

# **FURUNO**

## **ΟΔΗΓΙΕΣ ΧΡΗΣΤΗ**

### *ΑΥΤΟΜΑΤΟΣ ΠΙΛΟΤΟΣ*

Μοντέλο **NAVpilot-300**

---



# ΣΗΜΑΝΤΙΚΕΣ ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΕΙΣ

## Γενικά

- Ο χειριστής αυτού του εξοπλισμού θα πρέπει να διαβάσει και να ακολουθήσει τις περιγραφές του παρόντος εγχειριδίου. Λανθασμένες ενέργειες χρήσης ή συντήρησης μπορούν να οδηγήσουν σε ακύρωση της εγγύησης ή να προκαλέσουν τραυματισμό.
- Μην αντιγράφετε οποιοδήποτε μέρος αυτού του εγχειριδίου χωρίς τη γραπτή άδεια της FURUNO.
- Σε περίπτωση που χαθεί ή φθαρεί το παρόν εγχειρίδιο, απευθυνθείτε στον προμηθευτή σας για την αντικατάστασή του.
- Τα περιεχόμενα του παρόντος εγχειριδίου και οι προδιαγραφές του εξοπλισμού ενδέχεται να αλλάξουν χωρίς ειδοποίηση.
- Τα παραδείγματα οθονών (ή εικόνων) που εμφανίζονται σε αυτό το εγχειρίδιο μπορεί να διαφέρουν από τις οθόνες που βλέπετε στον εξοπλισμό σας. Οι οθόνες που βλέπετε εξαρτώνται από τη διαμόρφωση του συστήματός σας και τις ρυθμίσεις του εξοπλισμού.
- Φυλάξτε το παρόν εγχειρίδιο για μελλοντική αναφορά.
- Οποιοσδήποτε τροποποιήσεις του εξοπλισμού (συμπεριλαμβανομένου του λογισμικού) από άτομα μη εξουσιοδοτημένα από την FURUNO θα ακυρώσουν την εγγύηση.
- Η παρακάτω εταιρεία ενεργεί ως αντιπρόσωπός μας στην Ευρώπη, όπως ορίζεται στην ΑΠΟΦΑΣΗ αριθ. 768/2008/ΕΚ.
  - Ονομασία: FURUNO EUROPE B.V.
  - Διεύθυνση: Ridderhaven 19B, 2984 BT Ridderkerk, Κάτω Χώρες
- Όλες οι εμπορικές επωνυμίες και τα ονόματα προϊόντων είναι εμπορικά σήματα, σήματα κατατεθέντα ή σήματα υπηρεσιών των αντίστοιχων κατόχων τους.
- Η ονομασία και τα λογότυπα Bluetooth® αποτελούν σήματα κατατεθέντα της Bluetooth SIG, Inc.

IC Approved Bluetooth®

**7305A-RM1017**

## Πώς να απορρίψετε αυτό το προϊόν

Απορρίψτε αυτό το προϊόν σύμφωνα με τους τοπικούς κανονισμούς σχετικά με την απόρριψη βιομηχανικών αποβλήτων. Για την απόρριψη εντός των ΗΠΑ, ανατρέξτε στην αρχική σελίδα της Electronics Industries Alliance (<http://www.eiae.org/>) για την ορθή μέθοδο απόρριψης.

## Πώς να απορρίψετε μια χρησιμοποιημένη μπαταρία

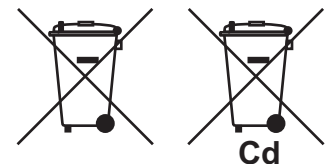
Ορισμένα προϊόντα FURUNO έχουν μπαταρίες. Για να διαπιστώσετε εάν το προϊόν σας έχει μπαταρία, ανατρέξτε στο κεφάλαιο “Συντήρηση”. Εάν το προϊόν έχει μπαταρία, ακολουθήστε τις παρακάτω οδηγίες. Τυλίξτε με ταινία τους πόλους + και - της μπαταρίας πριν από την απόρριψη για να αποφύγετε το ενδεχόμενο πυρκαγιάς και τη δημιουργία θερμότητας που προκαλείται από βραχυκύκλωμα.

### Στην Ευρωπαϊκή Ένωση

Το σύμβολο του διαγραμμένου κάδου απορριμμάτων υποδεικνύει ότι κανένας τύπος μπαταρίας δεν θα πρέπει να απορρίπτεται σε τυπικό κάδο απορριμμάτων ή σε τυπικό σημείο απόρριψης απορριμμάτων. Μεταφέρετε τις χρησιμοποιημένες μπαταρίες σε ένα σημείο συλλογής μπαταριών σύμφωνα με την τοπική νομοθεσία και την Οδηγία περί μπαταριών 2006/66/ΕΕ.

### Στις ΗΠΑ

Το σύμβολο της ταινίας Mobius (τρία διαδοχικά βέλη) υποδεικνύει ότι οι μπαταρίες νικελίου-καδμίου και οι επαναφορτιζόμενες μπαταρίες μολύβδου-οξέος θα πρέπει να ανακυκλώνονται. Μεταφέρετε τις χρησιμοποιημένες μπαταρίες σε ένα σημείο συλλογής μπαταριών σύμφωνα με την τοπική νομοθεσία.



## ΣΗΜΑΝΤΙΚΕΣ ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΕΙΣ

### Σε άλλες χώρες

Δεν υπάρχουν διεθνή πρότυπα για το σύμβολο ανακύκλωσης μπαταριών. Ο αριθμός των συμβόλων μπορεί να αυξηθεί όταν οι άλλες χώρες δημιουργήσουν τα δικά τους σύμβολα ανακύκλωσης στο μέλλον.



# ΟΔΗΓΙΕΣ ΑΣΦΑΛΕΙΑΣ

Διαβάστε αυτές τις οδηγίες ασφαλείας πριν από τον χειρισμό του εξοπλισμού.



## ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ

Υποδεικνύει μια κατάσταση που μπορεί να προκαλέσει θάνατο ή σοβαρό τραυματισμό εάν δεν αποφευχθεί.



## ΠΡΟΣΟΧΗ

Υποδεικνύει μια κατάσταση που μπορεί να προκαλέσει μικρό ή μέτριο τραυματισμό, εάν δεν αποφευχθεί.



Προειδοποίηση, Προσοχή



Απαγορευμένη ενέργεια



Υποχρεωτική ενέργεια



## ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ



**Μην αποσυναρμολογείτε ή κάνετε μετατροπές στον εξοπλισμό.**

Υπάρχει κίνδυνος πυρκαγιάς ή ηλεκτροπληξίας εάν τροποποιηθεί ο εξοπλισμός.



**Διακόψτε αμέσως την παροχή ρεύματος, εάν εισχωρήσει νερό στον εξοπλισμό ή αν ο εξοπλισμός βγάζει καπνό ή φωτιά.**

Η συνεχής χρήση του εξοπλισμού μπορεί να προκαλέσει φωτιά ή ηλεκτροπληξία.



**Μη ρυθμίζετε την ταχύτητα αλλαγής πορείας πολύ υψηλά.**

Το σκάφος θα στρέψει πολύ απότομα κατά την αλλαγή πορείας, με αποτέλεσμα να προκληθεί πολύ επικίνδυνη κατάσταση.



**Μη χρησιμοποιείτε τον αυτόματο πιλότο στις ακόλουθες περιπτώσεις:**

- Η ταχύτητα του σκάφους υπερβαίνει τους 40 κόμβους
- Κατά την πλεύση σε στενά κανάλια
- Κατά την είσοδο/έξοδο από το λιμάνι
- Κατά την πλεύση σε περιοχές με πολλή κίνηση
- Κατά την πλεύση σε περιοχές με περιορισμένη ορατότητα, που επηρεάζεται από ομίχλη/νέφος/βροχή
- Όταν το σκάφος είναι προσδεδμένο



## ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ



**Να ακολουθείτε τα παρακάτω σημεία προσοχής όταν χρησιμοποιείτε τον αυτόματο πιλότο:**

- Να επαγρυπνείτε
- Να παρακολουθείτε για τυχόν εκτροπή του σκάφους



**Μη χρησιμοποιείτε τη λειτουργία προσομοίωσης πάνω στο σκάφος.**

Το πηδάλιο μπορεί να μετακινηθεί ξαφνικά. Πρόκειται για μια ειδική λειτουργία για τεχνικούς.



**Μη χρησιμοποιείτε τη στροφή ORBIT σε ταραγμένες θάλασσες.**

Επειδή το σκάφος στρέφεται κατά έναν κύκλο 360° γύρω από το σημείο διαδρομής, τυχόν μεγάλο κύμα ή ισχυρός άνεμος μπορεί να προκαλέσει ανατροπή του σκάφους.



**Για τη λειτουργία στροφής με οκτάρια, βεβαιωθείτε ότι δεν υπάρχει κανένα αντικείμενο στη γενική περιοχή του σημείου διαδρομής.**

Η απόσταση από το σημείο διαδρομής έως το σημείο στροφής εξαρτάται από την ταχύτητα του σκάφους.



**Χρησιμοποιήστε τη σωστή ασφάλεια.**

Αν χρησιμοποιήσετε ακατάλληλη ασφάλεια, μπορεί να προκληθεί πυρκαγιά ή βλάβη στη συσκευή.



## ΠΡΟΣΟΧΗ



**Μην ασκείτε υπερβολική δύναμη και αποφύγετε τους κραδασμούς στην οθόνη LCD.**

Η υπερβολική δύναμη ή οι κραδασμοί μπορούν να προκαλέσουν βλάβες στην οθόνη LCD ή φθορές στον εξοπλισμό.



**Σε περίπτωση διακοπής ρεύματος, απενεργοποιήστε τον αυτόματο πιλότο ή αναλάβετε τη χειροκίνητη πηδαλιούχηση του σκάφους.**

Αν ο εξοπλισμός παραμείνει στη λειτουργία AUTO ή NAV κατά τη διάρκεια διακοπής ρεύματος θα προκληθεί φθορά στον μηχανισμό του πηδαλίου.



**Έχετε υπόψη τα παρακάτω σημεία κατά τη χρήση του Fantum Feedback™.**

Ο αυτόματος πιλότος δεν μπορεί να εντοπίσει τη θέση του πηδαλίου κατά τη χρήση του Fantum Feedback™. Επομένως, μπορεί να σημειωθεί υπερστροφή μετά την υπέρβαση του ορίου του πηδαλίου. Εάν συνεχιστεί η υπερστροφή, η μονάδα οδήγησης ενδέχεται να παρουσιάζει δυσλειτουργίες και να εμποδίζεται η αυτόματη πηδαλιούχηση. Για την αποφυγή της υπερστροφής, λάβετε υπόψη τα εξής.

- Χρησιμοποιείτε τον αυτόματο πιλότο εντός των ορίων ταχύτητας στα οποία ο αυτόματος πιλότος είναι σε θέση να ελέγξει το σκάφος. Να είστε ιδιαίτερα προσεκτικοί ώστε να διατηρείτε την πρύμνη στραμμένη προς την κατεύθυνση του ανέμου (ή του ρεύματος) στη λειτουργία SABIKI.

- Να ελέγχετε πάντα τη θέση του πηδαλίου ώστε να σταματά το πηδάλιο με τον αυτόματο πιλότο πριν φτάσει στο όριο του πηδαλίου.

- Όταν το πηδάλιο φτάσει στο όριο, η μονάδα οδήγησης απενεργοποιείται προσωρινά και ο αυτόματος πιλότος δεν μπορεί να μετακινήσει το πηδάλιο. Σε αυτήν την περίπτωση, ενεργοποιείται ο συναγερμός απόκλισης (βλ. ενότητα 3.5) ανεξάρτητα από την τιμή της ρύθμισης. Σε αυτήν την περίπτωση, κάντε εναλλαγή στη λειτουργία STBY και στρίψτε το τιμόνι για να μετακινήσετε το πηδάλιο.



## ΠΡΟΣΟΧΗ



**Να χρησιμοποιείτε μόνο την καθορισμένη μπαταρία. Κατά την αντικατάσταση της μπαταρίας, βεβαιωθείτε ότι η πολικότητα είναι σωστή.**

Η λανθασμένη τοποθέτηση της μπαταρίας μπορεί να προκαλέσει έκρηξη ή ζημιές στον εξοπλισμό.

### Ετικέτες προειδοποίησης

Υπάρχουν ετικέτες προειδοποίησης στον εξοπλισμό. Μην αφαιρείτε τις ετικέτες. Εάν μια ετικέτα λείπει ή έχει καταστραφεί, επικοινωνήστε με έναν αντιπρόσωπο ή προμηθευτή της FURUNO για να την αντικαταστήσετε.

**Do not remove cover.  
No user-serviceable parts inside.**

サービスマン以外の方はカバーを開けないで下さい。

请不要打开盖子。  
内部无用户可以维修的器件。

Όνομα: Ετικέτα προειδοποίησης (μικρή)  
Τύπος: 64-034-2002  
Κωδικός: 100-416-400-10

### Σχετικά με την οθόνη TFT LCD

Η οθόνη TFT LCD έχει κατασκευαστεί με τις πιο πρόσφατες τεχνολογίες LCD και εμφανίζει το 99,99% των pixel που διαθέτει. Το υπόλοιπο 0,01% των pixel ενδέχεται να είναι σβηστά ή να τρεμοπαίζουν, ωστόσο αυτό δεν αποτελεί ένδειξη δυσλειτουργίας.

<b>ΠΡΟΛΟΓΟΣ</b> .....	<b>viii</b>
<b>ΔΙΑΜΟΡΦΩΣΗ ΣΥΣΤΗΜΑΤΟΣ</b> .....	<b>x</b>
<b>1. ΕΙΣΑΓΩΓΗ</b> .....	<b>1-1</b>
1.1 Επισκόπηση χειριστηρίων .....	1-1
1.2 Πώς να ενεργοποιήσετε/απενεργοποιήσετε τη συσκευή.....	1-3
1.3 Πώς να προσαρμόσετε τη φωτεινότητα της οθόνης και τον ρυθμιστή φωτεινότητας ταμπλό.....	1-5
1.4 Πώς να αλλάξετε το χρώμα της οθόνης.....	1-5
1.5 Επισκόπηση λειτουργιών πηδαλιούχησης .....	1-6
1.5.1 Περιοχή γραφημάτων.....	1-6
1.5.2 Περιοχή πλαισίου δεδομένων.....	1-9
1.6 Επισκόπηση λειτουργιών μενού.....	1-10
<b>2. ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΕΣ ΠΗΔΑΛΙΟΥΧΗΣΗΣ</b> .....	<b>2-1</b>
2.1 Λειτουργία Standby (STBY).....	2-1
2.2 Λειτουργία AUTO.....	2-2
2.2.1 Πώς να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία AUTO.....	2-2
2.2.2 Λειτουργία ADVANCED AUTO.....	2-4
2.3 Λειτουργία NAV .....	2-5
2.3.1 Πώς να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία NAV .....	2-5
2.3.2 Μέθοδος πλεύσης για τη λειτουργία NAV.....	2-6
2.3.3 Μέθοδος αλλαγής σημείων διαδρομής.....	2-7
2.3.4 Πώς να ορίσετε τη συμπεριφορά πηδαλιούχησης του σκάφους σας μετά την άφιξη σε ένα σημείο διαδρομής .....	2-7
2.4 Λειτουργία TURN.....	2-8
2.4.1 Πώς να επιλέξετε μια στροφή και να ξεκινήσετε τη στροφή .....	2-8
2.4.2 Πώς να ορίσετε τη γωνία για στροφές .....	2-10
2.5 Λειτουργία FishHunter™ .....	2-11
2.5.1 Πώς να επιλέξετε μια στροφή FishHunter™ και να ξεκινήσετε τη στροφή.....	2-11
2.5.2 Τύποι στροφών που είναι διαθέσιμοι με τη λειτουργία FishHunter™ .....	2-12
2.5.3 Πώς να ρυθμίσετε τις παραμέτρους της λειτουργίας FishHunter™ .....	2-16
2.6 Λειτουργία SABIKI™ .....	2-17
2.6.1 Πώς να χρησιμοποιήσετε τη λειτουργία SABIKI™ .....	2-18
2.6.2 Πώς να προσαρμόσετε την απόκριση για τη λειτουργία SABIKI™ .....	2-19
2.7 Λειτουργίες DODGE και NFU .....	2-20
2.7.1 Πώς να χρησιμοποιήσετε τη λειτουργία DODGE .....	2-20
2.7.2 Πώς να χρησιμοποιήσετε τη λειτουργία NFU .....	2-20
2.8 Λειτουργία OVRD (μόνο για το σύστημα EVC) .....	2-21
2.8.1 Ενεργοποίηση λειτουργίας OVRD στην κατάσταση STBY.....	2-21
2.8.2 Ενεργοποίηση λειτουργίας OVRD στη λειτουργία AUTO ή NAV.....	2-21
2.9 Λειτουργία Safe Helm.....	2-22
2.10 Λειτουργία Power Assist.....	2-24
<b>3. ΣΥΝΑΓΕΡΜΟΙ</b> .....	<b>3-1</b>
3.1 Πώς να εμφανίσετε το μενού συναγερμών .....	3-2
3.2 Πώς να ρυθμίσετε τον συναγερμό παρακολούθησης.....	3-2
3.3 Πώς να ρυθμίσετε τον συναγερμό εκτροπής.....	3-3
3.4 Πώς να προβάλετε τα μηνύματα συναγερμών .....	3-3
3.5 Πώς να εμφανίσετε το ημερολόγιο συναγερμών.....	3-4

<b>4.</b>	<b>ΠΩΣ ΝΑ ΠΡΟΣΑΡΜΟΣΕΤΕ ΤΟ ΝΑΥΡΙΛΟΤ</b> .....	<b>4-1</b>
4.1	Πώς να ρυθμίσετε τις παραμέτρους .....	4-1
4.1.1	Αυτόματη ρύθμιση παραμέτρων .....	4-1
4.1.2	Χειροκίνητη ρύθμιση παραμέτρων .....	4-2
4.1.3	Υπολογισμός ταχύτητας .....	4-4
4.2	Επίπεδο οδήγησης πηδαλίου (Για το Fantum Feedback™) .....	4-4
4.3	Πηγή δεδομένων πλοήγησης .....	4-5
4.4	Μενού System Setup .....	4-5
<b>5.</b>	<b>ΤΗΛΕΧΕΙΡΙΣΤΗΡΙΟ GC-001</b> .....	<b>5-1</b>
5.1	Μονάδα τηλεχειριστηρίου GC-001 .....	5-1
5.2	Πώς να ενεργοποιήσετε/απενεργοποιήσετε τη μονάδα .....	5-1
5.3	Επισκόπηση οθόνης .....	5-2
5.4	Επισκόπηση μενού GC-001 .....	5-3
5.5	Συναγερμοί GC-001 .....	5-5
5.5.1	Προτεραιότητα συναγερμού .....	5-5
5.5.2	Λίστα ειδοποιήσεων συναγερμού .....	5-5
5.6	Πώς να προσαρμόσετε τις ρυθμίσεις για το GC-001 .....	5-7
5.6.1	Πώς να κλειδώσετε/ξεκλειδώσετε τα πλήκτρα .....	5-8
5.6.2	Πώς να αλλάξετε τις ρυθμίσεις βομβητή και δόνησης .....	5-8
5.6.3	Πώς να ενεργοποιήσετε/απενεργοποιήσετε τη λειτουργία στροφής με κίνηση ... .....	5-9
5.6.4	Πώς να ενεργοποιήσετε/απενεργοποιήσετε τον οπίσθιο φωτισμό οθόνης .....	5-9
5.6.5	Πώς να ρυθμίσετε το χρονόμετρο της λειτουργίας αδράνειας .....	5-9
5.6.6	Πώς να χρησιμοποιήσετε τη λειτουργία [AUTO OFF] .....	5-10
5.7	Πώς να χρησιμοποιήσετε τη λειτουργία στροφής με κίνηση .....	5-10
5.8	Πώς να κάνετε σύνδεση (σύζευξη) του GC-001 με το NAVpilot-300 .....	5-11
5.9	Λειτουργίες του GC-001 με το NAVpilot-300 .....	5-13
5.9.1	Λειτουργία Standby (STBY) .....	5-13
5.9.2	Λειτουργία Autopilot (AUTO) .....	5-14
5.9.3	Λειτουργία Navigation (NAV) .....	5-15
5.9.4	Λειτουργίες TURN και FISHHUNTER™ .....	5-16
5.9.5	Λειτουργία SABIKI™ .....	5-17
5.10	Μενού διαγνωστικών ελέγχων .....	5-18
<b>6.</b>	<b>ΣΥΝΤΗΡΗΣΗ, ΑΝΤΙΜΕΤΩΠΙΣΗ ΠΡΟΒΛΗΜΑΤΩΝ</b> .....	<b>6-1</b>
6.1	Προληπτική συντήρηση .....	6-1
6.2	Αντικατάσταση ασφάλειας .....	6-2
6.3	Αντιμετώπιση προβλημάτων .....	6-2
6.4	Διαγνωστικοί έλεγχοι .....	6-4
6.4.1	Μενού διαγνωστικών ελέγχων .....	6-4
6.4.2	Έλεγχος μονάδας επεξεργαστή .....	6-5
6.4.3	Έλεγχος μονάδας ελέγχου .....	6-6
6.4.4	Έλεγχος πληκτρολογίου .....	6-7
6.4.5	Έλεγχος οθόνης .....	6-7
6.4.6	Έλεγχος πηδαλίου .....	6-8
6.4.7	Έλεγχος αισθητήρα τιμονιού .....	6-11
6.5	Δεδομένα συστήματος .....	6-13
6.6	Μηνύματα .....	6-13
6.6.1	Εμφάνιση αναδυόμενου μηνύματος .....	6-13
6.6.2	Μενού μηνύματος .....	6-13
6.6.3	Περιγραφή μηνύματος .....	6-14
6.7	Πώς να προβάλετε τους αισθητήρες σε χρήση .....	6-18
	<b>APPENDIX 1 ΔΕΝΤΡΟ ΜΕΝΟΥ</b> .....	<b>AP-1</b>
	<b>ΠΡΟΔΙΑΓΡΑΦΕΣ</b> .....	<b>SP-1</b>
	<b>INDEX</b> .....	<b>IN-1</b>

# ΠΡΟΛΟΓΟΣ

## Λίγα λόγια για τον κάτοχο του προϊόντος NAVpilot-300

Συγχαρητήρια για την επιλογή του NAVpilot-300. Πιστεύουμε πως θα διαπιστώσετε ότι η επωνυμία FURUNO αποτελεί συνώνυμο της ποιότητας και της αξιοπιστίας.

Από το 1948, η FURUNO Electric Company απολαμβάνει αξιοζήλευτη φήμη για τα πρωτοποριακά και αξιόπιστα ηλεκτρονικά προϊόντα ναυτιλίας. Η αφοσίωσή μας στην αριστεία υποστηρίζεται από το εκτεταμένο παγκόσμιο δίκτυο των συνεργατών και των αντιπροσώπων μας.

Ο εξοπλισμός σας έχει σχεδιαστεί και κατασκευαστεί για να ανταποκρίνεται στις αυστηρές απαιτήσεις του θαλάσσιου περιβάλλοντος. Ωστόσο, καμία μηχανή δεν μπορεί να εκτελέσει τις προβλεπόμενες λειτουργίες της, εάν δεν υπόκειται σε κατάλληλο χειρισμό και συντήρηση. Παρακαλούμε διαβάστε προσεκτικά και τηρήστε τις διαδικασίες χειρισμού και συντήρησης που παρουσιάζονται σε αυτό το εγχειρίδιο.

Σας ευχαριστούμε για την προτίμηση και την αγορά του εξοπλισμού FURUNO.

Θα εκτιμούσαμε να μαθαίναμε από εσάς, τον τελικό χρήστη, εάν πετυχαίνουμε το σκοπό μας.

## Χαρακτηριστικά

Το NAVpilot-300 αποτελείται από μια μονάδα επεξεργαστή, μια μονάδα οθόνης και ένα τηλεχειριστήριο. Αυτό το σύστημα έχει σχεδιαστεί για χρήση σε σκάφη 7,5 μέτρων με εσωλέμβια, εξωλέμβια, εσωλέμβια/εξωλέμβια μηχανή ή μηχανές DBW\*.

Τα κύρια χαρακτηριστικά της μονάδας NAVpilot-300 είναι:

- Ο τηλεχειρισμός που είναι δυνατός με το τηλεχειριστήριο του βασικού εξοπλισμού GC-001.
- Η “προσαρμοσίμη” τεχνολογία η οποία επιτρέπει στο NAVpilot να βελτιώνει συνεχώς την πηδαλιούχηση του σκάφους σας σε κάθε ταξίδι.
- Οι ευέλικτες, έγχρωμες οθόνες LCD υψηλής ανάλυσης που παρέχουν μια μεγάλη ποικιλία διαμορφώσεων της προβολής με δυνατότητα ορισμού από τον χρήστη.
- Η αυτόματη διαμόρφωση και αυτοεκπαίδευση για την ταχύτητα και την πορεία του σκάφους.
- Η πρόσβαση σε όλες τις λειτουργίες με το πάτημα ενός μόνο κουμπιού.
- Το “FishHunter™” το οποίο καθοδηγεί το σκάφος σας για ελιγμούς σε κύκλο, τροχιά, έλικα, οκτάρια ή ζγκ-ζαγκ γύρω από κοπάδια ψαριών ή άλλο στόχο.
- Η συμβατότητα με τους χαρτογράφους NavNet TZtouch και NavNet TZtouch2.
- Η διασύνδεση έως και 3 συστημάτων NAVpilot-300.

\*: Τα συστήματα DBW (Drive By Wire) που είναι συμβατά με το NAVpilot-300 είναι τα εξής:

- VOLVO PENTA IPS
- YAMAHA Helm Master
- YANMAR VC10
- SEASTAR SOLUTIONS OPTIMUS [Η έκδοση λογισμικού της συνδεδεμένης κύριας PCM (μονάδας ελέγχου αντλίας) θα πρέπει να είναι “Rev. T” ή νεότερη.]

## Αριθμοί προγραμμάτων

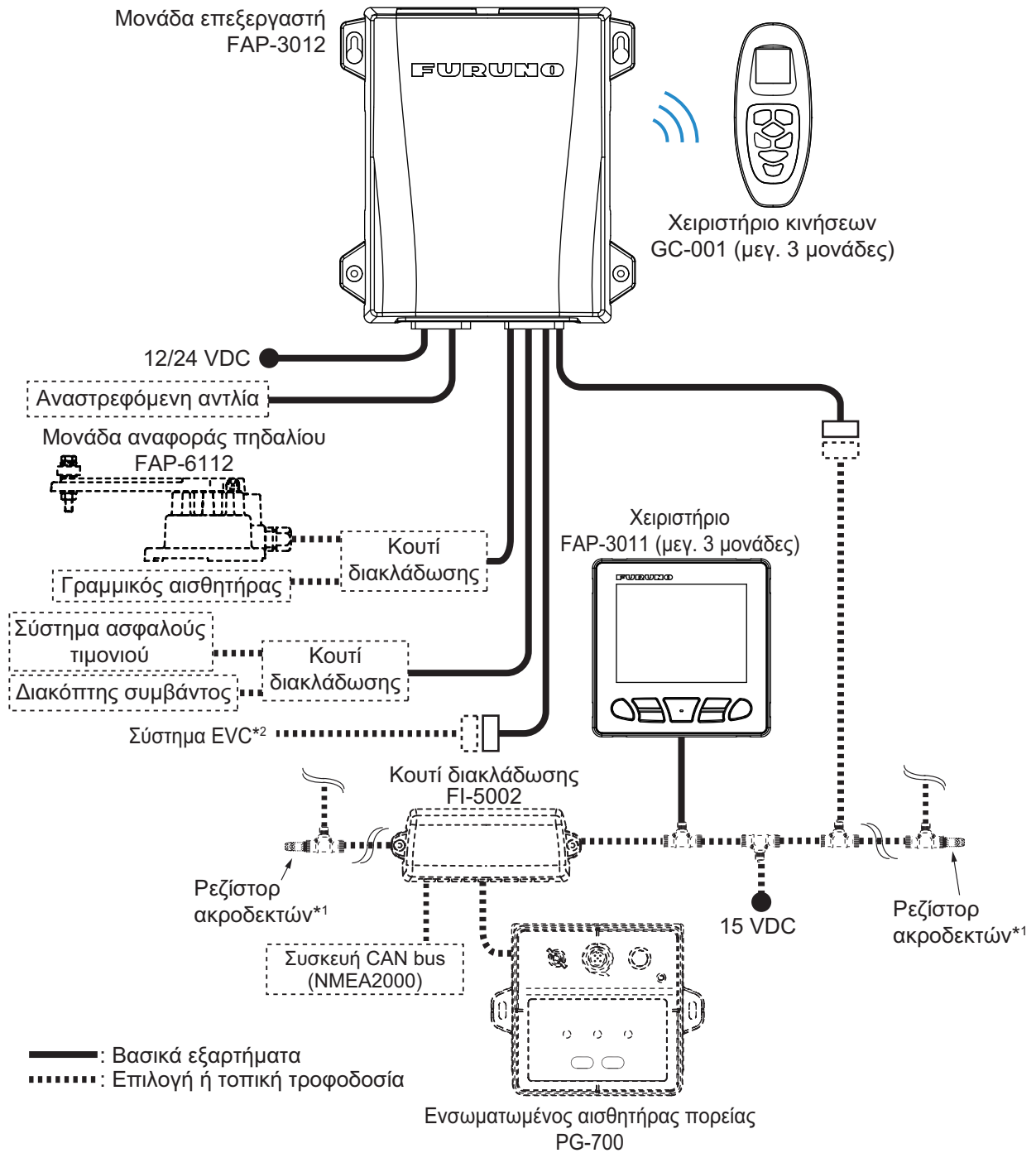
Σύστημα	Αρ. προγράμματος	Σύστημα	Αρ. προγράμματος	Σύστημα	Αρ. προγράμματος
GC-001		FAP-3012		FAP-3011	
MAIN	6454030.xx	MAIN	6454026.xx	MAIN	6454024.xx
BOOT	6454029.xx	BOOT	6454027.xx	BOOT	6454025.xx
BLE	6454031.xx	BLE	6454032.xx		

Το “xx” υποδεικνύει μικρές αλλαγές έκδοσης.

## **Δήλωση συμμόρφωσης CE**

Σχετικά με τις δηλώσεις συμμόρφωσης CE, ανατρέξτε στην τοποθεσία μας web ([www.furuno.com](http://www.furuno.com)) για περισσότερες πληροφορίες για τις δηλώσεις συμμόρφωσης RoHS.

# ΔΙΑΜΟΡΦΩΣΗ ΣΥΣΤΗΜΑΤΟΣ



\*1: Και στα δύο άκρα του κύριου κορμού πρέπει να είναι τοποθετημένα ρεζίστορ ακροδεκτών.

\*2: Τα συστήματα EVC που είναι συμβατά με το NAVpilot είναι τα εξής:

Σύστημα EVC	Παρατηρήσεις
VOLVO PENTA IPS	Απαιτεί πύλη VOLVO IPS (διαθέσιμη ως προαιρετικό επιπλέον εξάρτημα).
YAMAHA Helm Master	Απαιτεί πύλη YAMAHA HM (διαθέσιμη ως προαιρετικό επιπλέον εξάρτημα).
YANMAR VC10	-
SEASTAR SOLUTIONS OPTIMUS	Η έκδοση λογισμικού του κύριου PCM (μονάδα ελέγχου αντλίας) θα πρέπει να είναι «Rev. T» ή νεότερη.

Á Á ÁÈ Á Á Á È

# 1. ΕΙΣΑΓΩΓΗ

Το NAVpilot-300 μπορεί να ελεγχθεί είτε από μια μονάδα ελέγχου (FAP-3011) είτε από μια μονάδα τηλεχειριστηρίου (GC-001). Για λεπτομέρειες σχετικά με το GC-001, βλ. Έ 5.

## 1.1 Επισκόπηση χειριστηρίων


Τα πλήκτρα ηχούν κατά τη χρήση του για να σας ενημερώσουν εάν η λειτουργία ήταν επιτυχής ή εάν η λειτουργία δεν επιτρέπεται. Ένα ηχητικό σήμα υποδεικνύει επιτυχή λειτουργία, τα δύο ηχητικά σήματα υποδεικνύουν ένα σφάλμα λειτουργίας.







Μπορείτε να απενεργοποιήσετε ή να ενεργοποιήσετε τους ήχους πλήκτρων ανάλογα με τις ανάγκες σας. Βλ. 4.4 για λεπτομέρειες.

Η παρακάτω εικόνα δείχνει τη μονάδα ελέγχου FAP-3011. Για τα χειριστήρια του GC-001, βλ. Έ 5.



Ο παρακάτω πίνακας περιγράφει τις βασικές λειτουργίες των στοιχείων που επισημαίνονται στην παραπάνω εικόνα. Λεπτομερείς πληροφορίες σχετικά με τη χρήση τους περιγράφονται στην ενότητα Έ 2.


Όνομα	Περιγραφή
<b>PORT 10</b> πλήκτρο 	<b>Σύντομο πάτημα:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>• Με ενεργοποιημένη τη λειτουργία Auto: Αλλαγή πορείας κατά 10° προς τα αριστερά.</li><li>• Άνοιγμα του επιλεγμένου μενού ρύθμισης.</li></ul> <b>Παρατεταμένο πάτημα:</b> <ul style="list-style-type: none"><li>• Με ενεργοποιημένη τη λειτουργία Auto: Έναρξη στροφής κατά 180° (εργοστασιακή προεπιλογή) προς τα αριστερά.</li><li>• Με ενεργοποιημένη τη λειτουργία NAV: Εναλλαγή σε λειτουργία Dodge (στροφή προς τα αριστερά)</li></ul>

Όνομα	Περιγραφή
<b>PORT 1</b> πλήκτρο 	<p><u>Σύντομο πάτημα:</u></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Με ενεργοποιημένη τη λειτουργία Auto: Αλλαγή πορείας κατά 1° προς τα αριστερά.</li> <li>• Αύξηση της τιμής για την επιλεγμένη ρύθμιση.</li> <li>• Μετακίνηση του κέρσορα επιλογής προς τα επάνω στο μενού.</li> <li>• Με το σύστημα στη λειτουργία STBY: Εναλλαγή μεταξύ των ψηφιακών ενδείξεων και των αριθμητικών ενδείξεων.</li> </ul> <p><u>Παρατεταμένο πάτημα:</u></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Με ενεργοποιημένη τη λειτουργία Auto: Έναρξη στροφής κατά 90° (εργοστασιακή προεπιλογή) προς τα αριστερά.</li> </ul>
<b>Power/Brill</b> πλήκτρο 	<p><u>Σύντομο πάτημα:</u></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Με απενεργοποιημένο το σύστημα: Ενεργοποίηση συστήματος.</li> <li>• Με ενεργοποιημένο το σύστημα: Εμφάνιση του παραθύρου ρυθμίσεων φωτεινότητας.</li> <li>• Με ανοικτό το παράθυρο ρυθμίσεων φωτεινότητας: Διαδοχική εμφάνιση των επιπέδων φωτεινότητας.</li> </ul> <p><u>Παρατεταμένο πάτημα:</u></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Απενεργοποίηση του συστήματος (εμφανίζεται αντίστροφη μέτρηση τριών δευτερολέπτων).</li> </ul>
<b>Auto Pilot</b> πλήκτρο 	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Κλείσιμο όλων των ανοιχτών παραθύρων και μενού.</li> <li>• Εναλλαγή σε λειτουργία STBY (standby).</li> </ul> <p><u>Χωρίς επιλογή προορισμού στον πλοηγό GPS:</u></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Εναλλαγή στη λειτουργία AUTO.</li> </ul> <p><u>Με επιλογή προορισμού στον πλοηγό GPS:</u></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Άνοιγμα του παραθύρου επιλογής λειτουργίας ([NAV]/[AUTO]/[CANCEL]).</li> </ul>
<b>STBD 1</b> πλήκτρο 	<p><u>Σύντομο πάτημα:</u></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Με ενεργοποιημένη τη λειτουργία AUTO: Αλλαγή πορείας κατά 1° προς τα δεξιά.</li> <li>• Μείωση της τιμής για την επιλεγμένη ρύθμιση.</li> <li>• Μετακίνηση του κέρσορα επιλογής προς τα κάτω στο μενού.</li> <li>• Με το σύστημα στη λειτουργία STBY: Εναλλαγή μεταξύ των ψηφιακών ενδείξεων και των αριθμητικών ενδείξεων.</li> </ul> <p><u>Παρατεταμένο πάτημα:</u></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Με ενεργοποιημένη τη λειτουργία Auto: Έναρξη στροφής κατά 90° (εργοστασιακή προεπιλογή) προς τα δεξιά.</li> </ul>
<b>MENU</b> πλήκτρο 	<p><u>Σύντομο πάτημα:</u></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Άνοιγμα του μενού [TURN].</li> <li>• Με το μενού ανοικτό: Επιστροφή στο προηγούμενο επίπεδο του μενού.</li> </ul> <p><u>Παρατεταμένο πάτημα:</u></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Άνοιγμα/κλείσιμο του κύριου μενού.</li> </ul>
<b>STBD 10</b> πλήκτρο 	<p><u>Σύντομο πάτημα:</u></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Με ενεργοποιημένη τη λειτουργία AUTO: Αλλαγή πορείας κατά 10° προς τα δεξιά.</li> <li>• Άνοιγμα του επιλεγμένου μενού.</li> </ul> <p><u>Παρατεταμένο πάτημα:</u></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Με ενεργοποιημένη τη λειτουργία AUTO: Έναρξη στροφής κατά 180° (εργοστασιακή προεπιλογή) προς τα δεξιά.</li> <li>• Με ενεργοποιημένη τη λειτουργία NAV: Εναλλαγή σε λειτουργία Dodge (στροφή προς τα δεξιά)</li> </ul>

## 1.2 Πώς να ενεργοποιήσετε/απενεργοποιήσετε τη συσκευή

: Όταν ο αισθητήρας κατεύθυνσης πλεύσης PG-500/PG-700 είναι συνδεδεμένος, ενεργοποιήστε το NAVpilot και περιμένετε μερικά λεπτά προτού αποπλεύσετε ή κατευθύνετε χειροκίνητα το σκάφος. Ο χρόνος αυτός χρειάζεται για τη σταθεροποίηση των δεδομένων κατεύθυνσης πλεύσης του PG-500/PG-700.

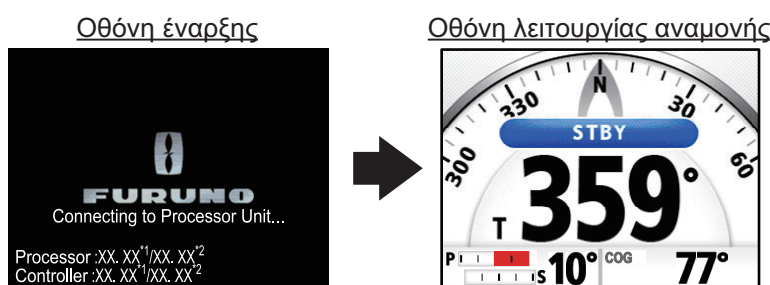
### Ενεργοποίηση

Για να ενεργοποιήσετε την τροφοδοσία, πατήστε . Η μονάδα εκπέμπει έναν χαρακτηριστικό ήχο ("μπιπ") για να υποδείξει την έναρξη της διαδικασίας εκκίνησης.

Ο εξοπλισμός εμφανίζει τις πληροφορίες προϊόντος, συνδέεται στη μονάδα επεξεργαστή και ξεκινά τον έλεγχο εκκίνησης. Ο έλεγχος εκκίνησης ελέγχει την ROM, την RAM και τα

αντίγραφα ασφαλείας της μονάδας επεξεργαστή και της μονάδας ελέγχου. Ο έλεγχος εξετάζει επίσης αν υπάρχουν δεδομένα κατεύθυνσης πλεύσης από τον αισθητήρα κατεύθυνσης πλεύσης και πληροφορίες γωνίας πηδαλίου από τη μονάδα αναφοράς πηδαλίου. Όταν όλα τα αποτελέσματα του ελέγχου φέρουν την ένδειξη "OK", εμφανίζεται η κύρια οθόνη του Auto Pilot.

Εάν παρουσιαστεί κάποιο πρόβλημα με οποιοδήποτε από αυτά τα στοιχεία ελέγχου, εμφανίζεται ένα μήνυμα σφάλματος, όπως φαίνεται στον πίνακα στην επόμενη σελίδα. Το αποτέλεσμα του ελέγχου φέρει επίσης την ένδειξη "NG" (No Good). Ακολουθήστε τις πληροφορίες παρακάτω για την αποκατάσταση της ομαλής λειτουργίας. Εάν δεν μπορείτε να αποκαταστήσετε την ομαλή λειτουργία, επικοινωνήστε με τον προμηθευτή σας για πληροφορίες.




\*1: Υποδεικνύει τον αριθμό έκδοσης της εφαρμογής.

\*2: Υποδεικνύει τον αριθμό έκδοσης του προγράμματος εκκίνησης.


