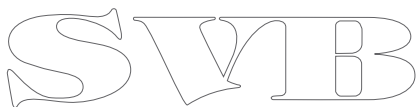


SmartController
comando a distanza
wireless
Manuale utente



Documento numero: 81243-2

Data: Gennaio 2005

Garanzia: Revisione dicembre 2003

SVIB

SmartController comando a distanza wireless Raymarine



Benvenuti nel manuale dello SmartController

Questo manuale contiene tutte le spiegazioni per usare al meglio lo SmartController. Allo scopo di ottenere le migliori prestazioni, vi invitiamo a leggerlo con particolare attenzione in tutte le sue parti.

SVIB

Certificate No.

RT054

Raymarine®

EC Declaration of Conformity

We **Raymarine UK Limited**

Quay Point
Portsmouth
Hampshire
England PO6 3TD

declare, under our sole responsibility, that the products identified in this declaration, and to which this declaration relates, are in conformity with the essential requirements of European Parliament and Council Directive:

1999/5/EC on radio equipment and telecommunication terminal equipment and the mutual recognition of their conformity.

Product Name:

Raymarine Base Station & Smart Controller

Product Number(s):

**E15023 (System)
A18106 (Base Station)
A18105 (Smart Controller)**

The products have been assessed to Conformity Procedure Annex IV of the Directive and by application of the following standard(s):

EMC
Health & Safety
Short Range Devices

**EN 60945 : 2002, EN 301 489-1, EN 301 489-3
EN 60945 : 2002
EN 300 440-1, EN 300 440-2**

The assessment is consistent with a Technical Construction File showing conformity with the essential requirements of the Directive and has been reviewed by Notified Body No. 0191

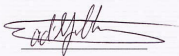
The product is labelled with the CE conformity marking, the identification number of the Notified Body and class identifier (Base Station)

Signatory:

Name
Title
Company Name
Company Address

**Adil Abbas
International Compliance Manager
Raymarine UK Limited
Quay Point
Portsmouth, Hampshire
England PO6 3TD**

Signature



Date

21 February 2005

Dichiarazione di conformità CE

Raymarine Limited

**Anchorage Park
Portsmouth
Hampshire
England PO6 3D**

Dichiara, sotto la propria responsabilità, che i prodotti oggetto della presente dichiarazione e ai quali questa dichiarazione si riferisce sono conformi ai requisiti della seguente direttiva del Consiglio e del Parlamento Europeo:

1999/5/EC relativa agli equipaggiamenti radio e ai terminali per le telecomunicazioni e il reciproco riconoscimento della loro conformità.

Nome del prodotto:

Base ricetrasmittente e SmartController Raymarine

Codice articoli:

**E15023 (Sistema)
A18106 (Base ricetrasmittente)
A18105 (SmartController)**

I prodotti sono stati giudicati idonei alla Procedura di Conformità Allegato IV della Direttiva e dall'applicazione delle seguenti norme:



EMC:

EN 60945 : 2002, EN 301 489-1, EN 301 489-3, EN

Salute e sicurezza

EN 60945 : 2002

Strumenti a corto raggio

EN 300 440-1, EN 300 440-2

La valutazione di idoneità è conforme a una Pratica di Costruzione Tecnica (*Technical Construction File*) che risponde ai requisiti essenziali di cui alla sopraccitata Direttiva ed è stata rivista dall'organismo competente n. **0191**.

Il prodotto è contrassegnato dalla marcatura CE, dal numero di identificazione dell'organismo competente e dall'identificativo della classe.

Firmatario:

Nome

Adil Abbas

Titolo

International Compliance Manager

Nome dell'azienda

Raymarine UK Limited

Indirizzo dell'azienda

**Quay Point
Portsmouth, Hampshire
England PO6 3TD**

Firma

Data

_____ **21 febbraio 2005**

Indice



SmartController

Raymarine®
...world leaders in marine electronics.

SVIB

Per iniziare

Batteria e intensità del segnale	15
Caricare la batteria dello SmartController	15
Descrizione dello SmartController	16
Accensione e spegnimento.....	17
Blocco tastiera.....	17

Uso dello SmartController

Visualizzazione dei dati	21
Visualizzare i dati disponibili	22
Uso dell'autopilota.....	23
Modo Auto	24
Seguire la rotta da un GPS.....	25
Modo CIRCLE	26
Modo ZIGZAG	27
Modo CLOVERLEAF.....	28
Modo WIND	29
Correzioni di rotta usando l'autopilota.....	30
Come evitare un ostacolo.....	31

Configurazione dello SmartController

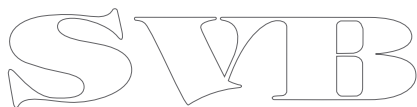
Configurare le pagine preferiti	35
Cambiare il formato delle pagine	36
Cambiare il contenuto delle pagine	37
Mostrare o nascondere le pagine	38
Modificare la direzione dei percorsi.....	39
Selezionare il tipo di imbarcazione	40
Regolazione dei parametri	41

Allarmi e soluzione ai problemi

Impostazione degli allarmi	45
Impostazione allarmi locali e di sistema	46
Messaggi di allarme SmartController	47
Ricerca guasti	50
Manutenzione.....	51
Assistenza	54

Informazioni sulla sicurezza

Uso.....	60
Dichiarazione di conformità	60
Linee guida EMC	60
Informazioni sul manuale.....	61
Garanzia	63

The logo consists of the letters 'S', 'V', 'I', and 'B' in a stylized, outlined font. The 'S' is a simple outline. The 'V' has a decorative, pointed top. The 'I' is a simple outline. The 'B' has a decorative, pointed top and a small loop at the bottom right.

1

Per iniziare . . .



SVIB

Batteria e intensità del segnale

La carica della batteria (5 livelli) è indicata sulla parte sinistra del display. Quando la carica è al minimo lo SmartController emette un allarme acustico.

Allo stesso modo, l'intensità del segnale wireless viene indicata sulla parte destra del display.



Livello
batteria

Intensità
del segnale
wireless

Caricare la batteria dello SmartController

Per usare lo SmartController la prima volta, dovrete caricare la batteria.

Per caricare la batteria dello SmartController è sufficiente inserire lo strumento nella staffa, aprire il tappo di gomma sulla base dello strumento e collegare il cavo.

ATTENZIONE:

Per caricare la batteria usare solo il cavo in dotazione.

Durante la ricarica l'indicatore del livello della batteria lampeggia. Il tempo raccomandato è di circa cinque ore. Quando la carica è completa l'indicatore smette di lampeggiare.

Lo SmartController si può caricare quando desiderato senza influire sulle prestazioni.



Descrizione dello SmartController



Display dello SmartController con indicatori del livello batteria e intensità del segnale.

C (ON/OFF) Uscire, cancellare o tornare indietro. Quando lo strumento è spento, premere per accendere lo SmartController.

