

GHC 10

manuale utente



© 2011 Garmin Ltd. o società affiliate

Tutti i diritti riservati. Nessuna sezione del presente manuale può essere riprodotta, copiata, trasmessa, distribuita, scaricata o archiviata su un supporto di memorizzazione per qualsiasi scopo senza previa autorizzazione scritta di Garmin, salvo ove espressamente indicato. Garmin autorizza l'utente a scaricare una singola copia del presente manuale su un disco rigido o su un altro supporto di memorizzazione elettronica per la visualizzazione, nonché a stampare una copia del suddetto documento o di eventuali versioni successive, a condizione che tale copia elettronica o cartacea riporti il testo completo di questa nota sul copyright. È inoltre severamente proibita la distribuzione commerciale non autorizzata del presente manuale o di eventuali versioni successive.

Le informazioni contenute nel presente documento sono soggette a modifica senza preavviso. Garmin si riserva il diritto di modificare o migliorare i prodotti e di apportare modifiche al contenuto senza obbligo di preavviso nei confronti di persone o organizzazioni. Per eventuali aggiornamenti e informazioni aggiuntive sull'utilizzo e il funzionamento di questo e altri prodotti Garmin, visitare il sito Web Garmin (www.garmin.com).

Garmin® e il logo Garmin sono marchi di Garmin Ltd. o società affiliate, registrati negli Stati Uniti e in altri Paesi. GHP™, GHC™, GMI™, Shadow Drive™ e myGarmin™ sono marchi di Garmin Ltd. o delle società affiliate. L'uso di tali marchi non è consentito senza il consenso esplicito da parte di Garmin.

Introduzione

AVVERTENZE

L'utente ha la responsabilità di condurre in modo sicuro e prudente la propria imbarcazione. Il sistema GHP™ 10/10V/12 è uno strumento in grado di migliorare le capacità di navigazione dell'imbarcazione, ma non esime l'utente dalla responsabilità di condurre in modo sicuro e prudente l'imbarcazione. Durante la navigazione, evitare i pericoli e non lasciare mai il timone incustodito.

Tenersi sempre pronti a riprendere il controllo manuale del timone dell'imbarcazione in modo tempestivo.

Apprendere le modalità d'uso del sistema GHP in acque calme e tranquille.



Usare cautela durante l'uso del sistema GHP vicino a elementi di rischio in acqua, come moli, piloni e altre imbarcazioni.

Il sistema di pilota automatico GHP regola continuamente la guida dell'imbarcazione per mantenere una direzione costante. Oltre alla funzionalità di base di mantenimento della direzione, il sistema di pilota automatico GHP consente la guida manuale, nonché diverse modalità e diversi percorsi di guida automatica.

Utilizzare il sistema di pilota automatico GHP mediante l'unità di controllo GHC™ 10. Tramite l'unità di controllo GHC 10, è possibile attivare e guidare, nonché impostare e personalizzare, il sistema di pilota automatico GHP.

Per installare il sistema di pilota automatico GHP, inclusa l'unità di controllo GHC 10, utilizzare le istruzioni di installazione fornite.

Suggerimenti e collegamenti

- **Selezionare il tasto STBY** da qualsiasi schermata per posizionare il pilota automatico in modalità standby e tornare alla schermata Direzione.
- Selezionare  per regolare la retroilluminazione e il modo colore.
- Per spegnere o accendere il pilota automatico, tenere premuto .

NOTA: se è collegato più di un dispositivo GHC 10 per accendere il pilota automatico, è necessario scollegare tutti i dispositivi GHC 10 per spegnere il pilota automatico.

- Selezionare  o  per evidenziare un'opzione del menu.

Convenzioni del manuale

Questo manuale si riferisce al sistema di pilota automatico GHP come pilota automatico e all'unità di controllo GHC 10 come dispositivo.

Quando viene indicato di selezionare un elemento nel dispositivo, premere un tasto funzione nella parte inferiore dello schermo.

Nel testo, il simbolo della freccia (>) indica la necessità di selezionare ciascun elemento nell'ordine riportato. Ad esempio, se viene visualizzato “selezionare **Menu** > **Impostazione**,” è necessario selezionare **Menu**, quindi **Impostazione**.

Sommario

Introduzione	i	Percorso a zigzag.....	5	Configurazione del telecomando	
Suggerimenti e collegamenti.....	i	Percorso circolare.....	6	GHC 10.....	17
Convenzioni del manuale.....	i	Percorso inversione a U.....	7	Impostazioni dell'utente del dispositivo	
Operazioni preliminari	1	Percorso uomo a mare.....	7	GHC 10.....	17
Pannello anteriore.....	1	Annullamento di un percorso		Modalità di consumo.....	18
Accensione del pilota automatico.....	1	di guida.....	8	Modifica della modalità di	
Spegnimento del pilota automatico.....	1	Percorsi di guida GPS.....	8	consumo.....	18
Regolazione dello schermo.....	1	Rotta verso.....	9	Personalizzazione della modalità di	
Regolazione del modo colore.....	1	Percorso orbita.....	9	consumo.....	18
Regolazione della		Percorso quadrifoglio.....	10	Appendice	19
retroilluminazione.....	1	Percorso Cerca.....	10	Configurazione del pilota	
Attivazione della condivisione		Annullamento di un percorso di		automatico.....	19
della rete.....	1	guida GPS.....	11	Contratto di licenza software.....	19
Informazioni sulla schermata		Funzionamento del pilota		Dichiarazione di conformità (DoC)...	19
Direzione.....	2	automatico per imbarcazioni a		Messaggi di errore e di	
Funzionamento del pilota		vela	12	attenzione.....	20
automatico per motoscafi	3	Mantenimento direzione.....	12	Indice	21
Suggerimenti relativi ai motoscafi.....	3	Regolazione della direzione.....	12		
Opzione di menu dinamico.....	3	Mantenimento vento.....	13		
Mantenimento direzione.....	3	Regolazione del mantenimento			
Regolazione della direzione.....	3	vento.....	14		
Regolazione della direzione con il		Virata e strambata.....	14		
timone.....	3	Impostazioni della virata e della			
Regolazione della direzione con il		strambata.....	14		
pilota automatico.....	3	Rotta verso.....	15		
Controllo direzione.....	4	Impostazioni	16		
Uso del controllo direzione.....	4	Impostazioni del sistema	16		
Percorsi di guida.....	5	Impostazioni del telecomando			
		GHC 10.....	16		
		Collegamento del telecomando			
		GHC 10.....	16		

Operazioni preliminari

Pannello anteriore



Elemento	Descrizione
①	Standby
②	Tasti funzione
③	Tasto di accensione

Accensione del pilota automatico

Selezionare .