Προτεραιότητα	Μήνυμα σφάλματος	Σημασία
Υψηλή ↑	Communication error with the processor unit. Check connections. Contact your local dealer if the problem recurs.	Αποτυχία σύνδεσης της μονάδας ελέγχου με τη μονάδα επεξεργαστή. Απενεργοποιήστε το σύστημα και ελέγξτε τις συνδέσεις μεταξύ των μονάδων. Επανασυνδέστε τυχόν χαλαρά ή αποσυνδεδεμένα καλώδια. Εάν το πρόβλημα εμφανιστεί ξανά μετά την επανεκκίνηση του συστήματος, επικοινωνήστε με τον τοπικό αντιπρόσωπο.
	Processor has failed the startup test. Contact your local dealer.	Η μονάδα επεξεργαστή μπορεί να είναι ελαττωματική. Επικοινωνήστε με τον τοπικό αντιπρόσωπο και κανονίστε το σέρβις.
	Controller has failed the startup test. Contact your dealer.	Η μονάδα ελέγχου μπορεί να είναι ελαττωματική. Επικοινωνήστε με τον τοπικό αντιπρόσωπο και κανονίστε το σέρβις.
	Processor backup data is corrupt or lost. Processor factory defaults will be restored. Press any key to continue.	Τα δεδομένα αντιγράφων ασφαλείας για τη μονάδα επεξεργαστή δεν μπορούν να χρησιμοποιηθούν. Το σύστημα θα κάνει επαναφορά των εργοστασιακών ρυθμίσεων στη μονάδα επεξεργαστή. Πατήστε ένα πλήκτρο για να ξεκινήσετε τη διαδικασία.
Χαμηλή ↓	Controller backup data is corrupt or lost. Controller factory defaults will be restored. Press any key to continue.	Τα δεδομένα αντιγράφων ασφαλείας για τη μονάδα ελέγχου δεν μπορούν να χρησιμοποιηθούν. Το σύστημα θα κάνει επαναφορά των εργοστασιακών ρυθμίσεων για τη μονάδα ελέγχου. Πατήστε ένα πλήκτρο για να ξεκινήσετε τη διαδικασία.
	Control unit and processor unit software versions do not match. Update software to latest version.	Υπάρχει διαφορά στις εκδόσεις λογισμικού για τις μονάδες επεξεργαστή και τις μονάδες ελέγχου. Επικοινωνήστε με τον τοπικό αντιπρόσωπο για να ενημερώσετε το λογισμικό στην πιο πρόσφατη έκδοση.


Μπορείτε να εμφανίσετε ή να αποκρύψετε οποιοδήποτε από αυτά τα σφάλματα. Για να εμφανίσετε και να αποκρύψετε ένα μήνυμα σφάλματος, πατήστε οποιοδήποτε πλήκτρο στη μονάδα ελέγχου. Εάν υπάρχουν περισσότερα από ένα σφάλματα, εμφανίζεται το επόμενο σφάλμα.

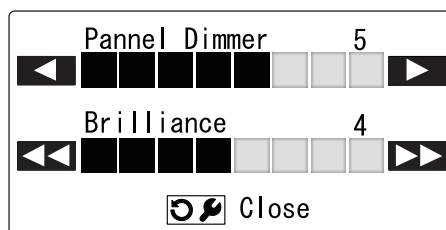
### **Απενεργοποίηση**






Για την απενεργοποίηση της τροφοδοσίας, πατήστε παρατεταμένα το πλήκτρο . Εμφανίζεται ένα μήνυμα αντίστροφης μέτρησης στην οθόνη. Όταν ολοκληρωθεί η αντίστροφη μέτρηση, η μονάδα ελέγχου απενεργοποιείται. Εάν το GC-001 το οποίο βρίσκεται σε ζεύξη με το σύστημα είναι εντός εύρους, το τηλεχειριστήριο απενεργοποιείται επίσης.

## 1.3 Πώς να προσαρμόσετε τη φωτεινότητα της οθόνης και τον ρυθμιστή φωτεινότητας ταμπλό

Το πλήκτρο **Power/Brill** (  ) προσαρμόζει επίσης τη φωτεινότητα της οθόνης και τον ρυθμιστή φωτεινότητας ταμπλό όταν ενεργοποιείται το σύστημα.

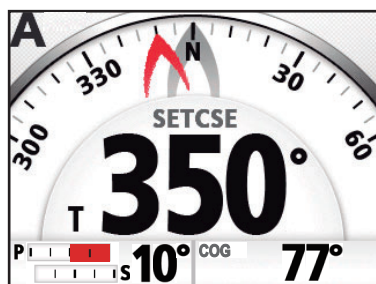
1. Πατήστε  για να εμφανίσετε την οθόνη για την προσαρμογή του ρυθμιστή φωτεινότητας ταμπλό και της φωτεινότητας.



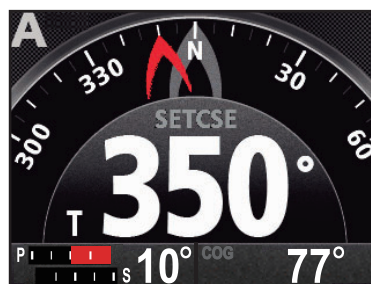
2. Πατήστε  για αύξηση ή πατήστε  για μείωση της φωτεινότητας του ταμπλό.
3. Πατήστε  για αύξηση ή πατήστε  για μείωση της αντίθεσης της οθόνης.
4. Πατήστε  για να κλείσετε την οθόνη.  
Επίσης, εάν δεν εκτελεστεί κάποια λειτουργία για ένα σύντομο διάστημα, αυτή η οθόνη κλείνει αυτόματα.

## 1.4 Πώς να αλλάξετε το χρώμα της οθόνης

Μπορείτε να αλλάξετε τον χρωματικό συνδυασμό που χρησιμοποιείται στην οθόνη ώστε να ταιριάζει με τις συνθήκες και τις απαιτήσεις της προβολής σας. Διατίθενται δύο προκαθορισμένοι χρωματικοί συνδυασμοί: Λευκό (πιο ευδιάκριτο σε συνθήκες ηλιοφάνειας και έντονου φωτισμού) και μαύρο (πιο ευδιάκριτο στο σκοτάδι, σε συνθήκες χαμηλού φωτισμού). Στην παρακάτω εικόνα εμφανίζεται ένα παράδειγμα και των δύο χρωματικών συνδυασμών.





Παράδειγμα: [Display Color] = [White]










Παράδειγμα: [Display Color] = [Black]

Για να αλλάξετε τον χρωματικό συνδυασμό, ακολουθήστε τα εξής βήματα:

1. Για όλες τις λειτουργίες εκτός από τη λειτουργία Safe Helm, πατήστε παρατεταμένα  για να ανοίξετε το μενού.  
Για τη λειτουργία Safe Helm, πατήστε  για να ανοίξετε το μενού [TURN] και, στη συνέχεια, επιλέξτε [MENU].  
Για λεπτομερείς οδηγίες σχετικά με τον τρόπο χρήσης των μενού, δείτε 1.6.

## 1. ΕΙΣΑΓΩΓΗ

2. Πατήστε  ή  για να επιλέξετε [Display Color] και, στη συνέχεια, πατήστε .
3. Πατήστε  ή  για να επιλέξετε [White] ή [Black] και, στη συνέχεια, πατήστε .
4. Πατήστε  για να κλείσετε το μενού.

## 1.5 Επισκόπηση λειτουργιών πηδαλιούχησης

Το NAVpilot-300 διαθέτει τις ακόλουθες λειτουργίες πηδαλιούχησης:










- Standby (STBY)
- Navigation (NAV)
- Safe Helm
- Autopilot (AUTO)
- Override (OVRD)
- NFU (Non Follow Up)
- FishHunter™
- Turn
- Dodge

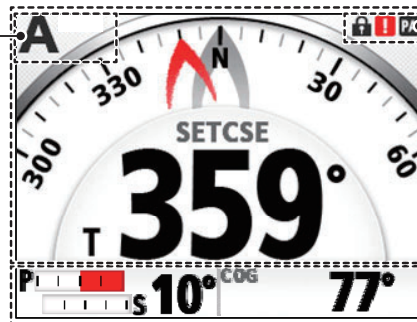
Το περιεχόμενο που εμφανίζεται για κάθε λειτουργία χωρίζεται σε δύο βασικές περιοχές: την περιοχή γραφημάτων και την περιοχή πλαισίου δεδομένων. Το επάνω μέρος της οθόνης εμφανίζει ενδείξεις για τη λειτουργία πηδαλιούχησης που χρησιμοποιείται τη δεδομένη στιγμή και την κατάσταση του εξοπλισμού.

Για λεπτομέρειες σε κάθε λειτουργία TURN, βλ.  2.





Στην παρακάτω εικόνα παρέχεται ένα παράδειγμα της κύριας οθόνης του αυτόματου πιλότου, για αναφορά.

Ένδειξη λειτουργίας πηδαλιούχησης

-  : Λειτουργία Standby
-  : Λειτουργία AUTO
-  : Λειτουργία AUTO Advanced
-  : Λειτουργία NAV (Precision)
-  : Λειτουργία NAV (Economy)
-  : Λειτουργία SABIKI™
-  : Λειτουργία DODGE
-  : Λειτουργία Non-Follow-Up
-  : Λειτουργία Override



Ενδείξεις κατάσταση

-  : Κλείδωμα πλήκτρων ενεργό
-  : Συναγερμός ενεργός
-  : Power Assist ενεργό
-  : Προσομοίωση ενεργή

Περιοχή γραφημάτων

Περιοχή πλαισίου δεδομένων

### 1.5.1 Περιοχή γραφημάτων

Τα περιεχόμενα της περιοχής γραφημάτων αλλάζουν ανάλογα με τη λειτουργία πηδαλιούχησης που χρησιμοποιείται.

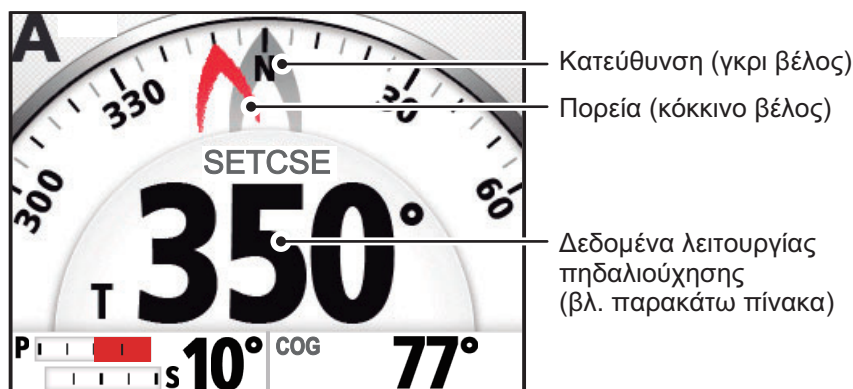
Λειτουργία πηδαλιούχησης	Εμφανιζόμενο περιεχόμενο/Λειτουργία
Standby	Οθόνη πυξίδας ή ψηφιακή οθόνη. Η εναλλαγή μεταξύ της οθόνης πυξίδας και της ψηφιακής οθόνης είναι διαθέσιμη μόνο όταν το σύστημα βρίσκεται σε λειτουργία αναμονής. Βλ. 1.5.2.
Autopilot, Override, NFU, Dodge	Τα δεδομένα εμφανίζονται με τη μορφή που επιλέχθηκε κατά την αναμονή (οθόνη πυξίδας ή ψηφιακή οθόνη).
Navigation	Τα δεδομένα εμφανίζονται με τη μορφή που επιλέχθηκε στην κατάσταση αναμονής, ωστόσο, εάν επιλεγεί η πυξίδα, εμφανίζεται η οθόνη Highway.

Λειτουργία πηδαλιούχησης	Εμφανιζόμενο περιεχόμενο/Λειτουργία
Turn	Τα περιεχόμενα της οθόνης εξαρτώνται από τη λειτουργία Turn που χρησιμοποιείται. Βλ. 2.4.1.
FishHunter™	Τα περιεχόμενα της οθόνης εξαρτώνται από τη λειτουργία Fish-Hunter™ που χρησιμοποιείται. Βλ. 2.5.1.
Safe Helm	Τα περιεχόμενα της οθόνης εξαρτώνται από τη λειτουργία κατά την ανάκτηση. Βλ. λειτουργία AUTO και NAV παραπάνω.

### Οθόνη πυξίδας

Στην οθόνη πυξίδας εμφανίζονται η κατεύθυνση και η πορεία του σκάφους σας. Αυτή η οθόνη απαιτεί δεδομένα κατεύθυνσης. Ανάλογα με τις ενδείξεις της οθόνης της πυξίδας ([Installation Menu] → [Display Setup] → [Compass Display]), η ένδειξη πορείας, η ένδειξη κατεύθυνσης και η βελόνα της πυξίδας συμπεριφέρονται διαφορετικά, όπως περιγράφεται στον παρακάτω πίνακα. Ανατρέξτε στο εγχειρίδιο εγκατάστασης σχετικά τον τρόπο με τον οποίο μπορείτε να αλλάξετε τις ρυθμίσεις της οθόνης.

	[Compass Display] έχει ρυθμιστεί σε [Head Up]	[Compass Display] έχει ρυθμιστεί σε [Course Up]
Βελόνα πυξίδας	Η βελόνα της πυξίδας περιστρέφεται έτσι ώστε η ένδειξη της κατεύθυνσης του σκάφους να εμφανίζεται επάνω, στο κέντρο της οθόνης.	Η βελόνα της πυξίδας περιστρέφεται έτσι ώστε η ένδειξη της πορείας του σκάφους να εμφανίζεται επάνω, στο κέντρο της οθόνης.
Ένδειξη κατεύθυνσης	Η θέση της ένδειξης είναι σταθερή.	Η ένδειξη μετακινείται όταν αλλάζει η κατεύθυνση.
Ένδειξη πορείας	Η ένδειξη μετακινείται όταν αλλάζει η πορεία.	Η θέση της ένδειξης είναι σταθερή.

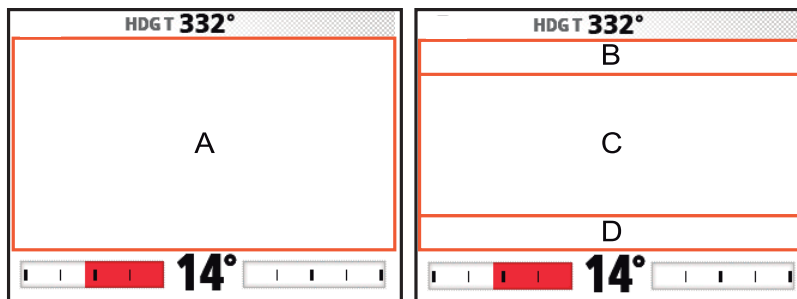


Τα δεδομένα λειτουργίας πηδαλιούχησης αλλάζουν ανάλογα με τη λειτουργία πηδαλιούχησης, όπως φαίνεται στον παρακάτω πίνακα.

Λειτουργία πηδαλιούχησης	Εμφανιζόμενα δεδομένα
Standby, Non Follow Up, Override	Κατεύθυνση.
Autopilot, Dodge	Πορεία.
Safe Helm	Κατεύθυνση Safe Helm. (Αναβοσβήνει)

### Ψηφιακή οθόνη

Η ψηφιακή οθόνη δείχνει τα δεδομένα σε αριθμητική μορφή. Ανάλογα με τη λειτουργία πηδαλιούχησης, τα δεδομένα που εμφανίζονται και η τοποθεσία στην οποία εμφανίζονται τα δεδομένα αλλάζουν. Χρησιμοποιούνται δύο μέθοδοι για την εμφάνιση των ψηφιακών δεδομένων, όπως φαίνεται στις παρακάτω εικόνες.



Μέθοδος 1

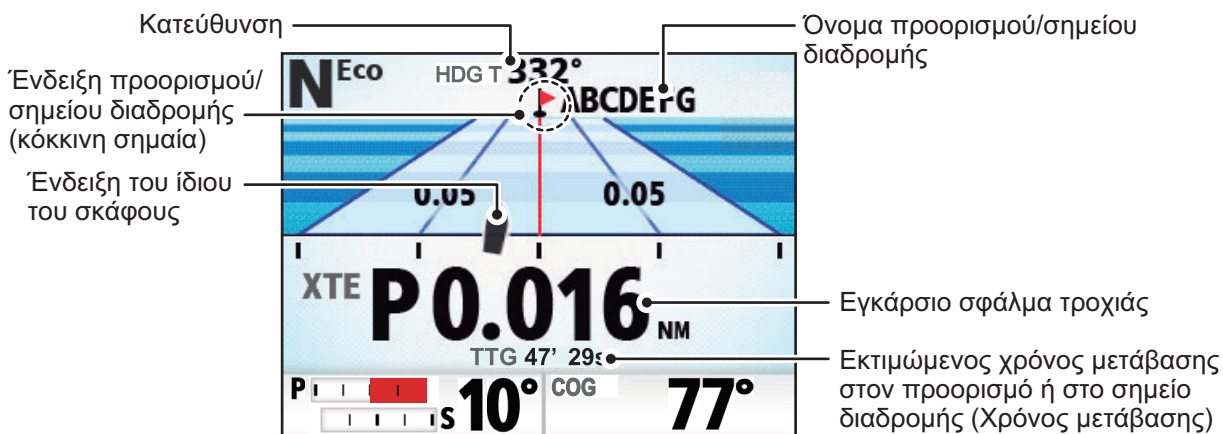
Μέθοδος 2

Ο παρακάτω πίνακας περιγράφει την τοποθεσία στην οποία εμφανίζονται τα δεδομένα, βάσει της λειτουργίας πηδαλιούχησης.

Λειτουργία πηδαλιούχησης	Μέθοδος προβολής	Δεδομένα και τοποθεσία προβολής
Standby, Non Follow Up, Override	Μέθοδος 1	A: Κατεύθυνση
Autopilot, Dodge	Μέθοδος 1	A: Πορεία
Navigation	Μέθοδος 2	B: Προορισμός/σημείο διαδρομής C: Εγκάρσιο σφάλμα τροχιάς D: Χρόνος μετάβασης (TTG)
Safe Helm (λειτουργία ανάκτησης: Autopilot)	Μέθοδος 1	A: Κατεύθυνση Safe Helm
Safe Helm (λειτουργία ανάκτησης: Navigation)	Μέθοδος 2	B: Προορισμός/σημείο διαδρομής C: Εγκάρσιο σφάλμα τροχιάς D: Χρόνος μετάβασης (TTG)



### Οθόνη διαδρομής

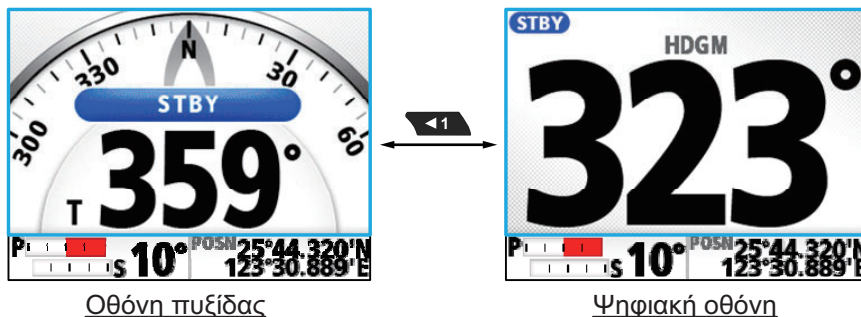
Η οθόνη διαδρομής παρέχει μια γραφική αναπαράσταση του σκάφους, καθώς ακολουθεί την πορεία του. Η ένδειξη του ίδιου του σκάφους μετακινείται προκειμένου να υποδείξει την τοποθεσία σε σχέση με την πορεία.



### Εναλλαγή μεταξύ της οθόνης πυξίδας και της ψηφιακής οθόνης (μόνο στη λειτουργία Standby)

Για εναλλαγή μεταξύ της οθόνης πυξίδας και της ψηφιακής οθόνης, κάντε τα εξής:

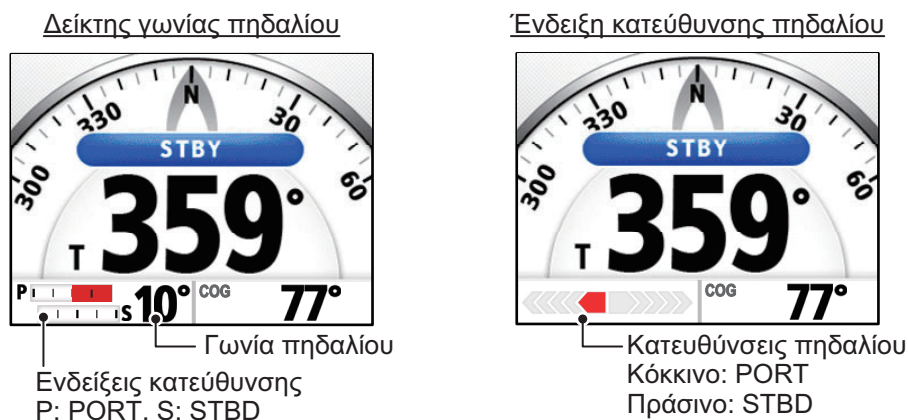
1. Πατήστε  για να θέσετε το σύστημα σε αναμονή.
2. Πατήστε  για να εμφανιστεί η εναλλαγή της προβολής.



### 1.5.2 Περιοχή πλαισίου δεδομένων

Η περιοχή πλαισίου δεδομένων μπορεί να εμφανίσει τα παρακάτω δεδομένα:

- Αριστερή πλευρά: Ένδειξη γωνίας πηδαλίου ή για το Fantum Feedback™, ένδειξη κατεύθυνσης πηδαλίου.





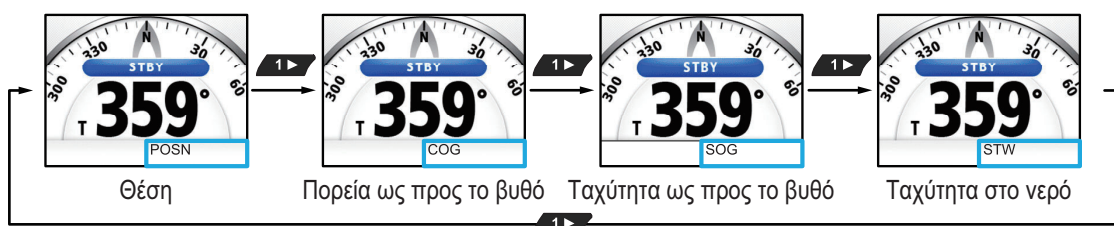
- Δεξιά πλευρά: Θέση του σκάφους σας, πορεία ως προς το βυθό, ταχύτητα ως προς το βυθό ή ταχύτητα στο νερό.

Στη λειτουργία STB, τα δεδομένα στα δεξιά του πλαισίου δεδομένων μπορεί να αλλάξουν. Σε όλες τις άλλες λειτουργίες, εμφανίζονται τα δεδομένα που επιλέχτηκαν στη λειτουργία Standby.

### Επιλογή δεδομένων (Μόνο λειτουργία Standby)


Για να αλλάξετε τα δεδομένα που εμφανίζονται στα δεξιά του πλαισίου δεδομένων, κάντε τα εξής:

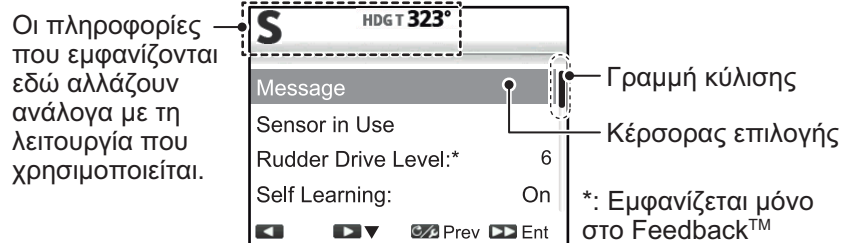
1. Πατήστε  για να θέσετε το σύστημα σε αναμονή.
2. Πατήστε  για να εμφανιστούν διαδοχικά τα παρακάτω δεδομένα. Η κυκλική σειρά εμφανίζεται όπως φαίνεται στην παραπάνω εικόνα.




## 1.6 Επισκόπηση λειτουργιών μενού

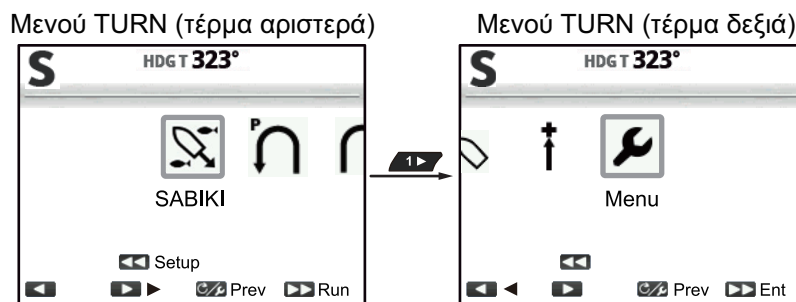
Ανάλογα με τη λειτουργία πηδαλιούχησης που χρησιμοποιείται, τα περιεχόμενα των μενού αλλάζουν. Για λεπτομέρειες σχετικά με το περιεχόμενο του μενού, βλ. "ΔΕΝΤΡΟ ΜΕΝΟΥ" on page AP-1.

1. Στις λειτουργίες AUTO, STBY, NAV ή OVRD, πατήστε παρατεταμένα  για να ανοίξετε το μενού.
















Εάν το πλήκτρο  δεν πατηθεί για μεγάλο διάστημα, εμφανίζεται το μενού [TURN]. Σε αυτήν την περίπτωση, μπορείτε να επιλέξετε το μενού από το δεξιό άκρο του μενού [TURN].

Για τη λειτουργία Safe Helm, δεν υπάρχει πλήκτρο συντόμευσης. Μπορείτε να επιλέξετε μόνο [Menu] από το μενού [TURN] στη λειτουργία Safe Helm.





Μετά την αρχική ενεργοποίηση, το μενού εμφανίζει την ένδειξη [SABIKI] στο κέντρο.

: Κατά τη διάρκεια μιας στροφής ή με ενεργοποιημένη τη λειτουργία Fish Hunter™/NFU/DODGE, το  δεν λειτουργεί. Για να ανοίξετε το μενού, αλλάξτε λειτουργίες και, στη συνέχεια, ακολουθήστε το παραπάνω βήμα.

2. Πατήστε  ή  για να επιλέξετε (επισημάνετε) ένα στοιχείο του μενού και, στη συνέχεια, πατήστε . Το  μετακινεί τον κέρσορα επιλογής προς τα επάνω στο μενού και το  μετακινεί τον κέρσορα επιλογής προς τα κάτω στο μενού. Εάν δεν είναι ορατή η μπάρα κύλισης στα αριστερά του μενού, υπάρχουν στοιχεία μενού εκτός από αυτά που είναι ήδη ορατά.
3. Για τα μενού με "επίπεδα", επαναλάβετε το βήμα 2 όπως απαιτείται. Για να επιστρέψετε στο προηγούμενο επίπεδο μενού, πατήστε .
4. Πατήστε  ή  για να ορίσετε μια επιλογή ή ρύθμιση και, στη συνέχεια, πατήστε . Το  αυξάνει την τιμή της ρύθμισης και το  μειώνει την τιμή της ρύθμισης.
5. Πατήστε παρατεταμένα  για να κλείσετε το μενού.

: Χάριν συντομίας, οι διαδικασίες που περιγράφονται στο παρόν εγχειρίδιο ακολουθούν την παρακάτω ορολογία/φρασεολογία όταν γίνεται αναφορά στις λειτουργίες του μενού.

- “Ανοίξτε/κλείστε το μενού“. Αυτό σημαίνει “Ανοίξτε/κλείστε το μενού όπως περιγράφεται στο βήμα 1 ή το βήμα 5 της παραπάνω διαδικασίας“.
- “Επιλέξτε xxx.“ Αυτό σημαίνει “Πατήστε  ή  για να επιλέξετε xxx.“ με παρόμοιο τρόπο όπως περιγράφεται στα βήματα 2 και 3 της παραπάνω διαδικασίας.

1. ΕΙΣΑΓΩΓΗ

Á Á ÁÈ Á Á Á .

## 2. ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΕΣ ΠΗΔΑΛΙΟΥΧΗΣΗΣ

Σε αυτό το κεφάλαιο περιγράφονται οι λειτουργίες πηδαλιούχησης και οι δυνατότητες του NAVpilot.

: Για τα σκάφη με συνδεδεμένους εξωτερικούς διακόπτες, ο διακόπτης λειτουργεί όπως ο διακόπτης “ενεργοποίησης αναμονής”.

### Ειδοποιήσεις για τις λειτουργίες πηδαλιούχησης

Κατά την εναλλαγή των λειτουργιών πηδαλιούχησης, ενώ εξακολουθεί να γίνεται προετοιμασία του αισθητήρα κατεύθυνσης πλεύσης PG-500 ή PG-700, λάβετε υπόψη τα εξής:

- Μπορεί να εμφανιστεί η ένδειξη "INITIALIZING HEADING SENSOR. THIS TAKES TWO MINUTES, PLEASE WAIT." κατά την εναλλαγή λειτουργιών πηδαλιούχησης. Σε αυτήν την περίπτωση, περιμένετε για περίπου δύο λεπτά για να γίνει η προετοιμασία του αισθητήρα κατεύθυνσης και, στη συνέχεια, κάντε ξανά εναλλαγή των λειτουργιών πηδαλιούχησης.
- Όταν γίνεται επανεκκίνηση του αισθητήρα κατεύθυνσης λόγω διακοπής της παροχής ρεύματος, κ.λπ. ενώ ο αυτόματος πιλότος ελέγχει το πηδάλιο, εμφανίζεται το μήνυμα που υποδεικνύεται παραπάνω και ο αυτόματος πιλότος σταματά τον έλεγχο του πηδαλίου. Σε αυτήν την περίπτωση, κάντε εναλλαγή στη λειτουργία STBY και χειριστείτε το σκάφος χειροκίνητα.

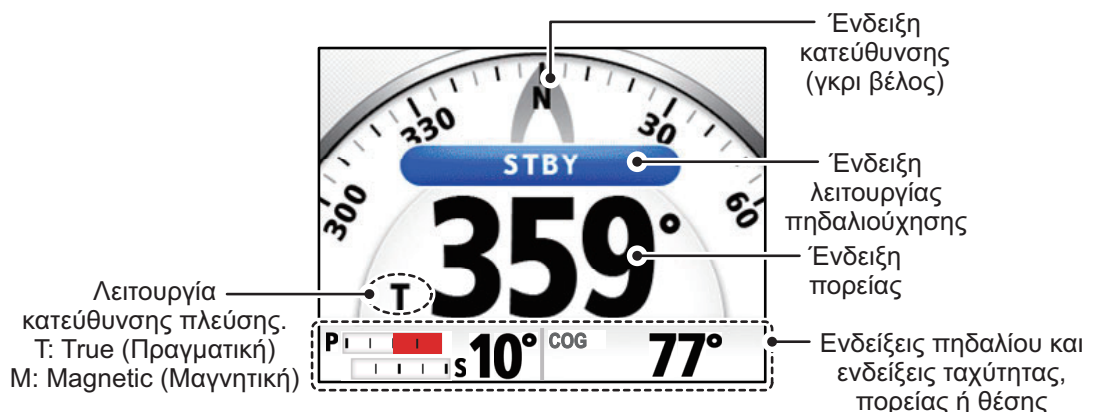
### 2.1 Λειτουργία Standby (STBY)

Αφού ενεργοποιήσετε την παροχή ρεύματος, ο εξοπλισμός μεταβαίνει στη λειτουργία standby (STBY). Αυτή είναι μια χειροκίνητη λειτουργία πηδαλιούχησης. Κατά την πλεύση προς ή από ένα λιμάνι, κατευθύνετε το σκάφος στη λειτουργία STBY χρησιμοποιώντας το τιμόνι (πηδάλιο) του σκάφους σας.

Όταν η λειτουργία standby είναι ενεργοποιημένη, εμφανίζεται στην οθόνη η ένδειξη "STBY" στις παρακάτω θέσεις:

- Όταν η λειτουργία standby έχει οριστεί έτσι ώστε να εμφανίσει την πυξίδα ή την οθόνη διαδρομής: Κέντρο της οθόνης.
- Όταν η λειτουργία standby έχει οριστεί έτσι ώστε να εμφανίζει την ψηφιακή οθόνη: Επάνω αριστερή πλευρά της οθόνης.

Εάν εμφανιστεί η πυξίδα, η κατεύθυνσή σας εμφανίζεται με τη μορφή ενός γκρι βέλους στην πυξίδα και η πυξίδα περιστρέφεται για να διατηρήσει το βέλος στραμμένο στο επάνω μέρος της οθόνης.

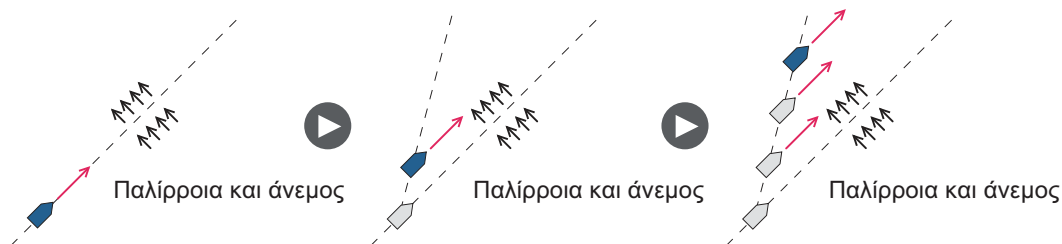


: Η μονάδα τηλεχειριστηρίου GC-001 μπορεί να χρησιμοποιηθεί ενώ το NAVpilot-300 βρίσκεται σε λειτουργία. Βλ. Έ 5 για λεπτομέρειες.

## 2.2 Λειτουργία AUTO

Η λειτουργία AUTO κατευθύνει αυτόματα το σκάφος σε μια πορεία την οποία έχει ορίσει ο χειριστής.

Η λειτουργία AUTO δεν αντισταθμίζει τις επιδράσεις του ανέμου ή της παλίρροιας, οι οποίες μπορούν να σας θέσουν εκτός πορείας εγκάρσια στην κατεύθυνση του σκάφους. Να χρησιμοποιείτε τη λειτουργία AUTO για σύντομα ταξίδια, σε ευθεία πορεία. Διαφορετικά, μεταβείτε στη λειτουργία NAV (βλ. 2.3).



### 2.2.1 Πώς να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία AUTO

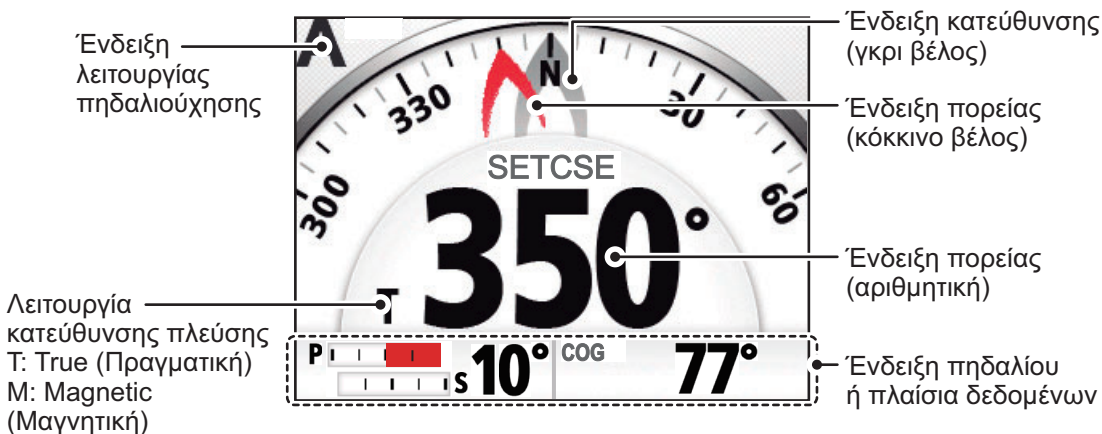
Για να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία AUTO, ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

1. Κατευθύνετε το σκάφος προς την επιθυμητή πορεία.


2. Πατήστε .

Το σκάφος σας διατηρεί αυτόματα την τρέχουσα πορεία, όταν το πλήκτρο είναι πατημένο. Όταν η κατεύθυνση πλεύσης αποκλίνει από την καθορισμένη πορεία, το NAVpilot προσαρμόζει αυτόματα το πηδάλιο, ώστε το σκάφος να επιστρέψει στην καθορισμένη πορεία.

Ενώ είναι ενεργοποιημένη η λειτουργία πηδαλιούχησης AUTO, η ένδειξη "A" εμφανίζεται επάνω αριστερά στην οθόνη.








: Εάν το NAVpilot-300 έχει συνδεθεί σε έναν πλοηγό GPS με έναν ενεργό


προορισμό ή διαδρομή και πατηθεί το πλήκτρο , ενεργοποιείται η λειτουργία NAV αντί για τη λειτουργία AUTO (βλ. 2.3). Πατήστε το πλήκτρο δεύτερη φορά για να εμφανιστεί η οθόνη AUTO.


3. Για να αλλάξετε τη ρύθμιση της πορείας στη λειτουργία AUTO, πατήστε το κατάλληλο πλήκτρο, ανατρέχοντας στον παρακάτω πίνακα.


Πλήκτρο	Όνομα και περιγραφή	Πλήκτρο	Όνομα και περιγραφή
	<b>PORT 10</b> πλήκτρο Αλλαγή πορείας κατά 10° προς τα αριστερά.		<b>STBD 10</b> πλήκτρο Αλλαγή πορείας κατά 10° προς τα δεξιά.
	<b>PORT 1</b> πλήκτρο Αλλαγή πορείας κατά 1° προς τα αριστερά.		<b>STBD 1</b> πλήκτρο Αλλαγή πορείας κατά 1° προς τα δεξιά.


4. Για να εξέλθετε από τη λειτουργία AUTO και να συνεχίσετε με χειροκίνητη πηδαλιούχηση, πατήστε το πλήκτρο . Κατευθύνετε το σκάφος σας με το τιμόνι.

**Note 1:** Κατά τη λειτουργία AUTO, εάν πατηθεί το πλήκτρο , ,  ή , εμφανίζεται το παρακάτω μήνυμα. Οι γωνίες στροφής που εμφανίζονται στα παρακάτω μηνύματα βασίζονται στις προεπιλεγμένες ρυθμίσεις. Για την έναρξη της στροφής, πατήστε το πλήκτρο ακόμη μία φορά.

: "Έναρξη στροφής προς τα δεξιά (90°)"

: "Έναρξη στροφής προς τα δεξιά (150°)"



: "Έναρξη στροφής προς τα αριστερά (90°)"



: "Έναρξη στροφής προς τα αριστερά (150°)"

**2:** Η παραπάνω λειτουργία είναι διαθέσιμη από το GC-001. Βλ. 5.9. Το χειριστήριο εκπέμπει ένα χαρακτηριστικό ηχητικό σήμα (απαιτεί [Key Beer] στο μενού [System Setup] για να ρυθμίσετε το [ON]) στις εξής περιπτώσεις:

- Η λειτουργία αλλάζει σε λειτουργία AUTO από τον εξωτερικό εξοπλισμό.
- Η καθορισμένη πορεία αλλάζει από τον εξωτερικό εξοπλισμό.

**3:** Ενώ είναι ενεργοποιημένη η λειτουργία AUTO, εάν επιλεγεί μια πορεία ή ένας προορισμός από έναν συνδεδεμένο πλοηγό, η λειτουργία NAV γίνεται διαθέσιμη.

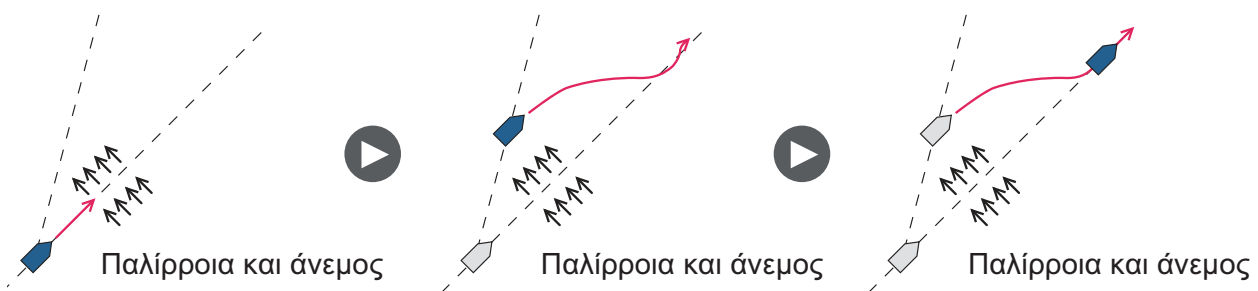
Εμφανίζεται ένα μήνυμα επιβεβαίωσης. Πατήστε ,  ή  ανάλογα με την περίπτωση.

**4:** Μπορείτε επίσης να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία AUTO από το μενού [TURN]. Πατήστε  για να εμφανίσετε το μενού [TURN] και, στη συνέχεια, επιλέξτε [AUTO] ().

## 2.2.2 Λειτουργία ADVANCED AUTO

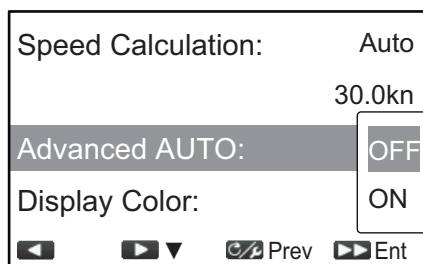
Η λειτουργία AUTO διατηρεί μια καθορισμένη πορεία, αλλά η πορεία του σκάφους σας μπορεί να αλλάξει υπό την επίδραση της παλίρροιας και του ανέμου. Για να αντισταθμίσετε τις επιδράσεις της παλίρροιας και του ανέμου, χρησιμοποιήστε τη λειτουργία ADVANCED AUTO. Το NAVpilot υπολογίζει την πορεία σας ανάλογα με την τρέχουσα θέση και κατεύθυνση πλεύσης και, στη συνέχεια, ορίζει ένα εικονικό "σημείο διαδρομής" στη μνήμη του, για πλοήγηση προς το σημείο αυτό. Αν η παλίρροια ή ο άνεμος αρχίσει να σας ωθεί εκτός πορείας, το NAVpilot διορθώνει την κατεύθυνση πλεύσης σας αντίστοιχα.

