destra quando il tasto è premuto.



Follow-up: Imposta la posizione target del timone. Il timone vira fino al raggiungimento della sua posizione target.



1-1-4 Modalità di virata

Il G-PILOT 3380 può seguire una sequenza programmata in precedenza di virate. Il pilota automatico dispone di tre modalità di virata diverse (vedere la sezione 3-10):

Tack/Gybe(virata/strambata): virate automatiche O strambate automatiche per l'imbarcazione dopo un ritardo. L'angolo di virata/strambata e il ritardo virata/strambata possono essere personalizzati.

virata 90°: l'imbarcazione vira di 90°

virata 180°: l'imbarcazione vira di 180°

Nota: non sono disponibili tutte le modalità di virata in tutte le modalità operative.

2 Avviamento rapido

2-1 Avvio del sistema pilota automatico

1. Accendere il pilota automatico premendo **Ⓢ**.
2. Se il pilota automatico è connesso a strumentazioni di rilevamento della velocità, del vento o GPS, accendere anche queste.
3. Se necessario, regolare la retroilluminazione in modo da facilitare la lettura dei dati (premere **Ⓢ** brevemente e regolare tramite

ilselettore).

2-2 Uso del pilota automatico per il governo automatico dell'imbarcazione.

1. Governare manualmente l'imbarcazione fino a mare aperto prima di inserire il pilota automatico per il governo dell'imbarcazione.
2. Selezionare la modalità di governo preferita premendo **MODE** poi

usareilselettore per evidenziare Bussola, GPS o Vento poi premere **ENT**.

3. Quando si usa la modalità GPS, iniziare a navigare verso un waypoint usando lo strumento GPS.
4. Inserire il pilota automatico premendo **AUTO**.

2-3 Modificare la rotta durante un viaggio

Nella modalità Bussola e Vento per modificare la rotta durante un viaggio:

Ruotare il selettore nella direzione della modifica di rotta desiderata, per esempio:

- Per modificare la rotta di 10° a dritta, ruotare il selettore 10 scatti in senso orario.
- Per modificare la rotta di 30° a sinistra, ruotare il selettore un intero giro in senso antiorario.

2-4 modifica della modalità di governo durante un viaggio

È possibile modificare la modalità di governo durante un viaggio, per esempio:

- passare dalla modalità GPS alla modalità Bussola alla fine del percorso, oppure,
 - su una barca a vela, passare dalla modalità Vento alla modalità Bussola o GPS quando si passa dalla vela al motore.
1. Premere **(MODE)** poi usare il selettore per

evidenziare la modalità di governo desiderata poi premere **(ENT)**.

2-5 Riprendere il controllo manuale

1. Premere **(STBY)**. A questo punto il pilota automatico è stato disinserito e il timoniere ha il controllo completo del governo dell'imbarcazione.
(STBY) può essere premuto in qualsiasi momento.

2. Governare manualmente l'imbarcazione tramite il timone di governo dell'imbarcazione.
3. Per inserire nuovamente il pilota automatico, premere **(AUTO)**.

2-6 Procedura di emergenza

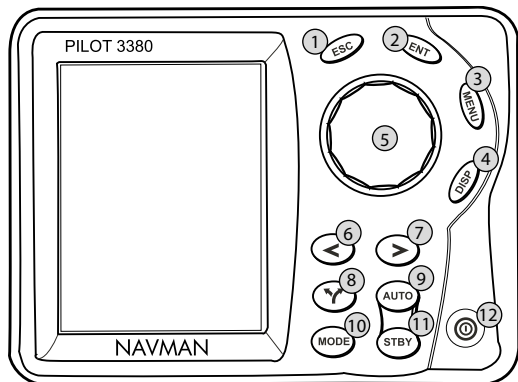
Per riprendere il controllo dell'imbarcazione nel caso di una situazione di emergenza:

1. Premere **(STBY)**. A questo punto il pilota automatico è stato disinserito e il timoniere ha il controllo completo del governo dell'imbarcazione.
2. Governare manualmente l'imbarcazione.

3 Funzionamento con pilota automatico

3-1 I tasti

	Pulsante		Funzione
①	ESC		Torna indietro di un livello di menu oppure torna alla schermata G-PILOT selezionata
②	ENT		Seleziona gli elementi evidenziati oppure richiama il menu Parametri quando in modalità display G-PILOT
③	MENU		Visualizza il menu Opzioni contestuale, premere due volte per visualizzare il menu di Configurazione
⑤	DISP		Apri il menu Display per passare da una schermata G-PILOT all'altra.
④	Selettore di controllo		Usato per i menu a scorrimento, aumentare o diminuire i valori selezionati, seguire il controllo del timone ed effettuare le modifiche della rotta necessarie.
⑥	Schivata Sinistra		Il tasto per la schivata a sinistra (la pressione ripetuta aumenta il valore) Avvia la Virata/Strambata a sinistra virate di 90° e virate di 180°
⑦	Schivata Destra		Tasto per la schivata a destra (la pressione ripetuta aumenta il valore) Avvia la Virata/Strambata a destra virate di 90° e virate di 180°
⑧	Virate		Attiva il menu di access virata/strambata, virate di 90° e virate di 180°
⑨	AUTO		Posizione il pilota automatico in modalità automatica
⑩	MODO		Richiama il menu della modalità di governo
⑩	AUTO		Posizione il pilota automatico in modalità standby
⑫	Potenza		Premere e tenere premuto per spegnere lo strumento. La pressione singola indica il controllo della retroilluminazione



3-1-1 Tasto AUTO

Premere per inserire la modalità **AUTO**. A questo punto il pilota automatico governa l'imbarcazione sulla base del metodo di governo selezionato. Premere e tenere premuto per 2 secondi per inserire la modalità **H-STEER**.

3-1-2 Tasto STBY

Premere per disinserire la modalità **AUTO** e impostare la modalità **STBY**. Il pilota automatico non governa l'imbarcazione - il timoniere deve governare la barca con il timone manuale.

3-1-3 Tasti Schivata

Premere  o  per attivare un'immediata schivata a sinistra o a destra. La pressione ripetuta dello stesso tasto aumenta l'angolo di schivata.

Modalità STBY: avanza a scatti il timone a sinistra o destra quando il tasto è premuto.

Modalità AUTO: Attiva una schivata. Provoca la deviazione dell'imbarcazione dalla rotta a un angolo predefinito.

1-1-4 Tasto Girata

Per visualizzare il menu di Girata l'imbarcazione segue una sequenza di girata programmata in precedenza. Selezionare un elemento dal menu poi premere  o  per attivare la girata nella direzione corrispondente.

Suggerimento: la pressione ripetuta di  esegue un ciclo tra le selezioni di menu.

3-1-5 Tasto MODO

Premere per selezionare un modo di governo dell'imbarcazione.

Suggerimento: la pressione ripetuta di  esegue un ciclo tra le selezioni di menu.

3-1-6 Selettore di controllo

Serve nell'uso dei menu e la regolazione delle impostazioni per scorrere i vari elementi e per aumentare o diminuire i valori.

Modalità STBY: sposta il timone a sinistra o a destra di mezzo grado ad ogni scatto.

Modalità AUTO: modifica la rotta impostata di un grado ogni scatto.

Nota: nella modalità GPS, la rotta impostata non può essere regolata poiché la rotta stessa è controllata dallo strumento di navigazione.

3-1-7 Tasto ESC

Serve nell'uso dei menu e la regolazione delle impostazioni per tornare indietro di un livello senza salvare le modifiche.

Quando non sono visualizzati menu o impostazioni, premere per tornare indietro alla schermata di display del pilota automatico usata più di recente.

3-1-8 Tasto ENT

Premere questo tasto per selezionare o salvare un'impostazione quando si usano i menu e si effettuano impostazioni.

Suggerimento: la pressione di  apre il menu dei parametri durante la visualizzazione delle schermate Base, Pilota o Bussola.

3-1-9 Tasto MENU

Premere per visualizzare il menu Opzioni (dove presente).

Premere due volte per visualizzare il menu di Configurazione

3-1-10 Tasto DISP

Visualizza il menu Display.

Suggerimento: la pressione ripetuta di  scorre la selezione del menu in successione effettuando automaticamente la voce evidenziata dopo 1 secondo.

3-3 Accensione del G-PILOT 3380

- Premere .
- Se non vi sono testine di display del pilota automatico sul sistema, il G-PILOT 3380 si accende e attiva la modalità **STBY** (Standby).

Nota: se il pilota automatico è stato spento con la modalità **AUTO** attiva, viene visualizzato un messaggio di avvertenza per avvisare l'utente che si può essere verificata un'interruzione di corrente.

3-3 Spegnimento del G-PILOT 3380

Quando nella modalità di **STBY** :

- Premere e tenere premuto . Si apre una finestrella iniziando un conto alla rovescia di 3 secondi. L'unità si spegne quando il contatore raggiunge lo 0.
- Il rilascio di  durante questo periodo riprende il funzionamento normale.
- Qualsiasi impostazione effettuata viene mantenuta dall'unità.

Quando nella modalità **AUTO** :

- Premere e tenere premuto . Una finestrella di avvertenza ricorda all'operatore che l'unità deve essere nella modalità **STBY** prima di poter spegnere l'unità. Premere  per chiudere la finestrella.

3-4 Retroilluminazione

Premere brevemente . Viene visualizzata la finestrella di retroilluminazione.

La ripetizione della prima azione alterna tra le modalità giorno e notte.

Usare il selettore per aumentare o diminuire l'intensità di retroilluminazione del display e tastierino.

- Il G-PILOT 3380 offre la possibilità di selezionare le modalità di retroilluminazione con sfondo bianco 'Giorno' e sfondo nero 'Notte'. Queste modalità possono essere ambedue selezionate tramite il selettore.
- La finestrella di retroilluminazione può anche essere selezionata: *Menu > Configurazione> Sistema> Retroilluminazione* menu.
- Verrà modificata anche la retroilluminazione su tutti gli altri strumenti Navman connessi sullo stesso canale di retroilluminazione NavBus.

3-5 Attivazione del pilota automatico

Selezionare la modalità **AUTO** premendo . A questo punto il pilota automatico governa l'imbarcazione sulla base del metodo di governo selezionato.

3-6 Disattivazione del pilota automatico

Selezionare la modalità **STBY** premendo

. Il pilota automatico non governa l'imbarcazione - il timoniere deve governare la barca con il timone manuale.