Spegnimento del pilota automatico

Tenere premuto .




NOTA: se è collegato più di un dispositivo GHC 10 per accendere il pilota automatico, è necessario scollegare tutti i dispositivi GHC 10 per spegnere il pilota automatico.

Regolazione dello schermo

Regolazione del modo colore

1. Da qualsiasi schermata, selezionare .
2. Selezionare **Modo Colore**.
3. Selezionare **Seleziona** per alternare tra i modi colori notte e giorno.

Regolazione della retroilluminazione

1. Da qualsiasi schermata, selezionare .
2. Selezionare **Retroilluminazione**.
3. Selezionare  o  per regolare l'intensità della retroilluminazione.
4. Selezionare **Fatto**.

Attivazione della condivisione della rete

È possibile condividere il modo colore e le impostazioni di retroilluminazione con altri dispositivi GHC 10 e GMI™ lungo la rete NMEA 2000.

1. Selezionare **Condivisione rete**.
2. Selezionare **Seleziona** per attivare la condivisione della rete.

Informazioni sulla schermata Direzione

La schermata della direzione visualizza lo stato del pilota automatico e la direzione. È possibile utilizzare i tasti funzione per attivare il pilota automatico e regolare manualmente la direzione dalla schermata della direzione.

Quando si accende il pilota automatico, il sistema si avvia in modalità standby e il dispositivo GHC 10 visualizza la schermata della direzione.



Quando si seleziona **Attiva** per attivare il mantenimento della direzione del pilota automatico, quest'ultimo prende il controllo del timone e guida l'imbarcazione mantenendo la direzione precedente. La direzione impostata ① viene indicata sulla bussola nella parte superiore della schermata della direzione.



Per informazioni sulla schermata di mantenimento vento dell'imbarcazione a vela, consultare [pagina 12](#).

Elemento	Descrizione
①	Stato del pilota automatico
②	Direzione effettiva
③	Indicatore della posizione del timone (solo in motoscafi dotati di sensore timone e imbarcazioni a vela)
④	Funzione dei tasti funzione

Funzionamento del pilota automatico per motoscafi

Suggerimenti relativi ai motoscafi

Opzione di menu dinamico

La prima opzione del menu a cui si accede selezionando Menu dalla schermata della direzione viene modificata a seconda delle seguenti condizioni:

- Se il pilota automatico non sta seguendo alcun percorso, selezionare l'opzione per accedere alla schermata di attivazione dell'ultimo percorso utilizzato.
- Se il pilota automatico sta seguendo un percorso, selezionare l'opzione per accedere alla schermata di configurazione del percorso. Se non vi sono impostazioni configurabili per il percorso, non è possibile selezionare l'opzione del menu.

Mantenimento direzione

È possibile attivare la funzione di mantenimento direzione del pilota automatico, per mantenere la direzione corrente senza sterzare il timone.

Attivazione del mantenimento direzione

Nella schermata della direzione, selezionare **Attiva**.

Il pilota automatico guida l'imbarcazione per mantenere la direzione corrente.

Regolazione della direzione

Quando è attivato il pilota automatico, è possibile regolare la direzione utilizzando il timone (se il pilota automatico è dotato di Shadow Drive™) o i tasti funzione del pilota automatico.

Regolazione della direzione con il timone

È possibile guidare manualmente l'imbarcazione dal timone mentre il pilota automatico è attivato. Se si tiene il timone, il pilota automatico non guida l'imbarcazione e il messaggio "Utente alla guida" lampeggia in giallo nella parte superiore dello schermo. Se si mantiene manualmente una specifica direzione per alcuni secondi, il pilota automatico riprende il comando della nuova direzione e viene visualizzato il messaggio "Pilota automatico attivo" nella schermata della direzione.

Ripresa di un percorso dopo una regolazione della direzione del timone

Quando il pilota automatico sta seguendo il percorso, potrebbe essere necessario guidare manualmente l'imbarcazione dal timone per evitare dei pericoli in acqua. Dopo aver oltrepassato tutti i pericoli, è necessario riavviare manualmente il percorso. L'opzione di menu dinamico ([pagina 3](#)) consente di riprendere rapidamente il percorso.

Selezionare **Menu** > [**nome percorso**] per riprendere l'ultimo percorso utilizzato.

Regolazione della direzione con il pilota automatico

È possibile guidare l'imbarcazione tramite il pilota automatico. La guida per gradi consente di girare l'imbarcazione a incrementi di 1° quando si seleziona il tasto funzione della guida e a incrementi maggiori quando si tiene premuto tale pulsante. La guida tramite timone consente di girare l'imbarcazione a incrementi di 1° quando si seleziona il tasto funzione della guida e di guidare l'imbarcazione quando si tiene premuto tale pulsante.



Modifica della modalità di guida

1. Dalla schermata della direzione, selezionare **Menu** > **Modalità di guida**.

2. Selezionare un'opzione:

- Selezionare **Modalità di guida** > **Timone** per attivare la guida tramite timone.
- Selezionare **Modalità di guida** > **Fase** per attivare la guida per gradi.

Regolazione degli incrementi della guida per gradi





1. Dalla schermata della direzione, selezionare **Menu** > **Modalità di guida** > **Valore gradi di virata**.
2. Selezionare  o  per impostare la dimensione della svolta per gradi.
3. Selezionare **Fatto**.

Guida con i tasti funzione

Con il pilota automatico attivato, è possibile regolare manualmente la direzione dalla schermata della direzione.

NOTA: se il pilota automatico sta seguendo un percorso (pagina 5), regolando manualmente la direzione viene annullato il percorso.

Selezionare un'opzione:

- Se è attivata la guida per gradi, selezionare  e .
- Se è attivata la guida tramite timone, selezionare  e .

Il pilota automatico guida l'imbarcazione e, nella schermata della direzione, vengono visualizzate la direzione corrente ① e quella impostata ②.



Controllo direzione

Se l'imbarcazione è adeguatamente equipaggiata, è possibile controllare la direzione di guida (avanti o indietro) tramite il pilota automatico.