Το NAVpilot πρέπει να συνδεθεί σε έναν πλοηγό GPS ο οποίος εξάγει δεδομένα θέσης (γεωγραφικό πλάτος και μήκος).



Για να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία AUTO, ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

1. Με ενεργοποιημένη τη λειτουργία AUTO, ανοίξτε το μενού.



2. Επιλέξτε [Advanced AUTO] για να εμφανίσετε το παράθυρο των επιλογών advanced auto.
3. Επιλέξτε [ON].  
Επιλέξτε [OFF] για να απενεργοποιήσετε τη λειτουργία Advanced AUTO.

Όταν είναι ενεργοποιημένη η λειτουργία Advanced AUTO, η ένδειξη λειτουργίας επάνω αριστερά στην οθόνη αλλάζει όπως φαίνεται στην εικόνα στα δεξιά.

**A<sup>Adv</sup>**

: Εάν δεν έχει γίνει εισαγωγή δεδομένων θέσης στο NAVpilot-300 και επιχειρήσετε να αλλάξετε τη λειτουργία πηδαλιούχησης, εμφανίζεται ένα μήνυμα σφάλματος και εκπέμπεται ένας ηχητικός συναγερμός. Πατήστε οποιοδήποτε πλήκτρο για να θέσετε σε σίγαση τον συναγερμό και, στη συνέχεια, ελέγξτε την είσοδο δεδομένων στο σύστημα.

4. Κλείστε το μενού.

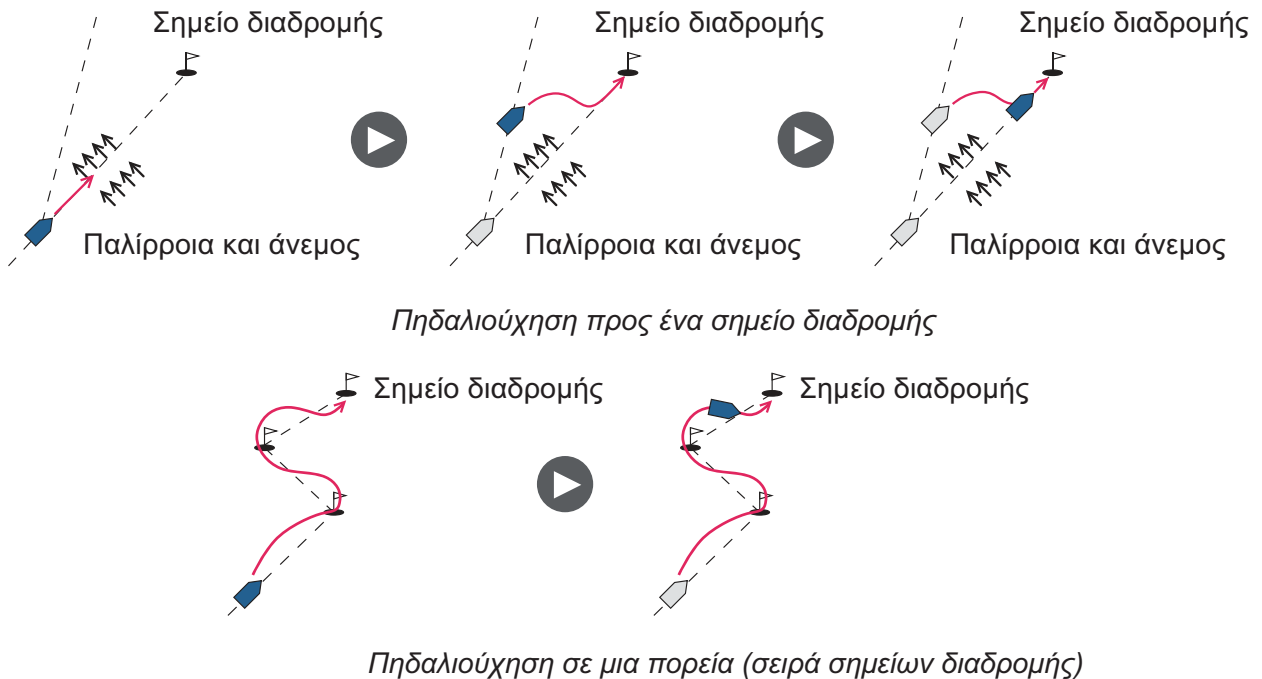
: Το πόσο αυστηρά διατηρεί η λειτουργία ADVANCED AUTO την πορεία εξαρτάται από τη ρύθμιση [NAV Mode] στο μενού [Auto Pilot Option]. [Economy] διατηρεί την πορεία εντός 0,03 NM και [Precision] διατηρεί την πορεία εντός 0,01 NM.

## 2.3 Λειτουργία NAV

Το NAVpilot κατευθύνει το σκάφος προς το τρέχον σημείο διαδρομής, ενώ αντισταθμίζει τις επιδράσεις της παλίρροιας και του ανέμου.





Όταν είναι συνδεδεμένο με έναν πλοηγό GPS, το NAVpilot κατευθύνει το σκάφος έτσι ώστε να ακολουθείται μια σειρά από διαδοχικά σημεία διαδρομής. Κατά την άφιξη σε κάθε σημείο διαδρομής ή προορισμό, ενεργοποιούνται ηχητικές και οπτικές ειδοποιήσεις.

Το NAVpilot χρειάζεται περίπου 15 δευτερόλεπτα για να ενεργοποιήσει τη λειτουργία NAV από τη στιγμή που το NAVpilot θα λάβει τις πληροφορίες προορισμού.



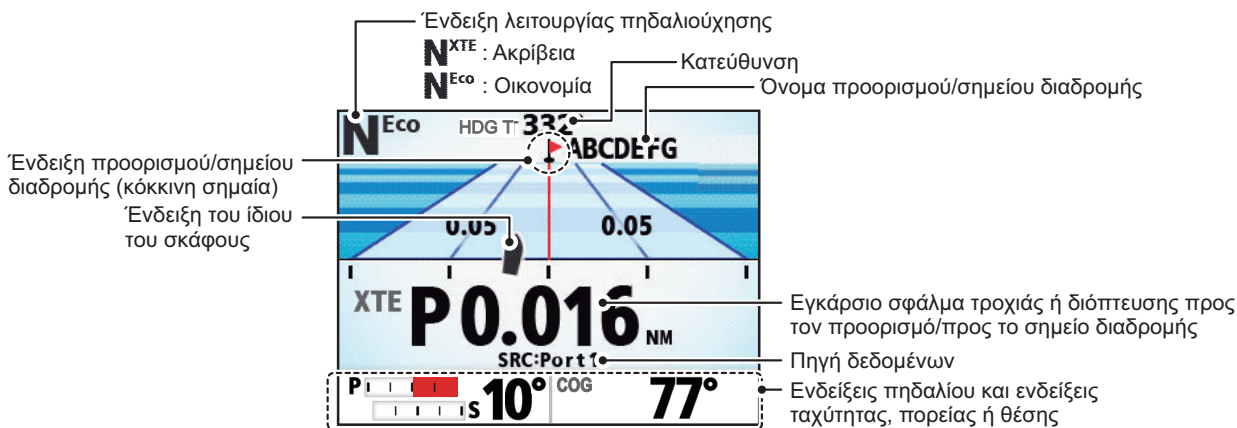
### 2.3.1 Πώς να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία NAV

Για να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία NAV, ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

1. Ορίστε το σημείο διαδρομής (ή τη διαδρομή) προορισμού στον πλοηγό GPS ή σε έναν χαρτογράφο.  
Για να πλοηγηθείτε σε μια διαδρομή, βεβαιωθείτε ότι ο χαρτογράφος κατευθύνει προς το πλησιέστερο ή απαιτούμενο σημείο διαδρομής, προτού θέσετε το NAVpilot στη λειτουργία NAV.
2. Κατευθύνετε χειροκίνητα το σκάφος προς το σημείο διαδρομής.
3. Πατήστε . Εμφανίζεται ένα παράθυρο επιβεβαίωσης.
4. Πατήστε ,  ή  για να επιλέξετε τη λειτουργία [Economy], [Precision] ή AUTO, ανάλογα με την περίπτωση.
  - [Economy]: διατηρεί την πορεία εντός 0,03 NM.
  - [Precision]: διατηρεί την πορεία εντός 0,01 NM.

Ενώ είναι ενεργοποιημένη η λειτουργία NAV, η ένδειξη λειτουργίας πηδαλιούχησης εμφανίζεται επάνω αριστερά στην οθόνη, συνοδευόμενη από την

ένδειξη της ρύθμισης ΧΤΕ. Στην παρακάτω εικόνα φαίνεται μια επισκόπηση της οθόνης της λειτουργίας NAV.



5. Για να απενεργοποιήσετε τον διακόπτη από τη λειτουργία NAV στη λειτουργία SBTY, πατήστε . Εκπέμπεται ένας ηχητικός συναγερμός και η λειτουργία αλλάζει. Χρησιμοποιήστε το τιμόνι (πηδάλιο) για να κατευθύνετε το σκάφος.

**1:** Η ένδειξη της κατεύθυνσης πλεύσης στο NAVpilot δεν είναι πάντα η ίδια με την κατεύθυνση του σημείου διαδρομής που εμφανίζεται στον χαρτογράφο.

**2:** Η παραπάνω λειτουργία είναι διαθέσιμη από το GC-001. Βλ. 5.9. Το χειριστήριο εκπέμπει ένα χαρακτηριστικό ηχητικό σήμα (απαιτεί [Key Beer] στο μενού [System Setup] για να ρυθμίσετε το [ON]) στις εξής περιπτώσεις:

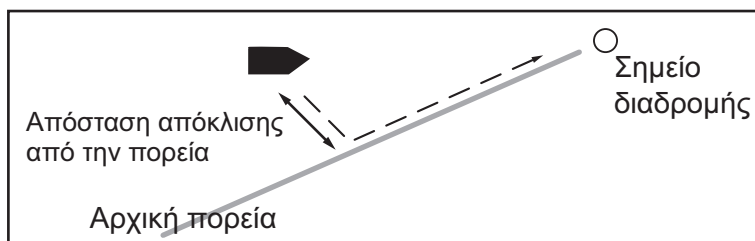
- Η λειτουργία αλλάζει σε λειτουργία AUTO από τον εξωτερικό εξοπλισμό.
- Η καθορισμένη πορεία αλλάζει από τον εξωτερικό εξοπλισμό.

**3:** Μπορείτε επίσης να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία NAV από το μενού [TURN]. Πατήστε για να εμφανίσετε το μενού [TURN] και, στη συνέχεια, επιλέξτε [NAV] ().

### 2.3.2 Μέθοδος πλεύσης για τη λειτουργία NAV

Το σκάφος σας μπορεί να αποκλίνει από την πορεία μεταξύ των σημείων διαδρομής στη λειτουργία NAV. Αυτό μπορεί να συμβεί όταν, για παράδειγμα, ληφθεί μια εντολή από ένα τηλεχειριστήριο. Για να επιστρέψετε στην καθορισμένη πορεία, διατίθενται δύο μέθοδοι: [Precision] και [Economy].

[Precision] και [Economy] χρησιμοποιούν την τιμή ΧΤΕ (εγκάρσιο σφάλμα τροχιάς) για να κατευθύνουν το σκάφος προς την αρχική πορεία πριν από τον ελιγμό. [Precision] εξασφαλίζει πιο αυστηρή διατήρηση της πορείας, εντός 0,01 NM της καθορισμένης πορείας. [Economy] παρέχει λιγότερο αυστηρή διατήρηση της πορείας, εντός 0,03 NM της καθορισμένης πορείας.



Για να επιλέξετε τη μέθοδο πλεύσης, ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

1. Με ενεργοποιημένη τη λειτουργία NAV, ανοίξτε το μενού.
2. Επιλέξτε [NAV Mode].
3. Επιλέξτε [Economy] ή [Precision] ανάλογα με την περίπτωση.
4. Κλείστε το μενού.

### 2.3.3 Μέθοδος αλλαγής σημείων διαδρομής


Κατά την άφιξη σε ένα σημείο διαδρομής στη λειτουργία NAV, μπορείτε να μεταβείτε στο επόμενο σημείο διαδρομής αυτόματα ή χειροκίνητα.

Για να επιλέξετε τη μέθοδο εναλλαγής σημείων διαδρομής, ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

1. Με ενεργοποιημένη τη λειτουργία NAV, ανοίξτε το μενού.
2. Επιλέξτε [Waypoint Switching].
3. Επιλέξτε [Auto] ή [Manual] ανάλογα με την περίπτωση.

**[Auto]:** μεταβαίνει στο επόμενο σημείο διαδρομής προορισμού, όταν το σκάφος σας βρίσκεται εντός της περιοχής συναγερμού άφιξης (που έχει οριστεί στον χαρτογράφο). Όταν το σκάφος σας βρίσκεται εντός της περιοχής συναγερμού άφιξης, ο βομβητής ηχεί και εμφανίζεται το μήνυμα ειδοποίησης. Μετά από πέντε δευτερόλεπτα, ο βομβητής σταματά και το μήνυμα εξαφανίζεται. Ωστόσο, εάν το GC-001 είναι ενεργοποιημένο εκείνη τη στιγμή, το μήνυμα ειδοποίησης εξακολουθεί να εμφανίζεται. Πατήστε οποιοδήποτε πλήκτρο για κατάργηση του μηνύματος.

**[Manual]** απαιτεί την επιβεβαίωση του χειριστή πριν από τη μετάβαση στο επόμενο σημείο διαδρομής. Για χειροκίνητη μετάβαση, το NAVpilot εκπέμπει μια ηχητική ειδοποίηση, όταν το σκάφος φτάσει στο σημείο διαδρομής προορισμού και εμφανίζεται ένα μήνυμα επιβεβαίωσης. Αυτό το μήνυμα επιβεβαίωσης εμφανίζεται μόνο στο χειριστήριο FAP-3011.

Πατήστε  για να αναγνωρίσετε το μήνυμα και να κάνετε εναλλαγή στο επόμενο σημείο διαδρομής. Το σύστημα εκπέμπει μια άλλη ηχητική ειδοποίηση και εμφανίζεται ένα μήνυμα στο χειριστήριο FAP-3011 που υποδεικνύει ότι το σημείο διαδρομής έχει αλλάξει. Αυτό το μήνυμα εξαφανίζεται επίσης μετά από πέντε δευτερόλεπτα, ωστόσο η βασική λειτουργία GC-001 απαιτείται για την κατάργηση του μηνύματος.

: Η χειροκίνητη αλλαγή του σημείου διαδρομής είναι διαθέσιμη μόνο από το FAP-3011.

4. Κλείστε το μενού.

### 2.3.4 Πώς να ορίσετε τη συμπεριφορά πηδαλιούχησης του σκάφους σας μετά την άφιξη σε ένα σημείο διαδρομής

Όταν είναι ενεργοποιημένη η λειτουργία FishHunter™, μπορεί να ελέγξει την πηδαλιούχηση του σκάφους σας μετά την άφιξη σε ένα σημείο διαδρομής. Για λεπτομέρειες σχετικά με τη λειτουργία FishHunter™, βλ. 2.5.

Για να ρυθμίσετε τη συμπεριφορά πηδαλιούχησης που θα χρησιμοποιηθεί με τη λειτουργία FishHunter™, ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

## 2. ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΕΣ ΠΗΔΑΛΙΟΥΧΗΣΗΣ

1. Με ενεργοποιημένη τη λειτουργία NAV, ανοίξτε το μενού.
2. Επιλέξτε [AFTER ARRIVAL] για να εμφανίσετε το παράθυρο των επιλογών μετά την άφιξη.
3. Ορίστε την κατάλληλη επιλογή.
  - Go Straight: Συνεχίστε την ίδια κατεύθυνση.
  - Orbit to PORT: Συνεχής στροφή προς τα αριστερά, σε κυκλική τροχιά γύρω από το τελικό σημείο διαδρομής.
  - Orbit to STBD: Συνεχής στροφή προς τα δεξιά, σε κυκλική τροχιά γύρω από το τελικό σημείο διαδρομής.
  - Figure Eight PORT: Στροφή σε κίνηση οκταριού στα αριστερά.
  - Figure Eight STBD: Στροφή σε κίνηση οκταριού στα δεξιά.
4. Κλείστε το μενού.


## 2.4 Λειτουργία TURN

Η λειτουργία TURN στρίβει το σκάφος μόνο μία φορά, προς την επιλεγμένη κατεύθυνση. Για επαναλαμβανόμενες στροφές, χρησιμοποιήστε τη λειτουργία Fish-Hunter™ (βλ. 2.5).

### 2.4.1 Πώς να επιλέξετε μια στροφή και να ξεκινήσετε τη στροφή

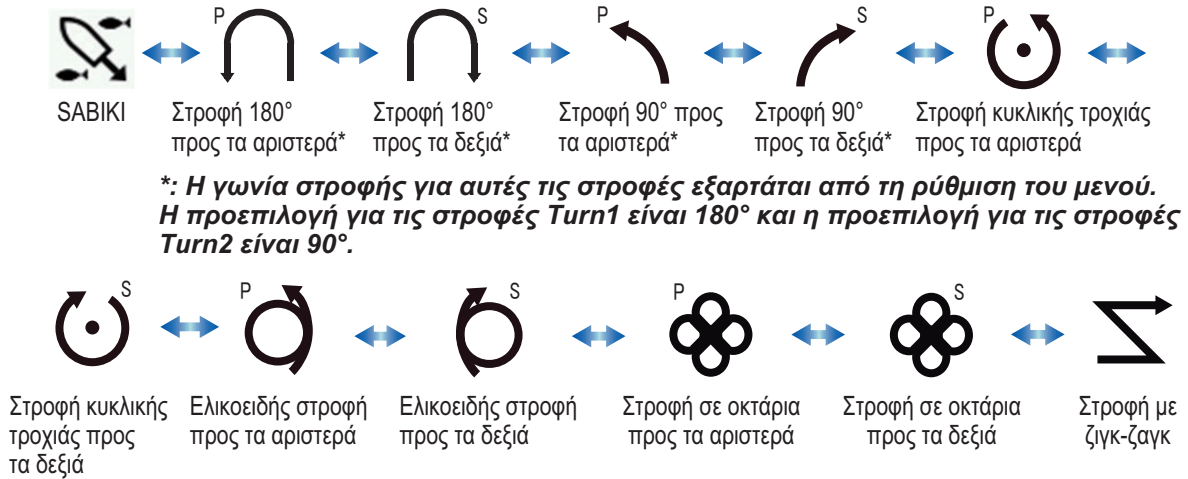
Η λειτουργία Turn έχει δύο διαθέσιμους τύπους στροφών: Turn1 (προεπιλογή: στροφή 180°) και Turn2 (προεπιλογή: στροφή 90°). Στις λειτουργίες STBY, AUTO και NAV, μπορείτε να επιλέξετε την κατεύθυνση στρέψης (δεξιά ή αριστερά). Επιπλέον, μπορεί να αλλάξει η γωνία στρέψης.

Για να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία TURN, ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

1. Πατήστε το πλήκτρο **MENU** (  ) για να εμφανίσετε το μενού της λειτουργίας Turn.



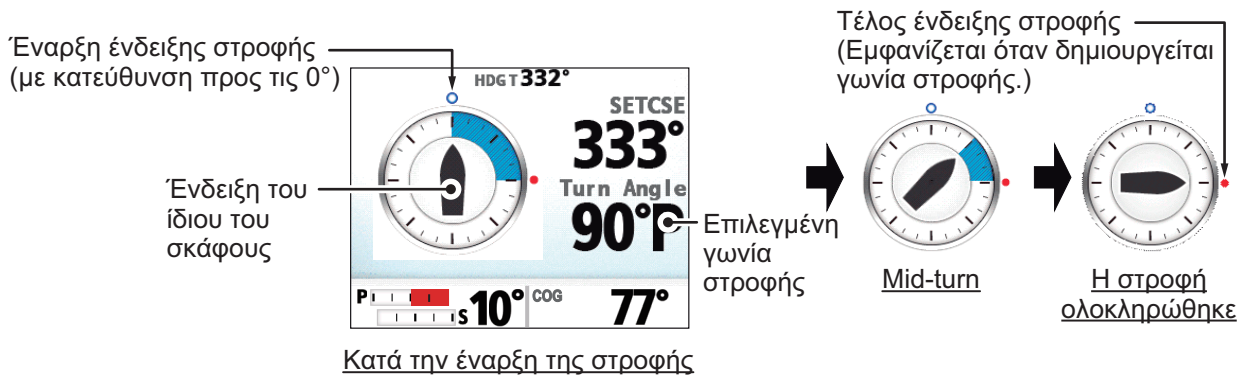
2. Επιλέξτε μια στροφή. Ο κέρσορας επισημαίνει την τρέχουσα επιλογή.



: Η γωνία στροφής μπορεί να επιλεγεί πριν από την έναρξη της στροφής, πατώντας . Για λεπτομέρειες, βλέπε 2.4.2.

3. Πατήστε για να ξεκινήσετε την στροφή.

Αφού ξεκινήσετε τη στροφή, εμφανίζεται το μήνυμα πληροφοριών και ο ηχητικός συναγερμός ηχεί τρεις φορές. Οι ενδείξεις στην οθόνη αλλάζουν κατά τη στροφή με τρόπο παρόμοιο με αυτόν που φαίνεται στην παρακάτω εικόνα.





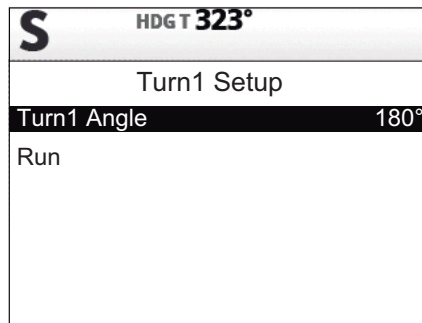
Όταν ολοκληρωθεί η στροφή, εμφανίζεται ένα μήνυμα πληροφοριών.

: Η λειτουργία από το GC-001 είναι διαθέσιμη στη λειτουργία TURN.  
 Βλ. 5.4.



## 2.4.2 Πώς να ορίσετε τη γωνία για στροφές

Μπορείτε να ορίσετε τη γωνία για τις στροφές Turn1 και Turn2. Για να ορίσετε αυτές τις γωνίες, ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

1. Πατήστε το πλήκτρο **MENU** (  ) για να εμφανίσετε το μενού [TURN].
2. Επιλέξτε την κατάλληλη στροφή και κατεύθυνση.
3. Πατήστε  για να εμφανίσετε το παράθυρο ρυθμίσεων. Το παρακάτω παράδειγμα εμφανίζει τις ρυθμίσεις Turn1.



Η προεπιλεγμένη γωνία στροφής για τις στροφές Turn1 είναι 180° και η προεπιλεγμένη γωνία για τις στροφές Turn2 είναι 90°.

4. Επιλέξτε το στοιχείο γωνίας. Εμφανίζεται ένα αναδυόμενο παράθυρο και η γωνία μπορεί να ρυθμιστεί.
5. Ορίστε την επιθυμητή γωνία στροφής. Πατήστε  για να μειώσετε την τιμή ή  για να αυξήσετε την τιμή.
6. Επιλέξτε [Run]. Το σκάφος σας ξεκινά να στρίβει χρησιμοποιώντας τη γωνία που καθορίστηκε στο βήμα 4.


: Οι γωνίες για τις στροφές Turn1 και Turn2 μπορούν να οριστούν επίσης από τα αντίστοιχα μενού τους στο μενού [Other Menu] → [Auto Pilot Option].

## 2.5 Λειτουργία FishHunter™

Η λειτουργία FishHunter™ είναι μια μοναδική δυνατότητα της σειράς FURUNO NAVpilot. Εντοπίστε έναν στόχο ψαριού με το σόναρ/βυθόμετρο FURUNO ή έναν στόχο πουλιού με το ραντάρ FURUNO και τροφοδοτήστε το στο NAVpilot. Το NAVpilot θα ενεργοποιήσει τη λειτουργία FishHunter™ για να εκτελέσει ελιγμούς σε μορφή κυκλικής τροχιάς, έλικας, οκταριών ή ζιγκ-ζαγκ γύρω από τον καθορισμένο στόχο.

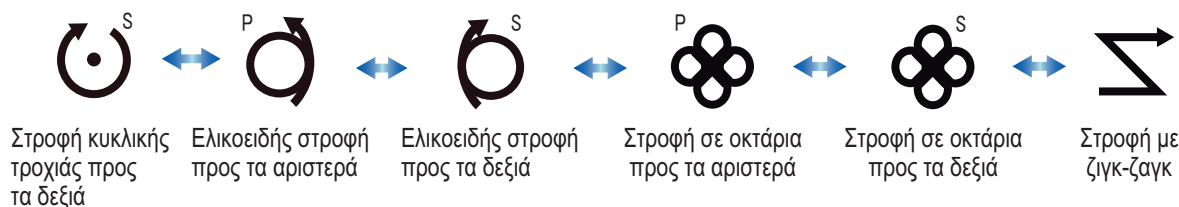
### 2.5.1 Πώς να επιλέξετε μια στροφή FishHunter™ και να ξεκινήσετε τη στροφή

Η λειτουργία FishHunter™ μπορεί να ενεργοποιηθεί από τις λειτουργίες STBY, AUTO ή NAV και μπορεί να προσαρμοστεί έτσι ώστε να στρίβει είτε προς τα αριστερά είτε προς τα δεξιά (η κατεύθυνση δεν μπορεί να οριστεί για στροφές με ζιγκ-ζαγκ).



1. Πατήστε το πλήκτρο **MENU** (  ) για να εμφανίσετε το μενού της λειτουργίας Turn.
2. Επιλέξτε την επιθυμητή στροφή.  
Το στοιχείο που είναι επιλεγμένο με τον κέρσορα επισημαίνεται με ένα μπλε πλαίσιο.  
Για λεπτομέρειες για κάθε στροφή, βλ. 2.5.2.




\*: Η γωνία στροφής για αυτές τις στροφές εξαρτάται από τη ρύθμιση του μενού. Η προεπιλογή για τις στροφές Turn1 είναι 180° και η προεπιλογή για τις στροφές Turn2 είναι 90°.




3. Αν θέλετε να αλλάξετε τις παραμέτρους για τη στροφή, εκτελέστε τα βήματα 1) - 4) παρακάτω. Αν δεν χρειάζεται να αλλάξετε τις παραμέτρους, μεταβείτε στο βήμα 4 αυτής της διαδικασίας.

- 1) Πατήστε το πλήκτρο  για να εμφανιστεί το μενού ρυθμίσεων για τη στροφή. Εάν δεν εμφανιστεί το μενού ρυθμίσεων, οι παράμετροι για τη συγκεκριμένη στροφή δεν μπορούν να αλλάξουν.
- 2) Επιλέξτε την παράμετρο που θέλετε να αλλάξετε. Εμφανίζεται ένα αναδυόμενο παράθυρο.
- 3) Ορίστε την παράμετρο όπως επιθυμείτε.
- 4) Επιλέξτε [RUN] για να ξεκινήσετε τη στροφή ή πατήστε  για να επιστρέψετε στις ρυθμίσεις.

4. Πατήστε  για να ξεκινήσετε την στροφή. Εμφανίζεται το μήνυμα "Fish Hunter mode activated."

: Για στροφές κυκλικής τροχιάς και ελικοειδείς στροφές, η ταχύτητα του σκάφους πρέπει να είναι μικρότερη από 10 κόμβους. Αν η ταχύτητα είναι μεγαλύτερη, θα εμφανιστεί το μήνυμα "Too fast for this mode. Μειώστε την ταχύτητα σε λιγότερο από 10 κόμβους. Εμφανίζεται το μήνυμα". Μειώστε την ταχύτητα του σκάφους ώστε να είναι μικρότερη από 10 κόμβους.

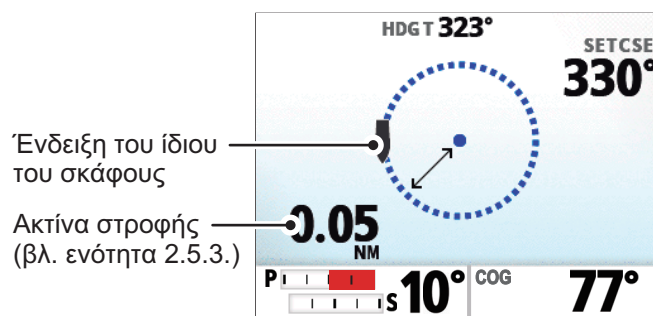
Η ένδειξη του ίδιου του σκάφους μετακινείται κατά τις στροφές, ως ένδειξη ότι το σκάφος στρίβει. Αυτό δεν αποτελεί πάντα ακριβή περιγραφή της κατεύθυνσης στην οποία είναι στραμμένη το σκάφος ή της θέσης του σκάφους.

Για έξοδο από τη λειτουργία στροφής, πατήστε το πλήκτρο . Εμφανίζεται το μήνυμα "Turn complete".

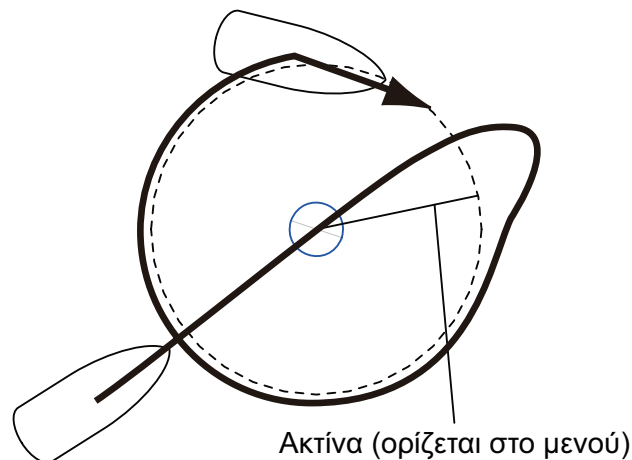
: Η λειτουργία από το GC-001 είναι διαθέσιμη στη λειτουργία TURN. Βλ. 5.4.

## 2.5.2 Τύποι στροφών που είναι διαθέσιμοι με τη λειτουργία Fish-Hunter™

### Στροφή κυκλικής τροχιάς

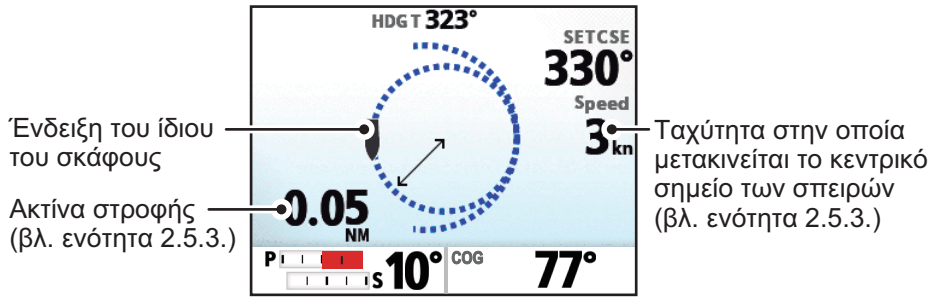


Το σκάφος διαγράφει μια κυκλική τροχιά γύρω από την τρέχουσα θέση του. Για τη λειτουργία αυτή απαιτείται ένας χαρτογράφος ή ένας πλοηγός GPS.

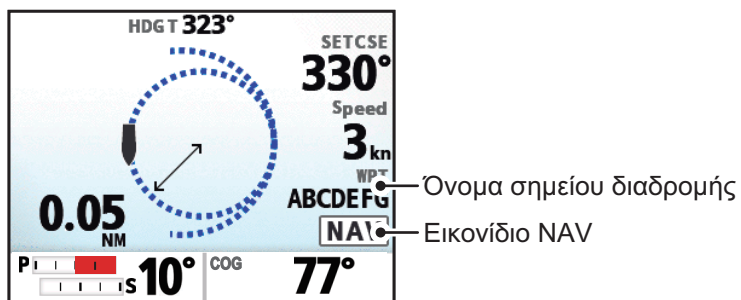


: Όταν η επιλογή [On Arrival] οριστεί σε [Orbit to PORT] ή [Orbit to STBD] στο μενού [Auto Pilot Option], το τελευταίο σημείο διαδρομής γίνεται το κεντρικό σημείο της κυκλικής τροχιάς.

**Ελικοειδής στροφή**

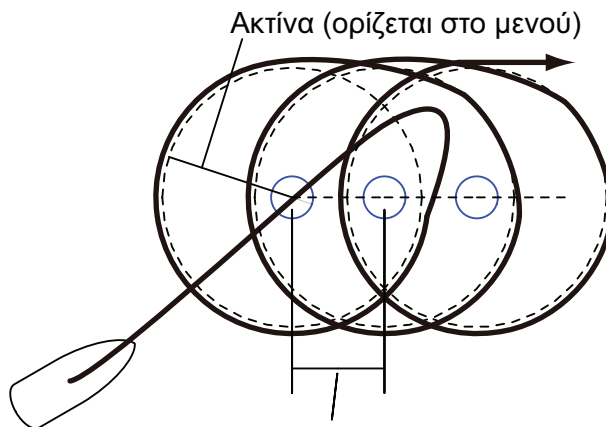


Εάν η ελικοειδής στροφή ξεκινήσει από μια λειτουργία NAV, το όνομα του σημείου διαδρομής/προορισμού εμφανίζεται στην ελικοειδή στροφή με το εικονίδιο "NAV" να υποδεικνύει το σημείο από το οποίο ξεκίνησε η στροφή.



Το σκάφος κινείται ελικοειδώς στην κατεύθυνση της τρέχουσας κατεύθυνσης πλεύσης (STBY), της καθορισμένης πορείας (AUTO) ή της πορείας προς το επόμενο σημείο διαδρομής (NAV) που ήταν ενεργό τη στιγμή κατά την οποία ξεκίνησε η ελικοειδής στροφή. Η ελικοειδής ταχύτητα μπορεί να ρυθμιστεί στο μενού. Ο συναγερμός άφιξης θα πρέπει να είναι ενεργός επίσης στον χαρτογράφο.

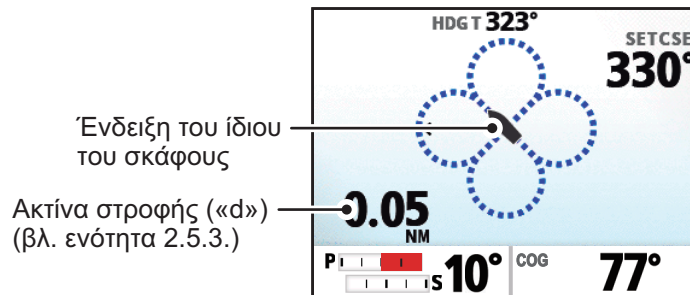
Το σκάφος θα συνεχίσει την ελικοειδή κίνηση μέχρι να πατήσετε το πλήκτρο **AUTO** ή **STBY**.



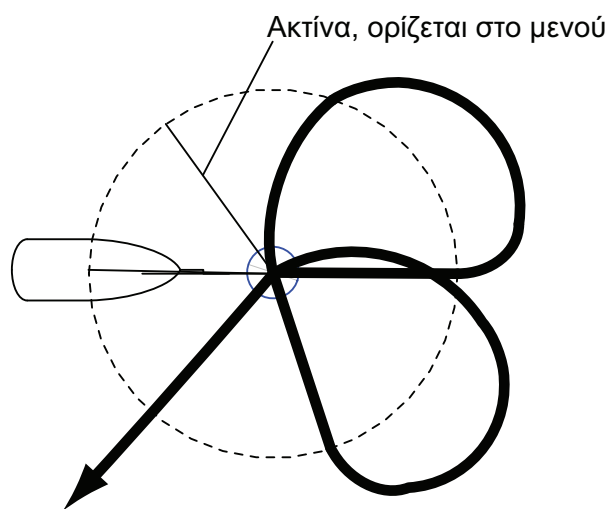
$$D \text{ (NM)} = \frac{6,28 \times \text{Ελικοειδή ακτίνα}}{\text{Ελικοειδής ταχύτητα}}$$

: Αν το σκάφος δεν εισέλθει στην περιοχή συναγερμού άφιξης, το NAVpilot δεν θα μεταβεί στο επόμενο σημείο διαδρομής. Για να αποφευχθεί αυτό, ορίστε όσο το δυνατόν μεγαλύτερο εύρος συναγερμού άφιξης και ενεργοποιήστε την κατακόρυφη λειτουργία στον χαρτογράφο.

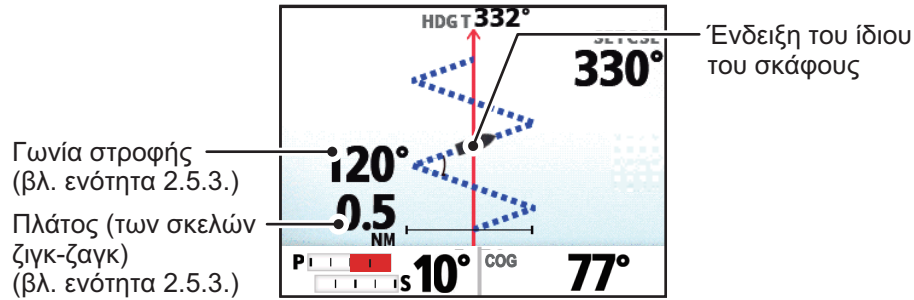
**Στροφή σε οκτάρια**



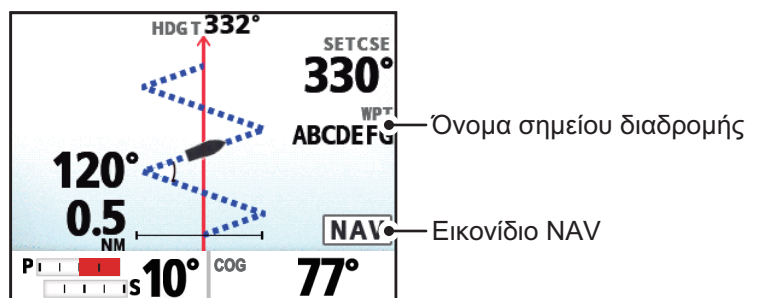
Αφού το σκάφος έχει διανύσει την απόσταση “d” η οποία έχει ρυθμιστεί στο μενού, ξεκινά τις στροφές σε οκτάρια, επιστρέφοντας αυτόματα στη θέση από την οποία ξεκίνησε το οκτάρι. “d”, η ακτίνα, έχει οριστεί στο μενού.



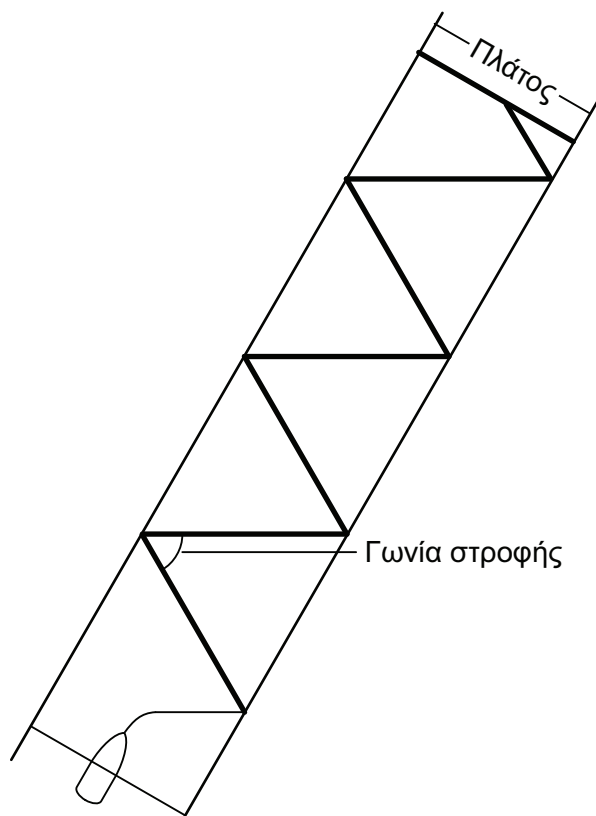
**Στροφή με ζιγκ-ζαγκ**



Εάν η στροφή με ζιγκ-ζαγκ ξεκινήσει από μια λειτουργία NAV, το όνομα του σημείου διαδρομής/προορισμού εμφανίζεται στη στροφή με ζιγκ-ζαγκ με το εικονίδιο "NAV" να υποδεικνύει το σημείο από το οποίο ξεκίνησε η στροφή.



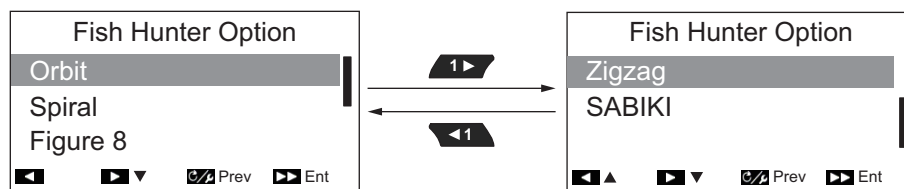
Η στροφή με ζιγκ-ζαγκ ξεκινά από την τρέχουσα θέση. Η γωνία στροφής, ο αριθμός των στροφών και το πλάτος στροφής μπορούν να οριστούν στο μενού. Η στροφή αυτή είναι διαθέσιμη στις λειτουργίες AUTO και NAV.