ESEGUI Eseguire le funzioni dei tasti soft.

SU/GIÙ Scorre gli elenchi o un gruppo di caratteri.

VIRATA A DRISSA
Usare in modo PILOT per virare a dritta. Tenere premuto per attivare la funzione SmartSteer.

PILOT Usare per attivare l'autopilota.

MODE Premere per selezionare il modo pilota desiderato.

STANDBY Usare per ritornare al controllo manuale dell'imbarcazione quando è attivo il modo PILOT. Tenere premuto per accedere al menu PILOT SETUP.

VIRATA A SINISTRA Usare in modo PILOT per virare a sinistra. Tenere premuto per attivare la funzione SmartSteer.

07612-1

Accensione e spegnimento

Accensione

Tenere premuto il tasto **C**. Viene emesso un segnale acustico; il display mostra la prima pagina dati ed è pronto per operare.

Spegnimento

Tenere premuto il tasto **C** per 3 secondi. Quando il conto alla rovescia raggiunge lo zero lo strumento si spegne.

Nota: Non si può spegnere lo strumento quando è attivo l'autopilota.

Blocco tastiera

Si può bloccare temporaneamente la tastiera dello SmartController per evitare di premere accidentalmente i tasti. Il blocco tastiera non influisce sull'accesso alle pagine Strumenti.

Come attivare il blocco tastiera

Tenere premuto il tasto **MODE** finché non è visualizzato il messaggio KEYLOCK ACTIVE (BLOCCO TASTI ATTIVATO). Sulle pagine dati viene visualizzato il simbolo di una chiave.

Nota: Non si può attivare il blocco tastiera quando è attivo l'autopilota.

Come disattivare il blocco tastiera

Premere **MODE** seguito da UNLOCK. Viene visualizzato il messaggio KEYLOCK OFF (BLOCCO TASTI DISATTIVATO).

SVIB

2

Uso dello SmartController



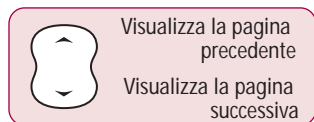
SVIB

Visualizzazione dei dati

Lo SmartController può visualizzare fino a 8 pagine di informazioni. Ogni pagina può essere impostata per mostrare 1, 2 o 4 tipi di dati o per visualizzare le informazioni in formato grafico. Quando è attivo l'autopilota, alle pagine Preferiti viene aggiunta la pagina "P" che mostra informazioni specifiche relative all'autopilota.

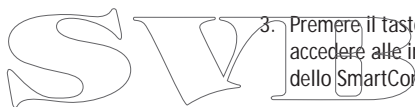


1 2 3



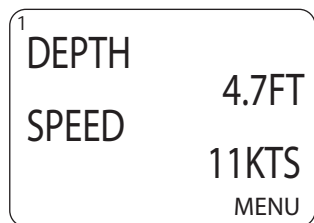
Dalla schermata principale:

1. Premere il tasto **SU/GIU** per passare alla pagina precedente o successiva.
2. Il numero di pagina visualizzato è indicato nell'angolo superiore sinistro.
3. Premere il tasto soft MENU per accedere alle impostazioni dello SmartController.

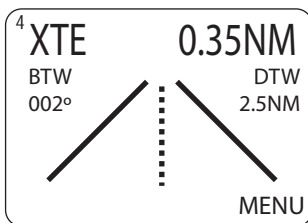


Schermate di esempio

2 tipi di dati



Dati in formato grafico



Consiglio

Se utilizzate solo poche pagine Preferiti usate la funzione PAGE ON/OFF per disattivare le altre.

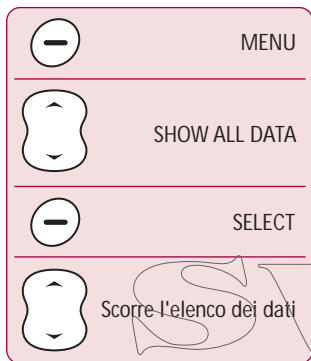
D7614-1

Visualizzare i dati disponibili

Si possono visualizzare in un elenco tutti i dati SeaTalk disponibili. Questa funzione è utile soprattutto quando si vuole controllare la disponibilità dei dati oppure vedere una lettura usata poco di frequente.



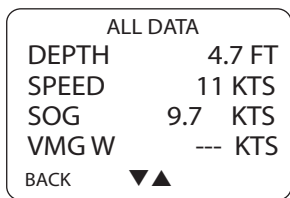
1 2 3



Dalla schermata principale:

1. Premere il tasto soft MENU per visualizzare il menu principale.
2. Usare il tasto **SU/GIU** per selezionare SHOW ALL DATA (MOSTRA TUTTI I DATI) e premere il tasto soft SELECT.
3. Verranno visualizzati tutti i dati SeaTalk disponibili con il valore attuale. Per scorrere i dati usare i tasti **SU/GIU**. Quando non ci sono dati disponibili verranno visualizzati dei trattini.

Schermata di esempio

















Consiglio

Quando si pianificano le pagine Preferiti, usare SHOW ALL DATA (MOSTRA TUTTI I DATI) per vedere i dati disponibili.

Uso dell'autopilota

L'autopilota può controllare l'imbarcazione in base a uno dei modi predefiniti. I modi disponibili dipendono dal tipo di imbarcazione e di autopilota come spiegato nelle pagine successive.

Modi disponibili

POWER	FISHING	SAIL
		
 AUTO	 AUTO	 AUTO
 TRACK	 TRACK	 TRACK
	 ZIGZAG*	 WIND
	 CIRCLE*	 TACK
	 CLOVER*	

*Solo autopiloti S1000



Consiglio

Si può modificare il tipo di imbarcazione nelle pagine di setup autopilota.

D7616-1

Modo Auto

Per continuare sulla rotta corrente con l'autopilota attivo, usare il modo AUTO che condurrà l'imbarcazione su una linea retta finché diversamente specificato. Il modo AUTO può essere usato con la funzione SMARTSTEER per controllare l'imbarcazione da una postazione remota.



1 2 3



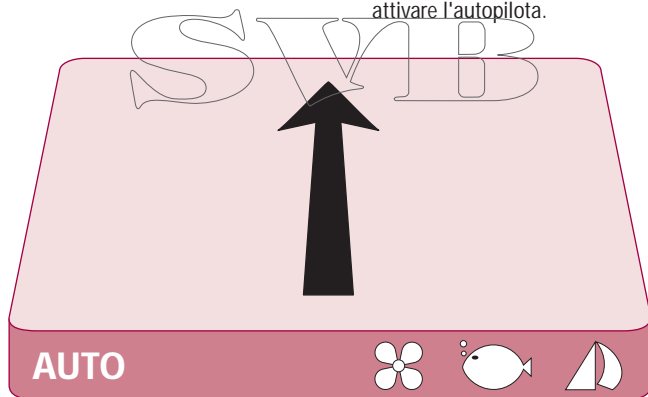
Attiva l'autopilota in modo AUTO



Ripristina il controllo manuale dell'imbarcazione

Da qualunque schermata:

1. Portare l'imbarcazione sulla prua desiderata.
2. Controllare che la rotta sia libera da ostacoli.
3. Premere il tasto **PILOT** per attivare l'autopilota.