Uso del controllo direzione

Nella schermata Direzione, selezionare un'opzione:

- Quando ci si muove in avanti in modalità standby, selezionare **Direzione** per innestare la retromarcia.
Il pilota automatico innesta la retromarcia e in arancione sulla schermata della direzione viene visualizzato il messaggio "Inv".
- Quando ci si muove in retromarcia in modalità standby, selezionare **Direzione** per guidare in avanti.
Il pilota automatico guida in avanti e il messaggio "Inv" viene rimosso dalla schermata della direzione.

Percorsi di guida

⚠ ATTENZIONE

L'utente ha la responsabilità di condurre in modo sicuro la propria imbarcazione. Non iniziare un percorso finché non si è sicuri che nell'acqua non ci sono ostacoli.

Il pilota automatico può guidare l'imbarcazione in percorsi preimpostati per la pesca e può anche eseguire altre manovre speciali, come ad esempio inversioni a U e recupero di un uomo a mare. È possibile utilizzare il dispositivo GHC 10 per avviare la guida seguendo un percorso.





La guida seguendo un percorso non si basa su GPS e può essere utilizzata senza un dispositivo GPS collegato al pilota automatico.

Percorso a zigzag

Il percorso a zigzag guida l'imbarcazione da destra a sinistra e viceversa, su un intervallo di tempo e un angolo specificati, lungo la direzione corrente.

Impostazione del percorso a zigzag

È possibile modificare l'ampiezza e il periodo del percorso a zigzag. I valori predefiniti sono 30° e 1,5 minuti.

1. Nella schermata della direzione, selezionare **Menu > Guida seguendo un percorso > Zigzag > Impostazione > Ampiezza zigzag**.
2. Selezionare  o  per impostare l'ampiezza in incrementi di 5°.
3. Selezionare **Fatto**.
4. Selezionare **Impostazione > Periodo zigzag**.
5. Selezionare  o  per impostare il periodo.
6. Selezionare **Fatto**.

Navigazione del percorso a zigzag

1. Nella schermata della direzione, selezionare **Menu > Guida seguendo un percorso > Zigzag**.
2. Selezionare **Attiva**.

Il pilota automatico segue il percorso a zigzag e, nella schermata della direzione, vengono visualizzati l'ampiezza e il periodo del percorso a zigzag ①.





SUGGERIMENTO: per riprendere rapidamente un percorso dopo aver eseguito una regolazione della direzione mediante timone o con i tasti funzione (pagina 3), selezionare il tasto funzione centrale due volte.

Percorso circolare



Il percorso circolare guida l'imbarcazione lungo un cerchio continuo, in una direzione specificata e in un intervallo di tempo specificato.

Impostazione del percorso circolare

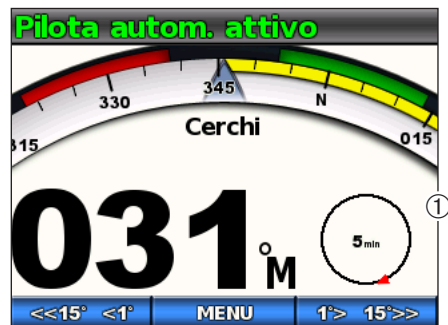
È possibile regolare il tempo necessario al pilota automatico per il completamento del cerchio. Il valore predefinito crea un cerchio che viene completato in 5 minuti.

1. Nella schermata della direzione, selezionare **Menu > Guida seguendo un percorso > Cerchi > Per. tempo.**
2. Selezionare  o  per impostare il tempo.
3. Selezionare **Fatto.**

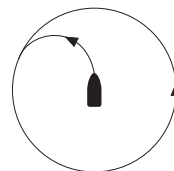
Navigazione del percorso circolare

1. Nella schermata della direzione, selezionare **Menu > Guida seguendo un percorso > Cerchi.**
2. Selezionare **Attiva.**
3. Selezionare un'opzione:
 - Selezionare  per iniziare una svolta in senso orario.
 - Selezionare  per iniziare una svolta in senso antiorario.

Il pilota automatico segue il percorso circolare e, nella schermata della direzione, viene visualizzato il tempo del percorso circolare ①



Il pilota automatico posiziona l'imbarcazione in modo che il percorso circolare sia centrato sulla posizione in cui si attiva il percorso.






SUGGERIMENTO: per riprendere rapidamente un percorso dopo aver eseguito una regolazione della direzione mediante timone o con i tasti funzione (pagina 3), selezionare il tasto funzione centrale due volte.

Percorso inversione a U

Il percorso inversione a U gira l'imbarcazione di 180° e mantiene la nuova direzione. Per il percorso inversione a U, non sono presenti impostazioni da regolare.

Navigazione del percorso Inversione a U

1. Nella schermata della direzione, selezionare **Menu > Guida seguendo un percorso > Inversione a U**.
2. Selezionare **Attiva**.
3. Selezionare un'opzione:
 - Selezionare  per iniziare una svolta a destra.
 - Selezionare  per iniziare una svolta a sinistra.

Il pilota automatico segue il percorso inversione a U e, nella schermata della direzione, viene visualizzata la direzione della svolta .



Una volta terminata l'inversione a U, il pilota automatico mantiene la nuova direzione.

SUGGERIMENTO: per riprendere rapidamente un percorso dopo aver eseguito una regolazione della direzione mediante timone o con i tasti funzione (pagina 3), selezionare il tasto funzione centrale due volte.

Percorso uomo a mare

Il percorso uomo a mare cambia il percorso dell'imbarcazione per passare accanto alla posizione in cui è iniziato il percorso uomo a mare. Per il percorso uomo a mare, non sono presenti impostazioni da regolare.



Navigazione del percorso uomo a mare


ATTENZIONE

Il percorso uomo a mare non è determinato dal GPS ed è influenzato dal vento, dalla corrente e dalla velocità. Tenersi pronti a rallentare e a prendere il timone per evitare danni alla persona in acqua.

ATTENZIONE

Quando si utilizza questo percorso, l'imbarcazione deve muoversi a una velocità inferiore a quella di planata.

1. Nella schermata Direzione, selezionare **Menu > Guida seguendo un percorso > Uomo a mare**.
2. Selezionare **Attiva**.
3. Selezionare un'opzione:
 - Selezionare  per iniziare una svolta a destra.
 - Selezionare  per iniziare una svolta a sinistra.

Il pilota automatico segue il percorso uomo a mare e, nella schermata della direzione, viene visualizzata la direzione della svolta .



SUGGERIMENTO: per riprendere rapidamente un percorso dopo aver eseguito una regolazione della direzione mediante timone o con i tasti funzione (pagina 3), selezionare il tasto funzione centrale due volte.