3-7 Impostazione della modalità di governo

Per una barca a motore:

Se l'imbarcazione non è dotata di GPS, o è dotata di GPS ma non si desidera navigare verso un waypoint, selezionare la modalità Bussola. Il pilota automatico dirige l'imbarcazione su una direzione fissata della bussola.

- Selezionare la modalità Bussola premendo , selezionare Bussola e premere .

Per usare il pilota automatico con un GPS per navigare verso un waypoint o lungo un percorso, selezionare la modalità GPS. Il pilota automatico governa l'imbarcazione usando i dati ricevuti dal GPS.

- Selezionare la modalità GPS premendo

MODE, selezionare GPS e premere **ENT**.

Per una barca a vela:

Per governare la barca in una direzione fissata dalla bussola, selezionare la modalità Bussola.

- Selezionare la modalità Bussola premendo **MODE**, selezionare Bussola e premere **ENT**.

Per navigare verso un waypoint o lungo un percorso, selezionare la modalità GPS.

- Selezionare la modalità GPS premendo **MODE**, selezionare GPS e premere **ENT**.

Per veleggiare, virare e strambare ad un angolo definito del vento, selezionare la modalità Vento.

- Selezionare la modalità Vento premendo **MODE**, selezionare Vento e premere **ENT**.

Suggerimento: quando si è nella modalità **AUTO** è possibile cambiare le modalità di governo. Per esempio è utile usare la modalità Bussola per controllare l'imbarcazione quando si imposta una rotta GPS, per poi passare direttamente alla modalità GPS.

Nota per le barche a vela:

- Si sconsiglia l'uso del pilota automatico in presenza di venti leggeri, variabili o a raffiche.
- Esercitare la massima attenzione quando veleggiando sottovento per evitare un'accidentale strambata.
- La modalità Vento richiede un'attenta taratura dell'anemometro.

Nota: per selezionare la modalità GPS, il pilota automatico deve ricevere dati da uno strumento GPS compatibile, in caso contrario la selezione GPS non sarà disponibile.

Per attivare il pilota automatico nella modalità GPS, il GPS deve navigare verso un waypoint o lungo un percorso; in caso contrario lo strumento G-PILOT 3380 visualizzerà un messaggio di errore. Se l'imbarcazione è troppo lontana dalla rotta impostata, il G-PILOT 3380 visualizza un messaggio di errore.

Nota: per selezionare la modalità Vento, il pilota automatico deve ricevere dati da un anemometro compatibile, in caso contrario la selezione Vento non sarà disponibile.

3-8 Modificare la rotta

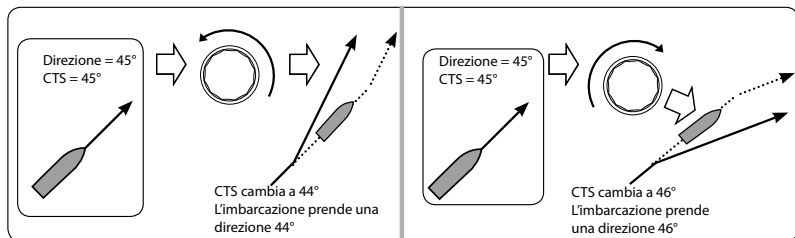
3-8-1 Modifica della rotta quando in modalità bussola

Per modificare la rotta con i passi di 1°, girare il selettore di controllo.

- girare il selettore di controllo in senso antiorario per modificare la rotta a sinistra
- girare il selettore di controllo in senso orario per modificare la rotta a destra

Esempio

3-8-2 Modifica della rotta quando in modalità GPS



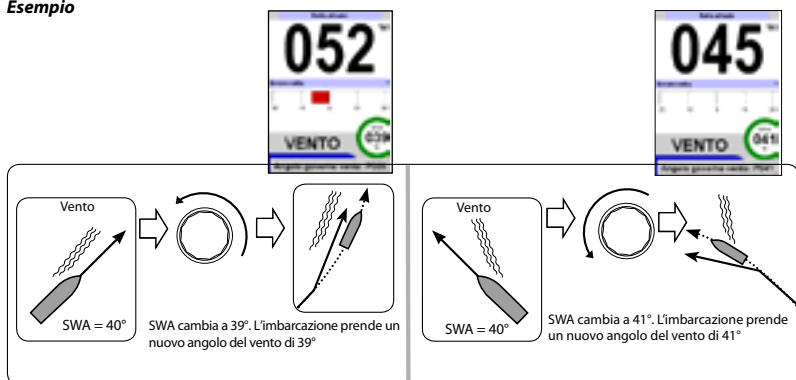
La rotta mantenuta dal pilota automatico viene controllata dal dispositivo GPS in navigazione verso un waypoint. Per modificare la rotta quando in modalità GPS, selezionare un waypoint diverso sul dispositivo GPS.

3-8-3 Modifica dell'angolo vento impostato in modalità Vento

Per modificare l'angolo di vento impostato (SWA) con avanzamenti di 1° , girare il selettore di controllo.

- girare il selettore di controllo in senso antiorario per modificare la rotta a sinistra
- girare il selettore di controllo in senso orario per modificare la rotta a destra

Esempio



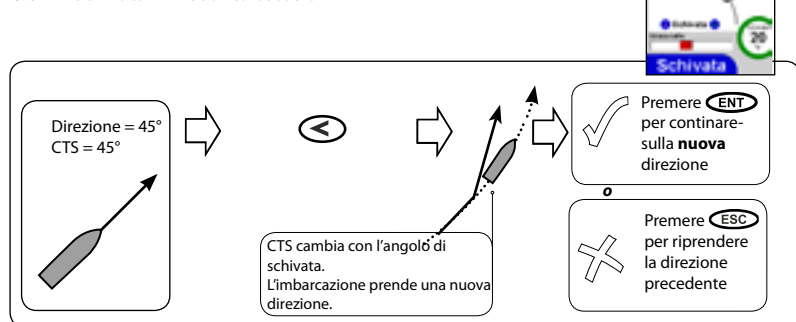
3-9 Schivata

La schivata è un cambio repentino di rotta, adottato solitamente per evitare un ostacolo.

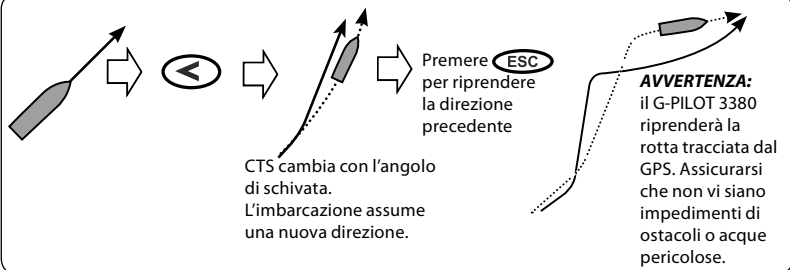
- premere per schivare a sinistra sull'angolo di schivata
- premere per schivare a destra sull'angolo di schivata

L'imbarcazione cambia rotta sulla base di un angolo di schivata predefinito. Per schivare ulteriormente, premere o più volte. Per visualizzare o modificare l'angolo di schivata, andare all'opzione *Angolo di schivata* nel menu Opzioni (vedere la sezione 6-3).

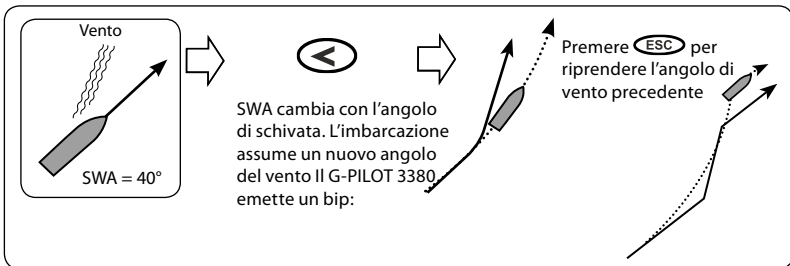
3-9-1 Schivata in modalità bussola



3-9-2 Modifica della rotta quando in modalità GPS



3-9-3 Modifica della rotta quando in modalità vento



3-10 Modalità di virata

Il G-PILOT 3380 può seguire una sequenza di virate programmata in precedenza. Il pilota automatico dispone di tre modalità di virata diverse:



Tack/Gybe(virata/strambata):

vira automaticamente l'imbarcazione dopo un ritardo impostato. L'angolo di virata e il ritardo virata possono essere personalizzati. Le strambate possono essere disattivate.



virata 90° :

l'imbarcazione vira di 90°



virata 180° :

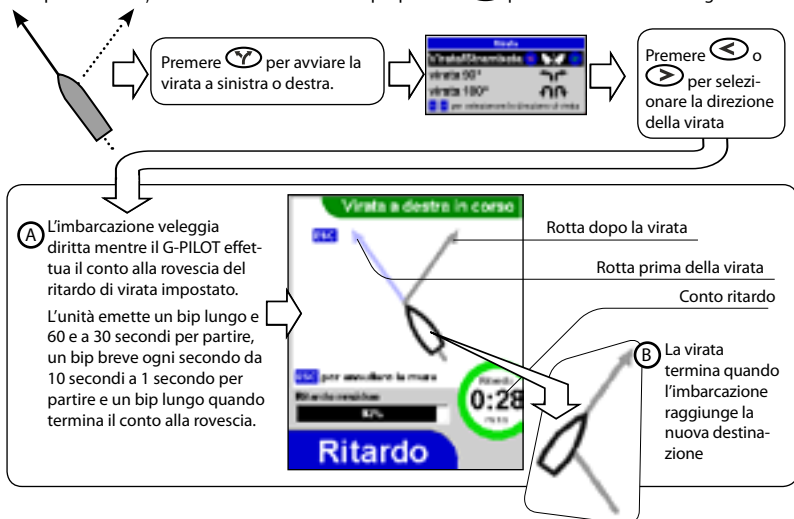
l'imbarcazione vira di 180°

Disponibilità:	Bussola	GPS	Vento
Virata/Strambata	sì	no	sì
90°	sì	no	no
180°	sì	no	no

3-10-1 Virata automatica in modalità bussola

La virata automatica è stata studiata per virare una barca a vela. La rotta su cui dirigersi viene modificata con l'angolo di virata.

- premere ,selezionare Virata/Strambata poi premere per virare a sinistra con l'angolo di virata
- premere ,selezionare Virata/Strambata poi premere per virare a destra con l'angolo di virata



3-10-2 Gira in modalità bussola

Per modificare la rotta di 90°

- premere , selezionare 90° poi premere  per virare a sinistra di 90°
- premere , selezionare 90° poi premere  per virare a destra di 90°

Modificare la rotta di 180°

- premere , selezionare 180° poi premere  per virare a sinistra di 180°
- premere , selezionare 180° poi premere  per virare a destra di 180°

Premere  per avviare una rotazione di 90° o 180° a sinistra o destra.