Consiglio

Il modo AUTO si può attivare anche tramite il tasto MODE.

D7617.1

Seguire la rotta da un GPS

L'autopilota può seguire una rotta precedentemente creata su un GPS o un chartplotter. Verificare che il GPS/chartplotter invii dati validi SeaTalk o NMEA 0183.



	Premere ripetutamente fino a selezionare TRACK
	Attiva l'autopilota in modo TRACK
	Premere quando compare il messaggio per accettare la nuova rotta

All'arrivo di ogni waypoint

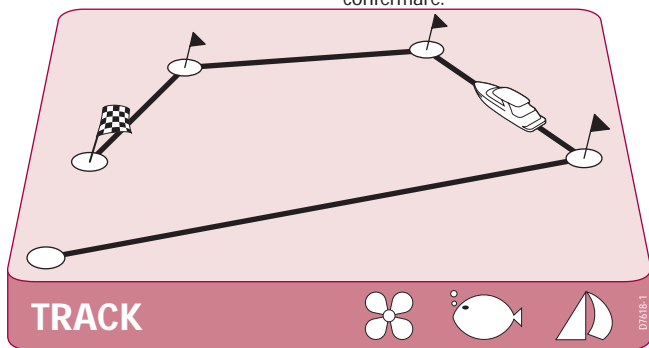
	Premere quando compare il messaggio per accettare il nuovo tratto di rotta
--	--

1 2 3

Da qualunque schermata:

1. Premere ripetutamente **MODE** fino a selezionare TRACK.
2. Premere **PILOT** per attivare il modo TRACK.
3. Se riceve una rotta valida, lo SmartController indica la direzione di virata dell'imbarcazione e la nuova rotta. Per accettare premere **PILOT**.

Nota: A ogni waypoint viene richiesta la conferma per accettare il nuovo tratto. Premere **PILOT** per confermare.



Modo CIRCLE

Quando si seleziona il modo CIRCLE, la posizione corrente è indicata al centro di un cerchio. L'autopilota condurrà l'imbarcazione lungo la circonferenza della dimensione selezionata.

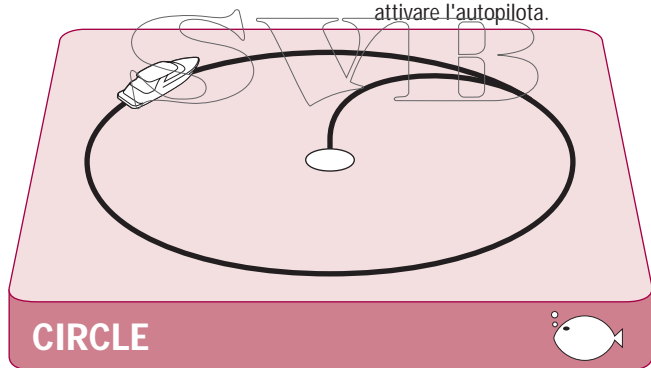


	Premere ripetutamente fino a selezionare CIRCLE
	Modifica la dimensione del percorso (piccolo, medio o grande)
	Attiva l'autopilota in modo CIRCLE

1 2 3

Da qualunque schermata:

1. Premere ripetutamente **MODE** finché non è selezionato CIRCLE.
2. Usare i tasti **SINISTRA** e **DRITTA** per modificare la dimensione del percorso (S, M o L).
3. Premere il tasto **PILOT** per attivare l'autopilota.



Consiglio

Se i cerchi tendono ad allargarsi, aumentare la risposta e riavviare il modo CIRCLE.

D7612-1

Modo ZIGZAG

Quando si seleziona il modo ZIGZAG l'autopilota usa la posizione e la prua correnti come linea centrale di riferimento. L'autopilota condurrà l'imbarcazione seguendo il percorso partendo da una virata a dritta.

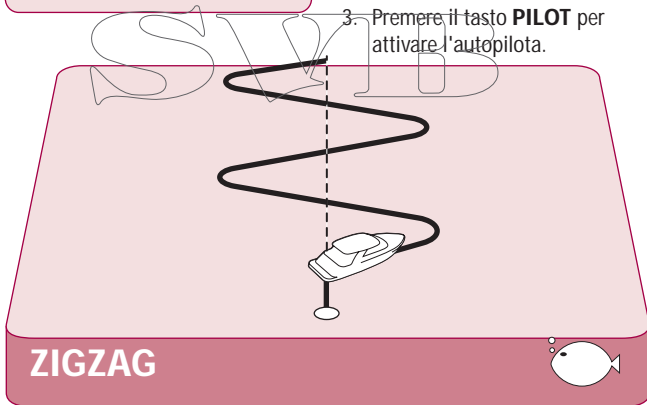


	Premere più volte fino a selezionare ZIGZAG
	Modifica la dimensione del percorso (piccolo, medio o grande)
	Attiva l'autopilota in modo ZIGZAG

1 2 3

Da qualunque schermata:

1. Premere ripetutamente **MODE** finché non è selezionato ZIGZAG.
2. Usare i tasti **SINISTRA** e **DRITTA** per modificare la dimensione del percorso (S, M o L).
3. Premere il tasto **PILOT** per attivare l'autopilota.



Consiglio

I percorsi di pesca operano a velocità di 15 nodi (max). Prima di iniziare controllare la velocità.

D7421-1

Modo CLOVERLEAF

Quando si seleziona il modo CLOVERLEAF l'autopilota usa la posizione corrente come punto centrale. L'autopilota condurrà l'imbarcazione in una serie di virate a dritta, che passano ripetutamente dal punto di partenza.

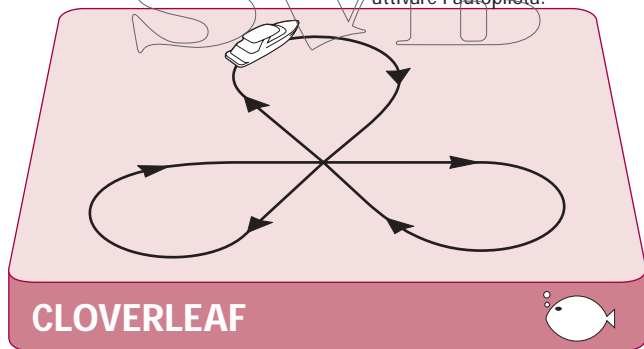


	Premere più volte fino a selezionare CLOVERLEAF
	Modifica la dimensione del percorso (piccolo, medio o grande)
	Attiva l'autopilota in modo CLOVERLEAF

1 2 3

Da qualunque schermata:

1. Premere ripetutamente **MODE** finché non è selezionato CLOVERLEAF.
2. Usare i tasti **SINISTRA** e **DRITTA** per modificare la dimensione del percorso (S, M o L).
3. Premere il tasto **PILOT** per attivare l'autopilota.