Annullamento di un percorso di guida

Durante la navigazione di un percorso di guida, effettuare una delle seguenti operazioni:

- Guidare fisicamente l'imbarcazione al timone (se il pilota automatico è dotato di Shadow Drive).
- Utilizzare i tasti funzione per regolare manualmente la direzione.
- Selezionare **STBY**.

Percorsi di guida GPS

ATTENZIONE

L'utente ha la responsabilità di condurre in modo sicuro la propria imbarcazione. Non iniziare un percorso GSP finché non si è sicuri che nell'acqua non ci sono ostacoli.

Il pilota automatico può guidare l'imbarcazione lungo una rotta definita dal dispositivo GPS o sui percorsi preimpostati sulla base di una posizione GPS (waypoint). Per utilizzare la guida GPS, è necessario disporre di un dispositivo GPS compatibile collegato al pilota automatico tramite NMEA 2000 o NMEA 0183. Per ulteriori informazioni sul collegamento di un dispositivo GPS compatibile, vedere le istruzioni di installazione del pilota automatico.

I percorsi di guida con GPS si basano su un waypoint GPS verso il quale si sta navigando attivamente utilizzando il dispositivo GPS. Questo waypoint viene definito il waypoint attivo.

Rotta verso

Il pilota automatico guida l'imbarcazione in base a una rotta definita sul chartplotter. Per utilizzare Rotta verso, il dispositivo GHC 10 deve essere collegato a un chartplotter NMEA 2000 o NMEA 0183 compatibile.

Navigazione del percorso Rotta verso

Per poter iniziare a utilizzare Rotta verso, è necessario definire una rotta sul chartplotter. Per informazioni su come definire una rotta, fare riferimento al manuale dell'utente incluso nel chartplotter.

Nella schermata della direzione, selezionare **Menu > Guida con GPS > Rotta verso**.



Il pilota automatico guida l'imbarcazione in base alla rotta definita sul chartplotter e, nella schermata della direzione, viene visualizzata la distanza dalla prossima svolta ① e la distanza fuori rotta ②.



Percorso orbita

Il percorso orbita guida l'imbarcazione in un cerchio continuo intorno al waypoint attivo (pagina 8). La dimensione del cerchio è definita dalla distanza dal waypoint attivo quando si inizia il percorso orbita. Non sono presenti impostazioni da regolare.

Navigazione del percorso orbita

1. Nella schermata della direzione, selezionare **Menu > Guida con GPS > Orbita > Attiva**.
2. Selezionare un'opzione:
 - Selezionare  per iniziare una svolta in senso orario.
 - Selezionare  per iniziare una svolta in senso antiorario.

Il pilota automatico guida l'imbarcazione lungo un cerchio continuo attorno al waypoint attivo e, nella schermata della direzione, viene visualizzata la direzione dell'orbita ①.





Percorso quadrifoglio



Il percorso quadrifoglio guida l'imbarcazione affinché passi ripetutamente sopra il waypoint attivo. Quando si inizia un percorso quadrifoglio, il pilota automatico conduce l'imbarcazione verso il waypoint attivo e inizia il percorso quadrifoglio.


Impostazione del percorso quadrifoglio

È possibile regolare la distanza dal waypoint al quale il pilota automatico gira l'imbarcazione per passare un'altra volta sopra al waypoint. L'impostazione predefinita fa girare l'imbarcazione in un raggio di 300 m (1000 piedi) dal waypoint attivo.

1. Nella schermata della direzione, selezionare **Menu > Guida con GPS > Quadrifoglio > Lunghezza**.
2. Selezionare  o  per impostare la lunghezza.
3. Selezionare **Fatto**.

Navigazione del percorso quadrifoglio

1. Nella schermata della direzione, selezionare **Menu > Guida con GPS > Quadrifoglio > Attiva**.
2. Selezionare un'opzione:
 - Selezionare  per iniziare una svolta a destra.
 - Selezionare  per iniziare una svolta a sinistra.

Il pilota automatico guida l'imbarcazione lungo un quadrifoglio continuo attorno al waypoint attivo e, nella schermata della direzione, vengono visualizzate la direzione della svolta quadrifoglio e la distanza .





Percorso Cerca



Il percorso Cerca guida l'imbarcazione in cerchi sempre più grandi fuori dal waypoint attivo, formando un percorso a spirale. Quando si inizia il percorso Cerca, il pilota automatico guida l'imbarcazione verso il waypoint attivo e inizia il percorso.


Impostazione del percorso Cerca

È possibile regolare la distanza tra ogni cerchio della spirale. La distanza predefinita tra i cerchi è 20 m (50 piedi).

1. Nella schermata della direzione, selezionare **Menu > Guida con GPS > Cerca > Spaziatura**.
2. Selezionare  o  per impostare la spaziatura.
3. Selezionare **Fatto**.

Navigazione del percorso Cerca

1. Nella schermata della direzione, selezionare **Menu > Guida con GPS > Cerca > Attiva**.
2. Selezionare un'opzione:
 - Selezionare  per iniziare una svolta a destra.
 - Selezionare  per iniziare una svolta a sinistra.

Il pilota automatico segue il percorso Cerca intorno al waypoint attivo e, nella schermata della direzione, viene visualizzata la spaziatura del percorso Cerca .

**Annullamento di un percorso di guida GPS**

Durante la navigazione di un percorso di guida GPS, effettuare una delle seguenti operazioni:

- Guidare fisicamente l'imbarcazione al timone (se il pilota automatico è dotato di Shadow Drive).
- Utilizzare i tasti funzione per regolare manualmente la direzione.
- Selezionare **STBY**.

Funzionamento del pilota automatico per imbarcazioni a vela

ATTENZIONE

Quando è attivato, il pilota automatico controlla solo il timone. L'utente e il proprio equipaggio restano gli unici responsabili delle vele quando il pilota automatico è attivato.

Oltre al mantenimento direzione, è possibile utilizzare il pilota automatico anche per il mantenimento vento. È inoltre possibile utilizzare il pilota automatico per controllare il timone durante la virata e la strambata.

Mantenimento direzione

È possibile attivare la funzione di mantenimento direzione del pilota automatico per mantenere la direzione attuale senza sterzare il timone (pagina 2).

Attivazione del mantenimento direzione

Nella schermata della direzione, selezionare **Attiva**.

Il pilota automatico guida l'imbarcazione per mantenere la direzione corrente.