Premere  o  per selezionare la direzione di virata

Avvertenza: Quando è inserita la virata automatica (nella modalità Bussola), la rotta da tenere viene modificata rispetto all'angolo di virata. Il pilota automatico non utilizza dati dagli strumenti del vento. È possibile che l'imbarcazione strambi o finisca controvento.

Nota: per virare ad un angolo fisso, usare il pilota automatico nella modalità Vento (vedere la sezione 7-3). Per visualizzare o modificare l'angolo di virata o ritardo di virata, andare alla modalità virata, angolo virata o ritardo virata nel menu Opzioni (vedere la sezione 6-3). L'angolo di strambata non viene utilizzato nella modalità Bussola.



3-10-3 Virata o strambata automatica in modalità vento

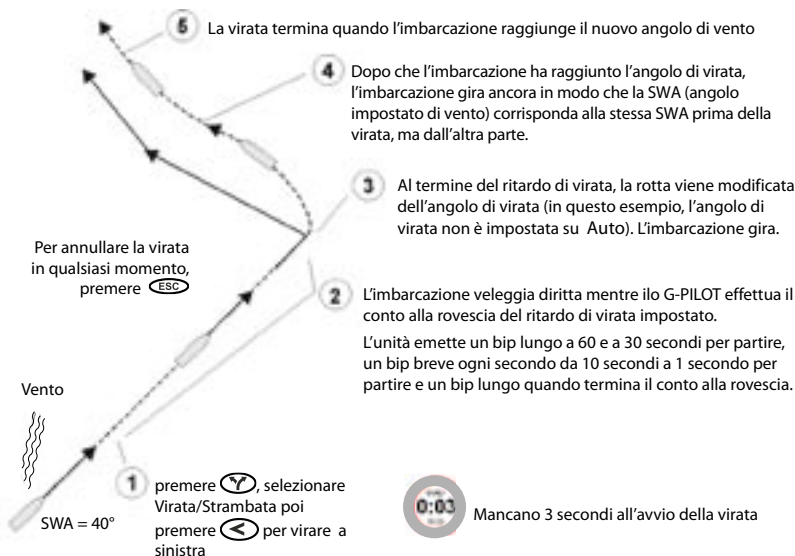
Se l'angolo impostato di vento (SWA) è 90° o meno, l'imbarcazione vira, se il SWA è superiore a 90° l'imbarcazione stramba. Dopo la virata o strambata, la SWA è la stessa come la SWA prima della virata o strambata, ma dalla parte opposta.

- premere , selezionare Virata/Strambata poi premere  per virare o strambare a sinistra
- premere , selezionare Virata/Strambata poi premere  per virare o strambare a destra

Esempio:

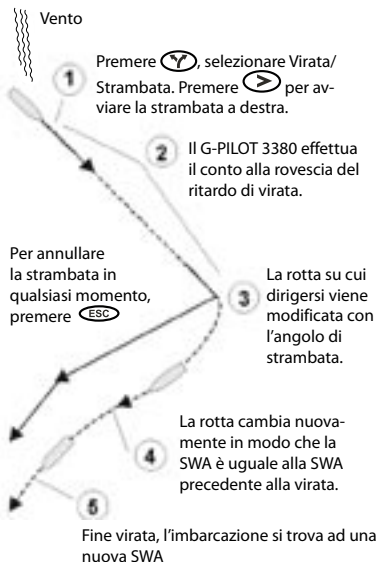
SWA è 40°, quindi l'imbarcazione vira e non stramba. Se l'angolo di virata non è stato impostato su Auto, l'imbarcazione cambia direzione due volte:

- prima seguendo l'angolo di virata
- secondo in modo che la SWA è la stessa come prima della virata o strambata, ma dalla parte opposta:



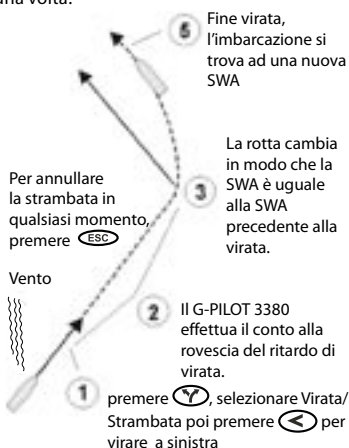
Esempio:

SWA è 120°, quindi l'imbarcazione stramba. L'angolo di virata non è impostato su Auto:



Esempio:

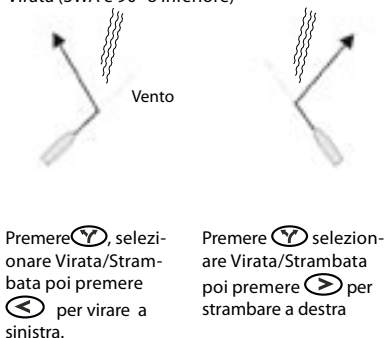
SWA è 40° L'angolo di virata è impostato su Auto quindi l'imbarcazione cambia direzione una volta:



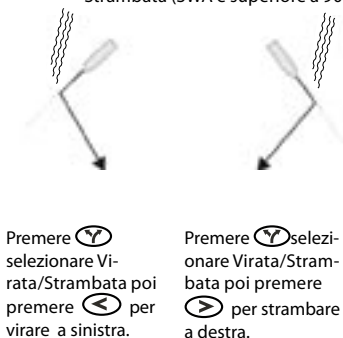
Se le SWA è superiore a 90° e l'angolo di strambata è impostato su AUTO l'imbarcazione cambia direzione una volta durante la strambata, in modo che la SWA è uguale alla SWA precedente alla strambata.

Ci sono quattro possibilità per la virata o strambata automatica:

Virata (SWA è 90° o inferiore)



Strambata (SWA è superiore a 90°)



Nota: per visualizzare o modificare l'angolo di virata o ritardo di virata, andare alla modalità virata, angolo virata o ritardo virata nel menu Opzioni (vedere la sezione 6-3).

3-11-3 Servogoverno

Quando il pilota automatico si trova nella modalità **STBY** il timoniere deve governare manualmente l'imbarcazione. Tuttavia il pilota automatico nella modalità di **STBY** dispone di modalità di servocomando:

Avanzamento a scatti verso sinistra.

- Tenere premuto  o per girare il timone verso sinistra.

Avanzamento a scatti verso destra.

- Tenere premuto  o per girare il timone verso destra.

Governo di follow-up:

- portare il selettore di controllo nella posizione desiderata del timone (questa funzione è disattivata fino a quando l'unità di risposta e la bussola non sono state tarate) [vedere la sezione 6-8])
- sul fondo dello schermo viene visualizzata una finestrella indicante la posizione desiderata e la posizione corrente del timone.

- il timone si sposta sulla posizione desiderata
- Per interrompere la rotazione del timone premere ,  oppure 

Per centrare il timone:

- premere e rilasciare contemporaneamente  +  per ruotare il timone verso il centro dell'imbarcazione questa funzione è disattivata fino a quando l'unità di risposta e la bussola non sono state tarate [vedere la sezione 6-8])
- Per interrompere la rotazione del timone verso il centro dell'imbarcazione premere ,  oppure 

Avvertenza: fino alla taratura dell'unità di risposta del timone, non ci sono limiti al movimento del timone e l'utente deve assicurarsi che il timone non arrivi a fondo corsa quando si usa il governo a scatti (si potrebbero verificare danni).

3-12 Allarmi

Ci sono vari allarmi che monitorizzano le condizioni del sistema di pilota automatico, questi allarmi non possono essere regolati. Inoltre ci sono allarmi che possono essere attivati per rilevare automaticamente date condizioni, ad esempio una carica insufficiente della batteria.

Gli allarmi attivati vengono indicati con delle icone nere nel riquadro di stato degli allarmi nell'intestazione del G-PILOT 3380.

Quando scatta un allarme:

- Il cicalino suona
- l'allarme esterno suona o si accende una luce (se connessa)
- la retroilluminazione della cornice del G-PILOT 3380 lampeggia
- viene visualizzata la finestrella dell'allarme
- e l'icona di stato dell'allarme viene indicata con il colore corrispondente alla serietà dell'allarme.

Premere **ENT** o **ESC** per confermare e ripristinare l'allarme. Questa azione non disattiva l'allarme.

- Gli allarmi possono essere impostati: *Menu > Configurazione > menu Allarmi* (vedere la sezione 6-5).

Gravità	Tono allarme	Colore	Descrizione
Informazioni	Bip singolo	Blu	Messaggio informativo, non influenza il funzionamento del pilota automatico.
Avviso	Bip continuativo lento	Nero	Si è verificato un evento con priorità bassa.
Attenzione	Bip moderato	Giallo	Si verificato un evento che può richiedere un intervento correttivo.
Grave	Bip rapido	Arancione	Si è verificato un evento importante che può richiedere un'attenzione immediata.
Critica	Bip rapido, tono basso	Rosso	Un problema molto grave impedisce al pilota automatico di controllare l'imbarcazione, è richiesto il governo manuale immediato.

3-12-1 La finestra degli allarmi

La finestra degli allarmi riporta un elenco degli allarmi attivi più recenti. Gli allarmi più gravi vengono visualizzati in cima all'elenco.



Girare il selettore di controllo per interrompere l'emissione del segnale acustico del G-PILOT 3380.

Selezionare 'Dettagli' per confermare gli allarmi visualizzati e passare direttamente alla schermata della cronologia degli allarmi.

Selezionare 'OK' per confermare gli allarmi visualizzati.

3-12-2 Allarmi attivi

La schermata degli allarmi attivi indica un elenco degli allarmi correntemente attivi.



Per visualizzare la schermata degli allarmi attivi:

- Selezionare 'Allarmi attivi' nel menu di Visualizzazione oppure,
- Andare a *Menu > Configurazione > Allarmi > Allarmi attivi*.

Girare il selettore di controllo per selezionare un allarme dall'elenco e premere **ENT** per vedere i dettagli relativi all'allarme.

3-12-3 Cronologia allarmi

G-PILOT 3380 memorizza un registro degli allarmi. La schermata della cronologia degli allarmi visualizza un elenco di fino a 18 eventi di allarme registrati.

Per visualizzare la schermata della cronologia degli allarmi:

- Selezionare 'Dettagli' dalla finestra degli allarmi oppure,
- Andare a *Menu > Configurazione > Allarmi > Allarmi attivi*.