Consiglio

Si può modificare la direzione del percorso in PILOT SETUP (si veda la Sezione 3).

D762-1

Modo WIND

Se l'imbarcazione è dotata di un trasduttore del vento, si può selezionare il modo WIND: l'autopilota mantiene la rotta rispetto a un angolo fisso del vento che può essere regolato come desiderato.

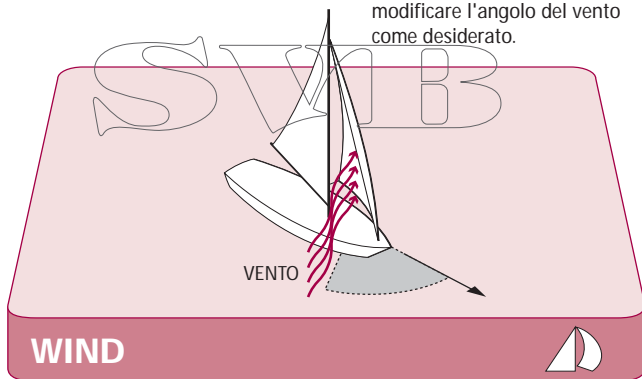


	Premere ripetutamente fino a selezionare WIND
	Attiva l'autopilota in modo WIND e mostra l'angolo corrente del vento
	Regola l'angolo del vento

1 2 3

Da qualunque schermata:

1. Premere ripetutamente **MODE** finché non è selezionato WIND.
2. Premere **PILOT** per attivare il modo WIND.
3. Viene visualizzato l'angolo corrente del vento. Usare i tasti **SINISTRA** e **DRITTA** per modificare l'angolo del vento come desiderato.



Consiglio

Per i migliori risultati di bolina, navigare un po' più poggiate di quanto non si farebbe timonando a mano.

07023-1

Correzioni di rotta usando l'autopilota

In modo WIND si può usare l'autopilota per compiere una correzione di rotta. L'entità della virata viene stabilita dall'autopilota (per modificare l'angolo fare riferimento al manuale dell'autopilota).



1 2 3

MODE

Premere ripetutamente fino a selezionare TACK



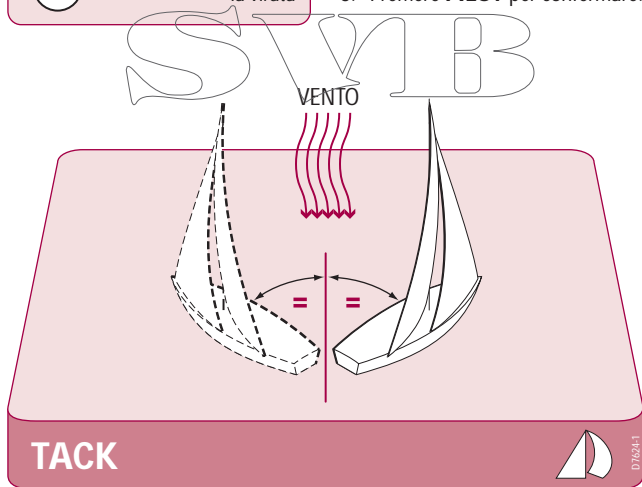
Seleziona la direzione della virata

PILOT

Premere per iniziare la virata

Da qualunque schermata:

1. Premere ripetutamente **MODE** finché non è selezionato TACK.
2. Usare i tasti **SINISTRA** e **DIRITTA** per selezionare la direzione di virata.
3. Premere **PILOT** per confermare.





Come evitare un ostacolo



Anche se l'autopilota è inserito si possono eseguire delle modifiche di rotta temporanee (per esempio per evitare un ostacolo o per modificare la rotta di pochi gradi).



1 2 3

Con l'autopilota attivo:

 o  variazione di rotta di 1°
premere

 o  variazione di rotta di 10°
tenere premuto

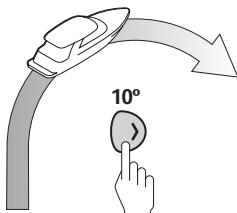
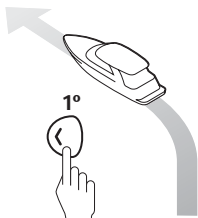


Disattiva l'autopilota e
ripristina il controllo
manuale dell'imbarcazione

Con l'autopilota attivo:

1. Premere brevemente i tasti **SINISTRA** o **DRITTA** per correggere la rotta di 1° a sinistra o a dritta. Con questo metodo si può correggere la rotta di 20° (massimo).
2. Tenere premuti i tasti **SINISTRA** o **DRITTA** per correggere la rotta di 10° a sinistra o a dritta.
3. L'autopilota riprende il controllo sulla nuova rotta.

Ostacolo



Consiglio

Tenendo premuti i tasti **SINISTRA** o **DRITTA** si attiva la funzione SMARTSTEER sugli autopiloti abilitati.

D17625-1

SVIB

3

Configurazione dello SmartController



SVIB

Configurare le pagine Preferiti

Si può cambiare la presentazione, il contenuto e la struttura di 8 pagine Preferiti in base alle proprie esigenze.



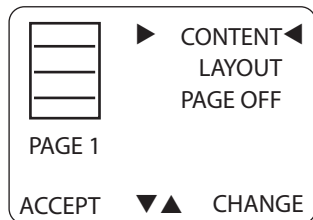
1 2 3



Dalla schermata principale:

1. Premere il tasto soft MENU per visualizzare il menu principale.
2. Usare i tasti **SU/GIU** per visualizzare CHANGE PAGES (MODIFICA PAGINE) e premere il tasto soft SELECT.
3. Usare i tasti **SU/GIU** per visualizzare la pagina che si vuole modificare e premere il tasto soft SELECT.

Per configurare la pagina Preferiti selezionata:



Consiglio

Quando è visualizzata una pagina Preferiti, tenere premuto il tasto MENU per cambiarne il contenuto.

D76827.1

Cambiare il formato delle pagine

Si può modificare il formato delle pagine Preferiti.