Regolazione della direzione

È possibile regolare la direzione utilizzando i tasti funzione sul pilota automatico quando quest'ultimo è attivato. È necessario impostare il pilota automatico in modalità standby per regolare la direzione utilizzando il timone.

Regolazione della direzione con il pilota automatico

È possibile regolare la direzione tramite la guida per gradi del pilota automatico.

NOTA: se il pilota automatico sta seguendo una rotta (pagina 15), regolando manualmente la direzione viene annullata la rotta.

Selezionare un'opzione:

- Selezionare <<<15° <1° o >1° >>>15° per guidare l'imbarcazione in incrementi di 1°.
- Tenere premuto <<<15° <1° o >1° >>>15° per guidare l'imbarcazione in incrementi maggiori. La dimensione degli incrementi viene visualizzata sul tasto funzione.

Il pilota automatico guida l'imbarcazione e nella schermata della direzione vengono visualizzate la direzione effettiva ① e quella impostata ②.



Regolazione degli incrementi della guida per gradi

1. Dalla schermata della direzione, selezionare **Menu** > **Dimensione svolta per gradi**.
2. Selezionare **↑** o **↓** per impostare la dimensione della svolta per gradi.
3. Selezionare **Fatto**.

Mantenimento vento

È possibile impostare il pilota automatico per il mantenimento di una direzione specifica relativa all'angolo di vento corrente. Per eseguire il mantenimento vento, nonché una virata o una strambata basata su vento, è necessario collegare il dispositivo a un sensore vento compatibile con NMEA 2000 o NMEA 0183.

Schermata mantenimento vento

La schermata della direzione visualizza lo stato del pilota automatico. Con il pilota automatico non attivato, selezionare **Mantenimento vento** per attivare il mantenimento vento.

Il pilota automatico guida le modifiche della schermata della direzione per includere nuove informazioni relative al mantenimento vento.



①	Stato del pilota automatico
②	Bussola che visualizza la direzione corrente
③	Tipo di vento: reale o apparente

④	Direzione relativa all'angolo del vento
⑤	Indicatore del vento: angolo del vento apparente

Attivazione del mantenimento vento dal mantenimento direzione

Con il mantenimento direzione attivato, selezionare **Menu > Mantenimento vento**.

Il pilota automatico guida l'imbarcazione per mantenere la stessa direzione del vento e, nella schermata della direzione, viene visualizzato l'indicatore del vento.

Utilizzo del mantenimento vento come ausilio per l'innalzamento o l'abbassamento delle vele

1. Attivare il mantenimento vento.
2. Utilizzare i tasti funzione per regolare la direzione di mantenimento vento su OSDgr.

Il pilota automatico guida l'imbarcazione direttamente nel vento, il che è ideale per l'innalzamento e l'abbassamento delle vele.

Regolazione del mantenimento vento

È possibile regolare l'angolo di mantenimento del vento utilizzando i tasti funzione sul pilota automatico quando il mantenimento vento è attivato.

Regolazione dell'angolo di mantenimento del vento con il pilota automatico

È possibile regolare l'angolo di mantenimento del vento tramite la guida per gradi del pilota automatico.

Selezionare **<<15° <1°** o **1° >>15°>>** per regolare l'angolazione di mantenimento del vento in incrementi di 1°.

Tenere premuto **<<15° <1°** o **1° >>15°>>** per regolare l'angolazione di mantenimento del vento in incrementi maggiori. La dimensione degli incrementi viene visualizzata nel tasto funzione ed è equivalente all'incremento della guida per gradi ([pagina 12](#)).

Mentre il pilota automatico guida l'imbarcazione, nel quadrante della direzione sulla schermata del vento viene visualizzata la direzione effettiva ① e quella impostata ②.



Virata e strambata

È possibile impostare il pilota automatico per eseguire una virata o una strambata mentre è attivato il mantenimento vento o direzione.

Impostazioni della virata e della strambata

Le impostazioni che stabiliscono la modalità in cui il pilota automatico esegue una virata o una strambata vengono configurate durante l'installazione. Tuttavia, se il pilota automatico non esegue la virata o la strambata in modo sicuro e soddisfacente, è possibile regolare le seguenti impostazioni:

- Direzione mantenimento angolo virata ([pagina 17](#))
- Ritardo virata/strambata ([pagina 17](#))
- Inibitore strambata ([pagina 17](#))
- Tipo vento mantenuto ([pagina 18](#))
- Limitatore del vento ([pagina 18](#))

Esecuzione di una virata o di una strambata in mantenimento direzione

Prima di iniziare una virata o una strambata in mantenimento direzione, è necessario impostare la direzione di mantenimento dell'angolo virata ([pagina 17](#)).

1. Attivare il mantenimento direzione ([pagina 3](#)).
2. Selezionare **Menu > Virata/strambata**.
3. Selezionare **←** e **→** per scegliere una direzione.

Il pilota automatico guida l'imbarcazione lungo una virata o una strambata e, nella schermata della direzione, viene visualizzato il messaggio "Virata in corso" finché la manovra non viene completata.

Esecuzione di una virata o di una strambata in mantenimento vento

1. Attivare il mantenimento vento (pagina 13).
2. Selezionare **Menu > Virata/strambata**.
3. Selezionare **Virata o Strambata**.

Il pilota automatico guida l'imbarcazione lungo una virata o una strambata e, nella schermata di mantenimento vento, vengono visualizzati la bussola e gli indicatori del vento con parti evidenziate in giallo che indicano la direzione e l'avanzamento della virata o della strambata.



SUGGERIMENTO: è possibile iniziare una virata o una strambata direttamente dalla schermata mantenimento direzione o mantenimento vento.

Selezionare un'opzione:

- Per iniziare una virata o una strambata a sinistra, tenere premuti i tasti funzione sinistro e centrale per un secondo.
- Per iniziare una virata o una strambata a destra, tenere premuti i tasti funzione destro e centrale per un secondo.

Rotta verso

⚠ATTENZIONE

Garmin consiglia di utilizzare la guida Rotta verso solo sui motoscafi. L'uso di Rotta verso per la navigazione a vela potrebbe causare abbattute inaspettate, nonché danni all'imbarcazione a vela. È possibile che le vele e gli equipaggiamenti incustoditi vengano danneggiati o provochino danni all'equipaggio o ai passeggeri durante una manovra di strambata inaspettata.

Il pilota automatico guida l'imbarcazione in base a una rotta definita sul chartplotter. Per utilizzare Rotta verso, il dispositivo GHC 10 deve essere collegato a un chartplotter NMEA 2000 o NMEA 0183 compatibile.