Girare il selettore di controllo per selezionare un allarme dall'elenco e premere **ENT** per

vedere i dettagli relativi all'allarme.

3-12-4 Dettagli relativi agli allarmi

La finestra dei dettagli indica ulteriori dettagli relativi a un singolo allarme.



3-13 Blocco tasti

Quando il blocco tasti è attivo, il G-PILOT 3380 ignora la maggioranza dei tasti premuti.

- Per attivare il blocco dei tasti:

Premere e tenere premuto il tasto **DISP** per 2 secondi. Viene visualizzato un messaggio 'Tasti bloccati' e l'icona di un piccolo lucchetto viene visualizzata nell'angolo inferiore destro del display.

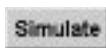
- Per disattivare il blocco dei tasti:

Premere e tenere premuto il tasto **DISP** per 2 secondi. Viene visualizzato il messaggio 'tasti sbloccati' e i tasti riattivati.

3-14 Modo simulazione

Se la parola 'Simulazione' lampeggia sul display, l'unità si trova nella modalità simulazione.

- La modalità simulazione permette all'operatore di acquisire familiarità con l'unità quando non in acqua.
- La modalità simulazione può essere attivata o disattivata: *Menu > Configurazione > Menu Simulazione*.



Avvertenza: non usare la modalità simulazione in mare

4 Display

Premere il tasto **DISP** per visualizzare il menu Display, qui si potrà selezionare un'opzione di visualizzazione tramite il selettore e premere **ENT**.



Suggerimento: la pressione ripetuta **DISP** scorre la selezione del menu in successione, effettuando automaticamente la selezione dopo 1 secondo.

4-1 Display > Base

Visualizza il display standard del pilota automatico in cui sono riportati solamente i dati essenziali del pilota automatico.

Area del Display	Funzione
① Indicatori di guida	I box di sinistra e destra si illuminano per indicare quando il pilota automatico guida il timone
② Rotta attuale	Cifre molto grandi visualizzano la direzione dell'imbarcazione
③ Pannello informazioni	Questo pannello può essere configurato in modo di visualizzare i diversi dati. Predefinito: commuta automaticamente tra angolo timone, errore di rotta e errore scarto dalla rotta.
④ Imposta rotta	Modalità STBY : visualizza '---' poiché la rotta impostata non è valida nella modalità di standby Modalità AUTO : le cifre indicano la rotta attuale di governo (CTS), fatta eccezione per la? modalità VENTO : le cifre indicano l'angolo di vento corrente impostato (SWA); L'anello colorato è giallo nella modalità STBY, verde nella modalità AUTO , magenta nella modalità H-STEER e rosso quando c'è un allarme critico
⑤ Pannello modo governo	Indica la modalità di governo (BUSSOLA, GPS, VENTO)
⑥ Pannello modo operativo	Indica la modalità operativa (Standby, Auto, H-Steer). Il pannello assume il colore blu quando si trova nella modalità AUTO .

Menu opzioni:

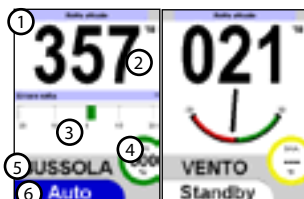
Configurazione dati - Seleziona quali dati vengono visualizzati sul pannello informativo.

Auto Rd/CE/XTE – Scorre automaticamente i dati visualizzati, tra timone, errore di rotta e scarto di rotta a seconda del modo operativo.

Errore di rotta – Visualizza sul pannello informativo la barra di errore di rotta.

Angolo timone – Visualizza sul pannello informativo un indicatore dell'angolo del timone.

XTE – Mostra sul pannello informativo la barra di errore scarto di rotta.



Display di base



4-2 Display > Pilota

Visualizza un display avanzato del pilota automatico con dati essenziali relativi al pilota automatico.

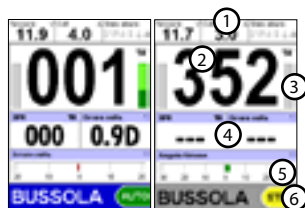
Area del Display		Funzione
①	Intestazione dati	Celle dati personalizzabili. Ciascuna pagina di visualizzazione ha una configurazione diversa per l'intestazione. Predefinito: Tensione, corrente, stato allarme (vedere la sezione 5).
②	Rotta attuale	Cifre molto grandi visualizzano la direzione dell'imbarcazione
③	Indicatori di guida	Box di sinistra e destra 'si riempiono' per indicare quando il pilota automatico governa il timone e quanta potenza viene impiegata dal sistema di governo.
④	Pannelli dati numerici	Celle dati personalizzabili. Predefinito: rotta di governo, errore di rotta.ù
⑤	Pannelli dati barra	Barra indicatrice personalizzabile. Predefinito: commuta automaticamente tra angolo timone, errore di rotta e errore scarto dalla rotta.
⑥	Pannello modalità	Lato sinistro: indica la modalità di governo (BUSSOLA; GPS, VENTO) Lato destro: indica la modalità operativa (Standby, Auto, H-Steer) all'interno di una scheda colorata. Il pannello assume il colore blu quando si trova nella modalità AUTO . La scheda colorata è gialla nella modalità STBY , verde nella modalità AUTO , magenta nella modalità H-STEER e rosso quando c'è un allarme critico.

Menu opzioni:

Intestazione Menu per la configurazione dell'intestazione dei dati in questo display (vedere la sezione 5).

Configurazione dati

Attiva la modalità configurazione dati. Usare il selettore per visualizzare una cella dati, premere **ENT** per visualizzare l'elenco del tipo di dati visualizzabili per quella particolare la cella.



Display G-PILOT



4-3 Display > Bussola

Visualizza il display standard del pilota automatico in cui sono riportati solamente i dati essenziali del pilota automatico.

Area del Display	Funzione
① Intestazione dati	Celle dati personalizzabili. Ciascuna pagina di visualizzazione ha una configurazione diversa per l'intestazione. Predefinito: rotta di governo, direzione, stato allarme (vedere la sezione 5).
② Indicatori di guida	Box di sinistra e destra 'si riempiono' per indicare quando il pilota automatico governa il timone e quanta potenza viene impiegata dal sistema di governo.
③ Scheda Bussola	Il quadrante della bussola ruota per indicare la direzione dell'imbarcazione sotto la linea di fede.
④ Freccia della rotta	Modalità STBY : punta in direzione della direzione corrente Modalità AUTO : punta sulla rotta impostata, fatta eccezione per la: Modalità GPS : punta la direzione al waypoint
⑤ Barra di deviazione	Si sposta lateralmente per indicare le informazioni relative alla rotta. Nota : questa barra può essere configurata in modo da indicare elementi diversi. Predefinito: commuta automaticamente tra angolo timone, errore di rotta e errore scarto dalla rotta.
⑥ Scala di deviazione	Indica quali sono i dati che la barra di deviazione indica correntemente e la magnitudine
⑦ Pannello modalità	Lato sinistro: indica la modalità di governo (BUSSOLA; GPS, VENTO) Lato destro: indica la modalità operativa (Standby, Auto, H-Steer) all'interno di una scheda colorata. Il pannello assume il colore blu quando si trova nella modalità AUTO . La scheda colorata è gialla nella modalità STBY , verde nella modalità AUTO , magenta nella modalità H-STEER e rosso quando c'è un allarme critico.

Menu opzioni:

Barra di deviazione Seleziona quali dati visualizzare sulla barra di deviazione.

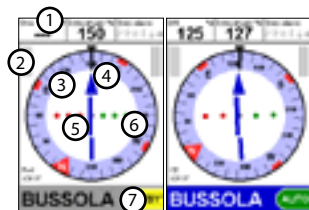
Auto Rd/CE/XTE – Scorre automaticamente la barra di deviazione tra timone, errore di rotta e scarto di rotta a seconda del modo operativo.

Errore di rotta – Mostra l'errore di rotta tramite la barra di deviazione.

Angolo timone – Mostra l'angolo del timone tramite la barra di deviazione.

XTE – Mostra un errore di scarto di rotta tramite la barra di deviazione.

Intestazione Menu per la configurazione dell'intestazione dei dati in questo display (vedere la sezione 5).



Display Bussola



4-4 Display > Dati

Il display dei dati indica una cella dati grande, due celle dati più piccole e un grafico cronologia dati. Ciascuno di questi elementi può essere configurato in modo da visualizzare un range di tipo di dati. Il grafico è utile per analizzare il rendimento del pilota automatico.

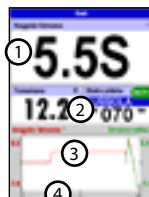
	Area del Display	Funzione
①	Cella dati grande	Cella dati personalizzabile Predefinito: angolo del timone
②	Celle dati piccole	Celle dati personalizzabili. Predefinito: tensione, stato pilota.
③	Grafico cronologia	Questo grafico traccia i dati su un periodo di tempo. Ci sono due serie di grafici che possono essere configurati, rosso e verde. Predefinito: angolo timone, errore di rotta.
④	Base dei tempi	La base tempo del grafico può essere impostata su periodi che vanno da 2 minuti a 1 ora. Questo è il periodo di tempo necessario per lo scorrimento dei nuovi dati dal lato destro a quello sinistro.

Menu opzioni:

Configurazione dati Attiva la modalità configurazione dati. Usare il selettore per visualizzare una cella dati, premere **ENT** per visualizzare l'elenco del tipo di dati

visualizzabili per quella particolare la cella.

Base di tempo - Seleziona la base di tempo per il grafico cronologico Selezionare 2 min, 4 min, 10 min, 20 min o 1 ora.



Display Dati

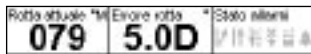
4-5 Display > Allarmi attivi

Indica un elenco degli allarmi correntemente attivi (vedere la sezione 3-12-2).



5 Intestazione dati

Le intestazioni dati sono disponibili nelle schermate Pilota e Bussola. Un'intestazione dati è una caratteristica personalizzabile e può essere utilizzata per visualizzare fino a 6 elementi dati diversi, dalla velocità dell'imbarcazione allo stato allarme. Le schermate Pilota e Bussola hanno impostazioni diverse per l'intestazione dati.



Menu intestazione:

Dati Attiva o disattiva completamente l'intestazione dati.

Impostazione dati

Attiva la modalità di impostazione dati. L'intestazione dati si espande fino a visualizzare un massimo di 6 celle dati. È probabile che alcune celle dati siano vuote. Usare il selettore per visualizzare una cella dati, premere **ENT** per visualizzare l'elenco del tipo di dati visualizzabili per quella particolare cella.