1 2 3

Dalla schermata CHANGE PAGES:



LAYOUT



CHANGE

Seleziona il formato successivo (si vedano opzioni di seguito)

Quando è selezionato il formato desiderato:

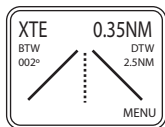
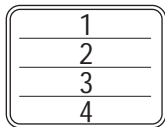
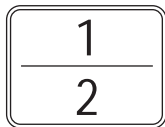
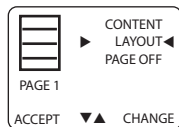


ACCEPT

Dalla schermata CHANGE PAGES:

1. Usare i tasti **SU/GIU** per visualizzare LAYOUT.
2. Premere il tasto soft CHANGE per scorrere le opzioni disponibili. L'icona sulla sinistra riflette l'opzione selezionata.
3. Premere il tasto soft ACCEPT per confermare l'opzione selezionata per la pagina.

Per configurare la pagina Preferiti selezionata:



Consiglio

Se si utilizzano solo poche pagine Preferiti, si può usare la funzione PAGE ON/OFF per disattivare le altre.

101428-1

Cambiare il contenuto delle pagine

Si può modificare il contenuto delle pagine Preferiti.



1 2 3

Dalla schermata CHANGE PAGES:



CONTENT



▲▼
Selezione dati



Selezione tipo di dati

Per confermare i dati selezionati:



ACCEPT

Dalla schermata CHANGE PAGES:

1. Usare i tasti **SU/GIU** per visualizzare **CONTENT** e premere il tasto soft **CHANGE**. Verranno visualizzati i dati correnti.
2. Il tipo di dati selezionato verrà mostrato su sfondo nero. Quando sono visualizzati più tipi di dati, usare il tasto soft per selezionare quello che si vuole modificare.
3. Usare i tasti **SU/GIU** per scorrere i dati disponibili per la selezione corrente. Una volta terminato, premere il tasto soft **ACCEPT** per salvare le modifiche e ritornare alla schermata **CHANGE PAGES**.

Schermata di esempio:

DEPTH	4.7FT
SPEED	11KTS
HEADING	227M
AWS	2.3KTS
ACCEPT	DATA ▼▲



Consiglio

Se si utilizzano solo poche pagine Preferiti, si può usare la funzione **PAGE ON/OFF** per disattivare le altre.

D77629-1

Mostrare o nascondere le pagine

La funzione PAGE ON/OFF consente di attivare o disattivare le pagine per visualizzare solo quelle desiderate.



1 2 3

Dalla schermata CHANGE PAGES:



PAGE ON/OFF



CHANGE

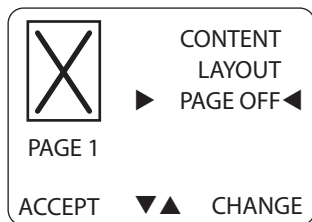
Attiva/disattiva le pagine

Dalla schermata CHANGE PAGES:

1. Usare i tasti **SU/GIU** per visualizzare PAGE ON o PAGE OFF.
2. Lo stato corrente della pagina viene indicato da una denominazione e da un'icona.
3. Premere il tasto soft CHANGE per passare da ON a OFF e viceversa.

SVTB

Schermata di esempio:



Consiglio

Se si visualizzano solo pochi dati, usare il formato più grande per una migliore visualizzazione.

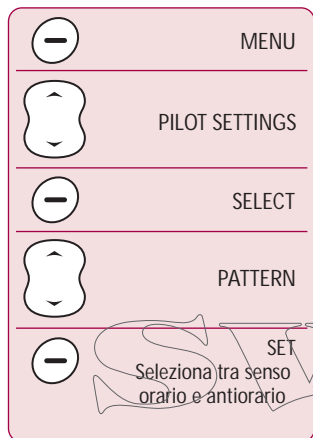
D7630-1

Modificare la direzione dei percorsi

Si può modificare la direzione del percorso autopilota.



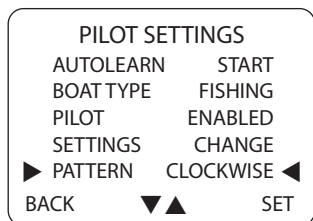
1 2 3



Dalla schermata principale:

1. Premere il tasto soft MENU per visualizzare il menu principale.
2. Usare i tasti **SU/GIU** per visualizzare PILOT SETTINGS e premere il tasto soft SELECT.
3. Usare i tasti **SU/GIU** per visualizzare l'opzione PATTERN (PERCORSO) e premere SET per scegliere tra CLOCKWISE (senso orario) e ANTI-CLOCKWISE (senso antiorario). Una volta terminato, premere BACK per ritornare al menu principale.

Schermata di esempio:



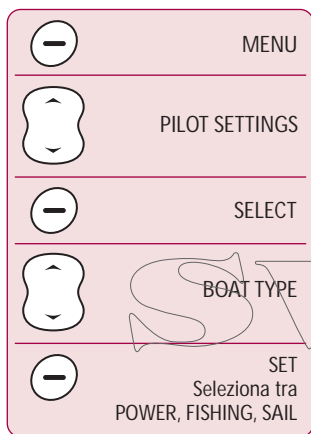
Consiglio

La direzione predefinita è verso dritta (senso orario).

D7631-1

Selezionare il tipo di imbarcazione

Lo SmartController può essere configurato per adattarsi al tipo di imbarcazione sul quale è installato. In questo modo l'interfaccia utente offrirà le migliori prestazioni.

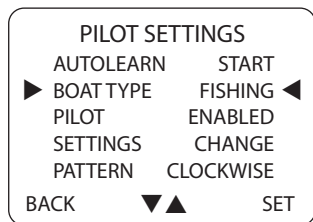


1 2 3

Dalla schermata principale:

1. Premere il tasto soft MENU per visualizzare il menu principale.
2. Usare i tasti **SU/GIU** per visualizzare PILOT SETTINGS e premere il tasto soft SELECT.
3. Usare i tasti **SU/GIU** per visualizzare l'opzione BOAT TYPE (TIPO DI IMBARCAZIONE) e premere SET per scegliere tra POWER (MOTORE), FISHING (PESCA) e SAIL (VELA). Una volta terminato, premere BACK per ritornare al menu principale.

Schermata di esempio:



Consiglio

Se possedete una barca a motore ma necessitate di informazioni sul vento, selezionate SAIL.

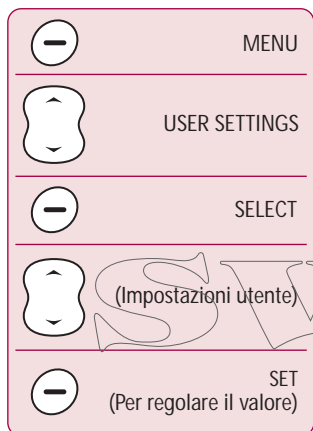
D7632-1

Regolazione dei parametri

Lo SmartController può essere configurato per visualizzare informazioni relative alla posizione corrente nel formato desiderato tramite il menu USER SETTINGS.