Uso di Rotta verso

Per poter iniziare a utilizzare Rotta verso, è necessario definire una rotta sul chartplotter. Per informazioni su come definire una rotta, fare riferimento al manuale dell'utente incluso nel chartplotter.

Nella schermata della direzione, selezionare **Menu > Rotta verso**.

Il pilota automatico guida l'imbarcazione lungo la rotta definita sul chartplotter e, nella schermata della direzione, viene visualizzata la distanza dalla prossima svolta ① e la distanza fuori rotta ②.



Impostazioni

È possibile personalizzare le impostazioni del sistema, del telecomando e dell'utente.

Impostazioni del sistema

Nella schermata della direzione, selezionare **Menu > Impostazione > Sistema**.

- **Unità:** impostare le unità di misura utilizzate per rappresentare i valori visualizzati sul dispositivo GHC 10.
 - **Unità di sistema:** unità utilizzate per ciascuna misurazione visualizzata sul dispositivo GHC 10. È possibile selezionare **Imperiale** (miglia, piedi), **Metriche** (km, m), **Nautico** (nm, ft.) o **Metriche nautiche** (nm, m).
 - **Spostamento timone:** unità utilizzata per il volume di spostamento della pompa di sterzo idraulica, indicato generalmente sul timone. È possibile selezionare **Pollici cubi** (pol. cu.) o **Centimetri cubi** (cc).
- **Direzione:** consente di impostare il riferimento da utilizzare per calcolare le informazioni sulla direzione.
 - **Magnetico:** consente di calcolare la direzione in base al riferimento nord magnetico.
 - **Vero:** consente di calcolare la direzione in base al riferimento nord effettivo.
- **Varianza:** consente di impostare la varianza dal riferimento nord effettivo. La varianza è disponibile solo se la direzione è impostata su **Vero**.
 - **Auto:** consente di determinare automaticamente l'impostazione ideale di varianza.
 - **Utente:** l'impostazione di varianza viene definita dall'utente.
- **Segnale acustico:** consente di impostare l'emissione di un segnale acustico quando si seleziona un tasto o quando viene attivato l'allarme.
 - **Solo allarmi:** viene emesso un segnale acustico solo quando viene attivato un allarme.

- **Si (Tasti e Allarmi):** viene emesso un segnale acustico quando si seleziona un tasto e quando viene attivato un allarme.
- **Accensione automatica:** consente al dispositivo di accendersi automaticamente all'attivazione della rete NMEA 2000.
- **Voltaggio unità:** il dispositivo visualizza e attiva un allarme quando la batteria raggiunge un determinato voltaggio. Quando si seleziona Attivato, è necessario specificare il voltaggio al quale viene visualizzato e attivato l'allarme.
- **Lingua:** consente di impostare la lingua visualizzata sullo schermo.
- **Modalità di funzionamento:** consente di impostare il dispositivo per il funzionamento normale o in modalità dimostrazione in negozio.
- **Info sul sistema:** consente di visualizzare i numeri ID e le informazioni sul software per i dispositivi GHC e GHP.
- **Impostazioni di fabbrica:** selezionare Reimposta per ripristinare le impostazioni di fabbrica sul dispositivo.

Impostazioni del telecomando GHC 10

Collegamento del telecomando GHC 10

Prima di utilizzare il telecomando GHC 10, è necessario collegarlo al dispositivo GHC 10 e configurare le impostazioni.

È possibile collegare un telecomando GHC 10 (opzionale) a un dispositivo GHC 10.

1. Nella schermata Direzione, selezionare **Menu > Impostazione > Telecomando**.
2. Selezionare **Ricerca telecomando**, quindi tenere premuti i tasti doppia freccia destra e sinistra sul telecomando. Il pilota automatico cerca e si associa con il telecomando GHC 10.

Configurazione del telecomando GHC 10

1. Nella schermata Direzione, selezionare **Menu > Impostazione > Telecomando**.
2. Selezionare un'opzione:
 - **Pulsante azione 1:** consente di impostare la funzione eseguita dal primo pulsante del telecomando.
 - **Pulsante azione 2:** consente di impostare la funzione eseguita dal secondo pulsante del telecomando.
 - **Pulsante azione 3:** consente di impostare la funzione eseguita dal terzo pulsante del telecomando.
 - **Scollega telecomando:** consente di scollegare il telecomando dal dispositivo.

Impostazioni dell'utente del dispositivo GHC 10

⚠ ATTENZIONE

In un sistema di pilota automatico GHP 10, se si disattiva l'opzione Shadow Drive, è necessario impostare il pilota automatico in modalità standby (STBY) per controllare manualmente il timone. Prestare attenzione quando si disattiva l'opzione Shadow Drive.

In un sistema di pilota automatico GHP 10V, se si disattiva l'opzione Shadow Drive, le eventuali regolazioni del timone disattivano completamente il pilota automatico.

Anche se il pilota automatico è configurato per l'imbarcazione durante l'installazione, è possibile che sia necessario regolarlo a seconda delle condizioni del mare.

Selezionare **Menu > Impostazione > Configurazione Utente Autopilota**.

- **Shadow Drive™:** consente al dispositivo di attivare automaticamente la modalità standby, quando si guida il timone manualmente, quindi di riattivare il mantenimento direzione quando si mantiene una rotta stabile per alcuni secondi.
NOTA: Shadow Drive è disponibile solo nei sistemi di sterzo idraulico.

- **Sensibilità Shadow Drive:** l'opzione Shadow Drive viene attivata quando viene esercitata una determinata pressione sul timone. Regolare questa impostazione se l'opzione Shadow Drive non è stata attivata correttamente. Se il pilota automatico si disattiva mentre il timone è stabile, la riduzione del valore della sensibilità può essere utile per diminuire le disattivazioni indesiderate. Se l'opzione Shadow Drive non disattiva correttamente il pilota automatico quando l'utente tiene il timone, potrebbe essere utile aumentare il valore della sensibilità.

NOTA: questa impostazione non è valida per il sistema di pilota automatico GHP 10V o GHP 12.