Dimensione

Seleziona la dimensione degli elementi dell'intestazione dati. Selezionare Piccolo, Medio o Grande.

6 Menu

Molte delle caratteristiche e funzioni del G-PILOT 3380 sono comandate da menu.

- Per scorrere le voci di un menu, scorrere o modificare gli elementi di un elenco usare il selettore. In senso orario scorre attraverso/verso il basso oppure aumenta i dati.
- Per selezionare una voce di menu premere **ENT**.
- Per tornare indietro al menu precedente premere **ESC**.
- Per accettare le modifiche premere **ENT**.
- Per scartare le modifiche premere **ESC**.

Nota: alcuni elementi dei menu del G-PILOT 3380 fanno uso di caselle di spunta.

- Se la casella di spunta è 'selezionata' (contiene un segno o baffo), la funzione è selezionata (abilitata) e Attiva (On).



- Se la casella non è selezionata (non contiene un segno o baffo) allora la funzione è deselezionata o disattiva (Off).



- Per selezionare o deselezionare una casella di spunta, evidenziare l'elemento di menu usando il selettore e premere **ENT**. La modifica è attiva da subito.

Il menu principale di configurazione del G-PILOT 3380 è il menu di configurazione.

Premere **MENU** fino alla visualizzazione del menu di Configurazione (solitamente due volte).

Il menu di configurazione e relative opzioni sono sommarizzati in questo capitolo. Dove pertinente vengono indicate le impostazioni predefinite di fabbrica. Ciascuna opzione del menu di configurazione viene spiegata nelle sezioni che seguono.

6-1 Configurazione > Sistema

Lingua

Selezionare la lingua per il Display Le opzioni sono: inglese, italiano, francese, tedesco, spagnolo, olandese, svedese, portoghese, finlandese, greco e cinese.



Suggerimento: Nel caso fosse impossibile leggere la lingua corrente, l'impostazione relativa alla lingua è il primo elemento del menu di sistema..

Retroilluminazione

Viene visualizzata la finestra della retroilluminazione (vedere anche la sezione 3-4).

L'impostazione della barra indica il livello corrente di luminosità.

Modalità notte—Permette la modalità Notte a basso contrasto.

Auto — permette di selezionare la modalità notte nella finestra di retroilluminazione

On — la modalità notte è sempre attiva

Off — la modalità notte non è disponibile

Tono tasti

Attiva o disattiva l'emissione di un tono ogni volta che viene attivato un tasto o viene girato il selettore

Spegnimento automatico

Selezionare questa funzione affinché il pilota automatico si spenga allo spegnimento dell'accensione dell'imbarcazione. Questo funziona solo se l'unità del display è stata collegata in modo da permettere l'accensione automatica (vedere il manuale di installazione).

Informazioni

Visualizza le informazioni relative all'unità.

Ripristino predefinito Riporta tutti i valori ai valori predefiniti di fabbrica. Una finestra di avvertenza visualizza: Siete sicuri? Selezionare **Sì** e premere **ENT** per

confermare, o **No** o **ESC** per annullare il comando.

Centralina principale di comando

— Ripristina le impostazioni dell'unità centrale (MCU)

Unità di prora – Ripristina solo le impostazioni dell'unità di prora

Ambedue – Ripristina le impostazioni della centralina principale di comando e quelle di questa unità

SmartCraft™ Selezionare per abilitare le funzioni SmartCraft. SmartCraft è disponibile solo con alcuni motori Mercury, e richiede un Gateway SmartCraft. Per ulteriori informazioni si rimanda al manuale SmartCraft fornito in dotazione al gateway SmartCraft.

6-2 Configurazione > Profili

Per memorizzare una serie di impostazioni del pilota automatico per condizioni variabili di mare, ambiente e imbarcazione vengono usati dei profili. Si possono utilizzare fino a 5 profili utente (vedere la sezione 8-2).



Profilo

selezionare il profilo corrente da usare.

Modifica nome

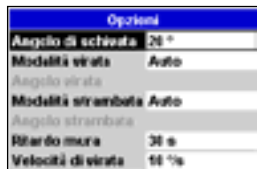
Usare questa opzione per modificare il nome del profilo correntemente selezionato (vedere la sezione 8-2).

Parametri

Aprire il menu Parametri (vedere la sezione 8-1).

6-3 Configurazione > Opzioni

Si possono selezionare opzioni per fissare limiti operativi per il pilota automatico:



Angolo di schivata

Imposta la grandezza dell'angolo di schivata con scatti di angolo espressi in gradi.

Minimo = 5°; massimo = 30°

Modalità virata

Automatico – l'imbarcazione vira sullo stesso angolo di vento impostato ma sulla virata opposta.

Imposta angolo – l'imbarcazione vira su un angolo impostato con l'Angolo virata, poi gira con lo stesso angolo di vento impostato ma sulla virata opposta.

Angolo di virata

Imposta l'angolo di virata se nella modalità Virata è stato selezionato Imposta angolo.

Minimo = 50°; massimo = 160°

Modalità strambata

Off – la strambata è disabilitata.

Automatico – l'imbarcazione stramba sullo stesso angolo di vento impostato ma sulla virata opposta.

Imposta angolo – l'imbarcazione stramba su un angolo impostato con l'Angolo strambata poi gira con lo stesso angolo di vento impostato ma sulla virata opposta.

Angolo strambata

Imposta l'angolo strambata se nella modalità Strambata è stato selezionato Imposta angolo

Minimo = 40°; massimo = 140°

Ritardo di virata

Imposta il ritardo che verrà adottato dal pilota automatico dal momento in cui viene richiesta una virata al momento in cui questa viene eseguita dal pilota automatico.

Minimo = 0; massimo = 120 (secondi)

Velocità di rotazione

Imposta la velocità massima di rotazione che si desidera venga utilizzata dal pilota automatico.

Minimo = 3; massimo = 20 (°/secondo)

6-4 Configurazione > Imbarcazione

È possibile selezionare il tipo di imbarcazione per alterare le caratteristiche di rendimento del pilota automatico a seconda del tipo di scafo dell'imbarcazione:



Tipo di imbarcazione

Selezionare Aliscafo, Dislocamento o Vela.

Avvertenza: La modifica del tipo di imbarcazione comporta il resettaggio dei parametri di governo su valori predefiniti nel profilo corrente.

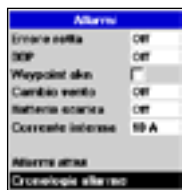
Tipo di guida

Configura il pilota automatico per guidare il tipo di sistema di governo. Vedere il manuale di installazione per ulteriori dettagli.

Funzioni vento

Controlla se funzioni vento come Virata/Strambata sono accessibili.

6-5 Configurazione > Allarmi



Alcuni degli allarmi del pilota automatico sono configurabili dall'utente. Le impostazioni per far scattare un allarme possono essere definite per meglio adattarsi all'imbarcazione e preferenze singole come segue:

Errore di rotta

L'allarme suona se l'imbarcazione lascia la rotta più del margine di errore impostato. Impostare OFF o un valore in gradi.

Minimo = 1°; massimo = 90°

DDP

Errore scarto rotta – L'allarme suona se l'imbarcazione lascia la rotta prevista più del margine di errore impostato. Impostare OFF o un valore in miglia nautiche.

Minimo = 0,01; massimo = 2,0 (miglia nautiche)

Waypoint akn

L'allarme suona chiedendo all'utente la conferma, quando in modalità GPS, all'arrivo di un waypoint prima di dirigersi sul waypoint successivo.

Impostare ON o OFF.

Cambio vento

L'allarme suona se, in modalità Vento, il vento cambia oltre l'angolo impostato da quando è stato impostata la modalità **AUTO**.

Impostare OFF o un valore in gradi.

Minimo = 1°; massimo = 90°

Batteria insufficiente

L'allarme suona se la tensione della batteria è sotto il livello impostato.

Impostare OFF o un valore in Volt.

Minimo = 7; massimo = 14 (Volt)

Corrente eccessiva

L'allarme suona se la corrente richiesta alla batteria dal sistema guida del timone supera l'impostazione.

Impostare un valore in Ampere.

Minimo = 5; massimo = 20 (Amp)

Allarmi attivi

Visualizza un elenco degli allarmi correntemente attivi (vedere la sezione 3-12-2).

Cronologia allarmi

G-PILOT 3380 memorizza un registro degli allarmi. Visualizza l'elenco della cronologia degli allarmi (vedere la sezione 3-12-3).

Annula cronologia allarmi

Permette di azzerare l'elenco della cronologia allarmi.

Una finestrella di avvertenza visualizza: *Siete sicuri?*

Selezionare Sì e premere **ENT** per confermare, o No o **ESC** per annullare il comando.

6-6 Configurazione > Unità



Selezionare le unità di visualizzazione desiderate per il pilota automatico:

Distanza

Tutti i valori relativi alle distanze vengono visualizzati con le unità selezionate:

nm (miglia nautiche), mi (miglia), km (chilometri)

Bussola

Tutti i valori relativi alle letture della bussola vengono visualizzati con le unità selezionate:

°T (gradi geografico), °M (gradi magnetico)

Variazione magnetica

Impostare la variazione magnetica espressa in gradi.

Minimo = -90(O); massimo = +90(E) (gradi)

Vento

Tutti i valori relativi alle letture del vento vengono visualizzati con le unità selezionate:

App (Apparente), True (Reale)

6-7 Configurazione > Comunicazione



Usare questa funzione quando il pilota automatico è collegato ad altri strumenti Navman tramite NavBus o altro strumento compatibile NMEA.

Modalità NMEA?

Selezionare la modalità porta NMEA.

Ingresso – La porta NMEA può ricevere dati NMEA

Lento – La porta NMEA trasmette intestazione e angolo del timone una volta al secondo

Veloce – La porta NMEA trasmette i dati di intestazione dieci volte al secondo

Gruppo NavBus

Usare questa funzione quando un gruppo di strumenti Navman è connesso insieme tramite NavBus, per specificare un gruppo di strumenti in cui attivare la retroilluminazione se necessario. Poi, quando viene regolata la retroilluminazione di uno strumento appartenente al gruppo, gli altri strumenti vengono automaticamente modificati. In caso contrario, selezionare 0.

6-8 Configurazione > Taratura



Le schermate di taratura guidata vengono utilizzate nella fase iniziale di configurazione del pilota automatico o se trasduttori precedenti del pilota automatico sono stati modificati o spostati.

È di importanza vitale per garantire un rendimento ottimale del pilota automatico che i trasduttori vengano installati nella posizione ottimale e tarati con grande attenzione.