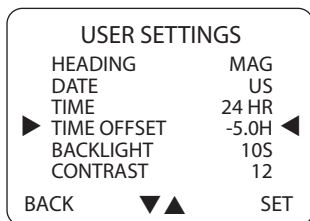
1 2 3



Dalla schermata principale:

1. Premere il tasto soft MENU per visualizzare il menu principale. Usare i tasti **SU/GIU** per visualizzare USER SETTINGS e premere il tasto soft SELECT.
2. Usare i tasti **SU/GIU** per visualizzare il parametro che si desidera modificare. Premere SET per regolare il valore.
3. Una volta terminato, premere BACK per ritornare al menu principale.

Schermata di esempio:



Consiglio

Per ottimizzare la durata della batteria, impostare la retroilluminazione al livello minimo necessario.

D7686-1

SVIB

4

Allarmi e soluzione ai problemi

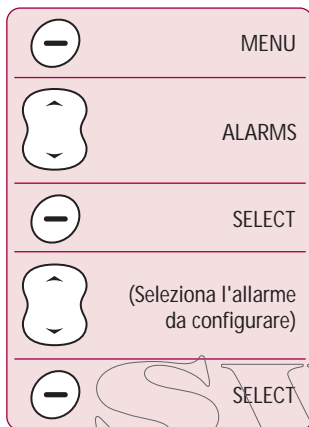


SVIB

Impostazione degli allarmi



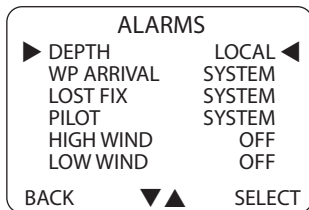
1 2 3



Dalla schermata principale:

1. Premere il tasto soft MENU per visualizzare il menu principale.
2. Usare i tasti **SU/GIU** per visualizzare ALARMS e premere il tasto soft SELECT.
3. Usare i tasti **SU/GIU** per selezionare l'allarme che si desidera modificare e premere il tasto soft SELECT.

Schermata di esempio



Consiglio

Gli allarmi del vento sono visibili solo quando il tipo di imbarcazione è impostato su SAIL.

D7634-1

Impostazione allarmi locali e di sistema

In alcuni casi le soglie degli allarmi locali possono anche essere impostate in modo indipendente dal sistema dell'imbarcazione.



1 2 3

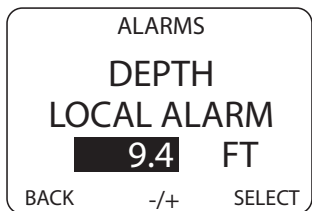


Dalla schermata principale:

1. Premere il tasto soft CHANGE per selezionare il tipo di allarme che si desidera attivare.
2. **SYSTEM** - allarmi dipendenti dal sistema dell'imbarcazione.
LOCAL - allarmi con valore impostato sullo strumento.
OFF - allarme disattivato.
3. Per gli allarmi locali (LOCAL) usare i tasti **SUGIU** per regolare il limite dell'allarme.

SUGIU

Schermata di esempio



Consiglio

Gli allarmi del vento sono visibili solo quando il tipo di imbarcazione è impostato su SAIL.

D/035-1

Messaggi di allarme SmartController

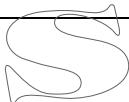
Quando lo SmartController individua un guasto o un malfunzionamento del sistema, attiva uno dei messaggi di allarme elencati nella tabella seguente.

Se non diversamente specificato, prima di risolvere il problema, dovrete premere il tasto **STANDBY** per annullare l'allarme e ritornare al controllo manuale.

In alcune situazioni lo SmartController attiverà più di un allarme. Una volta risolto il primo allarme, verrà visualizzato quello successivo.

MESSAGGI DI ALLARME	POSSIBILI CAUSE e SOLUZIONI
CHECK PILOT	Per informazioni su questo allarme vedere l'unità di controllo principale dell'autopilota.
CURRENT LIMIT	Grave malfunzionamento dell'attuatore: l'attuatore riceve troppa corrente a causa di un corto circuito o di un blocco. Controllare l'attuatore.
DRIVE STOPPED	L'autopilota non è in grado di modificare la posizione del timone (questo si può verificare quando la pressione sul timone è eccessiva o se il trasduttore ha oltrepassato i limiti selezionati del timone o di fine corsa). Controllare il trasduttore e l'attuatore.
LARGE XTE	Questo allarme si attiva quando l'imbarcazione si trova a più di 0,3mn dalla rotta pianificata. L'allarme indica anche se l'errore di fuori rotta è verso DRITTA o SINISTRA.
LRN FAIL 1, 2 or 4	L'AutoLearn non è stato completato correttamente. Codici di errore: 1= L'AutoLearn non è stato eseguito. 2= L'AutoLearn non è stato completato, in genere a causa di un'interruzione manuale. 4= L'AutoLearn non è stato completato, probabilmente a causa di un errore della bussola o dell'attuatore. Ripetere l'intera procedura AutoLearn.

MESSAGGI DI ALLARME	POSSIBILI CAUSE e SOLUZIONI
MOT POW SWAPPED	Al computer di rotta i cavi dell'attuatore sono collegati ai terminali dell'alimentazione (e i cavi dell'alimentazione sono collegati a quelli dell'attuatore). Spegnerlo strumento e invertire i collegamenti.
NO DATA	L'autopilota è in modo Track e: <ul style="list-style-type: none"> • L'autopilota non riceve dati di navigazione SeaTalk oppure • Il sistema di navigazione GPS sta ricevendo un segnale troppo debole; con l'aumento della qualità del segnale l'allarme si cancellerà automaticamente. Nota: L'autopilota sospende la correzione della rotta per tutto il tempo in cui i dati non sono disponibili.
NO GPS COG	L'autopilota non riceve dati COG validi dal GPS. Controllare i collegamenti e verificare che il GPS sia configurato per inviare dati COG.
NO GPS FIX	Il sistema di navigazione GPS sta ricevendo un segnale troppo debole; con l'aumento della qualità del segnale l'allarme si cancellerà automaticamente.
NO PILOT	L'unità di controllo non riesce a trasmettere i dati al sistema SeaTalk. Verificare che tutti i cavi SeaTalk siano collegati correttamente.
OFFCOURSE	Questo allarme viene attivato se l'imbarcazione si discosta dalla prua memorizzata per oltre 20 secondi. L'allarme indica anche se l'errore di fuori rotta è verso DRITTA o SINISTRA.
REGISTRATION INCOMPLETE	La registrazione dello strumento non può essere completata perché il sistema ha individuato altri comandi a distanza nelle vicinanze. 1. Spegnerle tutte le altre unità portatili nelle vicinanze e ripetere la procedura di registrazione. 2. Se l'errore persiste, portare l'imbarcazione al largo (senza altre imbarcazioni nel raggio di 30m) e ripetere la procedura di registrazione.