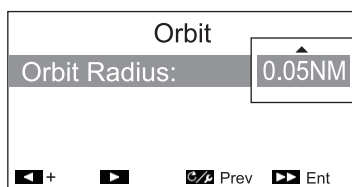
### 2.5.3 Πώς να ρυθμίσετε τις παραμέτρους της λειτουργίας FishHunter™

Για να ρυθμίσετε τις παραμέτρους για τις στροφές της λειτουργίας FishHunter™, ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

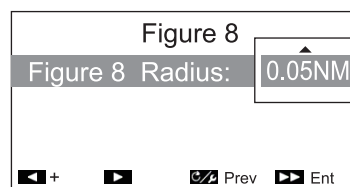
1. Ανοίξτε το μενού.
2. Επιλέξτε [Other Menu].
3. Επιλέξτε [Fish Hunter Option]. Εμφανίζεται το μενού FishHunter™.



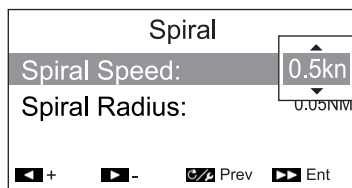
4. Επιλέξτε τη στροφή που θέλετε να ρυθμίσετε. Εμφανίζονται οι παράμετροι στροφής, όπως φαίνεται στις εικόνες παρακάτω.



Εύρος ρύθμισης:  
0,05 έως 9,99 nm



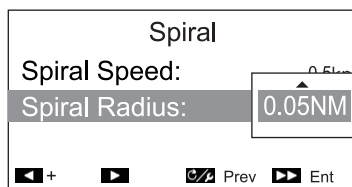
Εύρος ρύθμισης:  
0,05 έως 9,99 nm



Εύρος ρύθμισης:  
0,1 έως 3,0 kn



Εύρος ρύθμισης:  
30 έως 150°




Εύρος ρύθμισης:  
0,05 έως 9,99 nm



Εύρος ρύθμισης:  
0,05 έως 0,99 nm

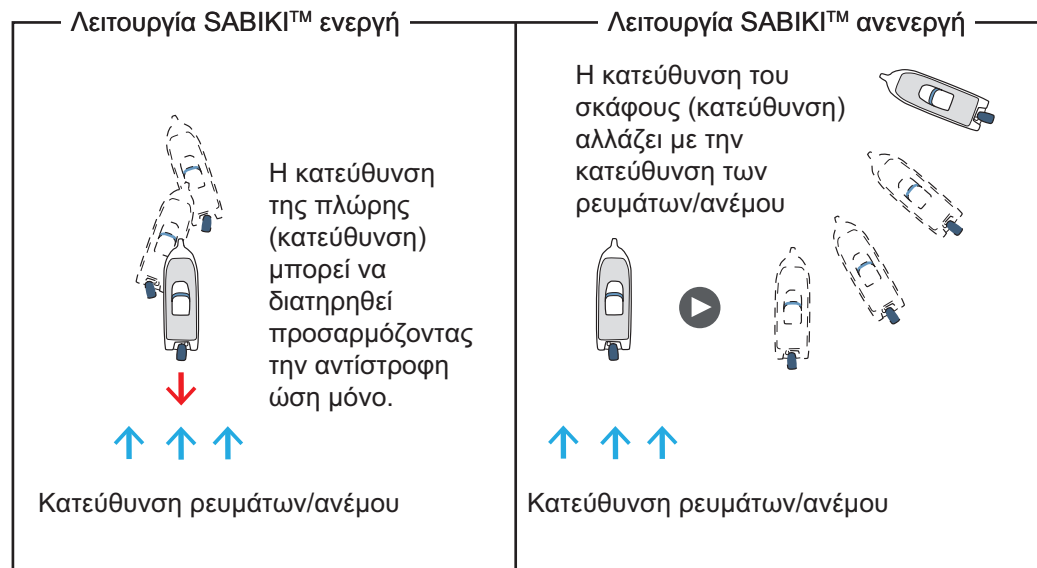
5. Αλλάξτε τις παραμέτρους, όπως απαιτείται.
6. Κλείστε το μενού.

: Ενώ είναι ενεργοποιημένη η λειτουργία FishHunter™, μπορείτε να πατήσετε το πλήκτρο  για να αποκτήσετε πρόσβαση στο μενού για τη στροφή που χρησιμοποιείται (η στροφή με ζιγκ-ζαγκ εξαιρείται).

## 2.6 Λειτουργία SABIKI™

Η λειτουργία SABIKI™ ελέγχει το πηδάλιο ενώ το σκάφος χρησιμοποιεί την αντίστροφη ταχύτητα, διατηρώντας αποτελεσματικά την πρύμνη στραμμένη προς την κατεύθυνση του ανέμου (ή του ρεύματος) διατηρώντας παράλληλα την πλώρη στην αντίθετη κατεύθυνση του ανέμου (ή του ρεύματος).

Λόγω της δυνατότητας της λειτουργίας SABIKI™ να ελέγχει το πηδάλιο, μόνο ο μοχλός ισχύος απαιτεί περιοδική προσαρμογή για τη διατήρηση του σκάφους στραμμένου προς την ίδια κατεύθυνση. Η μείωση των απαιτούμενων προσαρμογών σας επιτρέπει να εστιάσετε περισσότερο στις δραστηριότητες αλιείας, ακόμη και με λίγο πλήρωμα στο σκάφος.



**Η λειτουργία SABIKI™ έχει σχεδιαστεί για τους ακόλουθους τύπους σκαφών:**


- Τα σκάφη στα οποία η λειτουργία [BOAT TYPE] έχει οριστεί σε [Outboard], [In/Outboard], [EVCS Outboard] ή [EVCS In/Out] κατά την εγκατάσταση.
- Σκάφη με μήκος έως 12 μέτρα ή λιγότερο.

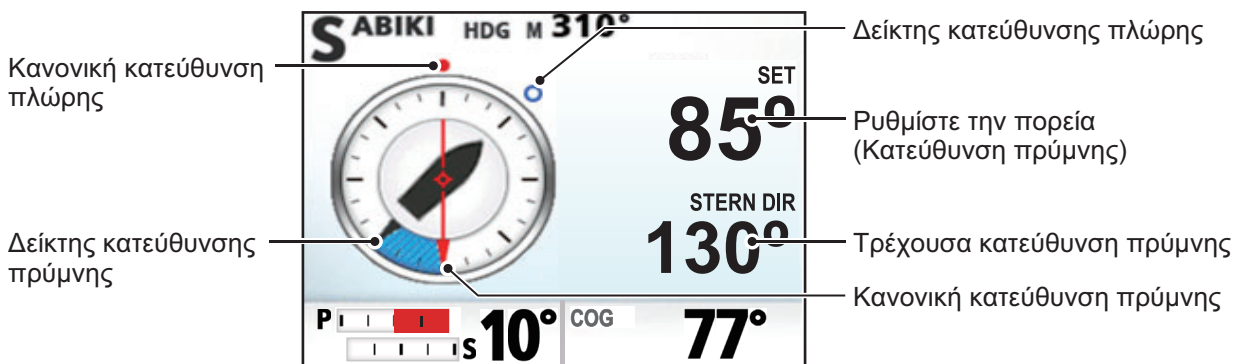
**Σημαντικές σημειώσεις σχετικά με λειτουργία SABIKI™**

- Η λειτουργία SABIKI™ απαιτεί εισαγωγή δεδομένων ταχύτητας από έναν εξωτερικό αισθητήρα και δεν είναι διαθέσιμη με τη χειροκίνητη εισαγωγή ταχύτητας.
- Ενώ είναι ενεργή η λειτουργία SABIKI™, οι δυνατότητες της λειτουργίας Dodge δεν είναι διαθέσιμες.
- Σε περίπτωση εκπομπής ενός συναγερμού απόκλισης, ελέγξτε αμέσως την κατεύθυνση του σκάφους.
- Όταν η ρύθμιση για τη λειτουργία Deviation Alert υπερβαίνει τις 45° και ενεργοποιηθεί η λειτουργία SABIKI™, η ρύθμιση Deviation Alert σταθεροποιείται στις 45°. Όταν είναι απενεργοποιημένη η λειτουργία SABIKI™, γίνεται επαναφορά της ρύθμισης στην αρχική τιμή.
- Η ακρίβεια πηδαλιούχησης στη λειτουργία SABIKI™ εξαρτάται από την ισχύ της αντίστροφης ταχύτητας των εξωλέμβιων μηχανών.
- Η λειτουργία SABIKI™ απαιτεί ταχύτητα μικρότερη από 5 κόμβους. Οι προσπάθειες ενεργοποίησης της λειτουργίας SABIKI™ σε ταχύτητες που υπερβαίνουν τους 5 κόμβους θα εμφανίζουν το μήνυμα "REDUCE SPEED FOR SABIKI (<5KN)".
- Για την αποφυγή της υπερστροφής κατά τη χρήση της λειτουργίας SABIKI™, διατηρήστε σε κοντινή απόσταση το μοχλό ταχυτήτων.
- Για διαμορφώσεις με το Fantum Feedback™, βεβαιωθείτε ότι το πηδάλιο είναι κεντραρισμένο (το πηδάλιο είναι στραμμένο με κατεύθυνση προς τα εμπρός) πριν από την ενεργοποίηση της λειτουργίας SABIKI™. Εάν το πηδάλιο δεν είναι κεντραρισμένο, η λειτουργία SABIKI™ μπορεί να κατευθύνει εσφαλμένα το σκάφος.





**2.6.1 Πώς να χρησιμοποιήσετε τη λειτουργία SABIKI™**





**Προετοιμασία για τη λειτουργία SABIKI™**

- Ελέγξτε ότι υπάρχει συνδεδεμένος αισθητήρας ταχύτητας στη μονάδα επεξεργαστή. Ελέγξτε ότι η παράμετρος [Speed Calculation] έχει οριστεί σε [Auto].
  - Στο μενού [Ship's Characteristics], ορίστε την επιλογή [Boat Type] σε [Outboard] ή [In/Outboard], [EVCS-Outboard] ή [EVCS-In/Out].
1. Μειώστε την ταχύτητα του σκάφους ώστε να είναι μικρότερη από 5 κόμβους.
  2. Κατευθύνετε το σκάφος με την πλήρη στραμμένη προς την κατεύθυνση του ανέμου ή του ρεύματος και, στη συνέχεια, κεντράρετε το πηδάλιο.
  3. Πατήστε το πλήκτρο  για να εμφανιστεί το μενού στροφών.
  4. Επιλέξτε [SABIKI]. Η λειτουργία SABIKI™ ενεργοποιείται και εμφανίζεται μια οθόνη παρόμοια με αυτή που εμφανίζεται παρακάτω.



Η κατεύθυνση του σκάφους (πορεία) μπορεί να προσαρμοστεί χειροκίνητα στη λειτουργία SABIKI™. Αυτό είναι χρήσιμο σε καταστάσεις, όπως κατά την αλλαγή της κατεύθυνσης του ανέμου.

Πατήστε το πλήκτρο , ,  ή  για να ρυθμίσετε την κατεύθυνση πλώρης. Χρησιμοποιήστε την κατεύθυνση πλώρης ως σημείο αναφοράς κατά τη ρύθμιση της πορείας.

Το πλήκτρο  ρυθμίζει την κατεύθυνση της πλώρης κατά 1° προς τα αριστερά και το πλήκτρο  ρυθμίζει την κατεύθυνση της πλώρης κατά 10° προς τα αριστερά. Ομοίως, τα πλήκτρα  και  ρυθμίζουν την κατεύθυνση της πλώρης στα δεξιά.



Όταν η πρύμνη δεν είναι στραμμένη προς τον άνεμο ή το ρεύμα, αυξήστε την αντίστροφη ταχύτητα όπως απαιτείται, για να ρυθμίσετε την κατεύθυνση. Εάν αυτή η μέθοδος δεν αποκαθιστά την κατεύθυνση του σκάφους, βλ. 2.6.2.

: Μπορείτε επίσης να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία SABIKI™ από το GC-001 (βλ. 5.4). Επιπλέον, εάν η επιλογή [Key Beer] στο μενού [System Setup] οριστεί σε [ON], το σύστημα εκπέμπει ένα σύντομο ηχητικό σήμα στις εξής περιπτώσεις:


- Η λειτουργία SABIKI™ ενεργοποιείται από μια εξωτερική συσκευή.
- Η καθορισμένη πορεία αλλάζει από μια εξωτερική συσκευή.

## 2.6.2 Πώς να προσαρμόσετε την απόκριση για τη λειτουργία SABIKI™

Εάν διαπιστώσετε ότι η λειτουργία SABIKI™ δεν μπορεί να διατηρήσει τη σωστή κατεύθυνση, ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία για να ρυθμίσετε το χρόνο απόκρισης.

1. Στη λειτουργία STBY, πατήστε το πλήκτρο  για να ανοίξει το μενού.
2. Με επισημασμένη την επιλογή [SABIKI], πατήστε . Εμφανίζεται η ρύθμιση απόκρισης [SABIKI].



Μπορείτε επίσης να αποκτήσετε πρόσβαση στη ρύθμιση απόκρισης SABIKI™ ενώ είναι ενεργοποιημένη η λειτουργία SABIKI™, πατώντας το πλήκτρο .



3. Επιλέξτε [SABIKI Response].
4. Προσαρμόστε τη ρύθμιση όπως απαιτείται.
  - Εάν η λειτουργία SABIKI™ στρίβει περισσότερο: Αυξήστε το χρόνο απόκρισης. Εάν η λειτουργία SABIKI™ στρίβει περισσότερο μετά από αυτήν την προσαρμογή, μειώστε την αντίστροφη ταχύτητα.
  - Εάν η λειτουργία SABIKI™ δεν στρίψει αρκετά: Μειώστε το χρόνο απόκρισης. Εάν η λειτουργία SABIKI™ δεν στρίψει αρκετά μετά από αυτήν την προσαρμογή, αυξήστε την αντίστροφη ταχύτητα.
5. Επιλέξτε [Run].



## 2.7 Λειτουργίες DODGE και NFU



Σε περιπτώσεις κατά τις οποίες χρειάζεται να αναλάβετε γρήγορα τον έλεγχο του τιμονιού για την αποφυγή κάποιου εμπόδιου, χρησιμοποιήστε είτε τη λειτουργία DODGE είτε τη λειτουργία NFU.

- Λειτουργία DODGE: Χρησιμοποιείται με τις λειτουργίες NAV, TURN και FishHunter™.
- Λειτουργία NFU (Non Follow Up): Χρησιμοποιείται στη λειτουργία STBY.

### 2.7.1 Πώς να χρησιμοποιήσετε τη λειτουργία DODGE



Πατήστε παρατεταμένα το πλήκτρο  ή  για να κατευθύνετε το σκάφος με τον κατάλληλο τρόπο μέχρι να αποφευχθεί το εμπόδιο. Η συσκευή μεταβαίνει στη λειτουργία DODGE και ακούγεται ένας ηχητικός συναγερμός όταν πατήσετε κάποιο από τα παραπάνω πλήκτρα, ώστε να σας ειδοποιήσει ότι βρίσκεστε στη συγκεκριμένη λειτουργία. Λάβετε επίσης υπόψη ότι η ένδειξη **DODGE** εμφανίζεται στο πάνω αριστερό μέρος της οθόνης.



Για ακύρωση της λειτουργίας DODGE, απελευθερώστε το πλήκτρο  ή . Για τις λειτουργίες NAV και FishHunter™, το σύστημα επιστρέφει στη λειτουργία που χρησιμοποιούσαν πριν από την ενεργοποίηση της λειτουργίας DODGE. Για τη λειτουργία TURN, το σύστημα μεταβαίνει στη λειτουργία AUTO μετά την ακύρωση της λειτουργίας DODGE.

**Note 1:** Εάν πατηθούν ταυτόχρονα τα πλήκτρα  και , το σκάφος στρίβει προς την κατεύθυνση πλεύσης κατά τη στιγμή που πατάτε τα δύο πλήκτρα.

**2:** Η λειτουργία DODGE μπορεί να ενεργοποιηθεί επίσης από το GC-001. Βλ. 5.9.3 και 5.9.4.

### 2.7.2 Πώς να χρησιμοποιήσετε τη λειτουργία NFU

Πατήστε παρατεταμένα το πλήκτρο  ή  για να κατευθύνετε το σκάφος με τον κατάλληλο τρόπο μέχρι να αποφευχθεί το εμπόδιο. Η συσκευή μεταβαίνει στη λειτουργία NFU και ακούγεται ένας ηχητικός συναγερμός όταν πατήσετε κάποιο από τα παραπάνω πλήκτρα, ώστε να σας ειδοποιήσει ότι βρίσκεστε στη συγκεκριμένη λειτουργία. Λάβετε επίσης υπόψη ότι η ένδειξη **NFU** εμφανίζεται στο πάνω αριστερό μέρος της οθόνης.

Για ακύρωση της λειτουργίας NFU, απελευθερώστε το πλήκτρο  ή . Το σύστημα επιστρέφει στη λειτουργία STBY.

: Η λειτουργία NFU μπορεί να ενεργοποιηθεί από το GC-001. Βλ. 5.9.1.

## 2.8 Λειτουργία OVRD (μόνο για το σύστημα EVC)

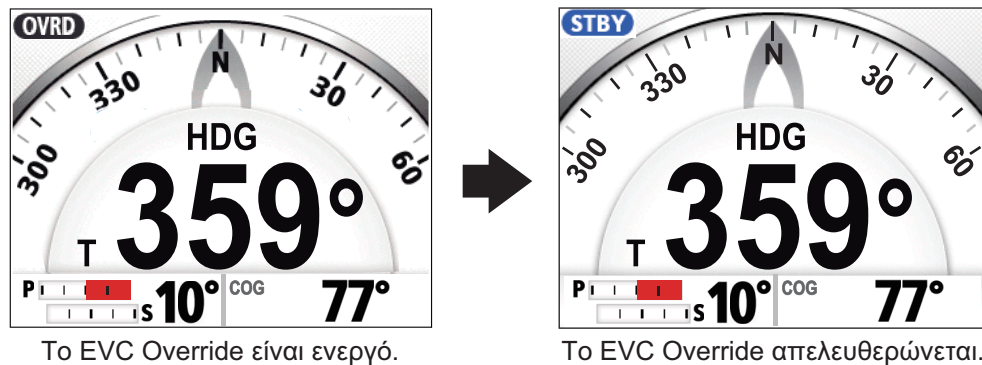
Όταν το σύστημα EVC ελέγχει το πηδάλιο, τότε η λειτουργία OVRD (παράκαμψης) ενεργοποιείται αυτόματα. Ο αυτόματος πιλότος δεν μπορεί να ελέγξει το σκάφος στη λειτουργία OVRD.

: Η λειτουργία OVRD ενεργοποιείται όταν η επιλογή [BOAT TYPE] ορίζεται σε [EVCS-Pod Drive], [EVCS-Outboard], [EVCS-Inboard] ή [EVCS-In/Out].

### 2.8.1 Ενεργοποίηση λειτουργίας OVRD στην κατάσταση STBY

Όταν η λειτουργία OVRD ενεργοποιείται στην κατάσταση STBY, η ένδειξη [OVRD] εμφανίζεται στο επάνω αριστερό μέρος της οθόνης. Σε αυτήν τη φάση, μπορούν να χρησιμοποιηθούν μόνο τα μενού. Όταν το σύστημα EVC αποδεσμεύει τον έλεγχο του πηδαλίου, ο αυτόματος πιλότος μεταβαίνει σε κατάσταση STBY.

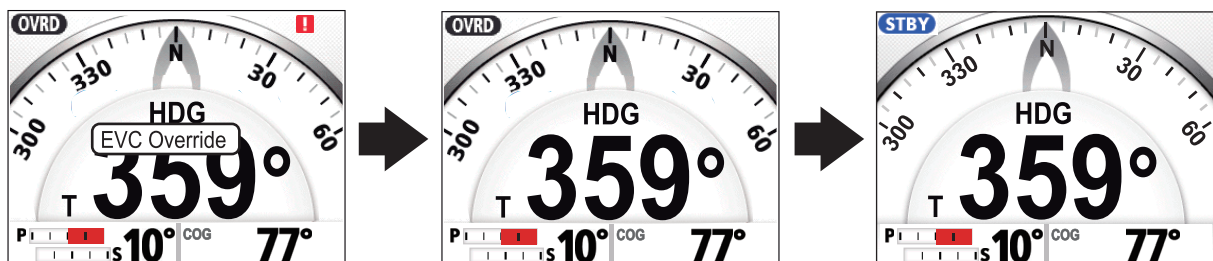
: Για συστήματα με συνδεδεμένο το SEASTAR SOLUTIONS OPTIMUS, εμφανίζεται ένα μήνυμα αντίστροφης μέτρησης πέντε δευτερολέπτων όταν είναι απενεργοποιημένη η λειτουργία OVRD. Όταν ολοκληρωθεί η αντίστροφη μέτρηση, το σύστημα επανέρχεται αυτόματα στη λειτουργία STBY.



### 2.8.2 Ενεργοποίηση λειτουργίας OVRD στη λειτουργία AUTO ή NAV

#### Για διαμορφώσεις VOLVO IPS, YAMAHA HM ή YANMAR VC10 EVCS

Όταν η λειτουργία OVRD ενεργοποιείται στη λειτουργία AUTO ή NAV, ακούγεται ο ηχητικός συναγερμός, εμφανίζεται το αναδυόμενο μήνυμα "EVC OVERRIDE" και στο επάνω αριστερό μέρος της οθόνης εμφανίζεται η ένδειξη λειτουργίας [OVRD]. Πατήστε οποιοδήποτε πλήκτρο για να σταματήσει ο συναγερμός και να διαγραφεί η αναδυόμενη ένδειξη. Όταν το σύστημα EVC αποδεσμεύει τον έλεγχο του πηδαλίου, ο αυτόματος πιλότος μεταβαίνει σε κατάσταση STBY.



Πατήστε οποιοδήποτε πλήκτρο.

Το σύστημα EVC απελευθερώνει τον έλεγχο του πηδαλίου.

**Για διαμορφώσεις EVCS στα SEASTAR SOLUTIONS OPTIMUS**

Όταν η λειτουργία OVRD ενεργοποιείται στη λειτουργία AUTO ή NAV, ακούγεται ο ηχητικός συναγερμός, εμφανίζεται το αναδυόμενο μήνυμα "EVC OVERRIDE" και στο επάνω αριστερό μέρος της οθόνης εμφανίζεται η ένδειξη λειτουργίας [OVRD]. Όταν ολοκληρωθεί η λειτουργία EVC, ενεργοποιείται η προηγούμενη λειτουργία. Εμφανίζεται το μήνυμα αντίστροφης μέτρησης "Resuming control in x seconds." (Το x υποδεικνύει έναν αριθμό από 1 έως 5) που υποδεικνύει πότε αλλάζει η λειτουργία συστήματος.

: Ο ηχητικός συναγερμός, που εκπέμπεται κατά την ενεργοποίηση της λειτουργίας OVRD, μπορεί να απενεργοποιηθεί από [Safe Helm Beer] στο μενού [System Setup].

## 2.9 Λειτουργία Safe Helm

Η λειτουργία Safe Helm, η οποία είναι διαθέσιμη με τη μονάδα οδήγησης Accu-Steer FPS 12V/24V, θέτει προσωρινά το NAVpilot σε χειροκίνητη λειτουργία πηδαλιούχησης για το καθορισμένο χρονικό διάστημα, όταν ο χειρισμός του πηδαλίου πραγματοποιείται σε αυτόματη λειτουργία πηδαλιούχησης (AUTO, NAV, κ.λπ.). Έτσι αποτρέπεται η συνεχιζόμενη στροφή του τιμονιού. Οι ενδείξεις κατάστασης λειτουργίας και πορείας αναβοσβήνουν όταν ενεργοποιείται η λειτουργία Safe Helm.

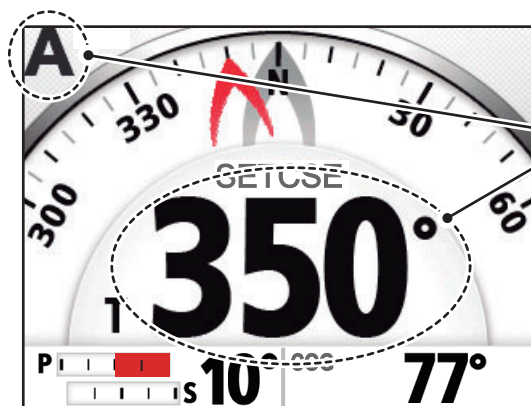
Η λειτουργία Safe Helm απενεργοποιείται και η προηγούμενη αυτόματη λειτουργία πηδαλιούχησης αποκαθίσταται, στις ακόλουθες περιπτώσεις:

**Λειτουργία NAV:** Όταν δεν εισάγονται τα δεδομένα από τον αισθητήρα τιμονιού για το καθορισμένο χρονικό διάστημα στη [Return Delay]\*.

**Λειτουργία AUTO:** Κατά την πλεύση σε ευθεία πορεία και ενώ δεν εισάγονται τα δεδομένα από τον αισθητήρα τιμονιού για το καθορισμένο χρονικό διάστημα στη ρύθμιση [Return DelayReturn Delay]\*.

\*: Βλ. για τον ορισμό της ρύθμισης [Return Delay].

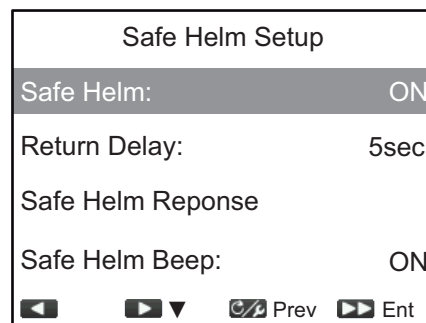
Στην παρακάτω εικόνα παρέχεται ένα παράδειγμα της κύριας οθόνης του Autopilot, για αναφορά.



Αυτές οι ενδείξεις αναβοσβήνουν όταν είναι ενεργοποιημένη η λειτουργία Safe Helm.

**Πώς να ρυθμίσετε τη λειτουργία Safe Helm**

1. Με το σύστημα στη λειτουργία STBY ή OVRD, ανοίξτε το μενού.
2. Επιλέξτε [Other Menu].
3. Επιλέξτε [Safe Helm Setup]. Εμφανίζεται το μενού [Safe Helm Setup].
4. Επιλέξτε [Safe Helm].
5. Επιλέξτε [ON].
6. Επιλέξτε [Return Delay].
7. Ορίστε την καθυστέρηση επιστροφής, όπως απαιτείται.



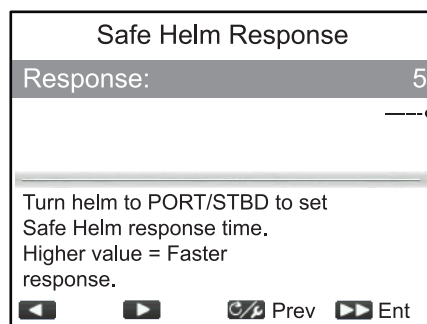
Το εύρος ρύθμισης είναι 1-20 δευτερόλεπτα.

**Με ενεργοποιημένη τη λειτουργία NAV:**


Όταν δεν εισάγονται τα δεδομένα από τον αισθητήρα τιμονιού για το καθορισμένο χρονικό διάστημα, γίνεται επαναφορά της λειτουργίας NAV.

**Με ενεργοποιημένη τη λειτουργία AUTO:** Κατά την πλεύση σε ευθεία πορεία και ενώ δεν εισάγονται τα δεδομένα από τον αισθητήρα τιμονιού για το καθορισμένο χρονικό διάστημα, γίνεται επαναφορά της προηγούμενης λειτουργίας πηδαλιούχησης.

8. Επιλέξτε [Safe Helm Response]. Εμφανίζονται οι ρυθμίσεις της παραμέτρου Safe Helm Response.



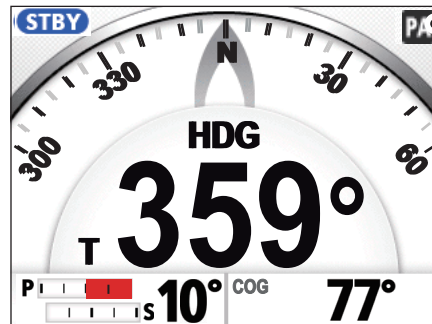
Κατά τη χρήση του πηδαλίου, εμφανίζεται η ένδειξη «PORT» ή «STBD», ανάλογα με την κατεύθυνση προς την οποία κινείται το πηδάλιο.

9. Επιλέξτε [Response].  
Όσο υψηλότερη είναι η ρύθμιση, τόσο πιο γρήγορη είναι η απόκριση (εύρος ρύθμισης: 1 έως 10).
10. Πατήστε  για να επιστρέψετε στο μενού Safe Helm.
11. Επιλέξτε [Safe Helm Beep].  
[Safe Helm Beep] ενεργοποιεί ή απενεργοποιεί το ηχητικό σήμα όταν ενεργοποιείται η λειτουργία Safe Helm.
12. Επιλέξτε [ON] για την εκπομπή ενός ηχητικού συναγερμού κατά την ενεργοποίηση της λειτουργίας Safe Helm ή [OFF] κατά την ενεργοποίηση της αθόρυβης λειτουργίας Safe Helm.
13. Κλείστε το μενού.

## 2.10 Λειτουργία Power Assist

Η λειτουργία Power assist, διαθέσιμη με τη μονάδα οδήγησης Accu-Steer FPS 12V/24V, προσαρμόζει τη χειροκίνητη πηδαλιούχηση στις δικές σας προτιμήσεις. Αυτή η λειτουργία απαιτεί σύνδεση στη μονάδα οδήγησης τύπου Accu-Steer FPS 12V/24V και απαιτεί ρυθμίσεις εγκατάστασης.

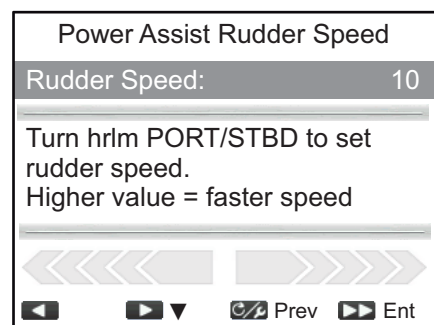
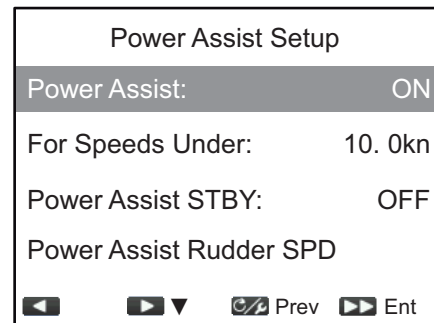
Η λειτουργία είναι διαθέσιμη κατά τη διάρκεια των λειτουργιών Safe Helm και STBY. Η ένδειξη «PA» εμφανίζεται στο πάνω μέρος της οθόνης, όταν αυτή η λειτουργία είναι ενεργή.



Η ένδειξη «PA» εμφανίζεται όταν είναι ενεργοποιημένη η λειτουργία Power Assist.

### Πώς να ρυθμίσετε τη λειτουργία power assist

1. Με το σύστημα στη λειτουργία STBY ή OVRD, ανοίξτε το μενού.
2. Επιλέξτε [Other Menu].
3. Επιλέξτε [Power Assist Setup].  
Εμφανίζεται το μενού [Power Assist Setup].
4. Επιλέξτε [Power Assist].
5. Επιλέξτε [ON].  
Όταν γίνει αυτό, εμφανίζονται τα στοιχεία μενού για την υποβοήθηση ισχύος.
6. Επιλέξτε [For Speeds Under].
7. Ορίστε την υψηλότερη ταχύτητα στην οποία ενεργοποιείται η υποβοήθηση ισχύος. Το εύρος ρύθμισης είναι 1,0 έως 25,0 κόμβοι (προεπιλογή: 10,0 κόμβοι).  
: Όταν η υποβοήθηση ισχύος ενεργοποιηθεί σε υψηλή ταχύτητα, το σκάφος μπορεί να στρίβει περισσότερο από το επιδιωκόμενο. Ρυθμίστε το [For Speeds Under] ανάλογα με το σκάφος και το πηδάλιο.
8. **Αν θέλετε υποβοήθηση ισχύος στη λειτουργία STBY**, ορίστε την επιλογή [Power Assist STBY] σε [ON].
9. Επιλέξτε [Power Assist Rudder Speed].  
Το παράδειγμα στα δεξιά εμφανίζει το παράθυρο των ρυθμίσεων Power Assist Rudder Speed για ένα σκάφος με Fantum Feedback™. Η οθόνη σας μπορεί να διαφέρει ελαφρώς.
10. Ορίστε την επιλογή [Power Assist Rudder Speed]. Το εύρος ρύθμισης είναι 1 έως 10 (προεπιλεγμένη ρύθμιση: 10). Όσο υψηλότερη είναι η ρύθμιση, τόσο πιο ισχυρή είναι η υποβοήθηση ισχύος.
11. Κλείστε το μενού.



**Πώς να επιβεβαιώσετε τη διεύθυνση του πηδαλίου**

Στρέψτε το τιμόνι προς τα αριστερά και προς τα δεξιά, για να επιβεβαιώσετε ότι η υποβοήθηση ισχύος ενεργοποιείται ανάλογα με τη διεύθυνση του τιμονιού. Αν η υποβοήθηση ισχύος λειτουργεί μόνο προς τη μία κατεύθυνση, εκτελέστε έλεγχο του αισθητήρα τιμονιού (βλ. 6.4).


: Η επιβεβαίωση διεύθυνσης πηδαλίου θα πρέπει να γίνει μόνο κατά τον ελλιμενισμό του σκάφους ή ενώ το σκάφος πλέει σε χαμηλή ταχύτητα σε μια ασφαλή περιοχή πλεύσης.

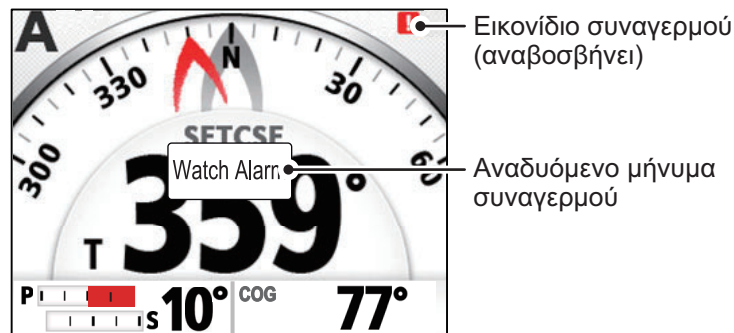
## 2. ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΕΣ ΠΗΔΑΛΙΟΥΧΗΣΗΣ

Á Á ÁÈ Á Á Á È

### 3. ΣΥΝΑΓΕΡΜΟΙ

Το NAVpilot έχει δύο είδη συναγερμών: Συναγερμός παρακολούθησης και συναγερμός εκτροπής.

Όταν παραβιάζονται οι προϋποθέσεις του συναγερμού, ακούγεται ο βομβητής, αναβοσβήνει το εικονίδιο συναγερμού (  ) και εμφανίζεται ένα αναδυόμενο μήνυμα (βλ. 6.6.3). Πατήστε οποιοδήποτε πλήκτρο για να γίνει σίγαση του βομβητή και να κλείσει το αναδυόμενο παράθυρο. Το εικονίδιο αναβοσβήνει όσο εξακολουθεί να υπάρχει η αιτία που ενεργοποιεί τον συναγερμό. Εάν η συνθήκη του συναγερμού εξακολουθεί να παραβιάζεται μετά από ένα λεπτό, ηχεί ο βομβητής και εμφανίζεται ξανά το αναδυόμενο μήνυμα.



Μπορείτε να ελέγξετε ποιοι συναγερμοί παραβιάζονται αυτήν τη στιγμή (βλ. 3.4) και τους συναγερμούς που ενεργοποιήθηκαν στο παρελθόν (βλ. 3.5).

**1:** Εάν ενεργοποιηθεί κάποιος συναγερμός, μεταβείτε στη λειτουργία STBY και χειριστείτε το σκάφος από το τιμόνι.

**2:** Εάν ενεργοποιηθεί κάποιος συναγερμός, το FAP-3011 εκπέμπει έναν ηχητικό συναγερμό και εμφανίζει ένα μήνυμα συναγερμού. Εάν είναι ενεργοποιημένο το GC-001, το GC-001 εκπέμπει επίσης έναν ηχητικό συναγερμό και εμφανίζει ένα μήνυμα συναγερμού (βλ. 5.5). Ο ηχητικός συναγερμός και το μήνυμα συναγερμού θα πρέπει να αναγνωριστούν μεμονωμένα τόσο για το GC-001 όσο και για το FAP-3011.

#### Προτεραιότητα συναγερμού

Οι συναγερμοί έχουν τρία επίπεδα προτεραιότητας: [Alarm], [Warning] και [Caution].

- Συναγερμός: Καταστάσεις και συνθήκες που απαιτούν άμεση προσοχή, απόφαση και (εάν είναι απαραίτητο) ενέργεια από το πλήρωμα για την αποφυγή τυχόν επικίνδυνων καταστάσεων και τη διατήρηση της ασφαλούς πλοήγησης του σκάφους.
- Προειδοποίηση: Καταστάσεις και συνθήκες που απαιτούν άμεση προσοχή για προληπτικούς λόγους, για να επισημάνουν στο πλήρωμα τις συνθήκες που δεν είναι άμεσα επικίνδυνες, αλλά μπορεί να εξελιχθούν.
- Προσοχή: Σας υποδεικνύει μια κατάσταση η οποία εξακολουθεί να απαιτεί προσοχή εκτός από τη συνήθη εκτίμηση της κατάστασης ή των δεδομένων πληροφοριών.

Ανάλογα με την προτεραιότητα του συναγερμού, αλλάζει επίσης ο βομβητής συναγερμού, όπως φαίνεται στον παρακάτω πίνακα.

Προτεραιότητα συναγερμού	Ήχος βομβητή
Συναγερμός	Συνεχής
Προειδοποίηση	Παρατεταμένα ηχητικά σήματα με σύντομο χρονικό διάστημα σίγασης
Προσοχή	Σύντομα, έντονα ηχητικά σήματα

### 3. ΣΥΝΑΓΕΡΜΟΙ

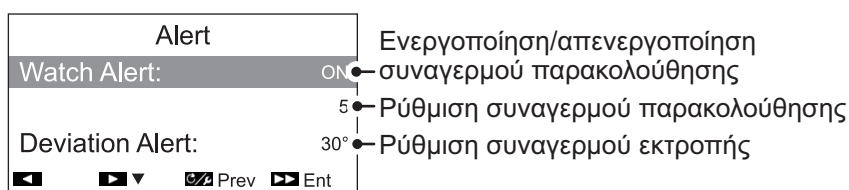
**1:** Εάν ενεργοποιούνται πολλοί συναγερμοί, ο συναγερμός με την υψηλότερη προτεραιότητα εμφανίζεται ως αναδυόμενο μήνυμα. Βλ. 6.6.3 για τα μηνύματα και την προτεραιότητά τους.

**2:** Εάν ο συναγερμός είναι Συναγερμός προτεραιότητας, το εικονίδιο του συναγερμού ( **ALARM** ) αναβοσβήνει στην επάνω αριστερή γωνία της οθόνης.

## 3.1 Πώς να εμφανίσετε το μενού συναγερμών

Για να αποκτήσετε πρόσβαση στο μενού συναγερμών, ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

1. Ανοίξτε το μενού.
2. Επιλέξτε [Other Menu].
3. Επιλέξτε [Alert]. Εμφανίζεται το μενού [Alert].



## 3.2 Πώς να ρυθμίσετε τον συναγερμό παρακολούθησης

Ο συναγερμός παρακολούθησης προειδοποιεί τακτικά τον πηδαλιούχο να ελέγχει το NAVpilot, στην περίπτωση της λειτουργίας AUTO ή NAV.

1. Ανατρέχοντας στην 3.1, ανοίξτε το μενού [Alert].
2. Επιλέξτε [Watch Alert].
3. Επιλέξτε [ON] ή [OFF] ανάλογα με την περίπτωση. Για αυτό το παράδειγμα, επιλέξτε [ON]. Η τιμή της ρύθμισης συναγερμού παρακολούθησης γίνεται διαθέσιμη για επιλογή.
4. Επιλέξτε τη ρύθμιση [Watch Alert].
5. Ορίστε το κατάλληλο χρονικό διάστημα πριν ο συναγερμός παρακολούθησης ξεκινήσει να εκπέμπει ένα ηχητικό σήμα προειδοποίησης. Το εύρος ρύθμισης είναι 1 έως 99 (λεπτά) και η προεπιλεγμένη ρύθμιση είναι 5 (λεπτά).
6. Κλείστε το μενού.

Εάν το NAVpilot δεν χρησιμοποιηθεί εντός του χρονικού διαστήματος που έχει οριστεί για τον συναγερμό παρακολούθησης, εμφανίζεται το αναδυόμενο μήνυμα του συναγερμού παρακολούθησης και ηχεί ο βομβητής. Εάν δεν γίνει καμία ενέργεια για 10 ακόμη λεπτά, ο ήχος του συναγερμού γίνεται πιο δυνατός.

Για να απενεργοποιήσετε τον συναγερμό παρακολούθησης, επιλέξτε [OFF] στο βήμα 3 στην παραπάνω διαδικασία.

### 3.3 Πώς να ρυθμίσετε τον συναγερμό εκτροπής

Στις λειτουργίες AUTO και NAV, ο συναγερμός Deviation Alert ηχεί τον βομβητή και εμφανίζει ένα αναδυόμενο μήνυμα όταν η κατεύθυνση εκτρέπεται περισσότερο από την τιμή συναγερμού εκτροπής.


**1:** Η τιμή ρύθμισης του συναγερμού Deviation Alert μπορεί να αλλάξει, αλλά δεν μπορείτε να απενεργοποιήσετε αυτόν τον συναγερμό.

