

Model NAVpilot-711C

Operator's Guide

The purpose of this guide is to provide the basic operation for this equipment. For more detailed information, see the Operator's manual.

All brand and product names are trademarks, registered trademarks or service marks of their respective holders.



Momentary press: Turn on power; go to the STBY mode.
Long press: Turn off power.



Momentary press: Open the turn menu.
Long press: Open/close the menu.



Select the NAV mode.



Select the AUTO mode.



Steer boat to port.



Steer boat to starboard.



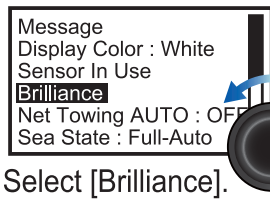
Rotate: Select menu items and options; set the course on the AUTO and WIND mode.

Push: Confirm menu setting.

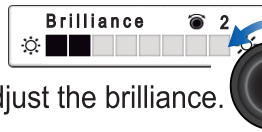
How to adjust brilliance



Long press



Select [Brilliance].

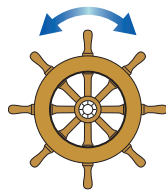


Adjust the brilliance.



How to select a steering mode

STBY mode



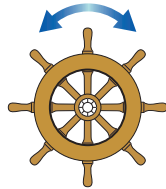
Steer boat with helm wheel.

WIND mode



Press simultaneously.

AUTO mode



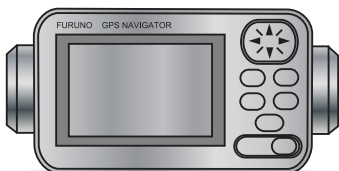
Steer boat on desired course.



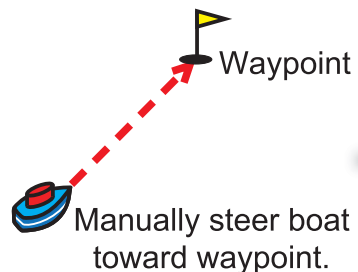
Adjust course finely.

For advanced auto mode, connect NAVpilot to a navaid which outputs position data. Select [Advanced Auto: ON] from menu, then operate NAVpilot as in AUTO mode.

NAV mode



Select destination on navigator.



Manually steer boat toward waypoint.

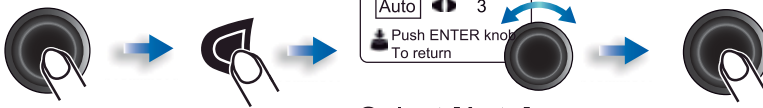


Response feature

The response feature provides for simple setting of the NAVpilot's parameters to counter the effects of wind, etc. Normally, use the auto response feature. If you feel that the auto response feature is not working properly, adjust the response feature manually. This feature is available in the following conditions:

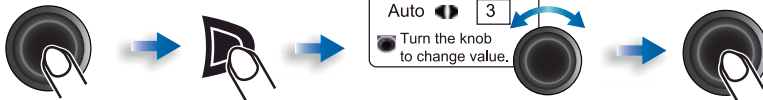
- AUTO, NAV, and WIND modes
- [Sea State] is set for [Full-Auto] or [Semi-Auto]

Auto response feature



Select [Auto].

Manual response feature



Set response level.

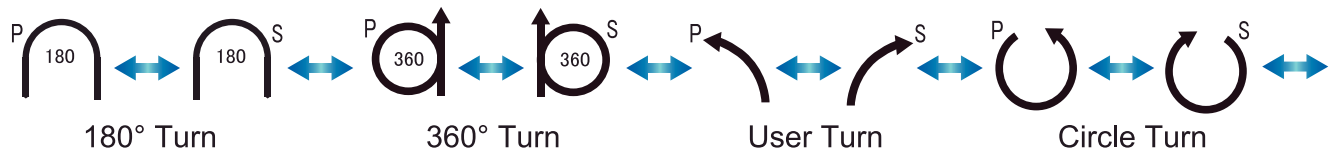
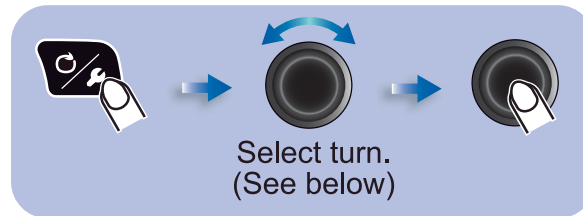
Raise the response level to get back on course when external interference (wind, etc.) is pushing the boat off course.