- **Filtraggio stato del mare:** consente di regolare il filtraggio dello stato del mare per impostare la velocità di risposta della direzione. Impostare il filtraggio dello stato del mare su 0% in condizioni d'uso normali. Aumentare il filtraggio dello stato del mare in condizioni variabili a basse velocità per ridurre l'attività del timone e l'usura del pilota automatico.
- **Controllo direzione:** consente al dispositivo di impostare la direzione di guida in avanti o indietro dalla schermata della direzione quando il pilota automatico è in modalità standby. Per informazioni sull'**uso** del controllo direzione, vedere [pagina 4](#).
- **Direzione mantenimento angolo virata:** (solo imbarcazioni a vela) consente di impostare l'angolo fisso al quale il pilota automatico esegue una manovra di virata o strambata con il mantenimento direzione attivato. Selezionare un angolo compreso tra 1° e 180°.
- **Ritardo virata/strambata:** (solo imbarcazioni a vela) il pilota automatico ritarda nell'esecuzione di una virata o di una strambata, una volta avviata la manovra tramite il telecomando o il dispositivo. Il ritardo esegue il conto alla rovescia sulla schermata della direzione e viene attivato un allarme quando il pilota automatico inizia a eseguire la virata o la strambata. Selezionare un ritardo da 0 a 15 secondi.
- **Inibitore strambata:** (solo imbarcazioni a vela) previene l'esecuzione di una strambata da parte del pilota automatico. L'inibitore della strambata non previene l'esecuzione di una strambata da parte dell'utente tramite il timone o la guida per gradi.

- **Tipo vento mantenuto:** (solo imbarcazioni a vela) il pilota automatico guida alla direzione del vento reale o apparente quando è attivato il mantenimento vento. Per entrambi i venti reale e apparente, l'angolo del vento viene calcolato con riferimento alla prua dell'imbarcazione e rappresentato in gradi a sinistra o gradi a destra.
NOTA: l'opzione per scorrere i tipi di mantenimento vento è disponibile solo se l'imbarcazione è dotata sia di un sensore vento che di un sensore della velocità sull'acqua.
 - La velocità vento apparente riflette il flusso d'aria effettivamente percepito su un'imbarcazione. **Apparente** è l'unica opzione di mantenimento vento disponibile se l'imbarcazione è dotata di un sensore vento, ma non di un sensore della velocità sull'acqua.
 - I dati del vento reale riflettono il flusso d'aria percepito in riferimento alla velocità dell'imbarcazione. Selezionare **Vero** o **Apparente** se l'imbarcazione è dotata di un sensore vento e di un sensore della velocità sull'acqua.
- **Limitatore del vento:** (solo imbarcazioni a vela) durante una strambata, il limitatore del vento rallenta la velocità di svolta quando la direzione del vento si avvicina a poppa. Se la velocità di svolta è troppo ridotta, ridurre il valore del limitatore del vento. Se la velocità di svolta è troppo elevata, aumentare il valore del limitatore del vento.

Modalità di consumo

Per ridurre d'attività del timone, è possibile attivare una modalità di consumo.

Modifica della modalità di consumo

1. Dalla schermata della direzione, selezionare **Menu > Impostazione > Configurazione Utente Autopilota**.
2. Selezionare un'opzione:
 - Selezionare **Modalità consumo > Basso** per attivare la modalità basso consumo.
 - Selezionare **Modalità consumo > Normale** per tornare al funzionamento normale.

Personalizzazione della modalità di consumo

È possibile regolare il livello di attività del timone in modalità basso consumo.

1. Dalla schermata della direzione, selezionare **Menu > Impostazione > Configurazione Utente Autopilota > Risparmio energetico**.
2. Selezionare una percentuale, quindi **Fatto**.

L'impostazione di una percentuale superiore ridurrà l'attività del timone a scapito delle prestazioni di direzione. Dunque, maggiore è la percentuale, più il percorso verrà deviato prima che il pilota automatico possa correggerlo.

SUGGERIMENTO: in condizione di mare mosso ad alte velocità, l'aumento della percentuale di risparmio energetico ridurrà l'attività del timone, nonché l'usura del pilota automatico.

Appendice

Configurazione del pilota automatico

AVVERTENZA

Le modifiche apportate alla configurazione del pilota automatico influiscono direttamente sul funzionamento del pilota automatico e devono essere effettuate da un installatore autorizzato. Le regolazioni non necessarie della configurazione del pilota automatico potrebbero impedire il funzionamento.

Il pilota automatico è configurato per l'imbarcazione durante il processo di installazione ed è raramente necessario regolare le impostazioni principali di configurazione. Se il pilota automatico non funziona correttamente, contattare l'installatore.

Per una configurazione avanzata del pilota automatico, vedere le istruzioni di installazione incluse con il pilota automatico.

Registrazione del prodotto

1. Consultare il sito Web my.garmin.com.
2. Seguire le istruzioni visualizzate sullo schermo.
3. Conservare in un luogo sicuro la ricevuta di acquisto originale oppure una fotocopia.

Come contattare il servizio di assistenza Garmin

In caso di domande su questo prodotto, contattare il servizio di assistenza Garmin.

- Negli Stati Uniti, visitare il sito Web www.garmin.com/support oppure contattare Garmin USA al numero (913) 397.8200 o (800) 800.1020.
- Nel Regno Unito, contattare Garmin (Europe) Ltd. al numero 0808 2380000.
- In Europa, visitare il sito Web www.garmin.com/support e fare clic su **Contact Support** per ottenere informazioni relative all'assistenza sul territorio nazionale

Contratto di licenza software

L'USO DEL SISTEMA GHP 10/10V/12 E DEL DISPOSITIVO GHC 10 IMPLICA L'ACCETTAZIONE DEI TERMINI E DELLE CONDIZIONI SPECIFICATI NEL SEGUENTE CONTRATTO DI LICENZA SOFTWARE. LEGGERE ATTENTAMENTE IL CONTRATTO RIPORTATO DI SEGUITO.

Garmin Ltd. e le società affiliate ("Garmin") concedono una licenza limitata per l'utilizzo del software integrato in questo dispositivo (il "Software") in forma binaria eseguibile per il normale funzionamento del prodotto. Il titolo e i diritti di proprietà e proprietà intellettuale relativi al Software sono esclusivi di Garmin e/o dei rispettivi provider terzi.