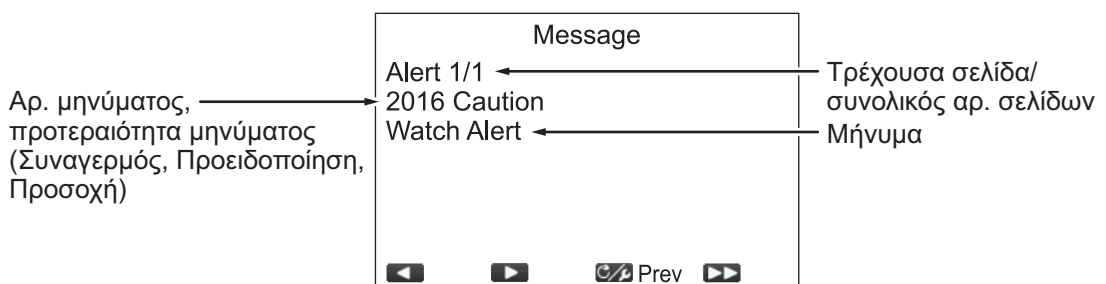
**2:** Όταν ο αυτόματος πιλότος δεν μπορεί να μετακινήσει το πηδάλιο με το Fan-tum Feedback™, ο συναγερμός Deviation Alert ηχεί, ανεξάρτητα από την τιμή ρύθμισης. Σε αυτήν την περίπτωση, κάντε εναλλαγή στη λειτουργία STBY και στρίψτε το τιμόνι για να μετακινήσετε το πηδάλιο.



1. Ανατρέχοντας στην 3.1, ανοίξτε το μενού [Alert].
2. Επιλέξτε [Deviation Alert].
3. Ορίστε την επιθυμητή τιμή για την απόκλιση. Το εύρος ρύθμισης είναι 1° έως 90° και η προεπιλεγμένη ρύθμιση είναι 30°.
4. Κλείστε το μενού.

### 3.4 Πώς να προβάλετε τα μηνύματα συναγερμών

Οι ενεργοί συναγερμοί εμφανίζονται ως μηνύματα. Μπορείτε να προβάλετε τους ενεργούς συναγερμούς ανά πάσα στιγμή ακολουθώντας την παρακάτω διαδικασία.

1. Στις λειτουργίες STBY, AUTO, NAV ή OVRD, ανοίξτε το μενού.  
Για τη λειτουργία Safe Helm, πατήστε  για να εμφανίσετε το μενού [Turn] και, στη συνέχεια, επιλέξτε [Menu].
2. Επιλέξτε [Message]. Εμφανίζονται οι ενεργοί συναγερμοί. Η λίστα εμφανίζει τον αριθμό μηνύματος, τον συνολικό αριθμό μηνυμάτων, τον κωδικό του συναγερμού, καθώς και το όνομα και την προτεραιότητα του συναγερμού (Συναγερμός, Προειδοποίηση ή Προσοχή).




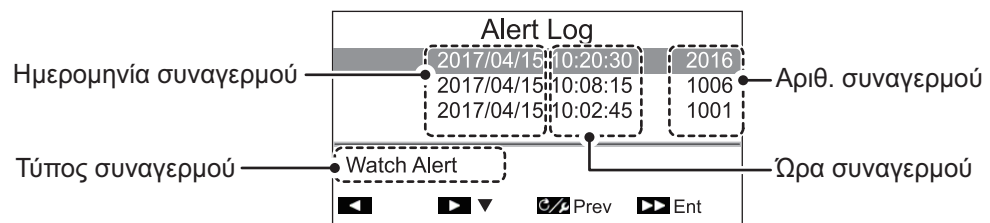
Όταν υπάρχουν περισσότερες από μία σελίδες συναγερμών, πατήστε  ή  για να αλλάξετε σελίδες.

3. Κλείστε το μενού.

### 3.5 Πώς να εμφανίσετε το ημερολόγιο συναγερμών

Το [Alert Log] εμφανίζει τον τύπο, την ημερομηνία, την ώρα και τον αριθμό του συναγερμού έως και των 10 προηγούμενων συναγερμών. Για να εμφανίσετε το [Alert Log], ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

1. Στις λειτουργίες STBY, AUTO, NAV ή OVRD, ανοίξτε το μενού.  
Για τη λειτουργία Safe Helm, πατήστε  για να εμφανίσετε το μενού [Turn] και, στη συνέχεια, επιλέξτε [Menu].
2. Επιλέξτε [Other Menu].
3. Επιλέξτε [System Setup].
4. Επιλέξτε [Alert Log]. Εμφανίζεται η επιλογή [Alert Log].



5. Κλείστε το μενού.

# 4. ΠΩΣ ΝΑ ΠΡΟΣΑΡΜΟΣΕΤΕ ΤΟ ΝΑΝΠΙΛΟΤ

---

Σε αυτό το κεφάλαιο περιγράφεται ο τρόπος προσαρμογής του NAVpilot ανάλογα με τα χαρακτηριστικά του σκάφους σας και με τις ανάγκες λειτουργίας. Τα στοιχεία που εμφανίζονται σε κάθε μενού εξαρτώνται από τον τρόπο λειτουργίας που χρησιμοποιείται.

## 4.1 Πώς να ρυθμίσετε τις παραμέτρους

Υπάρχουν δύο μέθοδοι για τη ρύθμιση παραμέτρων, η αυτόματη ρύθμιση και η χειροκίνητη ρύθμιση.

### 4.1.1 Αυτόματη ρύθμιση παραμέτρων

Το NAVpilot-300 μπορεί να ρυθμίσει αυτόματα τις παραμέτρους λειτουργίας του με βάση τα χαρακτηριστικά του σκάφους σας και τις θαλάσσιες συνθήκες. Το σύστημα έχει επίσης τη δυνατότητα να αποθηκεύσει τις προηγούμενες παραμέτρους, χάρη στη λειτουργία [Self Learning].

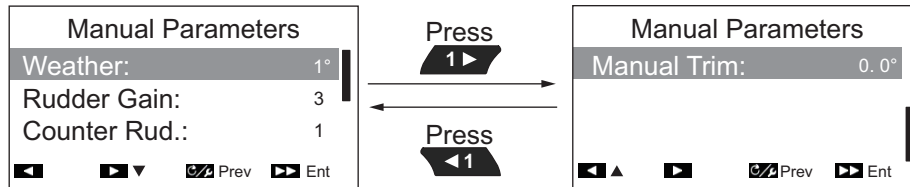
1. Ανοίξτε το μενού.
2. Επιλέξτε [Self Learning].
3. Επιλέξτε [ON] ή [OFF] ανάλογα με την περίπτωση.
  - [ON]: Η λειτουργία Self Learning είναι ενεργοποιημένη. Το σύστημα παρακολουθεί και καταγράφει τα χαρακτηριστικά του σκάφους, καθώς και τις παραμέτρους όπως τη γωνία πηδαλίου, το τριμάρισμα, κ.λπ. από τη στιγμή της αναχώρησης έως την επιστροφή στο λιμάνι.
  - [OFF]: Η λειτουργία Self Learning δεν είναι ενεργοποιημένη.Εάν επιλέξετε [ON], συνεχίστε στο επόμενο βήμα αυτής της διαδικασίας.  
Εάν επιλέξετε [OFF], κλείστε το μενού.
4. Επιλέξτε [Deviation Level]. Το επίπεδο εκτροπής ρυθμίζει το όριο για τις προσαρμογές κατεύθυνσης που πραγματοποιούνται στο σύστημα. Όταν η επιλογή [Self Learning] ορίζεται σε [OFF], αυτό το στοιχείο μενού δεν είναι διαθέσιμο για επιλογή.
5. Επιλέξτε [Auto] ή [Level] ανάλογα με την περίπτωση.
  - [Auto]: Το σύστημα προσαρμόζει αυτόματα την κατεύθυνση, ανεξάρτητα από το μέγεθος της εκτροπής.
  - [Level]: Ρυθμίζει το όριο στο οποίο το σύστημα διορθώνει την κατεύθυνση.Εάν επιλέξετε [Auto], κλείστε το μενού.  
Εάν επιλέξετε [Level], συνεχίστε στο επόμενο βήμα αυτής της διαδικασίας.
6. Επιλέξτε την τιμή [Level]. Εμφανίζεται το αναδυόμενο παράθυρο ρυθμίσεων.
7. Ορίστε την επιλογή [Level].  
Μια χαμηλή ρύθμιση προσαρμόζει τακτικά το πηδάλιο προκειμένου να διατηρηθεί με συνέπεια η κατεύθυνση.  
Η υψηλότερη ρύθμιση περιορίζει την κανονικότητα προσαρμογής του πηδαλίου, ωστόσο η κατεύθυνση δεν είναι σταθερή.
8. Κλείστε το μενού.

### 4.1.2 Χειροκίνητη ρύθμιση παραμέτρων

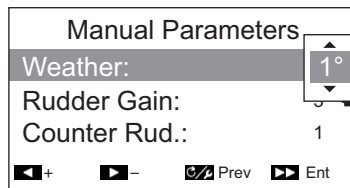
Για να ρυθμίσετε τις παραμέτρους, ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

: Αυτή η διαδικασία απαιτεί [Self Learning] για να ορίσετε [OFF].

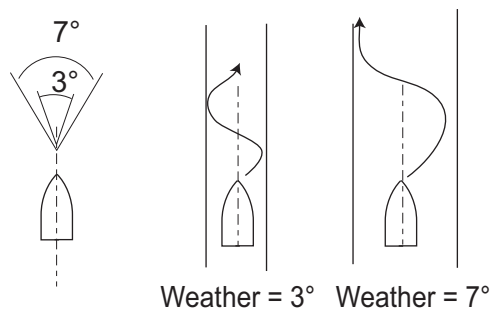
1. Ανοίξτε το μενού.
2. Επιλέξτε [Manual Parameters]. Εμφανίζεται το μενού [Manual Parameters].



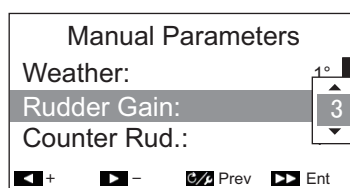
3. Επιλέξτε [Weather]. Εμφανίζεται το αναδυόμενο παράθυρο ρυθμίσεων καιρού.



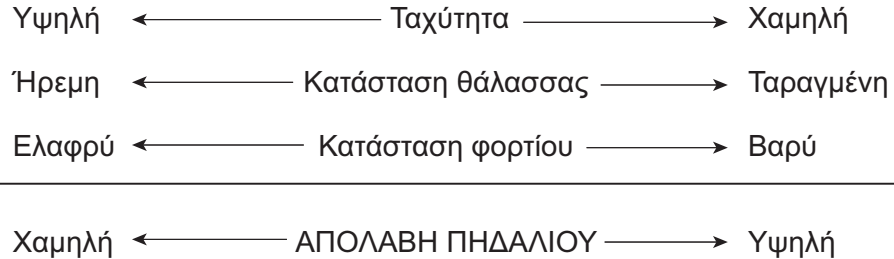
4. Ορίστε την παράμετρο [Weather] όπως απαιτείται. Το εύρος ρύθμισης είναι 1° έως 10° και η προεπιλεγμένη ρύθμιση είναι 1°. Όταν η θάλασσα είναι ταραγμένη, η κατεύθυνση πλεύσης του σκάφους μεταβάλλεται συνεχώς προς τα αριστερά και προς τα δεξιά. Αν το πηδάλιο στρέφεται πολύ συχνά προκειμένου να διατηρηθεί η καθορισμένη πορεία, ο μηχανισμός του τιμονιού μπορεί να παρουσιάσει φθορές. Για να αποφευχθεί αυτό, η προσαρμογή της παραμέτρου καιρού καθιστά το NAVpilot λιγότερο ευαίσθητο στις στιγμιαίες αποκλίσεις της πορείας. Η εικόνα παρακάτω δείχνει τις γραμμές ίχνους του σκάφους με τις ρυθμίσεις καιρού 3° και 7°. Όταν έχει οριστεί η ρύθμιση 7°, για παράδειγμα, το πηδάλιο δεν στρέφεται εάν η απόκλιση πορείας δεν υπερβεί τις 7°. Με αύξηση της ρύθμισης, μειώνεται η ενεργοποίηση του μηχανισμού πηδαλιούχησης, ωστόσο το σκάφος τείνει να κινείται σε ζιγκ-ζαγκ. Όταν η θάλασσα είναι ήρεμη, ρυθμίστε μια μικρότερη τιμή.



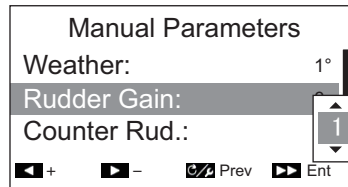
5. Επιλέξτε [Rudder Gain]. Εμφανίζεται το αναδυόμενο παράθυρο ρύθμισης απολαβής πηδαλίου.



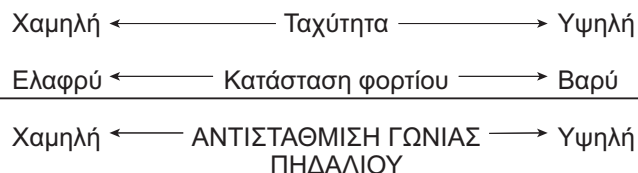
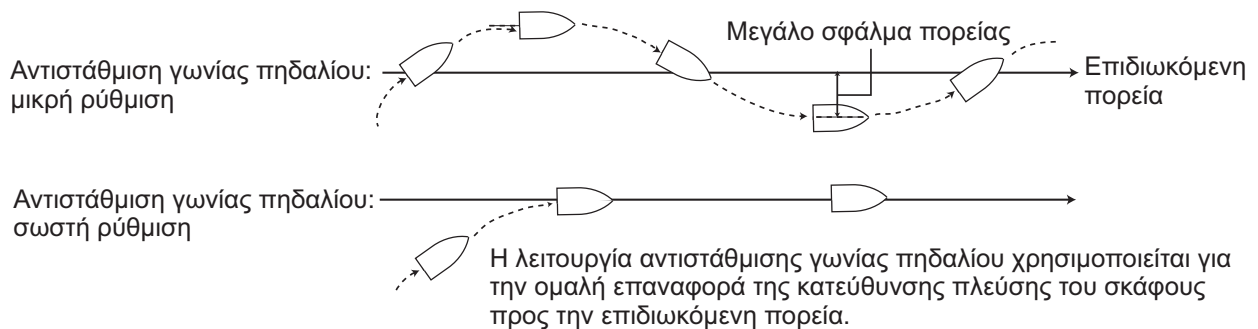
6. Ρυθμίστε την απολαβή πηδαλίου (ευαισθησία). Το εύρος ρύθμισης είναι 1 έως 20 και η προεπιλεγμένη ρύθμιση είναι 3.  
 Όταν η κατεύθυνση πλεύσης του σκάφους αποκλίνει από την καθορισμένη πορεία, το NAVpilot προσαρμόζει το πηδάλιο για να τη διορθώσει. Η γωνία του πηδαλίου (αριθμός μοιρών), κατά την οποία στρέφεται για να αντισταθμίσει κάθε μοίρα απόκλισης της πορείας, είναι γνωστή ως απολαβή πηδαλίου. Ορίστε την απολαβή πηδαλίου έτσι, ώστε το σκάφος να μην παρεκκλίνει συχνά. Το παρακάτω σχήμα παρέχει γενικές οδηγίες για ρύθμιση της απολαβής πηδαλίου.



7. Επιλέξτε [Counter Rud.]. Εμφανίζεται το αναδυόμενο παράθυρο ρύθμισης αντιστάθμισης πηδαλίου.

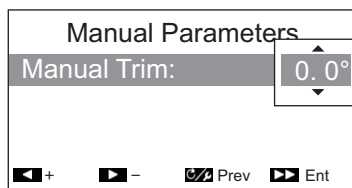


8. Ορίστε την αντιστάθμιση πηδαλίου, όπως απαιτείται. Το εύρος ρύθμισης είναι 0 έως 20 και η προεπιλεγμένη ρύθμιση είναι 1.  
 Αν το σκάφος είναι πολύ φορτωμένο, η κατεύθυνση πλεύσης μπορεί να αλλάξει σημαντικά λόγω αδράνειας. Το φαινόμενο αυτό κάνει το σκάφος να “υπερβαίνει” την επιδιωκόμενη πορεία. Αν συμβεί αυτό, το NAVpilot θα στρέψει το πηδάλιο προς την αντίθετη πλευρά και η κατεύθυνση πλεύσης θα στρέψει υπερβολικά προς την αντίθετη κατεύθυνση πάλι. Σε ακραία περίπτωση, η κατεύθυνση πλεύσης μπορεί να παρουσιάσει πολλαπλές ταλαντώσεις έως ότου τελικά σταθεροποιηθεί στη νέα πορεία. Μια ρύθμιση που ονομάζεται “αντιστάθμιση πηδαλίου” αποτρέπει αυτό το είδος της ταλάντωσης.  
 Η αντιστάθμιση πηδαλίου συνήθως δεν χρειάζεται για μικρά σκάφη. Αν το σκάφος κινείται σε ζιγκ-ζαγκ για αρκετή ώρα πριν από την σταθεροποίηση στη νέα πορεία, αυξήστε τη ρύθμιση αντιστάθμισης πηδαλίου.



#### 4. ΠΩΣ ΝΑ ΠΡΟΣΑΡΜΟΣΕΤΕ ΤΟ ΝΑΥΠΙΛΟΤ

9. Επιλέξτε [Manual Trim]. Εμφανίζεται το αναδυόμενο παράθυρο ρύθμισης χειροκίνητου τριμαρίσματος.



10. Ορίστε το τριμάρισμα, όπως απαιτείται. Το εύρος ρύθμισης είναι P5,0° έως S5,0° και η προεπιλεγμένη ρύθμιση είναι 0,0°.

Αυτή η ρύθμιση αντισταθμίζει την παρέκκλιση που οφείλεται σε παραγμένη θάλασσα ή μεγάλα φορτία. Εάν το σκάφος παρεκκλίνει προς τα αριστερά, προσαρμόστε το τριμάρισμα προς τα δεξιά. Εναλλακτικά, εάν το σκάφος παρεκκλίνει προς τα δεξιά, προσαρμόστε το τριμάρισμα προς τα αριστερά.

: Για τα σκάφη με Fantum Feedback™, δεν χρησιμοποιούνται οι ρυθμίσεις [Manual Trim]. Τα στοιχεία μενού είναι διαθέσιμα, ωστόσο οποιαδήποτε τροποποίηση των ρυθμίσεων παραβλέπεται.

11. Κλείστε το μενού.

#### 4.1.3 Υπολογισμός ταχύτητας

Η ταχύτητα εισάγεται συνήθως αυτόματα από τον πλοηγό σας. Σε περίπτωση αστοχίας του πλοηγού, θα πρέπει να εισαγάγετε χειροκίνητα την ταχύτητα ακολουθώντας την παρακάτω διαδικασία.

1. Ανοίξτε το μενού.
2. Επιλέξτε [Speed Calculation].
3. Επιλέξτε [AUTO] ή [MANUAL] ανάλογα με την περίπτωση. Για την επιλογή [AUTO] μεταβείτε στο βήμα 4. Για την επιλογή [MANUAL], κάντε τα εξής:
  - 1) Επιλέξτε την τρέχουσα τιμή.
  - 2) Ορίστε μια τιμή. Το εύρος ρύθμισης είναι 0,1 έως 40,0 κόμβοι και η προεπιλεγμένη ρύθμιση είναι 30,0 κόμβοι.
4. Κλείστε το μενού.

## 4.2 Επίπεδο οδήγησης πηδαλίου (Για το Fantum Feedback™)

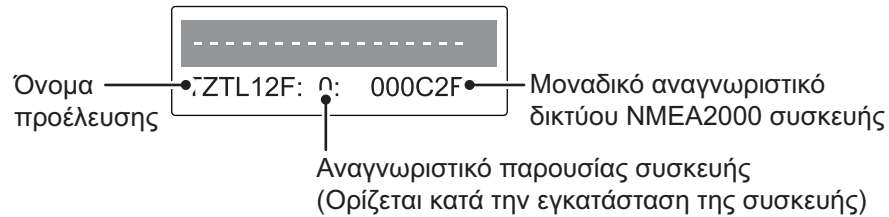
Για το Fantum Feedback™, η ισχύς πηδαλιούχησης μπορεί να ρυθμιστεί από το επίπεδο οδήγησης πηδαλίου. Όσο υψηλότερη η ρύθμιση, τόσο περισσότερο περιστρέφεται το πηδάλιο.

1. Ανοίξτε το μενού.
2. Επιλέξτε [Rudder Drive Level].
3. Ορίστε την απαιτούμενη τιμή. Το εύρος ρύθμισης είναι 1 έως 20. Η προεπιλεγμένη ρύθμιση εξαρτάται από το εάν έχει ολοκληρωθεί προηγουμένως ο έλεγχος πηδαλίου. Εάν έχει ολοκληρωθεί ο έλεγχος πηδαλίου: η προεπιλεγμένη ρύθμιση είναι το αποτελέσματα ελέγχου. Εάν δεν έχει ολοκληρωθεί ο έλεγχος πηδαλίου: η προεπιλεγμένη ρύθμιση είναι 6.
4. Κλείστε το μενού.

## 4.3 Πηγή δεδομένων πλοήγησης

Αυτή η ενότητα καλύπτει τον τρόπο επιλογής της πηγής των δεδομένων πλοήγησης που θα χρησιμοποιούνται στη λειτουργία NAV.

1. Ανοίξτε το μενού.
2. **Εάν είναι ενεργή η λειτουργία NAV**, επιλέξτε [NAV Data Source].  
**Εάν έχει ενεργοποιηθεί οποιαδήποτε άλλη λειτουργία εκτός από τη λειτουργία NAV**, επιλέξτε [Other Menu] → [Auto Pilot Options] → [NAV Data Source].  
Εμφανίζεται μια λίστα των συσκευών πλοήγησης που έχουν συνδεθεί στο ίδιο δίκτυο NMEA2000. Για αυτό το παράδειγμα, η λίστα εμφανίζει το TZTL12F.

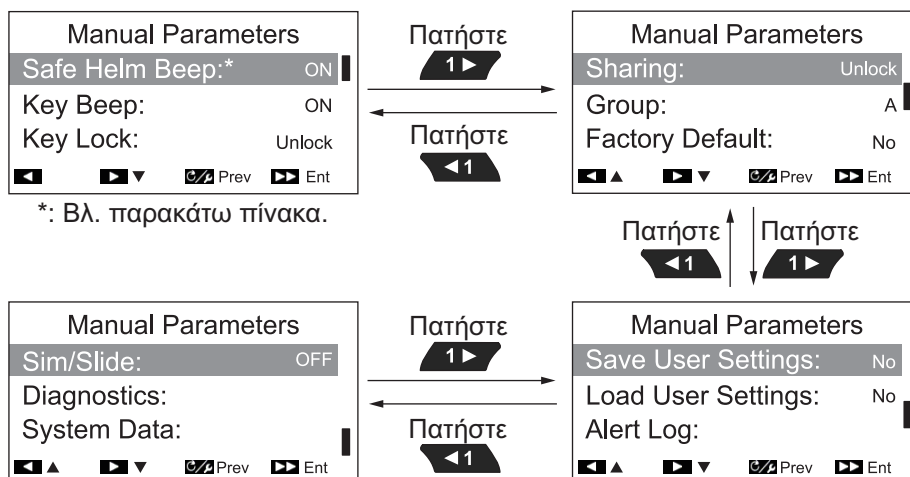


Εάν το δίκτυο NMEA2000 διαθέτει περισσότερες από μία συσκευές με δυνατότητα εξόδου δεδομένων NAV, αυτές οι συσκευές εμφανίζονται επίσης. Κάθε συσκευή εμφανίζεται με το μοναδικό της αναγνωριστικό παρουσίας και το αναγνωριστικό δικτύου. Το αναγνωριστικό παρουσίας ορίζεται κατά την πρώτη εγκατάσταση της συσκευής ως μέρος του δικτύου NMEA2000. Το αναγνωριστικό δικτύου είναι μοναδικό για κάθε συσκευή.

3. Επιλέξτε την κατάλληλη συσκευή που θα χρησιμοποιηθεί ως είσοδος δεδομένων NAV στο NAVpilot-300.
4. Κλείστε το μενού.





## 4.4 Μενού System Setup

Το μενού [System Setup] παρέχει διάφορες λειτουργίες οι οποίες, εφόσον ρυθμιστούν, δεν απαιτούν συχνή προσαρμογή. Ρυθμίστε τα στοιχεία σε αυτό το μενού σύμφωνα με τις λειτουργικές ανάγκες, τις τρέχουσες περιβαλλοντικές συνθήκες, κ.λπ. Για να ανοίξετε αυτό το μενού, επιλέξτε [OTHER MENU] και, στη συνέχεια, [SYSTEM SETUP].



#### 4. ΠΩΣ ΝΑ ΠΡΟΣΑΡΜΟΣΕΤΕ ΤΟ ΝΑΥΠΙΛΟΤ

Ο παρακάτω πίνακας περιλαμβάνει τα στοιχεία του μενού στο μενού [System Setup], μαζί με μια σύντομη περιγραφή του κάθε στοιχείου.

Στοιχείο μενού	Περιγραφή
[Safe Helm Beep]	<p>Επιλέγει εάν θα εκπέμπεται ένα ηχητικό σήμα κατά την ενεργοποίηση της λειτουργίας OVRD.</p> <p>Επιλέξτε [OFF] για να μην εκπέμπεται ηχητικό σήμα και [ON] για να εκπέμπεται ηχητικό σήμα.</p> <p>: Αυτό το μενού εμφανίζεται στις εξής περιπτώσεις:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• [Boat Type] Έχει οριστεί σε [EVCS-Pod Drive], [EVCS-Outboard], [EVCS-Inboard] ή [EVCS-In/Out] κατά την εγκατάσταση.</li> <li>• Τα EVCS είναι SEASTAR SOLUTIONS OPTIMUS.</li> </ul>
[Key Beep]	<p>Όταν πιέζεται κάποιο πλήκτρο, αναπαράγεται από το σύστημα ένα ηχητικό σήμα.</p> <p>[ON]: Με το πάτημα των πλήκτρων εκπέμπεται ένα ηχητικό σήμα.</p> <p>[OFF]: Δεν εκπέμπεται ηχητικό σήμα με το πάτημα των πλήκτρων.</p>
[Key Lock]	<p>Ενεργοποιεί ή απενεργοποιεί το κλειδί των πλήκτρων της μονάδας ελέγχου.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• [Lock]: Τα πλήκτρα κλειδώνονται. Κατά το πάτημα οποιουδήποτε πλήκτρου εκτός από το , εμφανίζεται το μήνυμα στα δεξιά. Εμφανίζεται επίσης το εικονίδιο κλειδώματος ().</li> </ul> <p>Για να ξεκλειδώσετε τους ελέγχους, πατήστε παρατεταμένα  και, στη συνέχεια, πατήστε . Εάν το σύστημα απενεργοποιηθεί με ενεργοποιημένο το κλειδί των πλήκτρων, το κλειδί των πλήκτρων θα παραμείνει ενεργό κατά την επόμενη εκκίνηση του συστήματος.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• [Unlock]: Τα πλήκτρα δεν κλειδώνονται.</li> </ul> <div data-bbox="1077 817 1385 963" style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p>This controller is locked.</p> <p>To unlock, hold [menu] key down and press [10&gt;&gt;] key.</p> </div>
[Sharing]	<p>Οι παρακάτω ρυθμίσεις εγκατάστασης μπορούν να γίνουν κοινόχρηστες και να διαβιβαστούν στις δευτερεύουσες μονάδες στο ίδιο δίκτυο: [Sensor in Use], [Units Setup], [Heading Display], [Time Offset], [Mag. Var.], [STW Adjust].</p> <p>Η μονάδα που έχει αντιστοιχιστεί ως [Master] μοιράζεται τις ρυθμίσεις της με τις μονάδες που έχουν αντιστοιχιστεί ως [Sub].</p> <p>Επιλέξτε το κατάλληλο επίπεδο κοινής χρήσης από τις παρακάτω επιλογές.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• [Stand Alone]: Απενεργοποιεί την κοινή χρήση ρυθμίσεων.</li> <li>• [Sub]: Αντιστοιχίστε τη μονάδα ελέγχου ως μια δευτερεύουσα μονάδα.</li> <li>• [Master]: Οι ρυθμίσεις της μονάδας διαβιβάζονται σε όλες τις δευτερεύουσες μονάδες. Αν μια οθόνη πολλαπλών λειτουργιών FURUNO (MFD) βρίσκεται στο ίδιο δίκτυο, το MFD αντιστοιχίζεται αυτόματα ως [Master] και αυτή η επιλογή δεν είναι διαθέσιμη.</li> </ul>
[Group]	<p>Οι ρυθμίσεις γλώσσας και φωτεινότητας μπορούν να γίνουν κοινόχρηστες μεταξύ μιας ομάδας μονάδων ελέγχου NAVPilot-300 και FI-70s. Αν οι ρυθμίσεις προσαρμοστούν για μια μονάδα ελέγχου ή FI-70 στην ομάδα, όλες οι άλλες μονάδες ελέγχου στην ίδια ομάδα προσαρμόζονται επίσης, ωστόσο οι ρυθμίσεις του MFD δεν προσαρμόζονται. Διατίθενται τρεις ομάδες: [A], [B] και [C].</p> <p>Επιλέξτε την κατάλληλη ομάδα για να αντιστοιχίσετε μια ομάδα σε μια μονάδα ελέγχου.</p>

Στοιχείο μενού	Περιγραφή
[Factory Default]	Επιλέξτε [Yes] για να επαναφέρετε τις εργοστασιακές ρυθμίσεις. Γίνεται αυτόματα επανεκκίνηση του συστήματος μετά την επιλογή [Yes].
[Save User Settings]	Επιλέξτε [Yes] για να αποθηκεύσετε τις τρέχουσες ρυθμίσεις ως τις προεπιλεγμένες ρυθμίσεις χρήστη στην εσωτερική μνήμη. Οι προεπιλεγμένες ρυθμίσεις χρήστη στην εσωτερική μνήμη αντικαθιστώνται από τις τρέχουσες ρυθμίσεις.
[Load User Settings]	Επιλέξτε [Yes] για να φορτώσετε τα δεδομένα των ρυθμίσεων από την εσωτερική μνήμη. Οι τρέχουσες ρυθμίσεις θα αντικατασταθούν με τις προεπιλεγμένες ρυθμίσεις χρήστη στην εσωτερική μνήμη.
[Alert Log]	Μπορείτε να δείτε ποιοι συναγερμοί έχουν παραβιαστεί. Αναγράφονται έως και 10 συναγερμοί. Όταν δεν υπάρχει άλλη χωρητικότητα, ο παλαιότερος συναγερμός διαγράφεται για να δημιουργηθεί χώρος για τον πιο πρόσφατο.
[Sim/Slide]	Ενεργοποιήστε ή απενεργοποιήστε τη λειτουργία επίδειξης. ΜΗΝ ορίσετε καμία επιλογή εκτός από [OFF] στο ταμπλό του σκάφους σας. Οι επιλογές εκτός από [OFF] προορίζονται για χρήση στο σέρβις ή για λόγους υποστήριξης.
[Diagnostics]	Εκτελέστε διάφορους διαγνωστικούς ελέγχους στο σύστημα NAVpilot. Διατίθεται στη λειτουργία STBY μόνο. Για λεπτομέρειες, βλέπε 6.4.
[System Data]	Εμφανίστε τα δεδομένα συστήματος. <ul style="list-style-type: none"> <li>• [Input Voltage]: Είσοδος τάσης στο NAVpilot.</li> <li>• [Drive Unit]*: Ο τύπος μονάδας οδήγησης που χρησιμοποιείται με το NAVpilot.</li> <li>• [FET Temp.]: Θερμοκρασία της πλακέτας κυκλώματος στη μονάδα επεξεργαστή.</li> <li>• [Motor Drive Cur]*: Ένταση ρεύματος στη μονάδα οδήγησης κινητήρα.</li> </ul> *: Δεν εμφανίζεται για τα σκάφη που είναι εξοπλισμένα με σύστημα EVC.

#### 4. ΠΩΣ ΝΑ ΠΡΟΣΑΡΜΟΣΕΤΕ ΤΟ ΝΑΥΡΙΟΤ

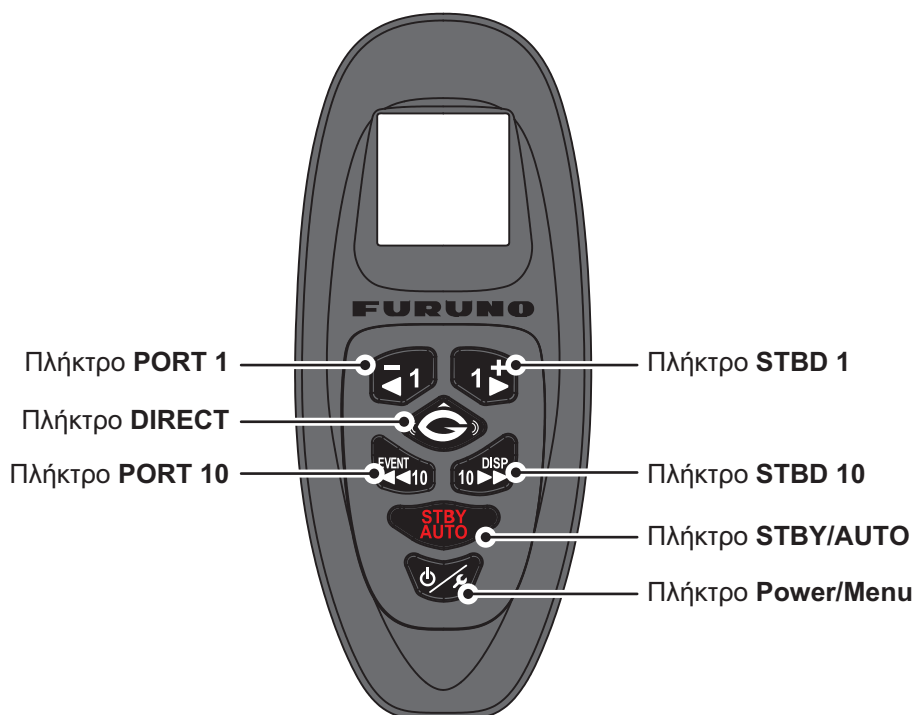
Á Á ÁÈ Á Á Á È

# 5. ΤΗΛΕΧΕΙΡΙΣΤΗΡΙΟ GC-001

: Για τις οδηγίες ασφάλειας και χειρισμού του τηλεχειριστηρίου GC-001, ανατρέξτε στον Οδηγό χρήστη που συνοδεύει το τηλεχειριστήριο GC-001.


## 5.1 Μονάδα τηλεχειριστηρίου GC-001

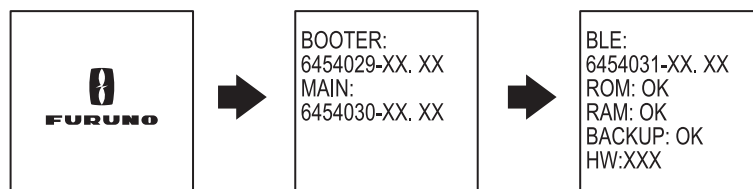
Ανάλογα με την κατάσταση χειρισμού του NAVpilot-300, η λειτουργία των περισσότερων πλήκτρων του GC-001 αλλάζει. Για λεπτομερείς πληροφορίες σχετικά με τη βασική λειτουργία, βλ. 5.9.



## 5.2 Πώς να ενεργοποιήσετε/απενεργοποιήσετε τη μονάδα

### Ενεργοποίηση

Πατήστε παρατεταμένα το πλήκτρο  για να ενεργοποιήσετε την τροφοδοσία. Το GC-001 εκπέμπει ένα ηχητικό σήμα και, στη συνέχεια, εμφανίζει την οθόνη έναρξης. Ο αυτοδιαγνωστικός έλεγχος ξεκινά και εμφανίζονται οι αριθμοί προγραμμάτων για το GC-001 και, στη συνέχεια, τα αποτελέσματα του ελέγχου για την ROM, την RAM και τα αντίγραφα ασφάλειας.



X: υποδεικνύει την έκδοση


Όταν εμφανιστεί η ένδειξη "OK" για όλους τους ελέγχους, το GC-001 επιχειρεί να συνδεθεί στη συζευγμένη συσκευή NAVpilot-300. Όταν ολοκληρωθεί η σύνδεση του GC-001 στο NAVpilot-300, εμφανίζεται η κύρια οθόνη και μπορείτε να χρησιμοποιήσετε το GC-001 για τον απομακρυσμένο έλεγχο του NAVpilot-300.

Βλ. 5.8 για τη σύζευξη άλλων τηλεχειριστηρίων GC-001 με το NAVpilot-300.

**1:** Εάν εμφανιστεί η ένδειξη NG για οποιονδήποτε από τους αυτοδιαγνωστικούς ελέγχους, η διαδικασία εκκίνησης διακόπτεται. Απενεργοποιήστε τη συσκευή, αφαιρέστε τις μπαταρίες από το GC-001 και συμβουλευτείτε τον τοπικό αντιπρόσωπο.

**2:** Οι ενημερώσεις λογισμικού ξεκινούν αυτόματα όταν είναι απαραίτητο και ξεκινούν αφού ολοκληρωθεί η διαδικασία εκκίνησης.

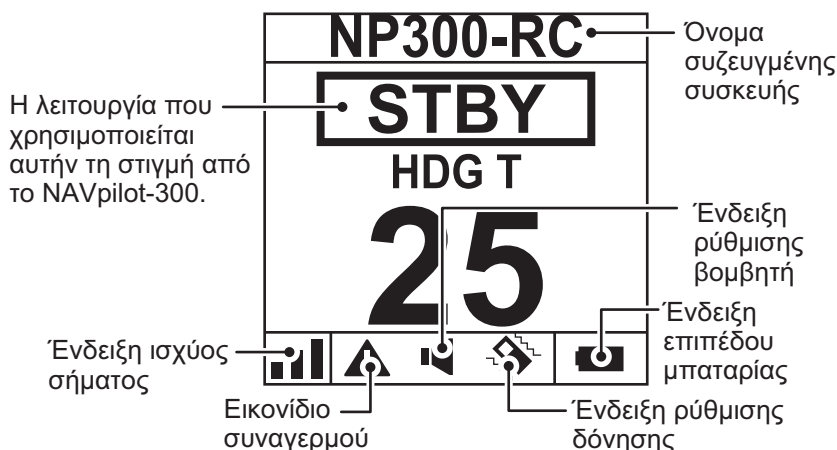
### Απενεργοποίηση

Πατήστε παρατεταμένα το πλήκτρο  για να απενεργοποιήσετε την τροφοδοσία. Εμφανίζεται ένα μήνυμα και ένα χρονόμετρο αντίστροφης μέτρησης στην οθόνη του GC-001. Όταν ολοκληρωθεί η αντίστροφη μέτρηση, ο απομακρυσμένος έλεγχος απενεργοποιείται.

: Όταν η παράμετρος [Auto OFF] ορίζεται σε επιλογή εκτός από [OFF], εάν δεν εκτελεστεί καμία λειτουργία για τη καθορισμένη χρονική περίοδο, το GC-001 απενεργοποιείται αυτόματα. Βλ. 5.6.6 για λεπτομέρειες.

## 5.3 Επισκόπηση οθόνης

Στην παρακάτω εικόνα φαίνεται μια επισκόπηση της οθόνης GC-001 της λειτουργίας STBY. Η οθόνη GC-001 αλλάζει ανάλογα με τη λειτουργία χρησιμοποιείται από το NAVpilot-300.



**1:** Η ισχύς σήματος υποδεικνύεται ως ένα από τα τέσσερα επίπεδα, όπως φαίνεται στον παρακάτω πίνακα. Η απόσταση από τη μονάδα επεξεργαστή, τα εμπόδια και η τάση της μπαταρίας μπορούν να περιορίσουν την ισχύ του σήματος. Ελέγξτε την ισχύ του σήματος κατά τη χρήση του GC-001.

Ένδειξη ισχύος σήματος	Επίπεδο ισχύος
Καμία συμπαγής γραμμή (□□□□)	Το σήμα είναι εξαιρετικά χαμηλό ή ανύπαρκτο. Πλησιάστε τη μονάδα επεξεργαστή.
Μία συμπαγής γραμμής (■□□□)	Υπάρχει διαθέσιμο σήμα, αλλά χαμηλό. Ορισμένες δυνατότητες και λειτουργίες μπορεί να μην λειτουργούν με τον αναμενόμενο τρόπο.
Δύο συμπαγείς γραμμές (■■□□)	Το σήμα είναι μέτριας ισχύος.

Ένδειξη ισχύος σήματος	Επίπεδο ισχύος
Τρεις συμπαγείς γραμμές (    )	Το σήμα είναι ισχυρό.






2: Όταν το επίπεδο της μπαταρίας είναι χαμηλότερο από 10%, το GC-001 εκπέμπει έναν συναγερμό (βλ. 5.5). Το χαμηλό επίπεδο μπαταρίας μπορεί να επηρεάσει την ορατότητα της οθόνης και τις λειτουργίες του απομακρυσμένου ελέγχου. Για να αντικαταστήσετε τις μπαταρίες, ανατρέξτε στον Οδηγό χρήστη που συνοδεύει το GC-001.