How to use the preset turns

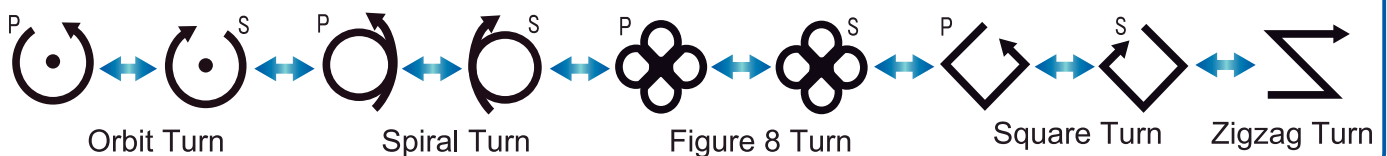
The [🔗] key provides various turnings, motions.

P: to "port"

S: to "starboard"



(Default setting: 45° Turn)



Troubleshooting

Control unit display is blank.

- Check power source.
- Check fuse F1 in processor unit.

Drive unit steers helm hard over when Auto is activated.

- Drive phase set incorrectly. Do rudder limit setup and rudder test on Dockside setup menu, in Installation menu.

NAVpilot does not auto advance.

- No position data. Check that position source is outputting this data.

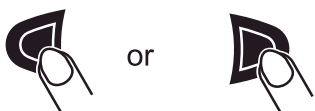
Displayed compass heading does not agree with vessel compass.

- Compass not calibrated. Do compass setup in Sea trial menu, in Installation menu.

How to display Installation menu:

On the STBY display, press the ENTER knob three times while pushing [🔗] key.

How to dodge boats, obstacles



Release after object has been dodged.

Operation in the safe helm mode



Turn the helm to dodge object.

Modèle NAVpilot-711C

Guide d'utilisation

Ce guide décrit les procédures d'utilisation de base de cet équipement. Pour plus d'informations, reportez-vous au manuel d'utilisation.

Tous les noms de marques et de produits sont des marques commerciales, des marques déposées ou des marques de service appartenant à leurs détenteurs respectifs.



Pression brève :
Mise sous tension ;
sélection du mode STBY.
Pression prolongée : Mise hors tension.



Pression brève : Affichage menu
sélection rotation.
Pression prolongée : Ouverture du menu.



Sélection du mode NAV.



Sélection du mode AUTO.



Diriger bateau vers bâbord.



Diriger bateau vers tribord.



Rotation : Sélection des menus et options ;
définition du cap en mode AUTO.

Pression : Confirmation d'un réglage de menu.

Réglage de la brillance



Pression
longue

MESSAGE
COULEUR AFFICHAGE : BLANC
CAPTEURS UTILISES
BRILLANCE
AUTO SPECIAL : OFF
ETAT MER : AUTO

Sélection [BRILLANCE].

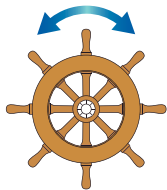


Ajustement de
la brillance.



Sélection d'un mode de navigation

Mode STBY



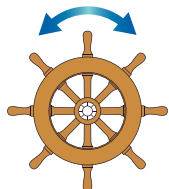
Barrer le navire
à la main.

Mode WIND



Appuyer simultanément.

Mode AUTO



Diriger le bateau
dans la direction
souhaitée.

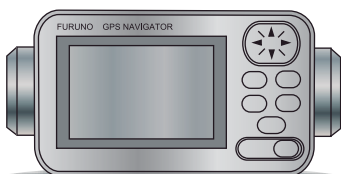


Régler
le cap finement.