Bussola

Usare questa taratura guidata per tarare la bussola.

Seguire le istruzioni visualizzate:

- Virare lentamente l'imbarcazione 2,5 volte, osservando il quadrante indicatore della velocità di virata
- Allineare la direzione – premere **ENT** e selettore nella direzione corrente
- Accettare taratura
- Taratura completa

Timone

Usare questa taratura guidata per tarare il timone.

Seguire le istruzioni visualizzate:

- Centrare il timone
- Girare il timone l'estensione massima a sinistra
- Girare il timone l'estensione massima a destra
- Impostare l'angolo – premere **ENT** e selettore nell'angolo corrente del timone
- Centrare il timone
- Liberare timone e articolazioni in modo che il pilota automatico possa testare i limiti.
- Test dei limiti – premere **ESC** in qualsiasi momento per interrompere la taratura
- Accettare taratura
- Taratura completa

Allineare la direzione

Serve ad allineare la bussola con la direzione reale dell'imbarcazione. Se è stata eseguita di recente una taratura della bussola, non è necessario allineare nuovamente la direzione.

Usare il timone manuale per navigare una rotta dritta e assicurarsi che la direzione dell'imbarcazione non vari durante questa procedura. Usare una bussola con riferimento preciso o GPS esterno per individuare la reale direzione dell'imbarcazione. Quando si usa un GPS esterno veleggiare il più velocemente possibile per garantire che la direzione dell'imbarcazione sia corretta.

Inserire la direzione della rotta attuale.

Minimo = 0°; massimo = 359° (gradi)

Centra timone

Usare questa funzione per impostare la posizione centrale del timone. Se è stata eseguita recentemente una taratura del timone, non è necessario impostare nuovamente la posizione centrale del timone. Assicurarsi che il timone si trovi in posizione centrale e che non vi siano venti trasversali o correnti di marea che potrebbero influenzare il timone.

Selezionare OK e premere **ENT** una volta centrato il timone.

6-9 Configurazione > Simulazione

Attiva e disattiva la modalità di simulazione (vedere la sezione 3-14).

7 Modalità di governo

Importante:

- Il pilota automatico non può controllare l'imbarcazione meglio di un timoniere. Il pilota automatico non deve essere utilizzato in condizioni climatiche estreme, in condizioni avverse, in prossimità di altre barche, in acque pericolose o su terra. In queste condizioni, disinserire il pilota automatico e governare manualmente l'imbarcazione.
- Non lasciare mai la barra fuori controllo, tenere l'attenzione sempre pronti a riprendere il governo manuale dell'imbarcazione.
- Non provare a girare manualmente il timone quando è inserito il pilota automatico.
- Variazioni locali del campo magnetico possono influenzare la precisione della bussola. queste variazioni sono responsabilità dell'utente.



7-1 Modalità di governo con bussola

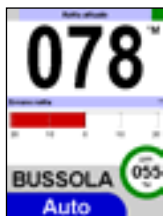
il pilota automatico ha tre modi di governo dell'imbarcazione, bussola, GPS e vento. Per selezionare la modalità appropriata, vedere la sezione 3-7. In modalità Bussola, il pilota automatico governa l'imbarcazione su una rotta predefinita denominata CTS (Course to Steer = Rotta di Governo).

7-1-1 Modalità di governo con bussola

Direzione imbarcazione 45° Errore di rotta, 10° a dritta



CTS (course to steer, la rotta predefinita del pilota automatico) 55°



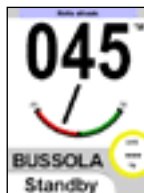
7-1-2 Inserimento e disinserimento del pilota automatico in modalità Bussola

Governa manualmente l'imbarcazione verso acque aperte. Veleggia dritto sul percorso definito.

Per esempio:



Direzione = 45°



Per inserire AUTO,
premere **AUTO**



AUTO:



Il pilota governa automaticamente l'imbarcazione.

Il G-PILOT 3380 imposta CTS (rotta di governo) sulla direzione corrente, in questo esempio 45°, e avvia il governo dell'imbarcazione su questa rotta.

Per inserire H STEER,
tenere **AUTO**

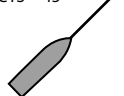


GOVERNO MANUALE:



Governa manualmente l'imbarcazione. Visualizzare CTS nei dati informativi o errore di rotta nei dati sulla barra e usare questi per il governo.

Direzione = 45°
CTS = 45°



Per disattivare il pilota, premere **STBY**

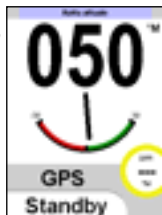
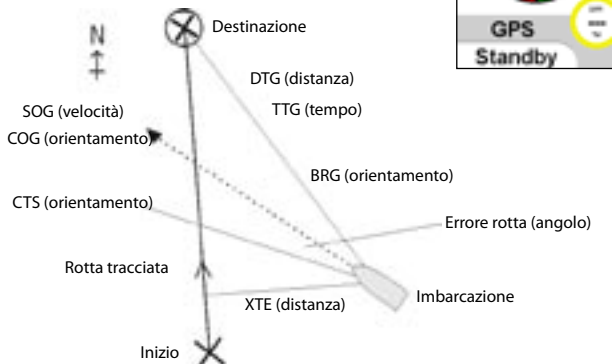


Il dispositivo G-PILOT torna alla modalità di **STBY**.
Governa manualmente l'imbarcazione.

7-2 Modalità di governo GPS

il pilota automatico ha tre modi di governo dell'imbarcazione, bussola, GPS e vento. Per selezionare la modalità appropriata, vedere la sezione 3-7. Nel modo GPS, il pilota automatico usa i dati da un GPS per dirigere l'imbarcazione lungo un percorso o verso un waypoint.

7-2-1 Dati di navigazione GPS



Navigazione verso un waypoint:

L'imbarcazione veleggia dalla partenza alla destinazione e si è spostata dalla rotta tracciata dal GPS dalla partenza alla destinazione:

BRG	Bearing to destination (orientamento destinazione) L'orientamento sulla destinazione dall'imbarcazione.
COG	Course over ground (rotta su terra) Direzione in cui si sta spostando su terra l'imbarcazione.
CE	Course error (errore di rotta) La differenza tra la direzione dell'imbarcazione e la CTS (rotta attuale di governo).
DPR	Course to steer (rotta di governo) Rotta ottimale di governo per tornare sulla rotta tracciata.
DAD	Distance to go (distanza da percorrere) La distanza dall'imbarcazione alla destinazione.
SOG	Speed over ground (velocità su terra) L'attuale velocità su terra dell'imbarcazione. Non è necessariamente uguale alla velocità sull'acqua con cui l'imbarcazione si avvicina alla destinazione.
TAD	Time to go (tempo da trascorrere) Il tempo stimato necessario per raggiungere la destinazione.
DDP	Cross track error (errore scarto di rotta) La distanza dell'imbarcazione dal punto di rotta tracciato più vicino. XTE può avere una lettera: R (D) significa dirigere la barca verso destra, L (S) significa dirigere la barca verso sinistra.

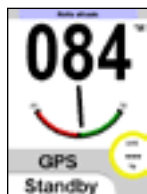
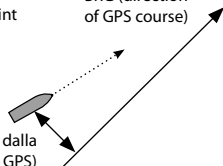
7-2-2 Inserimento e disinserimento del pilota automatico in modalità GPS

Governa manualmente l'imbarcazione verso acque aperte. Avviare la navigazione GPS verso il waypoint, sia che sia un waypoint su un percorso che un waypoint singolo.

Rotta GPS tracciata verso un waypoint

BRG (direction of GPS course)

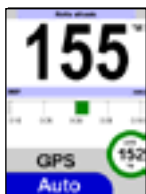
XTE (distanza dalla rotta GPS)



Per inserire AUTO, premere **AUTO**



AUTO:



Il pilota governa automaticamente l'imbarcazione.

Per inserire H STEER, tenere **AUTO**

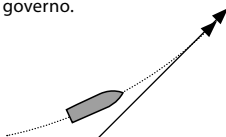


GOVERNO MANUALE:



Rotta GPS tracciata

Governa manualmente l'imbarcazione. Visualizzare CTS nei dati informativi o errore di rotta nei dati sulla barra e usare questi per il governo.



Quando è inserito il G-PILOT 3380, se il XTE supera 0,05 nm o la direzione dell'imbarcazione non è entro 30° dal BRG allora il G-PILOT 3380 visualizza un'avvertenza:



Premere **ESC** per mantenere la modalità di **STBY** oppure premere **ENT** per fare sì che sia il G-PILOT 3380 a dirigere l'imbarcazione sulla rotta.

Quando il G-PILOT 3380 è inserito, usa dati dal GPS per dirigere l'imbarcazione lungo la rotta tracciata verso il waypoint.

Per disattivare il pilota, premere **AUTO**



Il dispositivo G-PILOT torna alla modalità di **STBY** (standby). Governa manualmente l'imbarcazione.

7-2-3 Arrivare ai waypoint

Se il GPS sta seguendo una rotta e l'imbarcazione raggiunge un waypoint intermedio:

Se l'allarme Arrivo Waypoint (vedere la sezione 6-5) è disattivato, il pilota automatico dirige automaticamente l'imbarcazione verso il waypoint successivo sulla rotta. Se l'allarme Arrivo Waypoint è attivo, il pilota automatico visualizza il seguente allarme:



Il pilota automatico continua a governare l'imbarcazione sulla vecchia rotta. Selezionare **"OK"** per avviare l'imbarcazione al waypoint successivo.



Quando l'imbarcazione raggiunge il waypoint finale, il pilota automatico visualizza il seguente allarme:

Il pilota automatico continua a governare l'imbarcazione sulla vecchia rotta. Selezionare **"OK"** per modificare la modalità Bussola e continua a navigare all'intestazione corrente. Premere **STBY** per tornare alla modalità di **STBY**.

Nota: per tornare al waypoint precedente superato dall'imbarcazione, riavviare il GPS navigando verso il waypoint.