MESSAGGI DI ALLARME	POSSIBILI CAUSE e SOLUZIONI
RG FAIL	Errore del sensore Gyro Plus. Chiamare un Centro di Assistenza Raymarine.
ROUTE COMPLETE	L'allarme viene attivato al termine di una rotta. Premere PILOT per continuare sulla stessa rotta o STANDBY per ritornare al controllo manuale.
SHIPS BATTERY	Si è verificato un calo di tensione al di sotto dei limiti accettabili; controllare la batteria.
WAYPOINT ADVANCE	Siete arrivati al waypoint di destinazione. L'autopilota chiede conferma per proseguire sul nuovo tratto di rotta. Per accettare premere PILOT .

SVMB

Ricerca guasti

Tutti i prodotti Raymarine sono progettati per garantire molti anni di buon funzionamento e vengono sottoposti a rigorosi test di controllo e di qualità.

Se doveste comunque riscontrare un problema, siete pregati di fare riferimento alla tabella seguente per identificare la causa più probabile e la soluzione corrispondente. Se il problema non è risolvibile, contattare un Centro di Assistenza Autorizzato.

PROBLEMA	POSSIBILI CAUSE e SOLUZIONI
Il display non si accende.	Manca l'alimentazione. Premere C per accendere lo SmartController o caricare la batteria.
L'autopilota non risponde.	Navigare per 30 secondi a una velocità superiore a 2,5 nodi e riprovare. Controllare i collegamenti dell'autopilota.
L'imbarcazione si porta sulla nuova rotta troppo lentamente.	Il guadagno del timone è troppo basso. Completare l'AutoLearn o aumentare il valore.
L'imbarcazione si porta sulla nuova rotta troppo velocemente.	Il guadagno del timone è troppo alto. Completare l'AutoLearn o diminuire il valore.
I dati di posizione non vengono ricevuti.	Il sistema di navigazione non sta trasmettendo dati di posizione corretti.
Il pilota non avanza automaticamente al waypoint successivo.	Non vengono ricevute le informazioni di rilevamento al waypoint dal sistema di navigazione.

Manutenzione

Controlli ordinari

Non esistono parti sostituibili o riparabili direttamente dall'utente. Qualsiasi tentativo di apertura o manomissione dello strumento da parte di personale non autorizzato determina automaticamente l'annullamento della garanzia. Le riparazioni devono essere effettuate solo dai Centri di Assistenza Autorizzati Raymarine.

La manutenzione è limitata ai seguenti controlli periodici:

- Verificare che i collegamenti siano ben fissati.
- Verificare che i cavi non siano danneggiati. Sostituire immediatamente i cavi logori o con ossidazioni.

Pulizia dello SmartController

Non pulire il display con stracci asciutti perché potrebbe graffiarsi. Se necessario, utilizzare un detergente delicato.

Non utilizzare prodotti chimici o abrasivi per pulire l'unità di controllo. Servirsi di un panno pulito e umido.

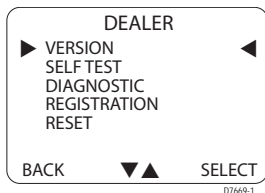
Procedure di manutenzione

Questa sezione comprende le procedure che influiscono sulle prestazioni dell'autopilota e sulla sicurezza dell'imbarcazione. Non devono essere effettuate durante il normale funzionamento, raccomandiamo quindi che vengano eseguite da Personale Autorizzato Raymarine.

Accedere all'area di calibrazione Dealer

Dal modo MAIN MENU tenere premuto SELECT per 5 secondi finché non è visualizzata la schermata di calibrazione Dealer:

Usare i tasti **SU/GIU** per scorrere le opzioni di calibrazione.



Versioni software e hardware

Usare questa opzione per visualizzare la revisione hardware corrente e la versione software dello SmartController. Sull'opzione VERSION premere SELECT per visualizzare le informazioni.

Autotest

Premere SELECT per avviare la sequenza del test e seguire le istruzioni visualizzate. Verranno testate le funzioni del display, dei tasti e dei segnali acustici.

Diagnostiche

Premere **PILOT** per visualizzare lo stato del collegamento wireless.

Registrazione strumento

Per i sistemi wireless Raymarine è necessario “registrare” ogni singolo comando a distanza con la base ricetrasmittente. Questa procedura è necessaria per evitare interferenze da parte di altri utenti wireless.

Nota: Per utilizzare il comando a distanza per esempio su un'altra imbarcazione, dovrete disabilitare la registrazione del sistema corrente e registrarla con il nuovo tramite la funzione REGISTRATION.

Per registrare uno strumento

Sull'opzione REGISTRATION premere SELECT.

Se lo SmartController non è registrato, sul display viene visualizzato **HANDSET NOT REGISTERED** (STRUMENTO NON REGISTRATO). Premere REG per iniziare la procedura di registrazione.



Lo SmartController ricerca la base ricetrasmittente; per interrompere la ricerca in qualunque momento premere EXIT. Quando lo SmartController individua la base ricetrasmittente e la registrazione è completata, viene visualizzato il messaggio **REGISTERED TO BASESTATION** (REGISTRAZIONE COMPLETA).

Nota: Per compiere la registrazione spegnere tutti gli altri strumenti portatili dell'imbarcazione. Se provate a registrare uno strumento quando altri sono attivi, viene visualizzato il messaggio **REGISTRATION INCOMPLETE** (REGISTRAZIONE INCOMPLETA).



Disabilitare la registrazione di uno strumento

Sull'opzione REGISTRATION, premere SELECT.

Se lo SmartController è già registrato, sul display viene visualizzato **REGISTERED TO BASESTATION**. Premere DEREG per continuare o EXIT per annullare l'operazione.



Lo SmartController proverà a comunicare con la base ricetrasmittente e a disabilitare la registrazione. Una volta completata, viene visualizzato il messaggio HANDSET NOT REGISTERED (STRUMENTO NON REGISTRATO).

Se lo SmartController non riesce a comunicare con la base ricetrasmittente viene visualizzato il messaggio BASE NOT FOUND (BASE NON INDIVIDUATA). Si può comunque disabilitare la registrazione premendo SELECT. Per uscire senza disabilitare la registrazione premere EXIT.

Ritorno alle impostazioni di fabbrica

Questa opzione cancella tutte le impostazioni dello SmartController. Selezionare RESET e tenere premuto SELECT per due secondi per attivare la funzione.

Nota: Il reset non modifica lo stato di registrazione dello SmartController.

Assistenza

I prodotti Raymarine sono supportati da una vasta rete di Centri di Assistenza Autorizzati. Fare riferimento alla fine del manuale. Se è necessario contattare il Centro di Assistenza, fornire sempre:

- La matricola, stampata sulla parte posteriore dello strumento.
- La versione software.

5

Informazioni sulla sicurezza



SVIB

Informazioni sulla sicurezza

Installazione del prodotto

Questo prodotto deve essere installato e utilizzato seguendo le istruzioni contenute nel presente manuale. L'inosservanza di queste procedure può provocare malfunzionamento del prodotto, lesioni personali e/o danni all'imbarcazione.