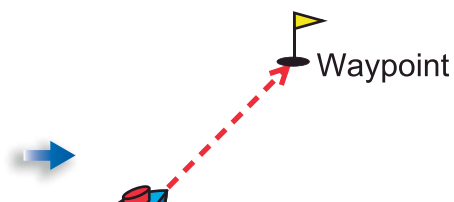
Pour le mode auto route fond,
connectez le NAVpilot à un
auxiliaire de navigation indiquant
la position.

Sélectionnez [AUTO RTE FOND:
ON] dans le menu, et utilisez
le NAVpilot en mode AUTO.

Mode NAV



Sélectionner
la destination
sur le navigateur.



Diriger le bateau
manuellement vers le waypoint.

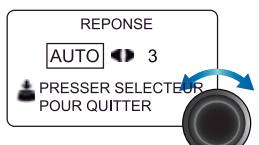
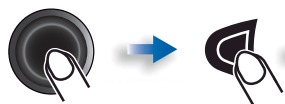


Fonction de réponse

La fonction de réponse permet des réglages simples des paramètres du NAVpilot pour corriger les effets du vent. Normalement, utilisez la fonction automatique. Si vous trouvez que la fonction auto ne corrige pas bien, ajustez les valeurs manuellement. Cette fonction est disponible dans les conditions suivantes :

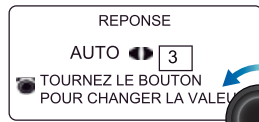
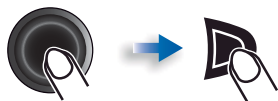
- Mode AUTO, NAV et VENT
- [ETAT MER] est sur [AUTO] ou [SEMI AUTO]

Fonction réponse AUTO



Choisir [Auto].


Fonction réponse Manuelle



Ajustez le niveau.

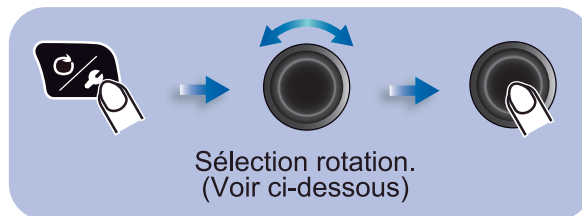
Augmentez la valeur pour amener le bateau sur la route lorsque les éléments extérieurs (vent, etc.) le font dériver.

Utilisation du mode manœuvre

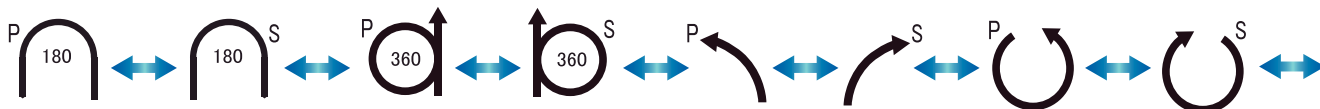
La touche [] permet différentes rotations, manœuvres.

P : à "bâbord"

S : à "tribord"



Sélection rotation.
(Voir ci-dessous)



VIRER 180°

VIRER 360°

VIR. UTILIS

GIRATION

(Réglage par défaut: Tourner 45°)



CERCLE

SPIRALE

FORME 8

CARRE

ZIGZAG

Diagnostic

L'afficheur de s'allume pas.

- Vérifier l'alimentation
- Vérifier le fusible F1 dans le calculateur.

La barre part à fond sur un bord lorsque le pilote est mis sur AUTO.

- Effectuer le test de barre et la configuration des limites de barre dans le menu réglage à quai du menu d'installation.


Le mode auto route fond n'est pas actif.

- Pas de position.
- Vérifier que la source de position sort les données.

Le cap affiché sur le pilote ne correspond pas au cap du compas de bord.

- Compas non calibré
- Effectuer une calibration du compas dans le menu REGLAGE EN MER du MENU INSTALLATION

Comment afficher le menu d'installation:

En mode STBY, maintenir la touche [] enfoncée et appuyer trois fois sur le bouton rotatif.

Eviter les bateaux, obstacles



ou

Relâchez une fois l'objet évité.

Opération en mode sécurité



Utiliser la barre lors d'évitement d'un objet.