7-2-4 Guadagno GPS

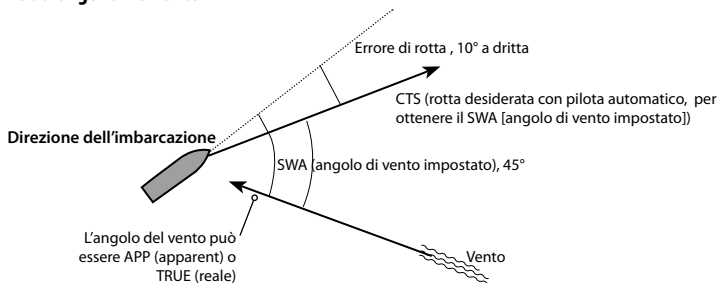
Nella modalità GPS, il guadagno GPS determina la quantità di correzione da applicare per rimuovere l'errore di scarto dalla rotta. Con un valore elevato di impostazione il pilota automatico riporta l'imbarcazione rapidamente sul percorso. Con un valore basso di impostazione il pilota automatico riporta l'imbarcazione molto gentilmente sul percorso.

7-3 Modalità di governo Vento

il pilota automatico ha tre modi di governo dell'imbarcazione, bussola, GPS e vento. Per selezionare la modalità appropriata, vedere la sezione 3-7. Nella modalità vento, il pilota automatico governa l'imbarcazione ad un angolo di vento impostato, chiamato SWA (angolo di vento impostato).



7-3-1 Dati di governo vento



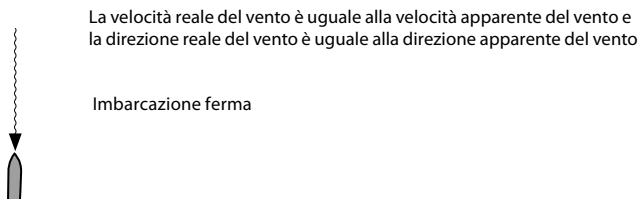
APP	Angolo apparente del vento	L'angolo apparente del vento sulla barca. P davanti all'angolo significa che il vento viene da sinistra, S invece che viene da destra.
CTS	Rotta da governare	La rotta da governare per mantenere lo SWA (angolo di vento impostato).
	Errore di rotta	La differenza tra APP (angolo del vento) e SWA (angolo di vento impostato).
SWA	Angolo di vento impostato	L'angolo di vento desiderato.
TRUE	Angolo di vento reale	L'angolo reale di vento sulla barca. P davanti all'angolo significa che il vento viene da sinistra, S invece che viene da destra.

7-3-2 Velocità e direzione vento reale e apparente

La velocità apparente del vento e la direzione sono i valori misurati sull'imbarcazione. La velocità del vento reale e la direzione sono i valori dopo aver permesso velocità dell'imbarcazione attraverso l'aria.

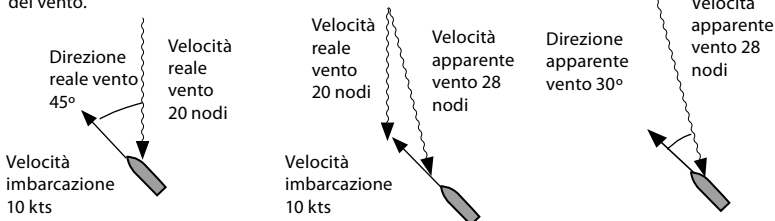
Se l'imbarcazione è in movimento, allora la velocità apparente del vento è diversa dalla velocità reale del vento e la direzione apparente del vento è diversa dalla direzione reale del vento, come indicato sotto.

Imbarcazione ferma



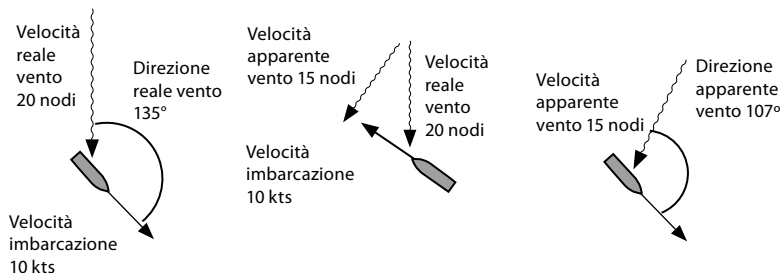
Movimento controvento dell'imbarcazione

La velocità apparente del vento è superiore alla velocità reale del vento e la direzione apparente del vento è più vicina al punto morto che la direzione reale del vento.



Movimento nel vento dell'imbarcazione

La velocità apparente del vento è inferiore alla velocità reale del vento e la direzione apparente del vento è più vicina al punto morto che la direzione reale del vento.



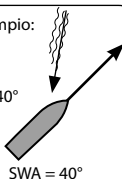
7-3-3 Inserimento del pilota automatico nella modalità vento

Governa manualmente l'imbarcazione verso acque aperte. Veleggia in linea retta con l'angolo di vento desiderato.

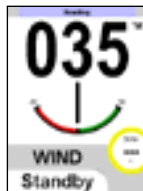
I dati informativi G-PILOT 3380 possono visualizzare TRUE (angolo reale del vento) o APP (angolo apparente del vento) (vedere la sezione 3-4)

Per esempio:

Vento
APP = $P40^\circ$



SWA = 40°



Per inserire AUTO,
premere **AUTO**

AUTO:



Il pilota governa automaticamente l'imbarcazione.

Il G-PILOT 3380 imposta CTS (rotta da governare) sull'istestazione corrente, in questo esempio 45° , imposta SWA (angolo di vento impostato) sull'angolo corrente del vento e avvia il governo con questo angolo di vento.

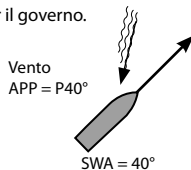
Per inserire H STEER,
tenere **AUTO**

GOVERNO MANUALE:



Rotta
GPS
tracciata

Governa manualmente l'imbarcazione. Visualizzare CTS nei dati informativi o errore di rotta nei dati sulla barra e usare questi per il governo.



Vento
APP = $P40^\circ$

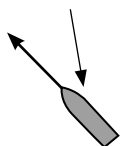
SWA = 40°

Per disattivare il pilota, premere **AUTO**

Il dispositivo G-PILOT torna alla modalità di **STBY** (standby). Governa manualmente l'imbarcazione.

Il G-PILOT 3380 può anche essere inserito sulla virata di destra, per esempio:

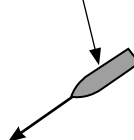
Vento



APP = 540°
SWA = 40°

oppure quando in corsa, per esempio:

Vento



APP = $S120^\circ$
SWA = 120°

7-3-4 Guadagno Vento

Nella modalità GPS, il guadagno vento determina la quantità di correzione da applicare per ridurre eventuali differenze tra l'angolo di vento impostato e l'angolo di vento reale. Un impostazione alta fa sì che il pilota automatico sia fortemente influenzato dai cambiamenti di vento. Un impostazione bassa fa sì che il pilota automatico sia solo moderatamente influenzato dai cambiamenti di vento.

8-1 Parametri di governo

Il pilota automatico è dotato di sette parametri di governo che possono essere regolati per ottimizzare il governo dell'imbarcazione. Per visualizzare tutti i parametri selezionare la casella di spunta Avanzate.

Questi parametri possono essere regolati tramite il menu Parametri. Per regolare i parametri, andare a *Menu > Configurazione > Profili > Parametri* (vedere la sezione 6-2). Dalle schermate Base, Pilota o Bussola, premere **ENT** per aprire direttamente il menu Parametri.

Adattivo

Questa è una impostazione di risposta adattiva in cui il pilota automatico regola di quanto l'imbarcazione si può scostare dalla rotta per mantenere un tasso costante di correzioni del timone. L'impostazione adattiva elimina la necessità di impostare la risposta secondo le condizioni del tempo variabili.

- Il campo di variazione è da A1 (adattamento lento) fino A5 (adattamento veloce).

Risposta (banda morta)

Scostamento permesso dell'imbarcazione dalla rotta prima di effettuare una correzione. Un'impostazione di risposta minima permette all'imbarcazione di scostarsi considerevolmente dalla rotta prima dell'intervento di correzione del pilota automatico. L'impostazione di risposta massima corregge l'imbarcazione per ogni movimento.

- Il campo di variazione è da 1 (mantenimento di rotta ampia) a 10 (mantenimento di una rotta molto stretta).

Rapporto (Guadagno)

Distanza di scostamento del timone in relazione ai gradi di errore di rotta

- Il campo di variazione è 1 da (correzioni minime) a 10 (correzioni di grandi dimensioni).

Assetto

Guadagno dell'assetto-(guadagno integrale) Controlla se l'imbarcazione è continuamente fuori rotta in una direzione (es. A causa del vento o una distribuzione errata dei pesi.) Il guadagno dell'assetto fa sì che il pilota applichi lentamente timone extra nella direzione opposta per correggere l'errore di rotta.

- Il campo di variazione è da 1 (assetto lento) a 10 (assetto veloce) e 0 (OFF nessun effetto di impostazione).

C-timone

Guadagno contro timone- (guadagno di derivazione) Al termine della virata, il contro timone vira nella direzione opposta per interrompere la virata nella direzione desiderata. Se l'imbarcazione sta virando velocemente verso la rotta impostata, il pilota automatico applicherà il timone nella direzione opposta per impedire che la virata dell'imbarcazione vada oltre la direzione desiderata, questo si definisce contro timone. Il guadagno del contro timone imposta l'intensità dell'effetto.

- Il campo di variazione è da 1 (basso: usato solitamente con un aliscafo) a 10 (usato solitamente con una barca a vela o motore) e 0 (OFF (spento) nessun effetto di contro timone).

Guadagno GPS

Nella modalità GPS, questo determina la quantità di correzione applicata per rimuovere errore di scarto dalla rotta.

- Il campo di variazione è da 1 (governo gentile per riprendere la rotta) a 10 (governo per riprendere velocemente la rotta).

Guadagno vento

Nella modalità vento, questo determina la quantità di correzione da applicare per ridurre eventuali differenze tra l'angolo di vento impostato e l'angolo di vento reale.

- Il campo di variazione è da 1 (influenzato lentamente dal cambio vento) a 10 (sensibile al cambio di vento).

Governo ottimale

Per un governo ottimale dell'imbarcazione modificare i valori dei parametri di governo.

In generale:

- Per i mari calmi, aumentare la risposta; per mari agitati (o risparmiare carburante) diminuire la risposta.
- Per velocità maggiori dell'imbarcazione, diminuire il rapporto; per velocità inferiori, aumentare il rapporto.
- Nel caso di venti trasversali o timone alla pioggia, aumentare l'assetto; nel caso di governo bilanciato, diminuire l'assetto.
- Per imbarcazioni con dislocamento di grandi dimensioni e imbarcazioni con governo privo di sensibilità, aumentare il contro timone; per imbarcazioni leggere e imbarcazioni con governo sensibile, diminuire il contro timone.
- Per velocità di imbarcazione maggiori e rotte GPS grandi, diminuire il guadagno GPS; per velocità inferiori e rotte GPS strette, aumentare il guadagno GPS.
- Per venti maggiori e/o più stabili, aumentare il guadagno del vento; per venti inferiori e/o instabili, diminuire il guadagno o del vento.