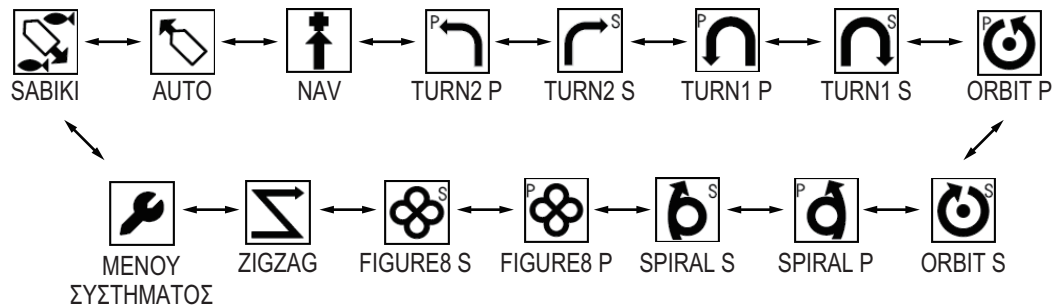
## 5.4 Επισκόπηση μενού GC-001

Το GC-001 διαθέτει ένα βασικό μενού το οποίο περιέχει δύο τύπους μενού.

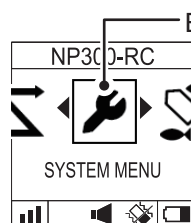
- [TURN] μενού: Αποτελείται κυρίως από συντομεύσεις για στροφές FishHunter™.
- [SYSTEM MENU]: περιέχει τα μενού ρύθμισης για το GC-001. Μετά την αρχική ρύθμισή τους, αυτές οι ρυθμίσεις δεν απαιτούν τακτική προσαρμογή.

Για να αποκτήσετε πρόσβαση στο μενού, ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

1. Πατήστε . Εμφανίζεται το μενού [TURN]. Την πρώτη φορά που εμφανίζεται αυτό το μενού μετά την ενεργοποίηση της τροφοδοσίας, επισημαίνεται η επιλογή [SABIKI]. Εάν επιλεγεί ένα διαφορετικό στοιχείο μενού ενώ η τροφοδοσία εξακολουθεί να είναι ενεργοποιημένη, επιλέγεται το στοιχείο μενού που χρησιμοποιήθηκε την τελευταία φορά.
2. Πατήστε , ,  ή  για να περιηγηθείτε στο μενού. Οι επιλογές του μενού εμφανίζονται διαδοχικά προς την κατεύθυνση πατήματος του κουμπιού, όπως φαίνεται στην εικόνα του παραδείγματος παρακάτω.




Το επιλεγμένο στοιχείο εμφανίζεται στο κέντρο της οθόνης, όπως φαίνεται στην εικόνα του παραδείγματος παρακάτω.



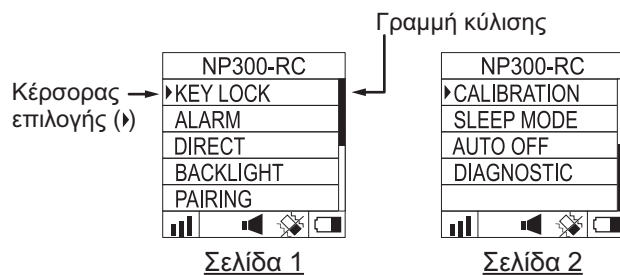
Επιλεγμένο στοιχείο μενού

**Σημείωση:** Εάν δεν έχει γίνει σύζευξη του GC-001 με το NAVpilot-300, δεν εμφανίζονται τα εικονίδια μενού. Για να κάνετε σύζευξη του GC-001, βλ. ενότητα 5.8.

3. Πατήστε  για να επιβεβαιώσετε την επιλογή σας. Εάν επιλεγεί ένα στοιχείο μενού εκτός από το [SYSTEM MENU], εμφανίζεται το μήνυμα "CHANGING MODE" στην οθόνη του NAVpilot-300 που σας υποδεικνύει ότι η λειτουργία έχει αλλάξει.

Για λεπτομέρειες σχετικά με τον τρόπο χρήσης του GC-001 με την κάθε λειτουργία του NAVpilot-300, βλ. 5.9.

Εάν επιλεγεί το μενού [SYSTEM MENU], εμφανίζεται το μενού [SYSTEM MENU].



Για λεπτομέρειες σχετικά με το μενού [SYSTEM MENU], βλ. 5.6.

4. Στο [SYSTEM MENU], πατήστε ή για να επιλέξετε ένα στοιχείο μενού και, στη συνέχεια, πατήστε για να επιβεβαιώσετε την επιλογή. Για αυτό το παράδειγμα, επιλέξτε [KEY LOCK]. Ο κέρσορας επιλογής που εμφανίζεται τονίζει την τρέχουσα επιλογή σας. Πατήστε για να μετακινήσετε τον κέρσορα προς τα επάνω ή πατήστε για να μετακινήσετε τον κέρσορα προς τα κάτω. Η γραμμή κύλισης εμφανίζεται όταν υπάρχουν στοιχεία μενού που δεν είναι ορατά στην οθόνη.
5. Πατήστε ή για να ορίσετε μια επιλογή μενού και, στη συνέχεια, πατήστε για να εφαρμόσετε την αλλαγή. Οι τρέχουσες ρυθμίσεις υποδεικνύονται με μια συμπαγή γραμμή (■). Η παρακάτω εικόνα παραδείγματος εμφανίζει τις ρυθμίσεις [KEY LOCK].



6. Πατήστε το πλήκτρο αρκετές φορές για να κλείσετε το μενού.

: Χάριν συντομίας, οι λειτουργίες του μενού σε αυτό το κεφάλαιο χρησιμοποιούν τη φράση “Επιλέξτε xxxx.” για να περιγράψουν την επιλογή του μενού.

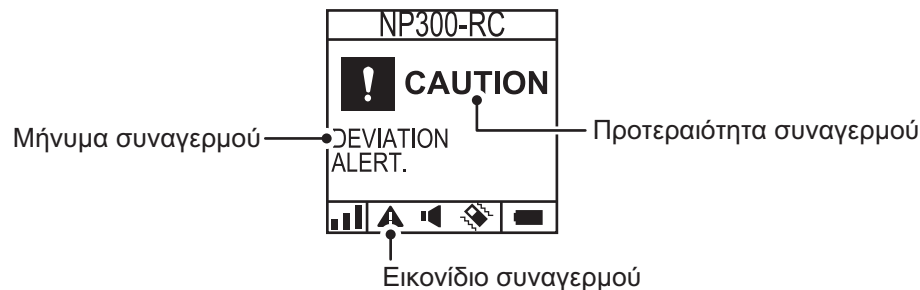
## 5.5 Συναγερμοί GC-001

Οι συναγερμοί εμφανίζονται στην οθόνη του GC-001 στις ακόλουθες περιστάσεις:

- Το GC-001 εκπέμπει έναν συναγερμό.
- Το GC-001 λαμβάνει έναν συναγερμό που εκπέμπεται από τη μονάδα επεξεργαστή.

Ανάλογα με τις ρυθμίσεις σας, ηχεί ο βομβητής και το GC-001 δονείται για να σας υποδείξει τον συναγερμό. Πατήστε οποιοδήποτε πλήκτρο για να θέσετε σε σίγαση τον βομβητή και να διακόψετε τη δόνηση. Τα μηνύματα συναγερμού που εμφανίζονται στο GC-001 και το NAVpilot-300 κλείνουν επίσης.

Όταν το GC-001 εντοπίζει μια συνθήκη συναγερμού, το εικονίδιο συναγερμού παραμένει μέχρι να καταργηθεί η αιτία που ενεργοποιεί τον συναγερμό. Εάν η αιτία που ενεργοποιεί τον συναγερμό εξακολουθεί να υπάρχει μετά από τρία λεπτά, ο βομβητής του συναγερμού ηχεί ξανά και επανεμφανίζεται το μήνυμα συναγερμού.



### 5.5.1 Προτεραιότητα συναγερμού

Υπάρχουν τρία επίπεδα προτεραιότητας συναγερμού: [Alarm], [Warning] και [Caution] (βλ. Έ 3). Εάν έχουν ενεργοποιηθεί περισσότεροι από ένας συναγερμοί, εμφανίζεται ο συναγερμός με τη μεγαλύτερη προτεραιότητα. Εάν ο συναγερμός που εκπέμπεται από το GC-001 είναι ενεργός ταυτόχρονα με το συναγερμό που έχει ληφθεί από τη μονάδα επεξεργαστή, εμφανίζεται ο συναγερμός GC-001.

### 5.5.2 Λίστα ειδοποιήσεων συναγερμού

#### Συναγερμοί που δημιουργούνται από το GC-001

Ο παρακάτω πίνακας περιλαμβάνει όλους τους συναγερμούς που δημιουργούνται από το GC-001, μαζί με τη σημασία τους, το επίπεδο συναγερμού, την προτεραιότητά εμφάνισής τους καθώς και την πιθανή λύση.

Προτεραιότητα εμφάνισης	Μήνυμα	Σημασία/αντιμετώπιση
<b>Επίπεδο ειδοποίησης: Συναγερμός</b>		
1	LOW BATTERY	Η τάση της μπαταρίας που απομένει είναι χαμηλότερη από 10%. Αντικαταστήστε τις μπαταρίες, ανατρέχοντας στον Οδηγό χρήστη που συνοδεύει το GC-001.
2	COMM ERROR	Υπάρχει πρόβλημα επικοινωνίας μεταξύ του GC-001 και της μονάδας επεξεργαστή. Ελέγξτε ότι η μονάδα επεξεργαστή είναι ενεργοποιημένη.

**Συναγερμοί που λαμβάνονται από τη μονάδα επεξεργαστή**

Ο παρακάτω πίνακας περιέχει όλους τους συναγερμούς που μπορεί να ληφθούν από τη μονάδα επεξεργαστή, καθώς και την προτεραιότητα με την οποία εμφανίζονται και το αντίστοιχο μήνυμα συναγερμού που εμφανίζεται στο NAVpilot-300. Για λεπτομέρειες σχετικά με το σημασία και την αντιμετώπιση αυτών των συναγερμών, βλ. 6.6.3. Οι κωδικοί σφάλματος 0001 και 1003 δεν εμφανίζονται στο GC-001.


Προτεραιότητα εμφάνισης	Μήνυμα GC-001	Κωδικός σφάλματος και μήνυμα μονάδας επεξεργαστή
<b>Επίπεδο ειδοποίησης: Συναγερμός</b>		
1	DRIVE UNIT MALFUCTION. TURN SYSTEM OFF.	Κωδικός σφάλματος: 0002 "Drive unit malfunction. Check the drive circuit."
2	DRIVE UNIT IS OVERLOADED. TURN SYSTEM OFF.	Κωδικός σφάλματος: 0003 "Drive unit is overloaded. Check the drive circuit."
3	DRIVE UNIT IS OVERHEATED. TURN SYSTEM OFF.	Κωδικός σφάλματος: 0004 "Drive unit is overheated. Check the drive circuit."
4	RUDDER DRIVE MALFUCTION. TURN SYSTEM OFF.	Κωδικός σφάλματος: 0005 "Rudder drive malfunction. Check the drive circuit."
5	RUDDER ANGLE ERROR. TURN SYSTEM OFF.	Κωδικός σφάλματος: 0006 "Rudder angle error. Check the drive circuit."
<b>Επίπεδο ειδοποίησης: Προειδοποίηση</b>		
6	REDUCE SPEED FOR SABIKI (<5KN).	Κωδικός σφάλματος: 1001 "Reduce speed for SABIKI (<5kn)"
7	COMMUNICATION ERROR WITH EVC SYSTEM.	Κωδικός σφάλματος: 1002 "Communication error with EVC system."
8	NO HEADING DATA AVAILABLE.	Κωδικός σφάλματος: 1004 "No heading data available."
9	SUDDEN CHANGE IN HEADING DATA.	Κωδικός σφάλματος: 1005 "Sudden change in heading data."
10	RATE SENSOR ERROR.	Κωδικός σφάλματος: 1006 "Rate sensor error."
11	INITIALIZING HEADING SENSOR.	Κωδικός σφάλματος: 1013 "Initializing heading sensor. This takes two minutes, please wait."
12	NO SPEED DATA AVAILABLE.	Κωδικός σφάλματος: 1007 "No speed data available. Check speed source or enter manual speed value in Parameter Setup."
13	NO NAV DATA AVAILABLE.	Κωδικός σφάλματος: 1008 "No NAV data available."
14	NAV DATA QUALITY DEGRADED.	Κωδικός σφάλματος: 1009 "NAV data quality degraded."
15	NO POSITION DATA AVAILABLE.	Κωδικός σφάλματος: 1010 "No position data available."
16	TOO FAST TO FOR THIS MODE.	Κωδικός σφάλματος: 1011 "Too fast for this mode. Reduce speed to less than 10 knots."

Προτεραιότητα εμφάνισης	Μήνυμα GC-001	Κωδικός σφάλματος και μήνυμα μονάδας επεξεργαστή
17	BACKUP DATA ERROR.	Κωδικός σφάλματος: 1012 "Backup data error."
<b>Επίπεδο ειδοποίησης: Προσοχή</b>		
18	INPUT VOLTAGE IS TOO LOW.	Κωδικός σφάλματος: 2001 "Input voltage is too low."
19	INPUT VOLTAGE IS TOO HIGH.	Κωδικός σφάλματος: 2002 "Input voltage is too high."
20	ERROR IN NAV MODE PARAMETERS. CHANGE MODES.	Κωδικός σφάλματος: 2003 "Error in NAV mode parameters. Change modes."
21	COMPASS SETTINGS INCOMPLETE.	Κωδικός σφάλματος: 2004 "Compass settings incomplete. Set compass calibration from menu."
22	HEADING SOURCE CHANGED.	Κωδικός σφάλματος: 2005 "Heading source changed. Compass settings incomplete. Set compass calibration from menu."
23	EVC OVERRIDE.	Κωδικός σφάλματος: 2008 "EVC Override."
24	ARRIVED AT FINAL WAYPOINT.	Κωδικός σφάλματος: 2009 "Arrived at final waypoint."
25	WAYPOINT WAS UPDATED.	Κωδικός σφάλματος: 2010 "Waypoint was updated."
26	FISH HUNTER MODE ACTIVATED.	Κωδικός σφάλματος: 2011 "Fish Hunter mode activated."
27	WATCH ALERT.	Κωδικός σφάλματος: 2013 "Watch Alert!"
28	POSITION SOURCE CHANGED.	Κωδικός σφάλματος: 2006 "Position source changed."
29	Speed SOURCE CHANGED.	Κωδικός σφάλματος: 2007 "Speed source changed."
30	NAV MODE COMPLETE. SWITCHING MODES.	Κωδικός σφάλματος: 2014 "NAV mode complete. Switching modes."
31	HELM SENSOR ERROR.	Κωδικός σφάλματος: 2017 "Helm sensor error."
32	DEVIATION ALERT.	Κωδικός σφάλματος: 2015 "Deviation alert."
33	WATCH ALERT.	Κωδικός σφάλματος: 2016 "Watch Alert!"

## 5.6 Πώς να προσαρμόσετε τις ρυθμίσεις για το GC-001

Όλες οι ρυθμίσεις του GC-001 μπορούν να προσαρμοστούν ή να τροποποιηθούν από το μενού [SYSTEM MENU].



1: Οι διαδικασίες που περιγράφονται σε αυτήν την ενότητα χρησιμοποιούν τη φράση "Ανοίξτε το μενού [SYSTEM MENU]." Για πληροφορίες σχετικά με τον τρόπο πρόσβασης στο μενού [SYSTEM MENU], βλ. 5.4.

**2:** Οι διαδικασίες που περιγράφονται σε αυτήν την ενότητα χρησιμοποιούν τη φράση “Κλείστε το μενού.” Αυτό σημαίνει “Πατήστε το πλήκτρο  αρκετές φορές έως ότου εμφανιστεί η κύρια οθόνη.”

### 5.6.1 Πώς να κλειδώσετε/ξεκλειδώσετε τα πλήκτρα

Μπορείτε να κλειδώσετε τα πλήκτρα για να αποφύγετε τις ακούσιες λειτουργίες.

Για να κλειδώσετε ή να ξεκλειδώσετε τα πλήκτρα, ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

1. Ανοίξτε το [SYSTEM MENU].
2. Επιλέξτε [KEY LOCK].
3. Επιλέξτε [LOCK] για να κλειδώσετε τα πλήκτρα. Εμφανίζεται το μήνυμα "KEY LOCK" στην οθόνη και όλα τα πλήκτρα, εκτός από το πλήκτρο , κλειδώνουν.
4. Για να ξεκλειδώσετε τα πλήκτρα, πατήστε  και, στη συνέχεια, επιλέξτε [UNLOCK].
5. Κλείστε το μενού.





: Τα πλήκτρα ξεκλειδώνουν αυτόματα σε περίπτωση εκπομπής ενός συναγερμού ή απενεργοποίησης της τροφοδοσίας.

### 5.6.2 Πώς να αλλάξετε τις ρυθμίσεις βομβητή και δόνησης

Το GC-001 μπορεί να εκπέμπει έναν ηχητικό συναγερμό ή/και δόνηση για να σας υποδείξει τους συναγερμούς σας. Τόσο ο ηχητικός συναγερμός (βομβητής) όσο και η δόνηση μπορούν να ενεργοποιηθούν ή να απενεργοποιηθούν, ανάλογα με τις απαιτήσεις σας.


Για να αλλάξετε τις ρυθμίσεις του βομβητή και της δόνησης, ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

1. Ανοίξτε το [SYSTEM MENU].
2. Επιλέξτε [ALARM]. Εμφανίζεται το μενού βομβητή και δόνησης.
3. Επιλέξτε [BUZZER] ή [VIBRATION] όπως απαιτείται.
4. Επιλέξτε [ON] ή [OFF] όπως απαιτείται.  
Όταν η παράμετρος [BUZZER] ορίζεται σε [ON], ο βομβητής ηχεί για περίπου δύο λεπτά.  
Όταν η παράμετρος [VIBRATION] ορίζεται σε [ON], η μονάδα δονείται για περίπου δύο λεπτά.  
Επίσης, οι ενδείξεις δόνησης και βομβητή στο κάτω μέρος της οθόνης αλλάζουν ανάλογα με τη ρύθμιση, όπως φαίνεται στον παρακάτω πίνακα.

	[ON]	[OFF]		[ON]	[OFF]
[BUZZER]			[VIBRATION]		

5. Κλείστε το μενού.

### 5.6.3 Πώς να ενεργοποιήσετε/απενεργοποιήσετε τη λειτουργία στροφής με κίνηση

Η λειτουργία στροφής με κίνηση σας επιτρέπει να “στρίψετε” το σκάφος σας πατώντας απλώς το πλήκτρο **DIRECT** () ενώ μετακινείτε το GC-001.

Για να ενεργοποιήσετε/απενεργοποιήσετε τη λειτουργία στροφής με κίνηση, ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

1. Ανοίξτε το [SYSTEM MENU].
2. Επιλέξτε [DIRECT] και, στη συνέχεια, επιλέξτε [ON] ή [OFF] όπως απαιτείται.
3. Κλείστε το μενού.

: Για να χρησιμοποιήσετε τη λειτουργία στροφής με κίνηση, βλ. 5.7.

### 5.6.4 Πώς να ενεργοποιήσετε/απενεργοποιήσετε τον οπίσθιο φωτισμό οθόνης

Η οθόνη LCD του GC-001 διαθέτει οπίσθιο φωτισμό, τον οποίο μπορείτε να ενεργοποιήσετε/απενεργοποιήσετε ανάλογα με τις ανάγκες σας.

Για να ενεργοποιήσετε/απενεργοποιήσετε τον οπίσθιο φωτισμό, ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

1. Ανοίξτε το [SYSTEM MENU].
2. Επιλέξτε [BACKLIGHT] και, στη συνέχεια, επιλέξτε [ON] ή [OFF] όπως απαιτείται.
3. Κλείστε το μενού.

### 5.6.5 Πώς να ρυθμίσετε το χρονόμετρο της λειτουργίας αδράνειας

Εάν δεν εκτελεστεί καμία ενέργεια στο GC-001 κατά το χρονικό διάστημα που έχει οριστεί για [SLEEP MODE], ενεργοποιείται η λειτουργία αδράνειας στο GC-001. Αυτό συμβάλλει στην εξοικονόμηση της διάρκειας ζωής της μπαταρίας και την αύξηση της διάρκειας ζωής της οθόνης LCD. Το χρονόμετρο ξεκινά αμέσως μετά την τελευταία λειτουργία. Οποιαδήποτε λειτουργία πριν από την καθορισμένη ώρα επαναφέρει το χρονόμετρο.

Για να ρυθμίσετε το χρονόμετρο της λειτουργίας αδράνειας, ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

1. Ανοίξτε το [SYSTEM MENU].
2. Επιλέξτε [SLEEP MODE]. Εμφανίζονται οι ρυθμίσεις χρονομέτρου της λειτουργίας αδράνειας.
3. Επιλέξτε το κατάλληλο χρονόμετρο. Οι διαθέσιμες επιλογές είναι [30SEC] (τριάντα δευτερόλεπτα), [1MIN] (ένα λεπτό) και [3MIN] (τρία λεπτά).
4. Κλείστε το μενού.

### 5.6.6 Πώς να χρησιμοποιήσετε τη λειτουργία [AUTO OFF]

Μπορείτε να ορίσετε μια ώρα, με τον ίδιο τρόπο όπως και για το χρονόμετρο λειτουργίας αδράνειας, μετά την οποία το GC-001 θα απενεργοποιείται αυτόματα.

Για να ορίσετε την ώρα [AUTO OFF], ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

1. Ανοίξτε το [SYSTEM MENU].
2. Επιλέξτε [AUTO OFF]. Εμφανίζονται οι ρυθμίσεις ώρας.
3. Επιλέξτε την κατάλληλη ώρα. Οι διαθέσιμες επιλογές είναι [OFF], [1H] (μία ώρα), [3H] (τρεις ώρες) και [6H] (έξι ώρες).  
Το GC-001 απενεργοποιείται μετά την παρέλευση της ώρας που ορίζεται εδώ, όταν το GC-001 βρίσκεται σε λειτουργία αδράνειας. Επιλέξτε [OFF] για να απενεργοποιήσετε τη λειτουργία [AUTO OFF].
4. Κλείστε το μενού.


## 5.7 Πώς να χρησιμοποιήσετε τη λειτουργία στροφής με κίνηση

Η λειτουργία στροφής με κίνηση σας δίνει τη δυνατότητα να στρίψετε το σκάφος σας από απόσταση, χωρίς το τιμόνι. Πριν χρησιμοποιήσετε αυτήν τη λειτουργία, ελέγξτε τις ακόλουθες απαιτήσεις:

- Είναι ενεργοποιημένα τα GC-001 και NAVpilot-300;  
Και οι δύο μονάδες θα πρέπει να είναι ενεργοποιημένες για να χρησιμοποιήσετε αυτήν τη λειτουργία.
- Είναι ενεργοποιημένη η λειτουργία στροφής με κίνηση;  
Για να ελέγξετε αυτήν τη ρύθμιση, βλ. 5.6.3.
- Έχει γίνει σύζευξη του GC-001 με το σύστημα;  
Εάν έχετε μόνο ένα GC-001, η σύζευξη έχει ολοκληρωθεί ήδη. Για επιπλέον GC-001, βλ. 5.8 για τη διαδικασία σύζευξης.

Για να χρησιμοποιήσετε τη λειτουργία στροφής με κίνηση, ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

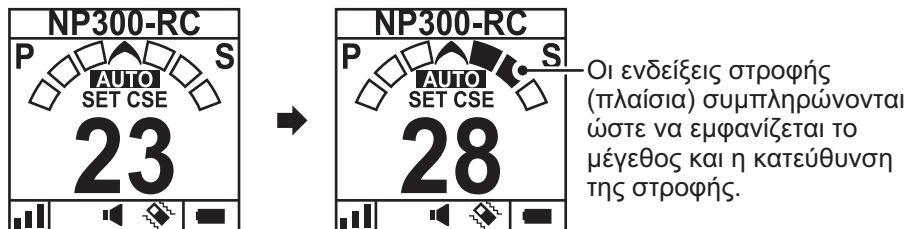
: Ενημερώστε το πλήρωμα και τους επιβάτες πριν χρησιμοποιήσετε τη λειτουργία στροφής με κίνηση.

1. Ανατρέχοντας στις ενότητες 2.2 ή 5.9.2, ρυθμίστε το σύστημα στη λειτουργία AUTO.  
Η λειτουργία στροφής με κίνηση δεν είναι διαθέσιμη στις άλλες λειτουργίες.
2. Με κατεύθυνση στραμμένη στην πλώρη, πατήστε παρατεταμένα .


3. Μετακινήστε το GC-001, σε οριζόντιο τόξο, προς την κατεύθυνση που θέλετε να στρίψετε. Το πηδάλιο είναι ρυθμισμένο να στρίψει το σκάφος προς αυτήν την κατεύθυνση.



Η κατεύθυνση στρέψης και οι ενδείξεις διόπτευσης στο GC-001 αλλάζουν επίσης αντίστοιχα. Το παρακάτω παράδειγμα απεικονίζει μια στροφή προς τα δεξιά.



Υπάρχουν τρία πλαίσια ενδείξεων στροφής τόσο προς τα αριστερά όσο και τα δεξιά. Ανάλογα με το μέγεθος της στροφής, τα πλαίσια συμπληρώνονται αντίστοιχα.

4. Απελευθερώστε το πλήκτρο .

Η κατεύθυνση κατά την απελευθέρωση του πλήκτρου γίνεται η καθορισμένη κατεύθυνση.

## 5.8 Πώς να κάνετε σύνδεση (σύζευξη) του GC-001 με το NAVpilot-300

Το σύστημα NAVpilot-300 επικοινωνεί με το GC-001, μέσω Bluetooth®. Για να χρησιμοποιήσετε το GC-001 με το NAVpilot-300, θα πρέπει να γίνει σύζευξη μεταξύ τους. Μπορούν να συνδεθούν το πολύ τρία GC-001 στη μονάδα επεξεργαστή. Το σύστημα NAVpilot διαθέτει ένα GC-001 του οποίου η σύζευξη γίνεται κατά την εγκατάσταση.

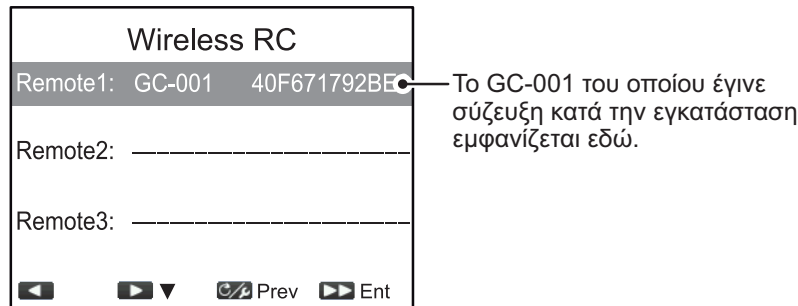
: Όταν γίνεται σύζευξη περισσότερων GC-001 του ενός με το σύστημα, χρησιμοποιείται για τη λειτουργία το απομακρυσμένο σήμα που ελήφθη την τελευταία φορά, για την αποφυγή ταυτόχρονων λειτουργιών.

Για να κάνετε σύζευξη ενός νέου GC-001 με το σύστημα, ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

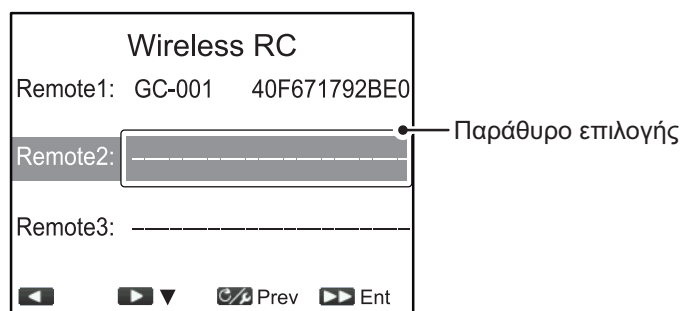
1. Στο NAVpilot-300, ανοίξτε το μενού.




## 5. ΤΗΛΕΧΕΙΡΙΣΤΗΡΙΟ GC-001

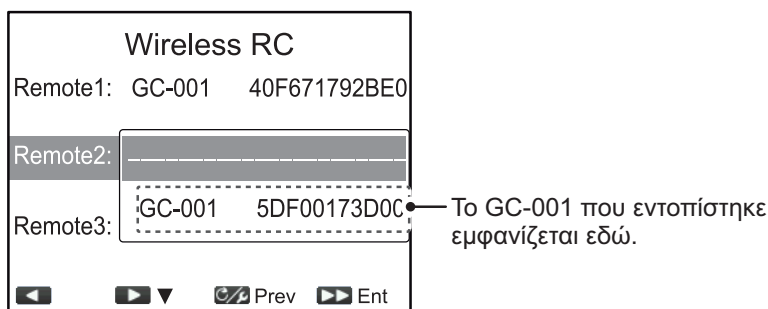
- Επιλέξτε [Wireless RC]. Εμφανίζονται τα GC-001 των οποίων έχει γίνει σύζευξη με το NAVpilot-300. Το σύστημα NAVpilot-300 είναι ήδη συνδεδεμένο σε ένα GC-001 και το συνδεδεμένο GC-001 εμφανίζεται στο επάνω μέρος της λίστας. Οι διαθέσιμες συνδέσεις εμφανίζονται κενές (υποδεικνύονται ως "μπάρες").



- Επιλέξτε [Remote1], [Remote2] ή [Remote3] ανάλογα με την περίπτωση. Εμφανίζεται το παράθυρο επιλογής συσκευής.



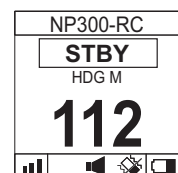
- Στο GC-001, πατήστε  για να ενεργοποιήσετε το GC-001.
- Όταν ολοκληρωθεί η διαδικασία εκκίνησης για το GC-001, πατήστε .
- Εμφανίζεται το μενού GC-001.
- Επιλέξτε [SYSTEM MENU].
- Επιλέξτε [PAIRING].
- Επιλέξτε [YES]. Εμφανίζεται το μήνυμα "PAIRING..." στην οθόνη του GC-001.
- Στο NAVpilot-300, επιλέξτε το GC-001 για σύζευξη από το παράθυρο επιλογής συσκευής και, στη συνέχεια, πατήστε .



: Εάν το GC-001 του οποίου θέλετε να γίνει σύζευξη δεν επιλεγεί εντός 20 δευτερολέπτων, εμφανίζεται το μήνυμα "TIME OUT!" στο GC-001 και το παράθυρο επιλογής συσκευών κλείνει στο NAVpilot-300. Σε αυτήν την περίπτωση, επαναλάβετε την παραπάνω διαδικασία από το βήμα 8.

Η σύνδεση και η σύζευξη του συστήματος NAVpilot-300 με το GC-001 έχει ολοκληρωθεί όταν εμφανίζεται το παράθυρο STBY (παράδειγμα στα δεξιά) στο GC-001.

- Κλείστε το μενού.




## 5.9 Λειτουργίες του GC-001 με το NAVpilot-300



Ανάλογα με την κατάσταση χειρισμού του NAVpilot-300, η λειτουργία των περισσότερων πλήκτρων του GC-001 αλλάζει. Οι παρακάτω ενότητες καλύπτουν τις λειτουργίες του κάθε πλήκτρου, με βάση την κατάσταση λειτουργίας του NAVpilot-300.

: Όταν γίνεται σύζευξη περισσότερων GC-001 του ενός με το σύστημα, χρησιμοποιείται για τη λειτουργία το απομακρυσμένο σήμα που ελήφθη την τελευταία φορά, για την αποφυγή ταυτόχρονων λειτουργιών.








### 5.9.1 Λειτουργία Standby (STBY)



Όνομα	Περιγραφή
<b>PORT1</b> πλήκτρο 	<u>Παρατεταμένο πάτημα:</u> Ενεργοποιεί τη λειτουργία [NFU(PORT)] έως ότου ελευθερωθεί το πλήκτρο. Απελευθερώστε το πλήκτρο για να επιστρέψετε στη λειτουργία STBY.
<b>PORT10</b> πλήκτρο 	
<b>STBD1</b> πλήκτρο 	<u>Παρατεταμένο πάτημα:</u> Ενεργοποιεί τη λειτουργία [NFU(PORT)] έως ότου ελευθερωθεί το πλήκτρο. Απελευθερώστε το πλήκτρο για να επιστρέψετε στη λειτουργία STBY.
<b>STBD10</b> πλήκτρο 	
<b>DIRECT</b> πλήκτρο 	Καμία λειτουργία στην κατάσταση λειτουργίας [STBY].
<b>STBY AUTO</b> πλήκτρο 	<u>Σύντομο πάτημα, χωρίς ορισμό προορισμού στον πλοηγό GPS:</u> Ενεργοποιεί τη λειτουργία [AUTO].  <u>Σύντομο πάτημα, με ορισμό προορισμού στον πλοηγό GPS:</u> Άνοιγμα του παραθύρου επιλογής λειτουργίας ([NAV]/[AUTO]/[CANCEL]).
<b>POWER/MENU</b> πλήκτρο 	<u>Σύντομο πάτημα:</u> Ανοίγει το μενού [TURN].  <u>Παρατεταμένο πάτημα:</u> Απενεργοποιεί το GC-001.


**Note 1:** Στη λειτουργία STBY, το πλήκτρο  δεν διαθέτει λειτουργία παρατεταμένου πατήματος.

**Note 2:** Στη λειτουργία STBY, τα πλήκτρα  ,  ,  και  δεν έχουν λειτουργία σύντομου πατήματος.








## 5.9.2 Λειτουργία Autopilot (AUTO)


Όνομα	Περιγραφή
<b>PORT1</b> πλήκτρο 	<u>Σύντομο πάτημα:</u> Αλλάζει την πορεία στο NAVpilot-300 προς τα δεξιά κατά 1°.
<b>PORT10</b> πλήκτρο 	<u>Σύντομο πάτημα:</u> Αλλάζει την πορεία στο NAVpilot-300 προς τα δεξιά κατά 10°.
<b>STBD1</b> πλήκτρο 	<u>Σύντομο πάτημα:</u> Αλλάζει την πορεία στο NAVpilot-300 προς τα δεξιά κατά 1°.
<b>STBD10</b> πλήκτρο 	<u>Σύντομο πάτημα:</u> Αλλάζει την πορεία στο NAVpilot-300 προς τα δεξιά κατά 10°.
<b>DIRECT</b> πλήκτρο 	Ενεργοποιεί τη λειτουργία στροφής με κίνηση. Βλ. 5.7 για τον τρόπο χρήσης της λειτουργίας στροφής με κίνηση.
<b>STBY AUTO</b> πλήκτρο 	<u>Σύντομο πάτημα:</u> Ενεργοποιεί τη λειτουργία [STBY].
<b>POWER/MENU</b> πλήκτρο 	<u>Σύντομο πάτημα:</u> Ανοίγει το μενού [TURN].  <u>Παρατεταμένο πάτημα:</u> Απενεργοποιεί το GC-001.





**Note 1:** Στη λειτουργία AUTO, όλα τα πλήκτρα, εκτός από τα  και , δεν διαθέτουν λειτουργία παρατεταμένου πατήματος.

**Note 2:** Για να χρησιμοποιήσετε το πλήκτρο , η ρύθμιση για [DIRECT] στο μενού [SYSTEM] θα πρέπει να οριστεί σε [ON]. Εάν η παράμετρος [DIRECT] οριστεί σε [OFF], το πλήκτρο δεν έχει λειτουργία στην κατάσταση λειτουργίας Autopilot.








### 5.9.3 Λειτουργία Navigation (NAV)

Όνομα	Περιγραφή
<b>PORT1</b> πλήκτρο 	<u>Παρατεταμένο πάτημα:</u> Ενεργοποιεί τη λειτουργία [DODGE(PORT)] έως ότου ελευθερωθεί το πλήκτρο. Απελευθερώστε το πλήκτρο για να επιστρέψετε στην τρέχουσα λειτουργία Turn.
<b>PORT10</b> πλήκτρο 	
<b>STBD1</b> πλήκτρο 	<u>Παρατεταμένο πάτημα:</u> Ενεργοποιεί τη λειτουργία [DODGE(PORT)] έως ότου ελευθερωθεί το πλήκτρο. Απελευθερώστε το πλήκτρο για να επιστρέψετε στην τρέχουσα λειτουργία Turn.
<b>STBD10</b> πλήκτρο 	
<b>DIRECT</b> πλήκτρο 	Καμία λειτουργία στην κατάσταση λειτουργίας [NAV].
<b>STBY AUTO</b> πλήκτρο 	<u>Σύντομο πάτημα:</u> Ενεργοποιεί τη λειτουργία [STBY].
<b>POWER/MENU</b> πλήκτρο 	<u>Σύντομο πάτημα:</u> Ανοίγει το μενού [TURN].  <u>Παρατεταμένο πάτημα:</u> Απενεργοποιεί το GC-001.

**Note 1:** Στη λειτουργία NAV, το πλήκτρο  δεν διαθέτει λειτουργία παρατεταμένου πατήματος.

**Note 2:** Στη λειτουργία NAV, τα πλήκτρα  ,  ,  και  δεν έχουν λειτουργία σύντομου πατήματος.

### 5.9.4 Λειτουργίες TURN και FISHHUNTER™

Όνομα	Περιγραφή
<b>PORT1</b> πλήκτρο 	<u>Παρατεταμένο πάτημα:</u> Ενεργοποιεί τη λειτουργία [DODGE(PORT)] έως ότου ελευθερωθεί το πλήκτρο. Απελευθερώστε το πλήκτρο για να επιστρέψετε στην τρέχουσα λειτουργία Turn.
<b>PORT10</b> πλήκτρο 	
<b>STBD1</b> πλήκτρο 	<u>Παρατεταμένο πάτημα:</u> Ενεργοποιεί τη λειτουργία [DODGE(PORT)] έως ότου ελευθερωθεί το πλήκτρο. Απελευθερώστε το πλήκτρο για να επιστρέψετε στην τρέχουσα λειτουργία Turn.
<b>STBD10</b> πλήκτρο 	
<b>DIRECT</b> πλήκτρο 	Καμία λειτουργία σε οποιαδήποτε από τις παραπάνω καταστάσεις λειτουργίας.
<b>STBY AUTO</b> πλήκτρο 	<u>Σύντομο πάτημα:</u> Ενεργοποιεί τη λειτουργία [STBY].
<b>POWER/MENU</b> πλήκτρο 	<u>Σύντομο πάτημα:</u> Ανοίγει το μενού [TURN].  <u>Παρατεταμένο πάτημα:</u> Απενεργοποιεί το GC-001.

**Note 1:** Σε οποιαδήποτε από τις παραπάνω καταστάσεις λειτουργίας, τα πλήκτρα










δεν διαθέτουν λειτουργία παρατεταμένου πατήματος.

**Note 2:** Σε οποιαδήποτε από τις παραπάνω καταστάσεις λειτουργίας, τα πλήκτρα



δεν έχουν λειτουργία σύντομου πατήματος.

### 5.9.5 Λειτουργία SABIKI™










Όνομα	Περιγραφή
<b>PORT1</b> πλήκτρο 	<u>Σύντομο πάτημα:</u> Αλλάζει την πορεία στο NAVpilot-300 προς τα δεξιά κατά 1°.
<b>PORT10</b> πλήκτρο 	<u>Σύντομο πάτημα:</u> Αλλάζει την πορεία στο NAVpilot-300 προς τα δεξιά κατά 10°.
<b>STBD1</b> πλήκτρο 	<u>Σύντομο πάτημα:</u> Αλλάζει την πορεία στο NAVpilot-300 προς τα δεξιά κατά 1°.
<b>STBD10</b> πλήκτρο 	<u>Σύντομο πάτημα:</u> Αλλάζει την πορεία στο NAVpilot-300 προς τα δεξιά κατά 10°.
<b>DIRECT</b> πλήκτρο 	Καμία λειτουργία στην κατάσταση λειτουργίας SABIKI™.
<b>STBY AUTO</b> πλήκτρο 	<u>Σύντομο πάτημα:</u> Ενεργοποιεί τη λειτουργία [STBY].
<b>POWER/MENU</b> πλήκτρο 	<u>Σύντομο πάτημα:</u> Ανοίγει το μενού [TURN].  <u>Παρατεταμένο πάτημα:</u> Απενεργοποιεί το GC-001.

: Στην κατάσταση λειτουργίας SABIKI™, δεν υπάρχει λειτουργία παρατεταμένου πατήματος για κανένα πλήκτρο, εκτός από το .

## 5.10 Μενού διαγνωστικών ελέγχων

Το μενού [DIAGNOSTIC] περιέχει τα εργαλεία διαγνωστικού ελέγχου για το GC-001. Για να αποκτήσετε πρόσβαση στο μενού [DIAGNOSTIC], ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

1. Ανατρέχοντας στην ενότητα 5.4, μεταβείτε στο μενού [SYSTEM MENU].
2. Επιλέξτε [DIAGNOSTIC]. Εμφανίζεται το μενού [DIAGNOSTIC].