Modelo NAVpilot-711C

Guía del operador



Pulsación breve: encendido, selecciona el modo STBY.
Pulsación larga: apagado.



Pulsación breve: muestra el menú de opciones de giro.
Pulsación larga: abre el menú.



Selecciona el modo NAV.



Selecciona el modo AUTO.



Gobierna el barco a babor.



Gobierna el barco a estribor



Girar: selecciona los elementos y opciones del menú, establece el rumbo en el modo AUTO.
Pulsación: confirma el ajuste de menú.

Cómo ajustar el brillo



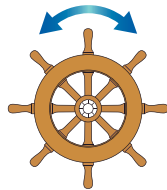
MENSAJE
COLOR DISPLAY : BLANCO
SENSOR EN USO
BRILLO
ARRAST. RED AUTO: OFF
COND. MAR : AUTO-COMPLET

Selecciona [BRILLO].



Cómo seleccionar el modo de gobierno

Modo ESPE



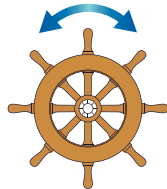
Gobierne el buque con la rueda del timón.

Modo WIND

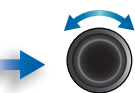


Pulsar simultáneamente.

Modo AUTO



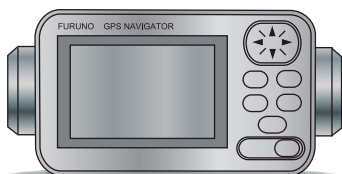
Gobierne el buque con el rumbo deseado.



Ajuste el rumbo con precisión.

Para utilizar el modo auto avanzado, conecte el NAVpilot a una ayuda a la navegación que proporcione datos de posición. Seleccione [AUTO AVANZ: HABILITADO] en el menú después maneje NAVpilot como en el modo AUTO.

Modo NAV



Establezca el destino en el navegador.



Gobierne el buque manualmente hacia un waypoint.



Función de respuesta

La función de respuesta establece de forma sencilla los parámetros del NAVpilot para contrarrestar los efectos del viento, etc. Normalmente, utilice la función de respuesta en modo automático.

Si usted nota que la función de respuesta automática no funciona correctamente, ajuste la función de respuesta manualmente. Esta función está disponible en las siguientes condiciones:

- Modos AUTO, NAV y WIND
- [COND. MAR] se puede seleccionar [AUTO-COMPLETO] o [AUTO-SEMI]

Función de respuesta Auto



Función de respuesta Manual



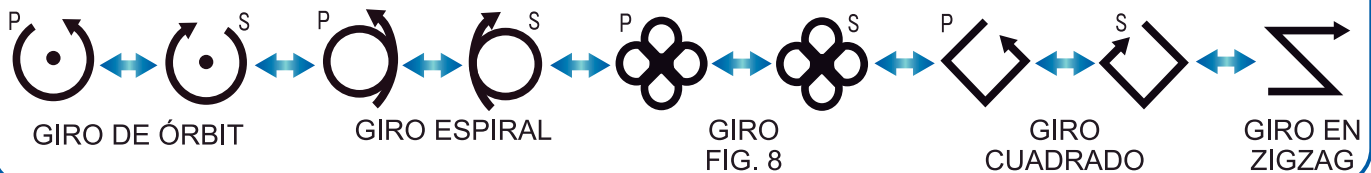
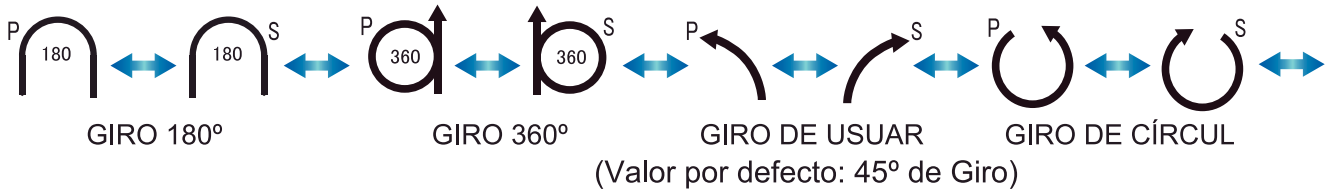
Eleve el nivel de respuesta para volver a la ruta cuando una interferencia externa (viento, etc) esté empujando el barco fuera de su curso.