Idealmente nella modalità AUTO, il pilota automatico dovrebbe governare l'imbarcazione sulla rotta senza che il timone si debba spostare troppo di frequente.

8-2 Profili

Il pilota automatico fornisce cinque profili di governo configurabili che possono essere richiamati velocemente per modificare il funzionamento del pilota automatico sulla base di mare mutevole, e condizioni ambientali e dell'imbarcazione.

- Per modificare un profilo andare a: al menu *Menu > Configurazione> Profili > Profilo* .

Ciascuno dei cinque profili può avere assegnato un nome e una configurazione con diverse impostazioni di governo e richiamato quando necessario.

Per dare un nome al profilo correntemente selezionato, andare a *Menu > Configurazione> Profili > Modifica nome poi:*

- Usare il selettore, **ENT** e **ESC** per modificare il nome del profilo.
- Ruotare il selettore per selezionare i caratteri alfanumerici maiuscoli e minuscoli.

Il numero massimo di caratteri alfanumerici è 8.

- Premere ripetutamente **ENT** per terminare le modifiche.

Nota: quando si usa più di un dispositivo G-PILOT 3380, i nomi dei profili non vengono trasferiti da un'unità all'altra. Quindi, quando si danno i nomi ai profili, accertarsi di dare un nome al profilo per ciascun dispositivo G-PILOT 3380.

Come usare i profili:

1. Al momento dell'installazione del pilota automatico, in tutti i profili, i parametri di governo sono impostati sui valori predefiniti.
2. Selezionare Utente 1, e configurare i parametri di governo per un governo ottimale in condizioni tipiche.
3. Se le condizioni cambiano e il governo non è più ottimale, selezionare un altro profilo e configurare nuovamente i parametri di governo. Ripetere questo punto come richiesto per regolare i parametri in ciascun profilo.
4. Quando si usa il pilota automatico per governare il timone, selezionare un profilo adatto alle condizioni correnti. Per esempio si possono configurare profili diversi per condizioni di mare burrascoso o mare calmo, sia per la navigazione a vela che per quella a motore.

Problema: il timone gira troppo frequentemente



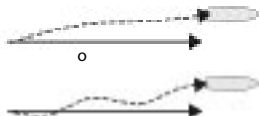
Questo provoca usura delle articolazioni dello sterzo e utilizza potenza.

Diminuire la risposta.

Ridurre il rapporto.

Ridurre il guadagno del controtrimone.

Problema: va alla deriva rispetto alla rotta verso un lato



Aumentare il rapporto.

Aumentare il guadagno di assetto

Aumentare la risposta.

Problema: l'imbarcazione lascia troppo la rotta poco prima dell'intervento di correzione della rotta da parte del timone



Diminuire il rapporto.

Aumentare il guadagno del controtrimone.

Diminuire il guadagno di assetto

Problema: si accumulano oscillazioni da un lato all'altro



Diminuire il rapporto.

Problema: dopo un grosso cambiamento di rotta, l'imbarcazione sfonda e oscilla prima di adattarsi alla nuova rotta



Aumentare il guadagno del controtrimone

Problema: dopo un grosso cambiamento di rotta, l'imbarcazione impiega troppo tempo per adattarsi alla nuova rotta

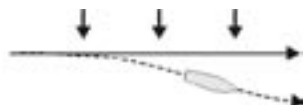


Diminuire il guadagno del controtrimone.

Problema: dopo una corrente o vento trasversale, la correzione viene applicata troppo velocemente o troppo lentamente

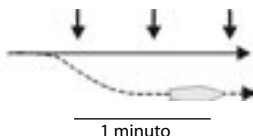
Se l'imbarcazione trova una forza laterale, allora si sposterà dalla rotta lateralmente. Il Pilota riporta automaticamente l'imbarcazione sulla direzione corretta applicando un paio di gradi di timone, questo viene denominato assetto. Il guadagno dell'assetto imposta la velocità con cui deve essere applicato l'assetto. Il guadagno di assetto deve essere regolato in modo da applicare l'assetto all'imbarcazione in circa un minuto. Individuare la corretta impostazione del guadagno di assetto può essere difficile per la propria barca specifica ed è molto facile modificare in modo eccessivo il guadagno di assetto. Modificare lentamente queste impostazioni e in modo molto conservatore all'inizio, fino a quando non vengano individuati i valori corretti.

- a L'imbarcazione impiega molto più di un minuto per trovare l'assetto
Viene avviata la forza laterale



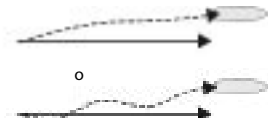
Aumenta il guadagno di assetto

- a L'imbarcazione impiega molto meno di un minuto per trovare l'assetto
Viene avviata la forza laterale



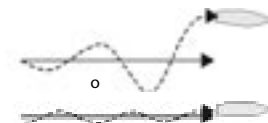
Diminuisce il guadagno di assetto

Problema: va alla deriva rispetto alla rotta GPS



Aumentare guadagno GPS

Problema: l'imbarcazione oscilla sulla rotta con GPS



Diminuire guadagno GPS

Questa guida alla risoluzione dei problemi presuppone che l'utente abbia letto e compreso questo manuale.

In molti casi è possibile risolvere difficoltà senza dover inviare l'unità al produttore per riparazioni. Si invita a seguire le indicazioni riportate nella sezione di Risoluzione dei problemi prima di rivolgersi al rivenditore Navman più vicino.

Non ci sono componenti soggetti a manutenzione da parte dell'utente. Per garantire un riassetto corretto dell'unità sono necessari metodi e attrezzature di collaudo specializzati.

Le riparazioni a questa unità possono essere eseguite solamente da un centro di assistenza approvato da Navman NZ Limited.

L'intervento diretto in proprio da parte dell'utente invalida la garanzia. Ulteriori informazioni sono disponibili sul nostro sito Web: www.navman.com.

1 L'unità non si accende:

- a Fusibile bruciato o interruttore automatico scattato.
- b La tensione della batteria è fuori range 10,5 a 30,5 V DC.
- c Il cavo di alimentazione/dati è danneggiato.

2 Il pilota automatico effettua correzioni di rotta troppo frequenti:

Il valore impostato di risposta è troppo basso (vedere la sezione 8-1).

3 Quando si veleggia su una rotta dritta, l'imbarcazione fluttua da un lato all'altro della rotta:

- a L'imbarcazione dovrebbe fluttuare da un lato all'altro della rotta quando il governo con pilota automatico è ottimizzato.
- b Cambiare profilo assumendone uno adatto alla velocità dell'imbarcazione e condizioni del mare (vedere la sezione 8-2).

- c Se l'imbarcazione viene trasportata troppo lontano dalla rotta, regolare la risposta, rapporto, guadagno di controtimone, guadagno GPS (se il pilota automatico è inserito sulla modalità GPS) o guadagno vento (se il pilota automatico è inserito sulla modalità vento) (vedere la sezione 8-1).

4 Quando si veleggia su una rotta dritta, l'imbarcazione fluttua fuori rotta:

- a Cambiare profilo assumendone uno adatto alla velocità dell'imbarcazione e condizioni del mare (vedere la sezione 8-2).
- b Regolare la risposta, rapporto, guadagno di controtimone, guadagno GPS (se il pilota automatico è inserito sulla modalità GPS) o guadagno vento (se il pilota automatico è inserito sulla modalità vento) (vedere la sezione 8-1).

5 Quando viene effettuata una modifica considerevole della rotta, l'imbarcazione non segue la rotta prevista:

- a Cambiare profilo assumendone uno adatto alla velocità dell'imbarcazione e condizioni del mare (vedere la sezione 8-2).
- b Verificare che la velocità di curva non sia troppo bassa (vedere la sezione 6-3).
- c Regolare il guadagno del controtimone (vedere la sezione 8-1).

6 L'imbarcazione curva in modo troppo netto:

Ridurre la velocità di curva (vedere la sezione 6-3).

7 La parola SIMULAZIONE lampeggia sul display, i valori visualizzati sono inaspettati:

L'unità si trova nella modalità di simulazione (vedere la sezione 3-14).

8 Il display è annabbiato:

- a Nel tubo di sfiato sul retro dell'unità è penetrata dell'aria umida. Arieggiare l'imbarcazione oppure mettere in funzione l'unità con la retroilluminazione accesa al massimo.
- b È entrata acqua nel tubo di sfiato. Restituire l'unità per l'assistenza.

10 Specifiche tecniche

Elettrico

Alimentazione: da 10,5 a 30,5 V CC.

Corrente di alimentazione (a 13,8 V): 180 mA senza retroilluminazione, 410 mA con retroilluminazione al massimo.

Altri strumenti opzionali: fare riferimento al manuale di uso dello strumento.

Interfacce

NavBus: connessione a MCU e altri strumenti Navman.

Conformità agli standard

Conformità EMC:

USA FCC Parte 15 Classe B

Europa (CE) EN50081-1 e EN50082-1

Nuova Zelanda e Australia (C Tick):
AS-NZS 3548.

Ambiente:

IP66 dal fronte quando montato in modo corretto.

AP3380 Unità display cavi alimentazione/dati:

Connettore nero - Alimentazione

Pin	Colore del filo	Segnale
5	Rosso	Aliment. positivo: da 10,5 a 30,5 V CC.
1	Nero	Negativo alimentazione
6	Arancione	NavBus+
4	Blu	NavBus-
7	Giallo	Uso di fabbrica (isolare, non tagliare)
3	Bianco	Uso di fabbrica (isolare, non tagliare)
8	Verde	Allarme esterno, commutato a massa, 30 V DC e 250 mA max.
2	Marrone	+9V out

Connettore verde - espansione NavBus

Pin	Colore del filo	Segnale
5	Rosso	Uso di fabbrica (isolare, non tagliare)
1	Nero	Negativo alimentazione
6	Arancione	NavBus+
4	Blu	NavBus-
7	Giallo	Uso di fabbrica (isolare, non tagliare)
3	Bianco	Uso di fabbrica (isolare, non tagliare)
8	Verde	Uso di fabbrica (isolare, non tagliare)
2	Marrone	+9V out

Made in New Zealand
MN000272A

Lon 174° 44.535'E

Lat 36° 48.404'S



G-PILOT 3380

NAVMAN

FC © CE