Στοιχείο μενού	Περιγραφή
[BT TEST]	Ελέγχει την ισχύ σήματος του Bluetooth®. Χρησιμοποιείται κατά την εγκατάσταση.
[POWER CHANGE]	Αυτό το στοιχείο μενού προορίζεται μόνο για εξειδικευμένους τεχνικούς.
[BATTERY]	Ελέγχει την ισχύ της μπαταρίας που απομένει.
[SELF TEST]	Εκτελεί τον διαγνωστικό έλεγχο του GC-001. Αυτός ο έλεγχος αφορά την κατάσταση της RAM, της ROM και των αντιγράφων ασφαλείας, καθώς και τις εκδόσεις προγραμμάτων για το GC-001.
[KEY TEST]	Ελέγχει την κατάσταση των πλήκτρων του GC-001. Πατήστε το κάθε πλήκτρο για να επισημάνετε το αντίστοιχο πλαίσιο στην οθόνη. Πατήστε ξανά το πλήκτρο για να καταργήσετε την επισημάνση. Εάν το πλήκτρο δεν επισημαίνεται κατά το πάτημα, συμβουλευτείτε τον αντιπρόσωπό σας για σέρβις. Για να εξέλθετε από αυτόν τον έλεγχο, πατήστε το πλήκτρο  γρήγορα τρεις φορές.
[GYRO TEST]	Χρησιμοποιήστε αυτόν τον έλεγχο εάν η λειτουργία στροφής με κίνηση φαίνεται να καθυστερεί ή δεν αποκρίνεται. Πατήστε  και, στη συνέχεια κινήστε απαλά το GC-001. Οι τιμές για τις ενδείξεις X, Y και Z θα πρέπει να αλλάζουν με κάθε κίνηση. Εάν οποιαδήποτε από αυτές τις τιμές δεν αλλάζει, το GC-001 μπορεί να χρειάζεται αντικατάσταση. Συμβουλευτείτε τον αντιπρόσωπό σας για σέρβις.
[SCREEN TEST]	Εκτελεί έναν έλεγχο LCD. Πατήστε το πλήκτρο  για να εμφανιστούν διαδοχικά οι οθόνες ελέγχου. Πατήστε  για έξοδο από αυτόν τον έλεγχο.
[BUZZER TEST]	Ελέγχει τον ήχο συναγερμού του βομβητή. Πατήστε το πλήκτρο  για να ενεργοποιήσετε τον ήχο του βομβητή ή πατήστε  για να απενεργοποιήσετε τον ήχο του βομβητή.
[VIBRATION TEST]	Ελέγχει τη δόνηση συναγερμού. Πατήστε το πλήκτρο  για να ενεργοποιήσετε τη δόνηση ή πατήστε  για να απενεργοποιήσετε τη δόνηση.
[RE MODE]	Αυτό το στοιχείο μενού δεν χρησιμοποιείται.
[SPURIOUS]	Αυτό το στοιχείο μενού δεν χρησιμοποιείται.
[ALL CLEAR]	Επαναφέρει όλες τις ρυθμίσεις του GC-001 στις εργοστασιακές ρυθμίσεις. Για την επαναφορά προεπιλεγμένων ρυθμίσεων επιλέξτε [YES] και, στη συνέχεια, πατήστε το πλήκτρο  .

3. Εκτελέστε τους απαιτούμενους ελέγχους.  
Εάν τα αποτελέσματα ελέγχου εμφανίζουν την ένδειξη "NG" ή εάν δεν είναι δυνατή η διεξαγωγή ενός ελέγχου, επικοινωνήστε με τον τοπικό αντιπρόσωπο.
4. Κλείστε το μενού.

## 6. ΣΥΝΤΗΡΗΣΗ, ΑΝΤΙΜΕΤΩΠΙΣΗ ΠΡΟΒΛΗΜΑΤΩΝ

Αυτό το κεφάλαιο περιγράφει τις διαδικασίες συντήρησης και αντιμετώπισης προβλημάτων.

### ΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ

Μην χρησιμοποιείτε βαφή, αντιδιαβρωτικό στεγανοποιητικό ή σπρέι καθαρισμού επαφών στην επίστρωση ή στα πλαστικά μέρη του εξοπλισμού.

Τα υλικά αυτά περιέχουν ουσίες που μπορούν να προκαλέσουν ζημιά στα πλαστικά μέρη και στην επίστρωση του εξοπλισμού.

### 6.1 Προληπτική συντήρηση

Η τακτική συντήρηση είναι απαραίτητη για να εξασφαλίζεται η βέλτιστη απόδοση. Δημιουργήστε ένα χρονοδιάγραμμα συντήρησης το οποίο θα περιλαμβάνει τα στοιχεία που εμφανίζονται παρακάτω.

Στοιχείο	Σημείο ελέγχου	Αντιμετώπιση
Φις	Ελέγξτε για σταθερή σύνδεση.	Σφίξτε τους χαλαρωμένους συνδέσμους.
Καλώδια	Ελέγξτε τα καλώδια για φθορά και διάβρωση.	Αντικαταστήστε τα καλώδια εάν είναι απαραίτητο.
Μονάδα επεξεργαστή, μονάδα ελέγχου	Σκόνη/βρωμιά στις μονάδες.	Χρησιμοποιήστε ένα μαλακό, στεγνό πανί για να καθαρίσετε τις μονάδες. Για σκληρή βρωμιά, χρησιμοποιήστε ένα βρεγμένο πανί με ήπιο καθαριστικό για να καθαρίσετε τις επίμονες βρομιές και, στη συνέχεια, σκουπίστε τη μονάδα με ένα άλλο απαλό, στεγνό πανί. Μην χρησιμοποιείτε ασετόν, βενζίνη ή άλλους διαλύτες που μπορούν να καταστρέψουν τη μονάδα.
Οθόνη LCD	Η σκόνη στην οθόνη LCD σκουραίνει την εικόνα.	Καθαρίστε την οθόνη LCD προσεκτικά ώστε να μην προκληθεί κάποια ζημιά, χρησιμοποιώντας χαρτομάντιλο και καθαριστικό για οθόνες LCD. Για να αφαιρέσετε βρωμιά ή υπολείμματα αλάτων, χρησιμοποιήστε ένα καθαριστικό για οθόνες LCD και σκουπίστε προσεκτικά με κατάλληλο χαρτί ώστε να διαλυθούν η βρωμιά ή τα άλατα. Αλλάζετε συχνά το χαρτί έτσι ώστε τα άλατα ή η βρωμιά να μην προκαλέσουν ζημιά στην οθόνη LCD. Μην χρησιμοποιείτε διαλύτες όπως νέφτι, ασετόν ή βενζίνη καθαρισμού.

## 6.2 Αντικατάσταση ασφάλειας

Μια ηλεκτρική ασφάλεια (125V 2A) στη μονάδα επεξεργαστή προστατεύουν τον εξοπλισμό από αντίστροφη πολικότητα του δικτύου του σκάφους και από βλάβη εξοπλισμού. Αν κάποια ασφάλεια καεί, δεν μπορείτε να ενεργοποιήσετε την παροχή ρεύματος. Συμβουλευτείτε τον τοπικό αντιπρόσωπο για σέρβις.



### ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ




**Χρησιμοποιήστε την κατάλληλη ασφάλεια.**


Αν χρησιμοποιήσετε ακατάλληλη ασφάλεια, μπορεί να προκληθεί πυρκαγιά ή βλάβη στη συσκευή.

Όνομα εξαρτήματος	Τύπος	Κωδικός	Παρατηρήσεις
Ασφάλεια	FGMB-A 125V 2A PBF	000-157-479-10	Παρέχεται ως ανταλλακτικό

## 6.3 Αντιμετώπιση προβλημάτων

Ο παρακάτω πίνακας αντιμετώπισης προβλημάτων περιλαμβάνει συχνά σφάλματα και τον τρόπο με τον οποίο μπορείτε να αποκαταστήσετε την κανονική λειτουργία.

Πρόβλημα	Πιθανές αιτίες/λύσεις
Μονάδα επεξεργαστή/μονάδα ελέγχου	
Δεν είναι δυνατή η ενεργοποίηση.	<ul style="list-style-type: none"> <li>Ελέγξτε τις συνδέσεις των καλωδίων μεταξύ του συστήματος και της παροχής ρεύματος (γενικός πίνακας, κ.λπ.)</li> <li>Ελέγξτε τα καλώδια και τις συνδέσεις για τυχόν ζημιές.</li> <li>Βεβαιωθείτε ότι η μπαταρία του σκάφους βρίσκεται εντός των ονομαστικών τάσεων.</li> <li>Η ασφάλεια ενδέχεται να καεί. Συμβουλευτείτε τον τοπικό αντιπρόσωπο για να κανονίσετε την αντικατάσταση.</li> </ul>
Τίποτα δεν εμφανίζεται στην οθόνη.	Πατήστε το πλήκτρο  αρκετές φορές για να ρυθμίσετε τη φωτεινότητα.
Δεν υπάρχει απόκριση όταν πατάτε ένα πλήκτρο.	<ul style="list-style-type: none"> <li>Βεβαιωθείτε ότι η μονάδα ελέγχου είναι σωστά συνδεδεμένη στη μονάδα επεξεργαστή.</li> <li>Ελέγξτε τα καλώδια και τις συνδέσεις για τυχόν ζημιές.</li> <li>Απενεργοποιήστε και ενεργοποιήστε ξανά τη συσκευή. Εάν το πρόβλημα παραμένει, επικοινωνήστε με τον τοπικό αντιπρόσωπο για σέρβις.</li> </ul> <p>Εάν εμφανιστεί το μήνυμα "Connecting to Processor Unit...", περιμένετε μερικά λεπτά για την ολοκλήρωση της διαδικασίας εκκίνησης από το σύστημα.</p>
Το πηδάλιο δεν αποκρίνεται στη λειτουργία AUTO.	<ul style="list-style-type: none"> <li>Εάν η μονάδα αναφοράς πηδαλίου είναι εγκατεστημένη, εκτελέστε [Rudder Limit Setup] και [Rudder Test]. Για λεπτομέρειες βλ. Εγχειρίδιο εγκατάστασης (IME-72840-xx, όπου το "xx" υποδηλώνει την έκδοση).</li> <li>Για τα οχήματα με Fantum Feedback™, εκτελέστε έναν έλεγχο πηδαλίου. Για λεπτομέρειες βλ. Εγχειρίδιο εγκατάστασης (IME-72840-xx, όπου το "xx" υποδηλώνει την έκδοση).</li> </ul>

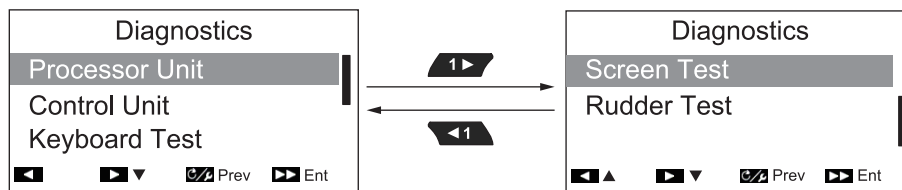
Πρόβλημα	Πιθανές αιτίες/λύσεις
Η λειτουργία Advanced AUTO δεν ενεργοποιείται.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Ελέγξτε τις συνδέσεις μεταξύ του συστήματος και της συνδεδεμένης συσκευής GPS.</li> <li>• Ελέγξτε ότι η συσκευή GPS λειτουργεί κανονικά.</li> <li>• Ελέγξτε τις ρυθμίσεις για την εισαγωγή δεδομένων (βλ. 4.3).</li> </ul>
Η ένδειξη της πυξίδας και η κατεύθυνση που εμφανίζεται διαφέρουν.	Ενδέχεται να απαιτείται μετατόπιση της πυξίδας. Για λεπτομέρειες βλ. Εγχειρίδιο εγκατάστασης (IME-72840-xx, όπου το "xx" υποδηλώνει την έκδοση).
Δεν είναι δυνατή η λήψη δεδομένων NMEA2000.	Ελέγξτε ότι το δίκτυο NMEA2000 είναι ενεργοποιημένο. Εάν το NAVpilot έχει ενεργοποιηθεί πριν από το δίκτυο NMEA2000, επανεκκινήστε το NAVpilot.
<b>Χειριστήριο κινήσεων GC-001</b>	
Δεν είναι δυνατή η ενεργοποίηση.	Αντικαταστήστε τις μπαταρίες. Βλ. τον Οδηγό χρήστη που συνοδεύει το GC-001 για τον τρόπο με τον οποίο να αντικαταστήσετε τις μπαταρίες.
Δεν εμφανίζεται τίποτα στην οθόνη ή η οθόνη δεν είναι ευδιάκριτη.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Το GC-001 μπορεί να βρίσκεται σε λειτουργία αδράνειας. Πατήστε οποιοδήποτε πλήκτρο.</li> <li>• Η ονομαστική τάση της μπαταρίας μπορεί να είναι χαμηλή. Αντικαταστήστε τις μπαταρίες. Βλ. τον Οδηγό χρήστη που συνοδεύει το GC-001 για τον τρόπο με τον οποίο να αντικαταστήσετε τις μπαταρίες.</li> </ul>
Δεν εμφανίζεται το μενού [TURN].	Ανατρέχοντας στην ενότητα 5.8, ελέγξτε τις ρυθμίσεις σύζευξης.
Οι λειτουργίες του GC-001 δεν αποστέλλονται στο σύστημα NAVpilot.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Ανατρέχοντας στην ενότητα 5.8, ελέγξτε τις ρυθμίσεις σύζευξης.</li> <li>• Ανατρέχοντας στην ενότητα 5.3, ελέγξτε την ισχύ σήματος. Εάν η ένδειξη αποτελείται από μία ή λιγότερες μπάρες, πλησιάστε τη μονάδα επεξεργαστή. Επιπλέον, ελέγξτε τις οδηγίες Bluetooth® που περιγράφονται στον Οδηγό χρήστη που συνοδεύει το GC-001.</li> </ul>
Η λειτουργία στροφής με κίνηση δεν λειτουργεί.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Ανατρέχοντας στην ενότητα 5.6.3, ελέγξτε ότι η παράμετρος [DIRECT] έχει οριστεί σε [ON].</li> <li>• Ανατρέχοντας στην ενότητα 5.8, ελέγξτε τις ρυθμίσεις σύζευξης.</li> <li>• Ανατρέχοντας στην ενότητα 5.3, ελέγξτε την ισχύ σήματος. Εάν η ένδειξη αποτελείται από μία ή λιγότερες μπάρες, το σήμα μπορεί να διακόπηκε/σταμάτησε. Πλησιάστε τη μονάδα επεξεργαστή και δοκιμάστε ξανά.</li> </ul>
Το FAP-3011 και το GC-001 εμφανίζουν διαφορετικές λειτουργίες μετά την αλλαγή της λειτουργίας.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Περιμένετε λίγα λεπτά για τη μεταφορά δεδομένων μεταξύ των δύο μονάδων. Μετά τη σωστή λήψη των δεδομένων, η οθόνη αλλάζει.</li> <li>• Αλλάξτε τη λειτουργία από το FAP-3011.</li> </ul>
Η τροφοδοσία απενεργοποιείται μετά τη λήψη ενός συναγερμού.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Ανατρέχοντας στην ενότητα 5.10, εκτελέστε έναν έλεγχο δόνησης. Εάν η τροφοδοσία απενεργοποιείται κατά το πάτημα του κουμπιού , ο μηχανισμός δόνησης ενδέχεται να είναι ελαττωματικός. Συμβουλευτείτε τον τοπικό αντιπρόσωπο. <b>Προσωρινή λύση για ελαττωματικό μηχανισμό δόνησης:</b> Ανατρέχοντας στην ενότητα 5.6.2, απενεργοποιήστε τη δόνηση. Το GC-001 θα παραμείνει ενεργοποιημένο, αλλά δεν θα δονείται πλέον για να σας ενημερώνει σχετικά με τους συναγερμούς.</li> </ul>
Η θερμοκρασία της περιοχής δίπλα στις μπαταρίες είναι υψηλή κατά την αφή.	Ελέγξτε ότι δεν παρεμβάλλονται ξένα σώματα μεταξύ των μπαταριών και των ακροδεκτών των μπαταριών. Για να δείτε τον τρόπο με τον οποίο μπορείτε να αντικαταστήσετε τις μπαταρίες, ανατρέξτε στον Οδηγό χρήστη που συνοδεύει το GC-001.

## 6.4 Διαγνωστικοί έλεγχοι

Το NAVpilot περιέχει διαγνωστικούς ελέγχους για τη μονάδα επεξεργαστή, τη μονάδα ελέγχου, την είσοδο/έξοδο NMEA 0183, το CAN bus, το πληκτρολόγιο, την οθόνη, το πηδάλιο και το τιμόνι (μόνο για τον αισθητήρια πηδαλίου Accu-Steer FPS 12V/24V). Οι έλεγχοι θα πρέπει να χρησιμοποιούνται από τους τεχνικούς σέρβις, μπορείτε όμως κι εσείς να τις πραγματοποιήσετε για να βοηθήσετε τον τεχνικό στην αντιμετώπιση προβλημάτων.

### 6.4.1 Μενού διαγνωστικών ελέγχων

1. Στη λειτουργία STBY ή OVRD, ανοίξτε το μενού.
2. Επιλέξτε [Other Menu].
3. Επιλέξτε [System Setup].
4. Επιλέξτε [Diagnostics]. Εμφανίζεται το μενού [Diagnostics].



: Τα περιεχόμενα του μενού [Diagnostics] αλλάζουν ανάλογα με τις ρυθμίσεις εγκατάστασης για το NAVpilot-300.

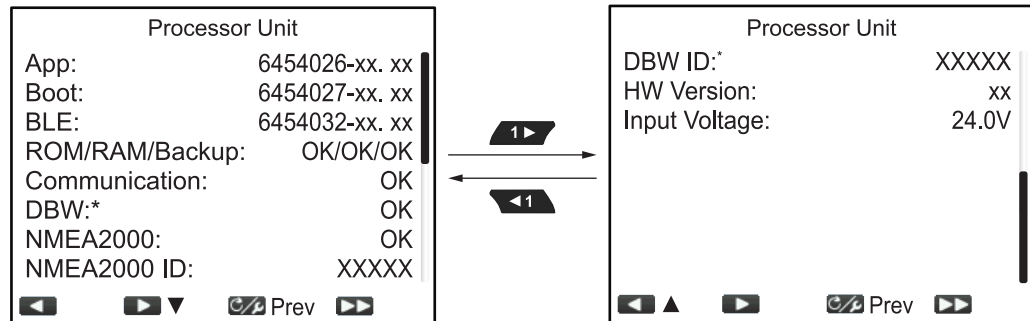
Δείτε την αντίστοιχη ενότητα για λεπτομέρειες σχετικά με το κάθε στοιχείο μενού στο μενού [Diagnostics].

- Μονάδα επεξεργαστή: 6.4.2.
- Μονάδα ελέγχου: 6.4.3.
- Έλεγχος πληκτρολογίου: 6.4.4.
- Έλεγχος οθόνης: 6.4.5.
- Έλεγχος πηδαλίου: 6.4.6.

## 6.4.2 Έλεγχος μονάδας επεξεργαστή

Αυτός ο έλεγχος εξετάζει αν η μονάδα επεξεργαστή λειτουργεί σωστά.

Για να εκτελέσετε αυτόν τον έλεγχο, ανοίξτε το μενού [Diagnostics] και, στη συνέχεια, επιλέξτε [Processor Unit].



Το «x» υποδεικνύει τον αριθμό έκδοσης  
 Το «X» υποδεικνύει τον αριθμό NMEA2000 ID  
 \*: εμφανίζεται μόνο για σκάφη EVCS

Τα αποτελέσματα εμφανίζουν την ένδειξη “OK” για την κανονική κατάσταση και την ένδειξη “NG” για τη μη κανονική κατάσταση. Εάν εμφανιστεί το αποτέλεσμα “NG” για ένα στοιχείο, εκτελέστε ξανά τον έλεγχο. Εάν το αποτέλεσμα εξακολουθεί να φέρει την ένδειξη “NG”, συμβουλευτείτε τον αντιπρόσωπό σας.

Για να επιστρέψετε στο μενού διαγνωστικών ελέγχων, πατήστε .

Για να επιστρέψετε στην οθόνη κανονικής προβολής, κλείστε τα μενού και πατήστε παρατεταμένα .

### Περιγραφή στοιχείου ελέγχου μονάδας επεξεργαστή

- [App]: Εμφανίζει τον αριθμό έκδοσης του προγράμματος της εφαρμογής.
- [Boot]: Εμφανίζει τον αριθμό έκδοσης του προγράμματος εκκίνησης.
- BLE: Αριθμός έκδοσης λογισμικού Bluetooth®.
- [ROM/RAM/Backup]: Εμφανίζει την κατάσταση της ROM, της RAM και των αντιγράφων ασφαλείας.
- [Communication]: Εμφανίζει τα αποτελέσματα του ελέγχου επικοινωνίας μεταξύ της μονάδας ελέγχου και της μονάδας επεξεργαστή.
- [NMEA2000]: Εμφανίζει τα αποτελέσματα του ελέγχου NMMEA2000.
- [DBW]: Εμφανίζει τα αποτελέσματα του ελέγχου της θύρας DBW.
- [NMEA2000 ID]: Εμφανίζει το αναγνωριστικό δικτύου NMEA2000.
- DBW ID: Εμφανίζει τον αναγνωριστικό αριθμό της θύρας DBW.
- [HW Version]: Εμφανίζει την έκδοση υλικού PCB.
- [Input Voltage]: Εμφανίζει την τάση εισόδου.

### 6.4.3 Έλεγχος μονάδας ελέγχου

Αυτός ο έλεγχος εξετάζει αν η μονάδα ελέγχου λειτουργεί σωστά.


Για να εκτελέσετε αυτόν τον έλεγχο, ανοίξτε το μενού [Diagnostics] και, στη συνέχεια, επιλέξτε [Control Unit].

Control Unit	
App:	64540xx-xx. xx
Boot:	64540xx-xx. xx
ROM/RAM/Backup:	OK/OK/OK
Communication:	OK
NMEA2000:	OK
NMEA2000 ID:	XXXXX
Input Voltage:	24.0V
HW Version:	-xx

Το «x» υποδεικνύει τον αριθμό έκδοσης  
Το «X» υποδεικνύει τον αριθμό NMEA2000 ID

Τα αποτελέσματα εμφανίζουν την ένδειξη “OK” για την κανονική κατάσταση και την ένδειξη “NG” για τη μη κανονική κατάσταση. Εάν εμφανιστεί το αποτέλεσμα “NG” για ένα στοιχείο, εκτελέστε ξανά τον έλεγχο. Εάν το αποτέλεσμα εξακολουθεί να φέρει την ένδειξη “NG”, συμβουλευτείτε τον αντιπρόσωπό σας.

Για να επιστρέψετε στο μενού διαγνωστικών ελέγχων, πατήστε .

Για να επιστρέψετε στην οθόνη κανονικής προβολής (κλείστε τα μενού) και πατήστε παρατεταμένα .

#### **Περιγραφή στοιχείου ελέγχου της μονάδας ελέγχου**

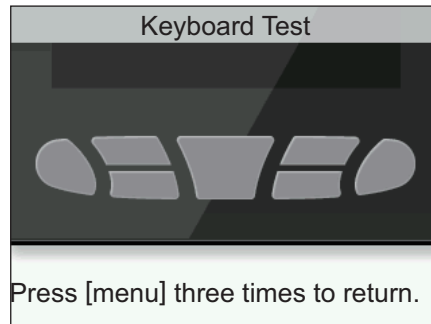
- [App]: Εμφανίζει τον αριθμό έκδοσης του προγράμματος της εφαρμογής.
- [Boot]: Εμφανίζει τον αριθμό έκδοσης του προγράμματος εκκίνησης.
- [ROM/RAM/Backup]: Εμφανίζει την κατάσταση της ROM, της RAM και των αντιγράφων ασφαλείας.
- [Communication]: Εμφανίζει τα αποτελέσματα του ελέγχου επικοινωνίας μεταξύ της μονάδας ελέγχου και της μονάδας επεξεργαστή.
- [NMEA2000]: Εμφανίζει τα αποτελέσματα του ελέγχου NMMEA2000.
- [NMEA2000 ID]: Εμφανίζει το αναγνωριστικό δικτύου NMEA2000.
- [Input Voltage]: Εμφανίζει την τάση εισόδου.
- [HW Version]: Εμφανίζει την έκδοση υλικού PCB.

### 6.4.4 Έλεγχος πληκτρολογίου


Ο έλεγχος πληκτρολογίου εξετάζει τον πίνακα πλήκτρων στη μονάδα ελέγχου.

Για να εκτελέσετε αυτόν τον έλεγχο, ανοίξτε το μενού [Diagnostics] και, στη συνέχεια, επιλέξτε [Keyboard Test].

Πατήστε οποιοδήποτε πλήκτρο. Αν το πλήκτρο λειτουργεί κανονικά, η σχετική θέση στην οθόνη γίνεται μπλε.




Για να επιστρέψετε στο μενού διαγνωστικών ελέγχων, πατήστε  τρεις φορές.

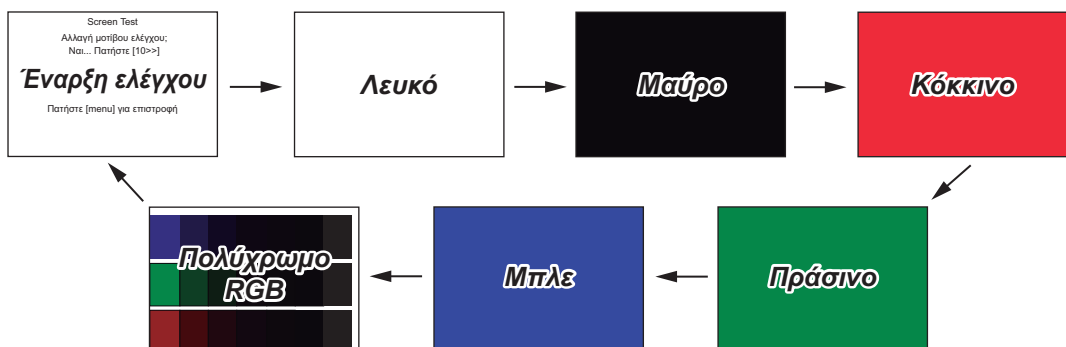
Για να επιστρέψετε στην οθόνη κανονικής προβολής, κλείστε τα μενού και πατήστε παρατεταμένα .

### 6.4.5 Έλεγχος οθόνης


Ο έλεγχος οθόνης εξετάζει τη μονάδα ελέγχου για τη σωστή εμφάνιση των αποχρώσεων.

Για να εκτελέσετε αυτόν τον έλεγχο, ανοίξτε το μενού [Diagnostics] και, στη συνέχεια, επιλέξτε [Screen Test].

Πατήστε  για να εμφανιστούν διαδοχικά οι οθόνες με τη σειρά που υποδεικνύεται παρακάτω.



Για να επιστρέψετε στο μενού διαγνωστικών ελέγχων, πατήστε .

Για να επιστρέψετε στην οθόνη κανονικής προβολής, κλείστε τα μενού και πατήστε παρατεταμένα .

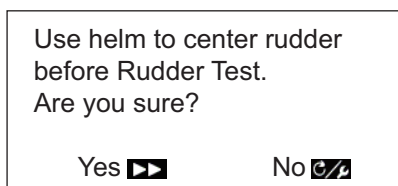
### 6.4.6 Έλεγχος πηδαλίου

Ο έλεγχος πηδαλίου εξετάζει διάφορες πτυχές του πηδαλίου και των στοιχείων ελέγχου. Για να εκτελέσετε αυτόν τον έλεγχο, ανοίξτε το μενού [Diagnostics] και, στη συνέχεια, επιλέξτε [Rudder Test].

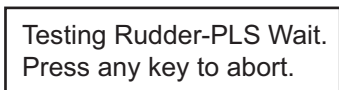
: Ο έλεγχος πηδαλίου δεν είναι διαθέσιμος όταν η παράμετρος [Boat Type] έχει οριστεί στις επιλογές [EVCS-Pod Drive], [EVCS-Outboard], [EVCS-Inboard] ή [EVCS-In/Out].

#### Όταν η μονάδα αναφοράς πηδαλίου είναι εγκατεστημένη

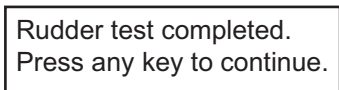
1. Ανοίξτε το μενού [Diagnostics] και, στη συνέχεια, επιλέξτε [Rudder Test]. Εμφανίζεται το παρακάτω μήνυμα επιβεβαίωσης.



2. Κεντράρετε το πηδάλιο και πατήστε για να ξεκινήσετε τον έλεγχο πηδαλίου. Εμφανίζεται το παρακάτω μήνυμα. Για να κλείσετε τον έλεγχο πηδαλίου ανά πάσα στιγμή, πατήστε οποιοδήποτε πλήκτρο.



Μετά την ολοκλήρωση του ελέγχου, εμφανίζεται το ακόλουθο μήνυμα.

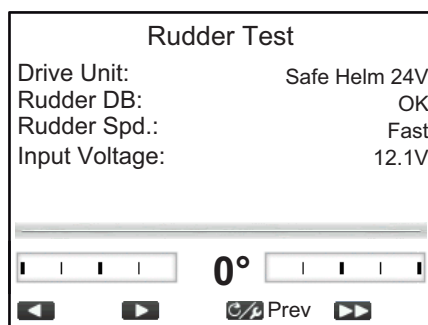


**1:** Εάν ο έλεγχος πηδαλίου διακοπεί πριν από την ολοκλήρωση, τότε η λειτουργία πηδαλιούχησης δεν θα μπορεί να αλλάξει από τη λειτουργία STBY.

**2:** Εάν εμφανιστεί οποιοδήποτε από τα παρακάτω μηνύματα, ο έλεγχος πηδαλίου διακόπτεται πριν από την ολοκλήρωση. Αποκαταστήστε το πρόβλημα και, στη συνέχεια, επανεκκινήστε τον έλεγχο πηδαλίου.

- "Rudder Test failed. Press any Key to continue."
- "Rudder angle error. Check drive circuit. Press any key to continue."
- "Rudder drive error. Check drive circuit. Press any key to continue."

3. Πατήστε οποιοδήποτε πλήκτρο για να εμφανιστούν τα αποτελέσματα του ελέγχου.



- [Drive Unit]: Ο τύπος μονάδας οδήγησης που χρησιμοποιείται με το NAVpilot: [Reversible 12V (or 24V)] ή [Safe-Helm 12V (or 24V)].
- [Rudder Deadband]: Νεκρή ζώνη πηδαλίου ([OK] or [Big])
- [Rudder Speed]: Ταχύτητα πηδαλίου ([OK], [Fast] ή [Slow])
- [Input Voltage]: Τάση εισόδου στη μονάδα επεξεργαστή.

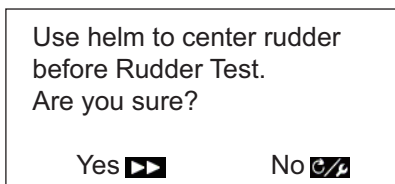
**1:** Αν η νεκρή ζώνη πηδαλίου είναι μεγαλύτερη από 1,3°, δεν θα είναι εφικτός ο σωστός έλεγχος του σκάφους. Ελέγξτε για παρουσία αέρα στο σύστημα πηδαλιούχησης και αν η ταχύτητα του πηδαλίου είναι μεγαλύτερη από 10°/δευτ.

**2:** Μην απενεργοποιήσετε την τροφοδοσία για δύο δευτερόλεπτα αφού ολοκληρωθεί ο έλεγχος πηδαλίου. Εάν η τροφοδοσία απενεργοποιηθεί κατά λάθος, επαναλάβετε τον έλεγχο πηδαλίου.

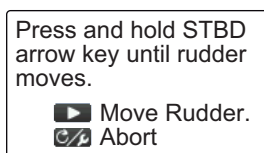
4. Κλείστε το μενού.

### Για το Fantum Feedback™

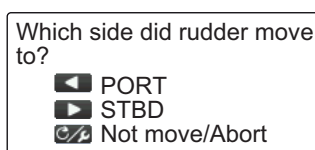
1. Ανοίξτε το μενού [Diagnostics] και, στη συνέχεια, επιλέξτε [Rudder Test]. Εμφανίζεται το παρακάτω μήνυμα επιβεβαίωσης.



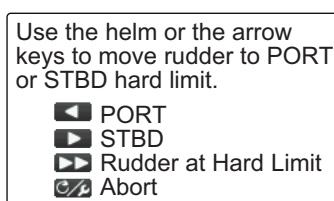
2. Κεντράρετε το πηδάλιο και πατήστε για να ξεκινήσετε τον έλεγχο πηδαλίου. Εμφανίζεται το παρακάτω μήνυμα.



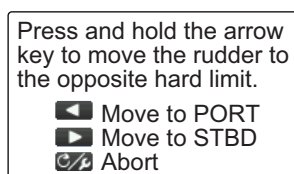
3. Πατήστε και βεβαιωθείτε ότι το πηδάλιο μετακινείται.
4. Απελευθερώστε το πλήκτρο . Εμφανίζεται το παρακάτω μήνυμα.





5. Πατήστε ή για να επιβεβαιώσετε την κατεύθυνση προς την οποία κινείται το πηδάλιο. Εμφανίζεται το παρακάτω μήνυμα.





6. Στρέψτε το πηδάλιο ή πατήστε ή για να μετακινήσετε το πηδάλιο στο τελικό όριό του. Όταν το πηδάλιο δεν μπορεί να μετακινηθεί περισσότερο προς εκείνη την κατεύθυνση, πατήστε . Εμφανίζεται το παρακάτω μήνυμα.





## 6. ΣΥΝΤΗΡΗΣΗ, ΑΝΤΙΜΕΤΩΠΙΣΗ ΠΡΟΒΛΗΜΑΤΩΝ


7. Πατήστε παρατεταμένα  ή  για να μετακινήσετε το πηδάλιο, στην αντίθετη κατεύθυνση από αυτή που επιλέχτηκε στο βήμα 6, έως ότου φτάσει το τελικό όριο. Όσο μετακινείται το πηδάλιο, εμφανίζεται το ακόλουθο μήνυμα.



Do not release the key until the rudder is at hard limit.


8. Όταν το πηδάλιο δεν μπορεί να μετακινηθεί περισσότερο προς εκείνη την κατεύθυνση, απελευθερώστε τα πλήκτρα  ή  για να εμφανιστεί το παρακάτω μήνυμα.



Has the rudder reached the hard limit?  
 Yes  
 No

9. Κάντε ένα από τα εξής:


- Εάν το πηδάλιο έφτασε στο τελικό όριο σωστά: Πατήστε . Εμφανίζεται ένα από τα παρακάτω μηνύματα, με βάση το πλήκτρο που επιλέξατε στο βήμα 7.



Press and hold the arrow key to move the rudder to the opposite hard limit.  
 Move to PORT  
 Abort



 πάτημα στο βήμα 7



Press and hold the arrow key to move the rudder to the opposite hard limit.  
 Move to STBD  
 Abort

 πάτημα στο βήμα 7



- Εάν το πηδάλιο δεν έφτασε στο τελικό όριο σωστά: Πατήστε  για να εμφανίσετε το παρακάτω μήνυμα.



Rudder Test is incomplete. Restart?  
 Yes  
 No

Πατήστε  για να επαναλάβετε τον έλεγχο από το βήμα 6 ή πατήστε  για να ακυρώσετε τον έλεγχο.


10. Πατήστε παρατεταμένα  ή  για να μετακινήσετε το πηδάλιο, στην αντίθετη κατεύθυνση από αυτή που επιλέχτηκε στο βήμα 7, έως ότου φτάσει το τελικό όριο. Όσο μετακινείται το πηδάλιο, εμφανίζεται το ακόλουθο μήνυμα.

Do not release the key until the rudder is at hard limit.



11. Όταν το πηδάλιο δεν μπορεί να μετακινηθεί περισσότερο προς εκείνη την κατεύθυνση, απελευθερώστε τα πλήκτρα  ή  για να εμφανιστεί το παρακάτω μήνυμα.



Has the rudder reached the hard limit?  
 Yes  
 No


## 12. Κάντε ένα από τα εξής:



- Εάν το πηδάλιο έφτασε στο τελικό όριο σωστά: Πατήστε  για να ολοκληρώσετε τον έλεγχο. Εμφανίζεται το ακόλουθο μήνυμα.



Rudder Test completed.  
Press any key to continue.

: Εάν απαιτείται ρύθμιση της ταχύτητας πηδαλιούχησης, θα εμφανιστεί το ακόλουθο μήνυμα. Πατήστε  για να επαναλάβετε τον έλεγχο από το βήμα 6 ή πατήστε  για να ακυρώσετε τον έλεγχο.

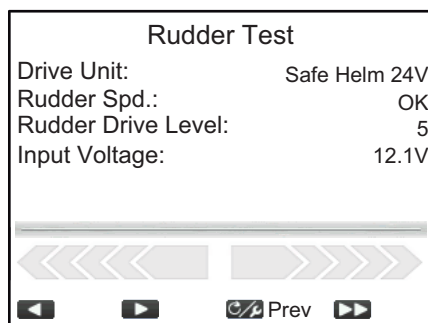
Setting may not be correct, rudder speed is inaccurate.  
Restart rudder test?  
 Yes  
 No

- Εάν το πηδάλιο δεν έφτασε στο τελικό όριο σωστά: Πατήστε  για να εμφανίσετε το παρακάτω μήνυμα.

Rudder Test is incomplete.  
Restart?  
 Yes  
 No

Πατήστε  για να επαναλάβετε τον έλεγχο από το βήμα 6 ή πατήστε  για να ακυρώσετε τον έλεγχο.

## 13. Πατήστε οποιοδήποτε πλήκτρο για να εμφανιστούν τα αποτελέσματα του ελέγχου πηδαλίου.



- [Drive Unit]: Ο τύπος μονάδας οδήγησης που χρησιμοποιείται με το NAVpilot: [Reversible 12V (or 24V)] ή [Safe-Helm 12V (or 24V)]
- [Rudder Speed]: Ταχύτητα πηδαλίου ([OK], [Fast] ή [Slow])
- [Rudder Drive Level]: Ο βαθμός χειρισμού του τιμονιού που απαιτείται για την κίνηση του πηδαλίου.
- [Input Voltage]: Τάση εισόδου στη μονάδα επεξεργαστή.

: Μην απενεργοποιήσετε την τροφοδοσία για τουλάχιστον δύο δευτερόλεπτα αφού ολοκληρωθεί ο έλεγχος πηδαλίου. Εάν απενεργοποιηθεί η τροφοδοσία, ο έλεγχος δεν ολοκληρώνεται και θα πρέπει να επανεκκινηθεί.

## 14. Κλείστε το μενού.


### 6.4.7 Έλεγχος αισθητήρα τιμονιού

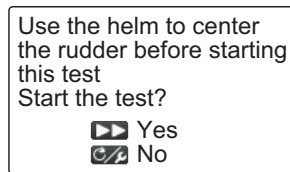
Ο έλεγχος αισθητήρα τιμονιού ελέγχει τη σύνδεση μεταξύ της μονάδας επεξεργαστή και της μονάδας οδήγησης Accu-Steer FPS 12V (ή 24V). Μπορείτε να ξεκινήσετε αυτόν τον έλεγχο από το μενού [Diagnostics] στο μενού [System Setup].


1: Η παρακάτω διαδικασία δεν είναι διαθέσιμη για τα σκάφη με μονάδες οδήγησης εκτός από Accu-Steer FPS 12V (ή 24V).

## 6. ΣΥΝΤΗΡΗΣΗ, ΑΝΤΙΜΕΤΩΠΙΣΗ ΠΡΟΒΛΗΜΑΤΩΝ

**2:** Εάν ο έλεγχος αισθητήρα τιμονιού δεν ολοκληρώθηκε κατά την εγκατάσταση, στο στοιχείο μενού [Helm Sensor Test] δεν εμφανίζεται στο μενού [Diagnostic].

1. Πατήστε  για να επιλέξετε [Helm Sensor Test] από το μενού [Diagnostic].



2. Κεντράρετε το πηδάλιο και, στη συνέχεια, πατήστε . Εμφανίζεται ένα από τα παρακάτω μηνύματα.

Turn helm PORT or STBD.  
Press any key to abort.

Όταν η μονάδα RRU είναι εγκατεστημένη

Turn helm to move rudder to STBD side.  
Press any key to abort.

Για το Fantum Feedback™

3. **Όταν η μονάδα RRU είναι εγκατεστημένη:** Στρέψτε το τιμόνι στην κατεύθυνση PORT ή STBD.

**Για το Fantum Feedback™:** Στρέψτε το τιμόνι στην κατεύθυνση STBD.

Turn helm to opposite side.  
Press any key to abort.

Όταν η μονάδα RRU είναι εγκατεστημένη

Turn helm to move rudder to PORT side.  
Press any key to abort.

Για το Fantum Feedback™

4. **Όταν η μονάδα RRU είναι εγκατεστημένη:** Στρέψτε το τιμόνι στην αντίθετη κατεύθυνση από το βήμα 3.

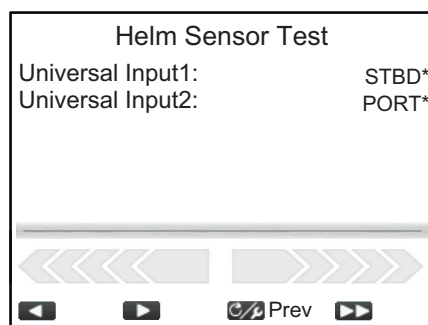
**Για το Fantum Feedback™:** Στρέψτε το τιμόνι στην κατεύθυνση PORT.

Αν η σύνδεση είναι κανονική, εμφανίζεται το μήνυμα "Helm Sensor Test completed. Press any key to continue." Σε περίπτωση αποτυχίας, εμφανίζεται το μήνυμα "Helm Sensor Test failed. Check the sensor. Press any key to continue."

Βεβαιωθείτε ότι ο αισθητήρας τιμονιού είναι ο Accu-Drive FPS 12V/24V. Επίσης, βεβαιωθείτε ότι ο αισθητήρας τιμονιού είναι σωστά συνδεδεμένος στη μονάδα επεξεργαστή.

5. Πατήστε οποιοδήποτε πλήκτρο για να εμφανιστεί το αποτέλεσμα του ελέγχου πηδαλίου.

Το παρακάτω παράδειγμα οθόνης αφορά το Fantum Feedback™. Μετά την εγκατάσταση του RRU, η εμφάνιση του δείκτη στο κάτω μέρος της οθόνης αλλάζει.





\*: "--" appears if the test failed.

6. Πατήστε το πλήκτρο  για να κλείσετε το αποτέλεσμα του ελέγχου.