Cómo utilizar el modo de giro

La tecla [] da acceso a varios giros y movimientos.

P: a "babor"

S: a "estribor"



Soluciones

Display Control unit esta en blanco.

- Comprobar la fuente de alimentación.
- Comprobar el fusible F1 en la processor unit.

La unidad de timon gobierna el timón con fuerza cuando Auto es activado.


- El ajuste de timon se puso incorrectamente. Haga la conf. limit. timón y prueba timón en config. en puerto, en el menú Instalación.

Navpilot no entra en modo auto avanzado.

- No hay datos de posición. Compruebe que en el origen de posición esta saliendo.

El rumbo de compás en el diplay no coincide con el compás del barco.

- El compás no esta calibrado. Realice el ajuste de compás en el menú pruebas de mar, en el menú de instalación.

Como mostrar el Menú de instalación:
En la display de STBY, presione el botón control de [Curso] tres veces manteniendo Presionanda la Tecla [].

Cómo evitar otros buques u obstáculos



Suelte el botón cuando haya esquivado el objeto.

Operación en modo seguro timón



Gire el timón para esquivar objetos.

Modell NAVpilot-711C

Kurzanleitung



Kurz drücken: Einschalten; STBY-Modus auswählen.
Lang drücken: Ausschalten.



Kurz drücken: Wendepunktmenü anzeigen.
Lang drücken: Menü öffnen.



NAV-Modus auswählen.



AUTO-Modus auswählen.



Steuert Ihr Schiff nach Backbord.



Steuert Ihr Schiff nach Steuerbord.



Drehen: Menüpunkte und Optionen auswählen; Einstellen des Kurses im AUTO-Modus.
Drücken: Menüeinstellung bestätigen.

Einstellung von Helligkeit



Lang drücken



Auswahl von [HELLIGK.]



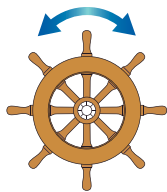
HELLIGK. 2

Helligkeit einstellen.



Auswahl eines Steuermodus

STBY-Modus



Schiff mit Steuerrad

WIND-Modus

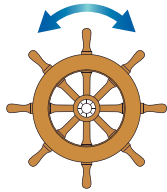


+



Gleichzeitig drücken.

AUTO-Modus



Schiff auf gewünschtem Kurs steuern.

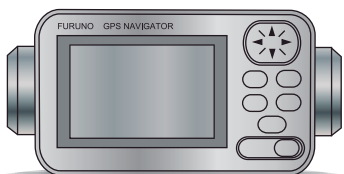


Feineinstellung des Kurses.

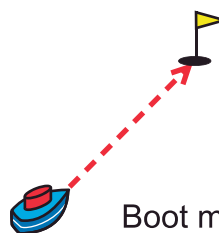


Verbinden Sie für den erweiterten Auto-Modus NAVpilot mit einem Navigationsgerät, das Positionsdaten ausgibt. Im Menü [ADV ERWEITERT AUTO: EIN] auswählen, dann NAVpilot wie im AUTO-Modus bedienen.

NAV-Modus



Ziel auf Navigationsgerät auswählen.



Boot manuell zu Wegpunkt steuern.

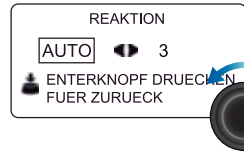
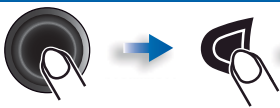


Response-Funktion

Für eine einfache Einstellung des NAVpilots stellt die Response-Funktion grundlegende Parameter bereit um auf die Effekte von Wind etc. zu reagieren. Benutzen Sie im Normalfall die Auto-Response-Funktion. Wenn Sie der Ansicht sind, dass die Auto-Response-Funktion nicht richtig funktioniert, dann stellen Sie sie manuell ein. Diese Einstellung kann in den folgenden Modi vorgenommen werden:

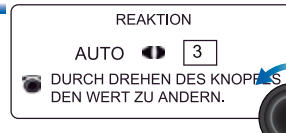
- AUTO, NAV und WIND Modus
- [SEESTATUS] ist eingestellt auf [VOLL-AUTO] oder [SEMI-AUTO]

Auto-Response-Funktion



Auswahl von [AUTO].