L'utente prende atto che il Software è di proprietà di Garmin e/o dei rispettivi provider terzi ed è protetto dalle leggi sul copyright in vigore negli Stati Uniti d'America e dai trattati internazionali sul copyright. L'utente riconosce inoltre che la struttura, l'organizzazione e il codice del Software, di cui non viene fornito il codice sorgente, sono considerati segreti commerciali di Garmin e/o dei rispettivi provider terzi e che il Software in formato sorgente resta un segreto commerciale di Garmin e/o dei rispettivi provider terzi. L'utente accetta di non decompilare, disassemblare, modificare, decodificare o convertire in formato leggibile il Software o parte di esso né di creare altri prodotti basati sul Software. L'utente accetta di non esportare o riesportare il Software in qualsiasi paese in violazione delle leggi sul controllo delle esportazioni in vigore negli Stati Uniti d'America o delle norme per il controllo delle esportazioni di qualsiasi altro paese.

Dichiarazione di conformità (DoC)

Con il presente documento, Garmin dichiara che questo prodotto è conforme ai requisiti essenziali e alle altre disposizioni in materia previste dalla Direttiva 1999/5/CE. Per visualizzare la versione integrale della Dichiarazione di conformità, visitare il sito Web www.garmin.com/compliance.



Il sistema GHP 10/12 e il dispositivo GHC 10 sono certificati NMEA 2000®.

Messaggi di errore e di attenzione

Messaggio di errore	Causa	Azione del pilota automatico
Nessun sensore feedback di posizione del timone rilevato.	Il pilota automatico non è in grado di rilevare un dispositivo feedback del timone o la relativa posizione valida.	<ul style="list-style-type: none"> L'allarme viene attivato per 5 secondi L'unità è disattivata Transizioni del pilota automatico in standby
Dati di posizione del timone non validi.	Il pilota automatico perde i dati feedback di posizione del timone validi.	<ul style="list-style-type: none"> L'allarme viene attivato per 5 secondi L'unità è disattivata Transizioni del pilota automatico in standby
Il pilota automatico non riceve i dati di navigazione. Il pilota automatico è impostato su mantenimento direzione.	Il pilota automatico non riceve più dati di navigazione validi durante l'esecuzione di una Rotta verso. Questo messaggio viene inoltre visualizzato se la navigazione viene interrotta su un chartplotter prima di disattivare il pilota automatico.	<ul style="list-style-type: none"> L'allarme viene attivato per 5 secondi Transizioni del pilota automatico su mantenimento direzione
Connessione con pilota automatico persa.	GHC ha perso la connessione con la CCU.	N/D
Dati vento persi.	Il pilota automatico non riceve più dati validi sul vento.	<ul style="list-style-type: none"> L'allarme viene attivato per 5 secondi Transizioni del pilota automatico su mantenimento direzione
Tensione di alimentazione di GHC bassa.	Il livello della tensione di alimentazione è inferiore al valore specificato nel menu allarme bassa tensione.	N/D
Sensore del timone non calibrato.	Il sensore del timone dell'unità non è stato calibrato. Calibrare il timone.	<ul style="list-style-type: none"> L'allarme viene attivato per 5 secondi L'unità è disattivata Transizioni del pilota automatico in standby
Limite vicino del timone. Centrare il timone.	Il timone rimane vicino al limite (interruzione del timone) per più di 5 secondi.	<ul style="list-style-type: none"> Viene attivato un allarme Continua a funzionare normalmente
"Limite vicino del timone" lampeggia nella barra del titolo.	Il pilota automatico ha guidato il timone vicino al limite (interruzione del timone). Il pilota automatico non è in grado di guidare il timone oltre, in questa direzione.	Continua a funzionare normalmente
Attenzione È stata avviata una strambata. Continuare?	Il pilota automatico ha rilevato che l'utente ha provato ad avviare una strambata.	<ul style="list-style-type: none"> Viene attivato un allarme GHC10 richiede l'intervento dell'utente. Selezionando Strambata viene avviata una strambata mentre selezionando Annulla la strambata viene annullata.

Indice

- A**
 Accensione automatica 16
 Accensione del pilota automatico 1
 Allarme voltaggio 16
 Allarmi 16
 Appendice 19
 Assistenza, prodotti 19
 Avvisi 16
- B**
 Basso 18
- C**
 Cerca 10
 Cerchi 6
 Collegamento
 Telecomando 16
 Condivisione rete 1
 Configurazione
 Telecomando 17
 Controllo direzione 4
 Impostazioni 17
 Uso 4
- F**
 Filtraggio stato del mare 17
- G**
 Guida con pilota automatico
 Annullamento 8
 Guida con percorso GPS 8
 Guida seguendo un percorso 5
- I**
 Impostazioni 16
 Sistema 16
 Telecomando 16
 Utente 17
 Inversione a U 7
- M**
 Mantenimento direzione
 Imbarcazione a vela 12. *See also* Mantenimento vento
 Motoscafo 3
 Mantenimento vento 13
 Attivazione 13
 Regolazione 14
 Schermo 13
 Messaggi
 Errore/Attenzione 20
 Messaggi di attenzione 20
 Messaggi di errore 20
 Modalità di consumo 18
 Modo Demo 16
- N**
 Nord
 Magnetico/Reale, impostazione 16
 Varianza 16
- O**
 Orbita 9
- Q**
 Quadrifoglio 10
- R**
 Risoluzione dei problemi 20
- S**
 Schermata Direzione 2. *See also* Schermata
 mantenimento vento
 Schermata mantenimento vento 13
 Schermo
 Modo colore 1
 Regolazione 1
 Retroilluminazione 1
 Servizio di assistenza 19
 Servizio di assistenza Garmin 19
 Shadow Drive 17
 Sensibilità 17
 Spegnimento del pilota automatico 1
- T**
 Telecomando 16
 Collegamento 16
 Configurazione 17
- U**
 Uomo a mare 7
- V**
 Vele, innalzamento e abbassamento 13
 Vento
 Limitatore del vento 18
 Tipo vento mantenuto 18
 Vero 18
 Virata/abbattuta 14
 Impostazioni 14
 In Mantenimento direzione 14
 In Mantenimento vento 15

- Z**
 Zigzag 5

Per gli ultimi aggiornamenti software gratuiti (esclusi i dati per le mappe) dei prodotti Garmin, consultare il sito Web Garmin all'indirizzo www.garmin.com.



© 2011 Garmin Ltd. o società affiliate

Garmin International, Inc.
1200 East 151st Street, Olathe, Kansas 66062, Stati Uniti d'America

Garmin (Europe) Ltd.
Liberty House, Hounsdown Business Park, Southampton, Hampshire, SO40 9LR Regno Unito

Garmin Corporation
No. 68, Zangshu 2nd Road, Xizhi Dist., New Taipei City, 221, Taiwan (RDC)

www.garmin.com