Poiché un corretto controllo della rotta è fondamentale per la sicurezza, **RACCOMANDIAMO VIVAMENTE** che il prodotto venga installato da un Centro di Assistenza Autorizzato Raymarine.

AVVERTENZA: Sicurezza elettrica

Verificare che lo strumento non sia alimentato prima di effettuare qualunque collegamento elettrico.

AVVERTENZA: Calibrazione

La calibrazione originale del prodotto dovrebbe fornire prestazioni stabili su gran parte delle imbarcazioni. Per ottenere le migliori prestazioni, prima dell'utilizzo è necessario completare la procedura di AutoLearn descritta nel manuale dell'autopilota, se abilitato a questa funzione.

AVVERTENZA: Aiuto alla navigazione

Questo prodotto è stato progettato per offrire la massima precisione e affidabilità, ma le sue prestazioni possono essere influenzate da numerosi fattori. Per questo deve essere utilizzato solo come ausilio alla navigazione e non deve sostituire la prudenza e l'esperienza. Un controllo attento e continuo deve sempre essere mantenuto anche in condizioni di navigazione e di mare ottimali.

AVVERTENZA: Unità di controllo autopilota

Se il controllo a distanza è l'unico metodo per comandare l'autopilota, assicurarsi che il sistema comprenda un modo facilmente accessibile per spegnere l'autopilota.

Lo SmartController procurerà una nuova dimensione ai piaceri della navigazione. Tuttavia è diretta responsabilità dello skipper verificare costantemente la sicurezza dell'imbarcazione osservando con molta attenzione le seguenti regole:

- Assicurarsi che al timone ci sia SEMPRE qualcuno che possa prendere il controllo manuale in caso di emergenza.
- Assicurarsi che tutti i membri dell'equipaggio siano in grado di eseguire le procedure per disattivare l'autopilota.
- Mantenere un controllo continuo e costante verificando la presenza di altre barche o di ostacoli alla navigazione; anche in condizioni di navigazione e di mare ottimali una situazione di pericolo potrebbe verificarsi all'improvviso.
- Mantenere una registrazione accurata dei punti nave con l'ausilio di un sistema di navigazione o tramite rilevamenti ottici.
- Riportare tutti i dati di posizione ricavati su una carta di navigazione aggiornata. Assicurarsi che il pilota navighi in acque prive di ostacoli. Prestare particolare attenzione al fenomeno della corrente: l'autopilota non può tenerne conto.
- Anche quando il pilota segue una rotta controllata da un sistema di radio navigazione, prendere nota dei dati di posizione e riportarli su una carta. In particolari condizioni i sistemi di radio navigazione potrebbero produrre errori significativi che l'autopilota non è in grado di identificare.

Note sulla sicurezza

Non lasciare il comando a distanza dove la temperatura può superare i 60°C.

Non smontare lo SmartController o i suoi accessori.

Usare solo la cinghietta in dotazione con lo SmartController o comunque fornita da Raymarine.

Spegnere il sistema SmartController nelle stazioni di rifornimento anche se non rifornite la vostra imbarcazione.

Lo SmartController può influire sul funzionamento di apparecchiature mediche, come per esempio apparecchi acustici o pacemaker. Rispettare le raccomandazioni dei relativi produttori.

Energia di radio frequenza

Lo SmartController e la base ricetrasmittente trasmettono e ricevono a bassa potenza. Quando accesi, ricevono e trasmettono a intermittenza energia (onde radio) di radiofrequenza (RF).

Esposizione all'energia di radiofrequenza

Lo SmartController è progettato per non superare i limiti previsti per l'esposizione all'energia di radiofrequenza stabiliti dalle autorità sanitarie internazionali. Questi limiti stabiliscono i livelli massimi consentiti all'esposizione umana ai campi elettromagnetici. Un esempio di linee guida e norme di radiofrequenza alle quali è conforme lo SmartController è:

BS EN 50371:2002 - Norma generica per dimostrare la conformità di apparecchi elettronici ed elettrici di bassa potenza ai limiti di base fissati per la popolazione.

Informazioni FCC (USA)

Questi strumenti sono conformi alla Parte 15 delle norme FCC. Il funzionamento è soggetto alle seguenti condizioni: (1) questi strumenti non devono causare interferenze pericolose e (2) questi strumenti devono accettare le interferenze ricevute, tra cui quelle che possono causare operazioni indesiderate.

Modifiche o cambiamenti a questo strumento non espressamente approvate da Raymarine in forma scritta possono costituire una violazione

alle norme FCC e annullare l'autorizzazione per l'utente all'utilizzo dello strumento.

Smaltimento

Lo smaltimento di questo prodotto deve essere effettuato in conformità alle norme vigenti in materia.

Non bruciare o aprire la batteria.

Uso

Lo SmartController e la base ricetrasmittente fanno parte di un autopilota e sistema Raymarine e il loro utilizzo è a uso diportistico o per piccole imbarcazioni da lavoro.

Dichiarazione di conformità

Raymarine UK Ltd dichiara che lo SmartController e la base ricetrasmittente sono conformi ai requisiti essenziali e ad altre disposizioni rilevanti della Direttiva Comunitaria 1999/5/EC.

Si può prendere visione della Dichiarazione di conformità originale sulla pagina del relativo prodotto al sito www.raymarine.com

Linee guida EMC

Tutti gli apparati ed accessori sono stati realizzati da Raymarine seguendo i migliori standard qualitativi vigenti nell'ambito della nautica da diporto.

Il loro design e la loro progettazione sono conformi alle norme previste per la Compatibilità Elettromagnetica (EMC), ma una corretta installazione è fondamentale per assicurare che il buon funzionamento degli apparati non venga compromesso.

Collegamento ad altri strumenti

Se la strumentazione viene collegata ad altri strumenti che utilizzano un cavo non fornito da Raymarine, il nucleo in ferrite DEVE sempre essere montato sul cavo vicino allo strumento Raymarine.

Informazioni sul manuale

Le informazioni contenute nel presente manuale sono da ritenersi corrette al momento della stampa. Nessun tipo di responsabilità potrà essere attribuita a Raymarine per eventuali inesattezze od omissioni. Raymarine, in accordo con la propria politica di continuo miglioramento e aggiornamento, si riserva il diritto di effettuare cambiamenti senza l'obbligo di preavviso, agli apparati, alle loro specifiche e alle istruzioni contenute in questo manuale.

Per consentire un più agevole utilizzo di questo manuale, il quale si riferisce ad uno strumento con software multilingua, alcuni termini sono riportati in inglese oltre che in italiano.



SeaTalk® è un marchio registrato Raymarine.

Tutti gli altri marchi registrati sono riconosciuti.

© Copyright Raymarine UK Limited 2004.