## 6.5 Δεδομένα συστήματος

Η οθόνη δεδομένων συστήματος σας επιτρέπει να επιβεβαιώσετε την κατάσταση του εξοπλισμού και του συστήματος οδήγησης.

Για να εμφανίσετε τα δεδομένα συστήματος, ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

1. Στις λειτουργίες STBY, AUTO, NAV ή OVRD, πατήστε  για να ανοίξετε το μενού.  
Για τη λειτουργία Safe Helm, πατήστε  και, στη συνέχεια, επιλέξτε [MENU] από το μενού [TURN].
2. Επιλέξτε [Other Menu].
3. Επιλέξτε [System Setup].
4. Επιλέξτε [System Data]. Εμφανίζονται τα δεδομένα συστήματος.

System Data	
Input Voltage:	24.0V
Drive Unit:	Safe Helm 12V
FET Temp.:	30.2°C(86.4°F)
Motor Drive Cur:	0.0A

### Περιεχόμενα δεδομένων συστήματος

- [Input Voltage]: Είσοδος τάσης στο NAVpilot.
- [Drive Unit]\*: Ο τύπος μονάδας οδήγησης που χρησιμοποιείται με το NAVpilot.
- [FET Temp.]: Θερμοκρασία της πλακέτας κυκλώματος στη μονάδα επεξεργαστή.
- [Motor Drive Cur]\*: Ένταση ρεύματος στη μονάδα οδήγησης κινητήρα.

\*: Δεν εμφανίζεται για τα σκάφη που είναι εξοπλισμένα με σύστημα EVC.

## 6.6 Μηνύματα

Ο εξοπλισμός σας εμφανίζει μηνύματα τα οποία σας ειδοποιούν για πιθανό πρόβλημα του εξοπλισμού και για την κατάσταση λειτουργίας.



### 6.6.1 Εμφάνιση αναδυόμενου μηνύματος

Το σύστημα παρέχει διάφορες ειδοποιήσεις, όπως ειδοποιήσεις της μονάδας επεξεργαστή, αποτελέσματα ελέγχου και συναγερμούς που παραβιάστηκαν, με τη μορφή αναδυόμενων μηνυμάτων. Αυτά τα μηνύματα αποθηκεύονται επίσης στο μενού [Message].



### 6.6.2 Μενού μηνύματος

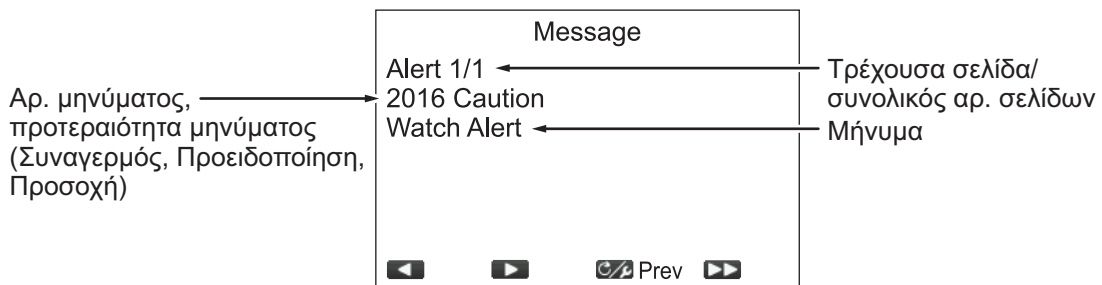
Το μενού μηνύματος περιέχει λεπτομέρειες για τους πιο πρόσφατους συναγερμούς.

Για να εμφανίσετε το μενού [Message], ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

1. Στις λειτουργίες STBY, AUTO, NAV ή OVRD, πατήστε  για να ανοίξετε το μενού.  
Για τη λειτουργία Safe Helm, πατήστε  και, στη συνέχεια, επιλέξτε [MENU] από το μενού [TURN].

## 6. ΣΥΝΤΗΡΗΣΗ, ΑΝΤΙΜΕΤΩΠΙΣΗ ΠΡΟΒΛΗΜΑΤΩΝ

- Επιλέξτε [Message]. Τα μηνύματα εμφανίζονται σε φθίνουσα σειρά προτεραιότητας. Εάν υπάρχουν περισσότερες από μία σελίδες μηνυμάτων, πατήστε  ή  για να αλλάξετε σελίδες.



- Κλείστε το μενού.

### 6.6.3 Περιγραφή μηνύματος

Ο παρακάτω πίνακας εμφανίζει την προτεραιότητα με την οποία εμφανίζονται οι συναγερμοί, ο κωδικός σφάλματος, το επίπεδο συναγερμού, το μήνυμα, η σημασία και η αντιμετώπιση (όπου διατίθεται) για όλα τα μηνύματα.

Τα μηνύματα που εμφανίζονται στο Ημερολόγιο συναγερμών (βλ. 3.5) υποδεικνύονται με "✓" στη στήλη της Λίστας συναγερμών. Τα μηνύματα που δεν εμφανίζονται στο Ημερολόγιο συναγερμών υποδεικνύονται με "x".

Προτεραιότητα	Κωδικός σφάλματος	Μήνυμα	Σημασία/αντιμετώπιση	Ημερολόγιο συναγερμών
<b>Επίπεδο ειδοποίησης: Συναγερμός</b>				
1	0001	Communication Error	Παρουσιάστηκε σφάλμα επικοινωνίας με τη μονάδα επεξεργαστή. Απενεργοποιήστε τη συσκευή και απευθυνθείτε στον τοπικό αντιπρόσωπο για σέρβις.	✓
2	0002	Drive unit malfunction. Check the drive circuit.	Εντοπίστηκε δυσλειτουργία στη μονάδα οδήγησης. Απενεργοποιήστε τη συσκευή και απευθυνθείτε στον τοπικό αντιπρόσωπο για σέρβις.	✓
3	0003	Drive unit is overloaded. Check the drive circuit.	Το σύστημα εντόπισε ότι η μονάδα οδήγησης είναι υπερφορτωμένη. Απενεργοποιήστε τη συσκευή και απευθυνθείτε στον τοπικό αντιπρόσωπο για σέρβις.	✓
4	0004	Drive unit is overheated. Check the drive circuit.	Η μονάδα οδήγησης υπερθερμάνθηκε. Απενεργοποιήστε τη συσκευή και απευθυνθείτε στον τοπικό αντιπρόσωπο για σέρβις.	✓
5	0005	Rudder drive malfunction. Check the drive circuit.	Εντοπίστηκε δυσλειτουργία στη μονάδα οδήγησης του πηδαλίου. Απενεργοποιήστε τη συσκευή και απευθυνθείτε στον τοπικό αντιπρόσωπο για σέρβις.	✓

Προτεραιότητα	Κωδικός σφάλματος	Μήνυμα	Σημασία/αντιμετώπιση	Ημερολόγιο συναγερμών
6	0006	Rudder angle error. Check the drive circuit.	Εντοπίστηκε δυσλειτουργία στη μονάδα οδήγησης. Απενεργοποιήστε τη συσκευή και απευθυνθείτε στον τοπικό αντιπρόσωπο για σέρβις.	✓
<b>Επίπεδο ειδοποίησης: Προειδοποίηση</b>				
7	1001	Reduce speed for SABIKI (<5kn)	Επιχειρήσατε να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία SABIKI, αλλά η ταχύτητα του σκάφους σας υπερβαίνει τους 5 κόμβους. Μειώστε την ταχύτητα σε λιγότερους από 5 κόμβους και δοκιμάστε ξανά.	✓
8	1002	Communication error with EVC system.	Υπάρχει πρόβλημα στην επικοινωνία μεταξύ της μονάδας επεξεργαστή και του IPS. Ελέγξτε τις συνδέσεις.	✓
9	1003	Communication error between processor unit and control unit.	Υπάρχει πρόβλημα στην επικοινωνία μεταξύ της μονάδας επεξεργαστή και της μονάδας ελέγχου. Ελέγξτε τις συνδέσεις.	✓
10	1004	No heading data available.	Δεν γίνεται λήψη δεδομένων κατεύθυνσης. Ελέγξτε τη σύνδεση και την κατάσταση του αισθητήρα κατεύθυνσης.	✓
11	1005	Sudden change in heading data.	Εντοπίστηκε μια ξαφνική αλλαγή στα δεδομένα κατεύθυνσης. Ελέγξτε την κατάσταση του αισθητήρα κατεύθυνσης.	✓
12	1006	Rate sensor error.	Ελήφθη ένα μήνυμα σφάλματος από τον αισθητήρα κατεύθυνσης. Ελέγξτε την κατάσταση του αισθητήρα κατεύθυνσης.	✓
13	1013	Initializing heading sensor. This takes two minutes, please wait.	Γίνεται προετοιμασία του αισθητήρα κατεύθυνσης. Περιμένετε μέχρι να ολοκληρωθεί η διαδικασία προετοιμασίας (περίπου δύο λεπτά).	✓
14	1007	No speed data available. Check speed source or enter manual speed value in Parameter Setup.	Δεν υπάρχει είσοδος δεδομένων ταχύτητας. Ελέγξτε την πηγή του αισθητήρα για δεδομένα ταχύτητας ή εισαγάγετε χειροκίνητα μια τιμή για την ταχύτητα. (Βλ. 4.1.3.)	✓

## 6. ΣΥΝΤΗΡΗΣΗ, ΑΝΤΙΜΕΤΩΠΙΣΗ ΠΡΟΒΛΗΜΑΤΩΝ



Προτεραιότητα	Κωδικός σφάλματος	Μήνυμα	Σημασία/αντιμετώπιση	Ημερολόγιο συναγερμών
15	1008	No NAV data available.	Δεν υπάρχει είσοδος δεδομένων NAV. Ελέγξτε τη σύνδεση με τον αισθητήρα που χρησιμοποιείται ως πηγή δεδομένων NAV.	✓
16	1009	NAV data quality degraded.	Έχουν εισαχθεί δεδομένα πλοήγησης χαμηλής ποιότητας. Ελέγξτε την κατάσταση του αισθητήρα που χρησιμοποιείται ως πηγή δεδομένων NAV.	✓
17	1010	No position data available.	Δεν έγινε εισαγωγή δεδομένων θέσης. Ελέγξτε την κατάσταση του αισθητήρα θέσης.	✓
18	1011	Too fast for this mode. Reduce speed to less than 10 knots.	Η λειτουργία που επιλέξατε απαιτεί ταχύτητα μικρότερη από 10 κόμβους. Μειώστε την ταχύτητα σε λιγότερο από 10 κόμβους.	✓
19	1012	Backup data error.	Παρουσιάστηκε σφάλμα στα δεδομένα αντιγράφων ασφαλείας, που είναι αποθηκευμένα στη μονάδα επεξεργαστή. Όταν παρουσιάζεται αυτό το σφάλμα, γίνεται επαναφορά όλων των ρυθμίσεων στις εργοστασιακές προεπιλογές. Απαιτείται ρύθμιση εγκατάστασης, επικοινωνήστε με τον τοπικό αντιπρόσωπο για συμβουλές.	×
<b>Επίπεδο ειδοποίησης: Προσοχή</b>				
20	2001	Input voltage is too low.	Η είσοδος τάσης είναι πολύ χαμηλή. Ελέγξτε την ισχύ και την κατάσταση του σκάφους.	✓
21	2002	Input voltage is too high.	Η είσοδος τάσης είναι πολύ υψηλή. Ελέγξτε την ισχύ και την κατάσταση του σκάφους.	✓
22	2003	Error in NAV mode parameters. Change modes.	Παρουσιάστηκε σφάλμα στις παραμέτρους για τη λειτουργία NAV. Αλλάξτε λειτουργία σε κάποια άλλη εκτός από τη λειτουργία NAV.	×
23	2004	Compass settings incomplete. Set compass calibration from menu.	Οι ρυθμίσεις της πυξίδας δεν έχουν ολοκληρωθεί ή εντοπίστηκε ένα σφάλμα στις ρυθμίσεις. Ελέγξτε και ολοκληρώστε τις μετατοπίσεις της πυξίδας από το μενού [Compass Setup] στο μενού [Sea Trail]. Για λεπτομέρειες βλ. Εγχειρίδιο εγκατάστασης.	×

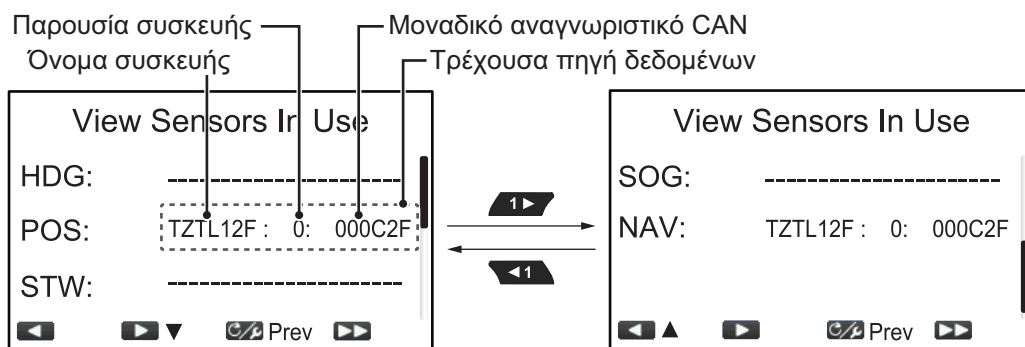
## 6. ΣΥΝΤΗΡΗΣΗ, ΑΝΤΙΜΕΤΩΠΙΣΗ ΠΡΟΒΛΗΜΑΤΩΝ

Προτεραιότητα	Κωδικός σφάλματος	Μήνυμα	Σημασία/αντιμετώπιση	Ημερολόγιο συναγερμών
24	2005	Heading source changed. Compass settings incomplete. Set compass calibration from menu.	Η πηγή των δεδομένων κατεύθυνσης άλλαξε. Επαναλάβετε τη βαθμονόμηση της πυξίδας από το μενού [Compass Setup] στο μενού [Sea Trail]. Για λεπτομέρειες βλ. Εγχειρίδιο εγκατάστασης.	✓
25	2008	EVC Override.	Ενεργοποιήθηκε η λειτουργία Override.	×
26	2009	Arrived at final waypoint.	Έχετε φτάσει στο τελικό σημείο διαδρομής του προορισμού σας.	×
27	2010	Waypoint was updated.	Το σύστημα έχει μεταβεί στο επόμενο τελικό σημείο.	×
28	2011	Fish Hunter mode activated.	Ενεργοποιήθηκε μια στροφή Fish Hunter™.	×
29	2013	Watch Alert!	Έχουν παρέλθει 10 λεπτά από τον τελευταίο συναγερμό παρακολούθησης. Πατήστε οποιοδήποτε πλήκτρο.	×
30	2006	Position source changed.	Η πηγή δεδομένων για τον υπολογισμό θέσης άλλαξε.	✓
31	2007	Speed source changed.	Η πηγή δεδομένων για την ταχύτητα (SOG/STW) άλλαξε.	✓
32	2014	NAV mode complete. Switching modes.	Η λειτουργία NAV ολοκληρώθηκε και το σύστημα έχει κάνει εναλλαγή σε διαφορετική λειτουργία.	×
33	2017	Helm sensor error.	Υπάρχει πρόβλημα με τα δεδομένα αισθητήρα του τιμονιού. Ελέγξτε την κατάσταση του αισθητήρα τιμονιού.	✓
34	2015	Deviation alert.	Εντοπίστηκε εκτροπή από την καθορισμένη πορεία (βλ. 3.3). Ρυθμίστε αντίστοιχα την κατεύθυνση.	×
35	2016	Watch alert!	Ενεργοποιήθηκε ο συναγερμός παρακολούθησης (βλ. 3.2). Πατήστε οποιοδήποτε πλήκτρο.	×

## 6.7 Πώς να προβάλετε τους αισθητήρες σε χρήση

Το μενού [View Sensors In Use] παρέχει μια περιεκτική λίστα των αισθητήρων που έχουν συνδεθεί στο NAVPILOT. Για να εμφανίσετε το μενού [View Sensors In Use], ακολουθήστε την παρακάτω διαδικασία.

1. Στις λειτουργίες STBY, AUTO, NAV ή OVRD, πατήστε  για να ανοίξετε το μενού.  
Για τη λειτουργία Safe Helm, πατήστε  και, στη συνέχεια, επιλέξτε [MENU] από το μενού [TURN].
2. Επιλέξτε [View Sensors In Use]. Εμφανίζεται η λίστα των αισθητήρων που χρησιμοποιείται ως πηγή δεδομένων.

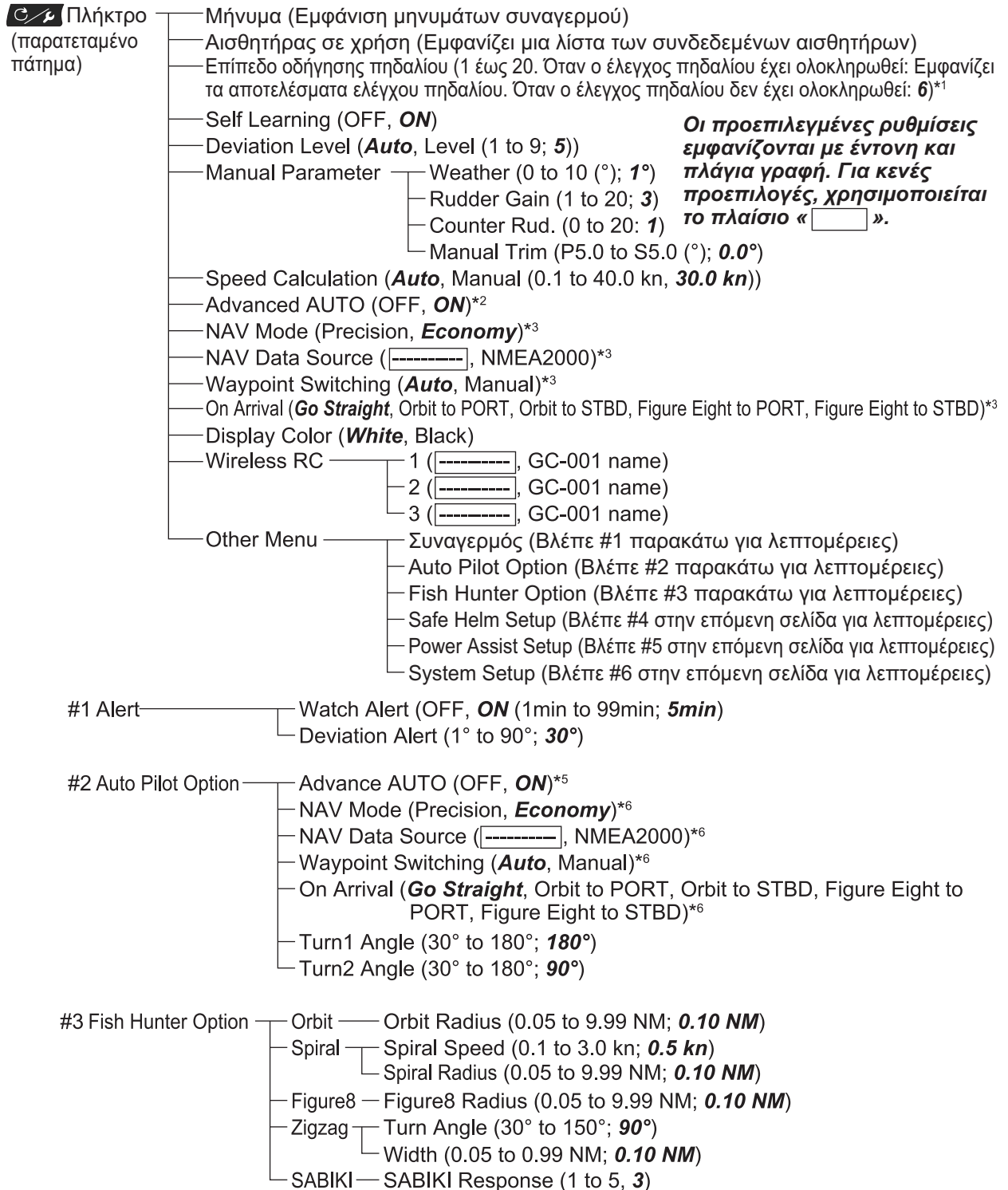


Η οθόνη εμφανίζει τη συσκευή που χρησιμοποιείται ως πηγή για κάθε τύπο δεδομένων με παρουσία συσκευής και μοναδικό αναγνωριστικό CAN για τη συσκευή πηγή.

Οι διακεκομμένες γραμμές δείχνουν ότι δεν υπάρχει σύνδεση ή ότι ο αισθητήρας δεν είναι ενεργός τη συγκεκριμένη στιγμή.

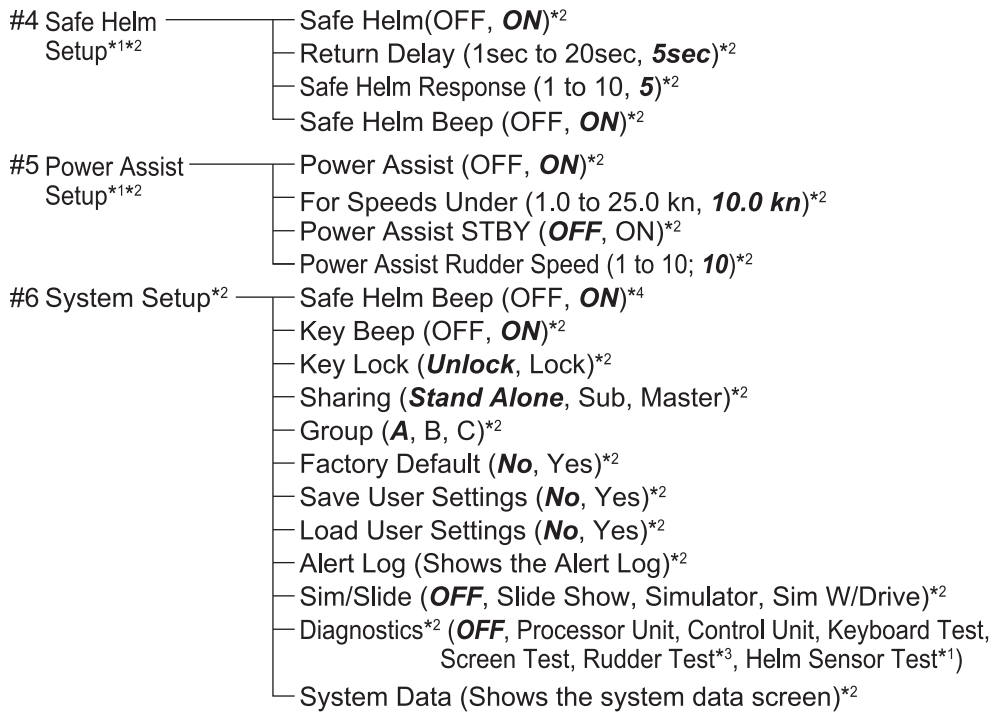
3. Κλείστε το μενού.

# APPENDIX 1 ΔΕΝΤΡΟ ΜΕΝΟΥ



*1: Διαθέσιμο μόνο με το Fantum Feedback™	*3: Εμφανίζεται μόνο όταν είναι ενεργή η λειτουργία NAV.	*5: Δεν εμφανίζεται όταν είναι ενεργή η λειτουργία AUTO.
*2: Εμφανίζεται μόνο όταν είναι ενεργή η λειτουργία AUTO.	*4: Δεν εμφανίζεται μόνο όταν είναι ενεργή η λειτουργία STBY ή OVRD.	*6: Δεν εμφανίζεται όταν είναι ενεργή η λειτουργία NAV.

## APPENDIX 1 ΔΕΝΤΡΟ ΜΕΝΟΥ



\*1: Διαθέσιμο μόνο αφού ολοκληρωθούν οι ακόλουθες ρυθμίσεις και έλεγχοι κατά την εγκατάσταση:

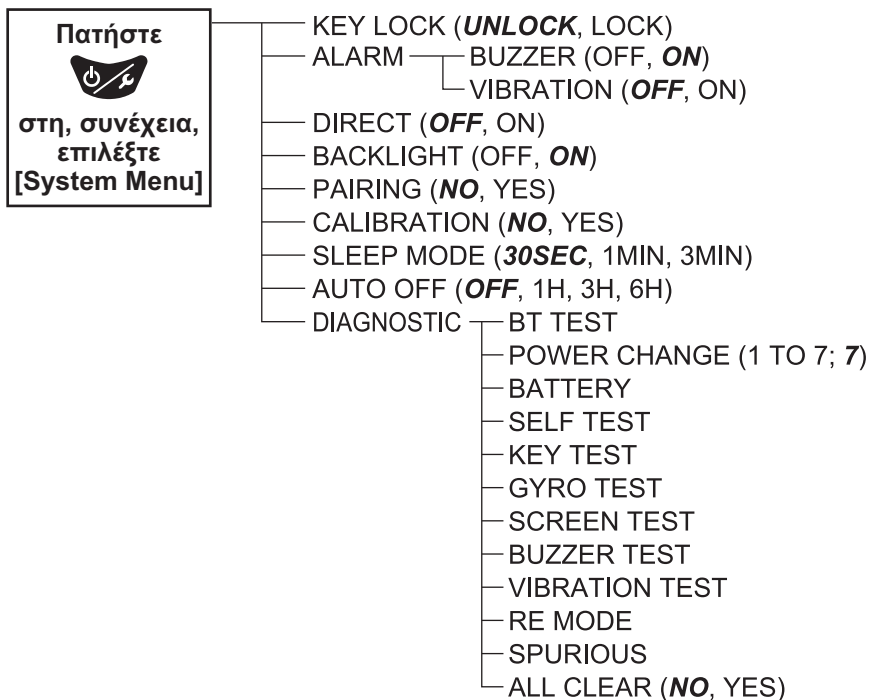
- Η επιλογή [Drive Unit] έχει ρυθμιστεί σε [Safe Helm12V] ή [Safe Helm24V].
- Ο έλεγχος [Helm Sensor Test] έχει ολοκληρωθεί.

\*2: Εμφανίζεται μόνο όταν είναι ενεργή η λειτουργία STBY ή OVRD.

\*3: Δεν εμφανίζεται όταν η ρύθμιση εγκατάστασης για [Boat Type] είναι [EVCS-Pod Drive], [EVCS Inboard], [EVCS- IN/OUT] ή [EVCS-Outboard].

\*4: Εμφανίζεται μόνο όταν έχει συνδεθεί SEASTAR SOLUTIONS OPTIMUS και ο τύπος [Boat Type] είναι [EVCS-Pod Drive], [EVCS Inboard], [EVCS- IN/OUT], [EVCS Inboard] ή [EVCS-Outboard].

### Δέντρο μενού GC-001



**ΠΡΟΔΙΑΓΡΑΦΕΣ ΑΥΤΟΜΑΤΟΥ ΠΙΛΟΤΟΥ  
NAVpilot-300**

**1 ΜΟΝΑΔΑ ΕΛΕΓΧΟΥ**

- |     |  |  |
|-----|--|--|
| 1.1 | Τύπος οθόνης                           | Έγχρωμη οθόνη TFT LCD 4,1 ιντσών, 320 × 240 (QVGA) |
| 1.2 | Φωτεινότητα                            | 700 cd/m2 τυπική                                   |
| 1.3 | Αντίθεση                               | 8 βήματα   |
| 1.4 | Μέγιστος αριθμός μονάδων σε ένα δίκτυο |  |

**2 ΜΟΝΑΔΑ ΕΛΕΓΧΟΥ**

- |     |   |   |
|-----|---|---|
| 2.1 | Λειτουργία πηδαλιούχησης                              | STBY, Auto, Dodge, NFU (Non-follow up), Turn, Advanced auto*, Navigation*, FishHunter™*, Override *: απαιτούνται εξωτερικά δεδομένα |
| 2.2 | Απολαβή πηδαλίου                                      | Auto/ 1-20 (Manual)   |
| 2.3 | Αντιστάθμιση πηδαλίου                                 | Auto/ 0-20 (Manual)   |
| 2.4 | Ρύθμιση τριμαρίσματος                                 | -5° (προς τα αριστερά) έως +5° (προς τα δεξιά)  |
| 2.5 | Ταχύτητα αλλαγής πορείας                              | 1 έως 20 μοίρες/δευτ.   |
| 2.6 | Συναγερμός  | Εκτροπή κατεύθυνσης, παρακολούθηση  |
| 2.7 | Μονάδα οδήγησης κινητήρα / ηλεκτρομαγνητικής βαλβίδας | 10 A συνεχές, 20 A για 5 δευτερόλεπτα   |

**3 ΧΕΙΡΙΣΤΗΡΙΟ ΚΙΝΗΣΕΩΝ**

- |     |                       |  |
|-----|-----------------------|--|
| 3.1 | Τύπος οθόνης          | Οθόνη TFT LCD 1,28 ιντσών, 128 × 128                           |
| 3.2 | Απόσταση επικοινωνίας | Πλάτος προβολής 10 m (ανάλογα με τις περιβαλλοντικές συνθήκες) |
| 3.3 | Προέλευση             | 3 VDC, Μπαταρία ξηρού στοιχείου (AAA, 2pcs)                    |

**4 ΔΙΑΣΥΝΔΕΣΗ**

- |     |                |  |
|-----|----------------|--|
| 4.1 | Αριθμός θυρών  |  |
|     | NMEA2000       | 1 θύρα   |
|     | CAN bus        | 1 θύρα, χειριστήριο DBW  |
|     | Σήμα επαφής    | 3 θύρες, Safe helm, διακόπτης STBY   |
|     | USB            | 1 θύρα, για συντήρηση μόνο   |
| 4.2 | Bluetooth LE   | Μεταξύ μονάδας επεξεργαστή και χειριστηρίου κινήσεων   |
|     | Συχνότητα      | 2,4 GHz  |
|     | Ισχύς εκπομπής | +4 dBm   |
| 4.3 | NMEA2000 PGN   |  |
|     | Είσοδος        | 059392/904, 060160/416/928, 061184, 065240,126208/464/720/992/996, 127237/250/258, 128259,129025/026/029/283/284/285/538, 130577/818/821/827/841 |
|     | Έξοδος         | 059392/904, 060928, 126208/464/720/993/996/998,127237/245, 130816/821/822/823/827/841  |

**5 ΠΑΡΟΧΗ ΙΣΧΥΟΣ**

- |     |                    |                               |
|-----|--------------------|-------------------------------|
| 5.1 | Μονάδα επεξεργαστή | 12-24 VDC: 0,22 A μέγ. LEN: 2 |
| 5.2 | Μονάδα ελέγχου     | 15 VDC: 0,29 A μέγ. LEN: 6    |

**6 ΠΕΡΙΒΑΛΛΟΝΤΙΚΕΣ ΣΥΝΘΗΚΕΣ**

- |     |                           |  |
|-----|---------------------------|--|
| 6.1 | Θερμοκρασία περιβάλλοντος | -15° έως +55°  |
| 6.2 | Σχετική υγρασία           | 95% ή λιγότερο στους +40°  |
| 6.3 | Βαθμός προστασίας         |  |
|     | Μονάδα επεξεργαστή        | IP55   |
|     | Μονάδα ελέγχου            | IP56   |
|     | Χειριστήριο κινήσεων      | IP65/67 (δεύτερο αριθμητικό χαρακτηριστικό όπως περιγράφεται παρακάτω) |
|     |                           | 5: Προστασία από πίδακες νερού.  |
|     |                           | 7: Προστασία από τις επιπτώσεις της προσωρινής βύθισης στο νερό.       |
| 6.4 | Κραδασμοί                 | IEC 60945 Ed. 4  |

**7 ΧΡΩΜΑ ΜΟΝΑΔΑΣ**

- |     |                            |      |
|-----|----------------------------|------|
| 7.1 | Μονάδα επεξεργαστή/ελέγχου | N2.5 |
| 7.2 | Χειριστήριο κινήσεων       | N1.0 |

**D**

Dodge	
Λειτουργία STBY.....	2-20
Λειτουργίες NAV/TURN/FishHunterTM.....	2-20

**P**

Αντικατάσταση ασ .....	6-2
Διαμόρ .....	x
Ελικοειδής στρο.....	2-13
Λειτουργία FishHunter	
Ελικοειδής στρο.....	2-13
Στρο.....	2-12
στρο.....	2-14, 2-15
Λειτουργία NAV	
περιγρα .....	2-5
συμπερι .....	2-7
Λειτουργία STBY	
Περιγρα .....	2-1
Λειτουργία TURN	
επιλογή στρο .....	2-8
ορά του σκά.....	2-7
Περιγρα .....	1-1, 5-1
Στρο.....	2-12, 2-14, 2-15

**Z**

άλειας .....	6-2
Δεδομένα συστήματος.....	6-13
Δέντρο μενού.....	AP-1
Διαγνωστικοί έλεγχοι	
Έλεγχος μονάδας ελέγχου .....	6-6
Έλεγχος μονάδας επεξεργαστή .....	6-5
Έλεγχος οθόνης .....	6-7
Έλεγχος πηδαλίου.....	6-8
Έλεγχος πληκτρολογίου.....	6-7
Μενού διαγνωστικών ελέγχων .....	6-4
Έλεγχος μονάδας ελέγχου .....	6-6
Έλεγχος μονάδας επεξεργαστή .....	6-5
Έλεγχος οθόνης .....	6-7
Έλεγχος πηδαλίου .....	6-8
Έλεγχος πληκτρολογίου.....	6-7
Ελιγμός NFU στη λειτουργία STBY.....	2-20
Επίπεδο οδήγησης πηδαλίου.....	4-4
ή .....	2-1, 2-5, 2-13
ή κυκλικής τροχιάς.....	2-12
ή με ζιγκ-ζαγκ .....	2-15
ή σε οκτάρια .....	2-14
ή χειριστηρίου	
NAVpilot-700 .....	1-1
NAVpilot-720 .....	5-1
Ημερολόγιο συναγερμών .....	3-4
ής .....	2-8
Λειτουργία ADVANCED AUTO .....	2-4
Λειτουργία AUTO .....	2-2

## Λειτουργία NAV

μέθοδος αλλαγής σημείων διαδρομής.....	2-7
μέθοδος πλεύσης για .....	2-6
Πηγή δεδομένων .....	4-5
Λειτουργία Power assist.....	2-24
Λειτουργία SABIKI.....	2-17
Χειρισμός.....	2-18
Λειτουργία Safe Helm.....	2-22
Μενού ρύθμισης παραμέτρων.....	4-2
Μενού συναγερμών.....	3-2
Μηνύματα .....	6-13
ους μετά από αλλαγή σημείου διαδρομής.....	2-7
Πλήκτρο POWER/BRILL (NAVpilot-300) .....	1-3
Πλήκτρο STBY/POWER (NAVpilot-720) .....	1-3
Πυξίδα, οθόνη πηδαλίου .....	1-7
Συναγερμοί.....	3-1
Ημερολόγιο συναγερμών .....	3-4
Μενού συναγερμών.....	3-2
Συναγερμός εκτροπής.....	3-3
Συναγερμός παρακολούθησης.....	3-2
Συναγερμός εκτροπής.....	3-3
Συντήρηση.....	6-1
Υπολογισμός ταχύτητας.....	4-4
ωση συστήματος .....	x

## Declaration of Conformity

### [AUTOPILOT Model: NAVpilot-300]

Bulgarian (BG)	<p>С настоящото Furuno Electric Co., Ltd. декларира, че гореспоменат тип радиосъоръжение е в съответствие с Директива 2014/53/ЕС. Цялостният текст на ЕС декларацията за съответствие може да се намери на следния интернет адрес:</p>
Spanish (ES)	<p>Por la presente, Furuno Electric Co., Ltd. declara que el tipo de equipo radioeléctrico arriba mencionado es conforme con la Directiva 2014/53/UE. El texto completo de la declaración UE de conformidad está disponible en la dirección Internet siguiente:</p>
Czech (CS)	<p>Tímto Furuno Electric Co., Ltd. prohlašuje, že výše zmíněné typ rádiového zařízení je v souladu se směrnicí 2014/53/EU. Úplné znění EU prohlášení o shodě je k dispozici na této internetové adrese:</p>
Danish (DA)	<p>Hermed erklærer Furuno Electric Co., Ltd., at ovennævnte radioudstyr er i overensstemmelse med direktiv 2014/53/EU. EU-overensstemmelseserklæringens fulde tekst kan findes på følgende internetadresse:</p>
German (DE)	<p>Hiermit erkläre die Furuno Electric Co., Ltd., dass der oben genannte Funkanlagentyp der Richtlinie 2014/53/EU entspricht. Der vollständige Text der EU-Konformitätserklärung ist unter der folgenden Internetadresse verfügbar:</p>
Estonian (ET)	<p>Käesolevaga deklareerib Furuno Electric Co., Ltd., et ülalmainitud raadioseadme tüüp vastab direktiivi 2014/53/EL nõuetele. ELi vastavusdeklaratsiooni täielik tekst on kättesaadav järgmisel internetiaadressil:</p>
Greek (EL)	<p>Με την παρούσα η Furuno Electric Co., Ltd., δηλώνει ότι ο προαναφερθέντας ραδιοεξοπλισμός πληροί την οδηγία 2014/53/ΕΕ. Το πλήρες κείμενο της δήλωσης συμμόρφωσης ΕΕ διατίθεται στην ακόλουθη ιστοσελίδα στο διαδίκτυο:</p>
English (EN)	<p>Hereby, Furuno Electric Co., Ltd. declares that the above-mentioned radio equipment type is in compliance with Directive 2014/53/EU. The full text of the EU declaration of conformity is available at the following internet address:</p>
French (FR)	<p>Le soussigné, Furuno Electric Co., Ltd., déclare que l'équipement radioélectrique du type mentionné ci-dessus est conforme à la directive 2014/53/UE. Le texte complet de la déclaration UE de conformité est disponible à l'adresse internet suivante:</p>
Croatian (HR)	<p>Furuno Electric Co., Ltd. ovime izjavljuje da je gore rečeno radijska oprema tipa u skladu s Direktivom 2014/53/EU. Cjeloviti tekst EU izjave o sukladnosti dostupan je na sljedećoj internetskoj adresi:</p>
Italian (IT)	<p>Il fabbricante, Furuno Electric Co., Ltd., dichiara che il tipo di apparecchiatura radio menzionato sopra è conforme alla direttiva 2014/53/UE. Il testo completo della dichiarazione di conformità UE è disponibile al seguente indirizzo Internet:</p>
Latvian (LV)	<p>Ar šo Furuno Electric Co., Ltd. deklarē, ka augstāk minēts radioiekārta atbilst Direktīvai 2014/53/ES. Pilns ES atbilstības deklarācijas teksts ir pieejams šādā interneta vietnē:</p>

- Lithuanian (LT) Aš, Furuno Electric Co., Ltd., patvirtinu, kad pirmiau minėta radijo įrenginių tipas atitinka Direktyvą 2014/53/ES.  
Visas ES atitikties deklaracijos tekstas prieinamas šiuo interneto adresu:
- Hungarian (HU) Furuno Electric Co., Ltd. igazolja, hogy fent említett típusú rádióberendezés megfelel a 2014/53/EU irányelvnek.  
Az EU-megfelelőségi nyilatkozat teljes szövege elérhető a következő internetes címen:
- Maltese (MT) B'dan, Furuno Electric Co., Ltd., niddikjara li msemmija hawn fuq-tip ta' tagħmir tar-radju huwa konformi mad-Direttiva 2014/53/UE.  
It-test kollu tad-dikjarazzjoni ta' konformità tal-UE huwa disponibbli f'dan l-indirizz tal-Internet li ġej:
- Dutch (NL) Hierbij verklaar ik, Furuno Electric Co., Ltd., dat het hierboven genoemde type radioapparaat conform is met Richtlijn 2014/53/EU.  
De volledige tekst van de EU-conformiteitsverklaring kan worden geraadpleegd op het volgende internetadres:
- Polish (PL) Furuno Electric Co., Ltd. niniejszym oświadczam, że wyżej wymieniony typ urządzenia radiowego jest zgodny z dyrektywą 2014/53/UE.  
Pełny tekst deklaracji zgodności UE jest dostępny pod następującym adresem internetowym:
- Portuguese (PT) O(a) abaixo assinado(a) Furuno Electric Co., Ltd. declara que o mencionado acima tipo de equipamento de rádio está em conformidade com a Diretiva 2014/53/UE.  
O texto integral da declaração de conformidade está disponível no seguinte endereço de Internet:
- Romanian (RO) Prin prezenta, Furuno Electric Co., Ltd. declară că menționat mai sus tipul de echipamente radio este în conformitate cu Directiva 2014/53/UE.  
Textul integral al declarației UE de conformitate este disponibil la următoarea adresă internet:
- Slovak (SK) Furuno Electric Co., Ltd. týmto vyhlasuje, že vyššie spomínané rádiové zariadenie typu je v súlade so smernicou 2014/53/EÚ.  
Úplné EÚ vyhlásenie o zhode je k dispozícii na tejto internetovej adrese:
- Slovenian (SL) Furuno Electric Co., Ltd. potrjuje, da je zgoraj omenjeno tip radijske opreme skladen z Direktivo 2014/53/EU.  
Celotno besedilo izjave EU o skladnosti je na voljo na naslednjem spletnem naslovu:
- Finnish (FI) Furuno Electric Co., Ltd. vakuuttaa, että yllä mainittu radiolaitetyyppi on direktiivin 2014/53/EU mukainen.  
EU-vaatimustenmukaisuusvakuutuksen täysimittainen teksti on saatavilla seuraavassa internetosoitteessa:
- Swedish (SV) Härmed försäkrar Furuno Electric Co., Ltd. att ovan nämnda typ av radioutrustning överensstämmer med direktiv 2014/53/EU.  
Den fullständiga texten till EU-försäkran om överensstämmelse finns på följande webbadress:

## Online Resource

[http://www.furuno.com/en/support/red\\_doc](http://www.furuno.com/en/support/red_doc)