Manuelle-Response-Funktion



Einstellung des Response-Levels.

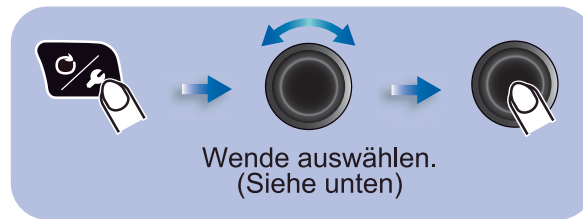
Erhöhen Sie das Response-Level wenn äußere Störungen (z.B. Wind etc.) das Schiff vom Kurs abbringen sollten.

Verwendung des Wende-Modus

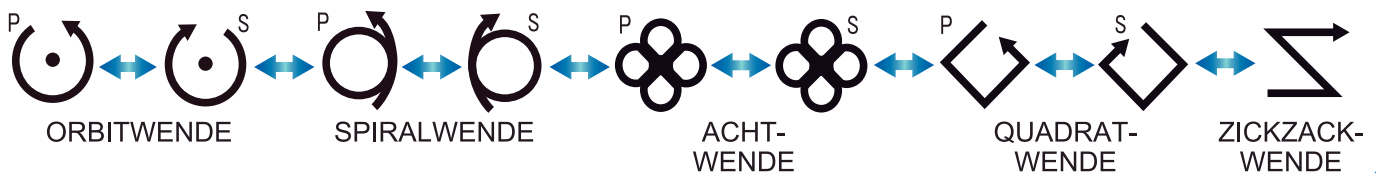
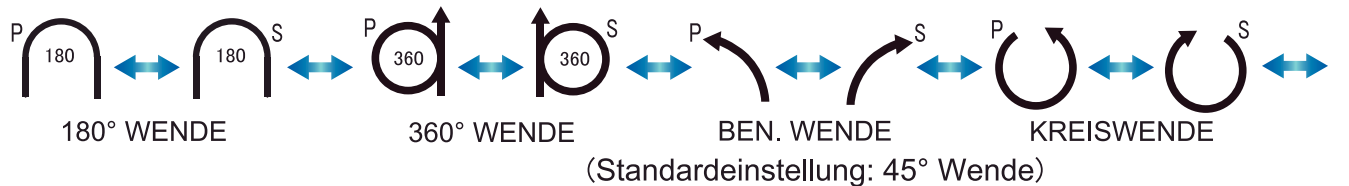
Die Taste ermöglicht verschiedene Wendemanöver.

P: nach "Backbord"

S: nach "Steuerbord"



Wende auswählen.
(Siehe unten)



Fehlersuche

Bedienanzeige zeigt nichts an.

- Spannungsversorgung prüfen.
- Sicherung F1 in Prozessoreinheit prüfen.

Ruder schlägt voll aus, wenn Autopilot eingeschaltet wird.

- Ruderlage falsch eingestellt.
- Ruderanschlag Installation und Rudertest im Hafenmenu im Installationsmenü durchführen.

Navpilot schaltet nicht in Autovorschub.

- Keine Positionsdaten.
- Überprüfen Sie, dass Positionsdaten vom Navigationsempfänger gesendet werden.

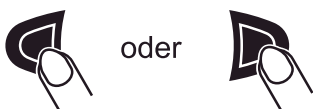
Angezeigte Kompasspeilung stimmt nicht mit Schiffskompass überein.

- Kompass ist nicht kalibriert.
- Führen Sie das Kompass-Setup im See-Inbetriebnahme-Setup (Installationsmenü) durch.

Installationsmenü anzeigen lassen:

Im STBY-Display -Taste gedrückt halten und den Drehknopf 3x drücken.

Ausweichen vor Schiffen und Hindernissen



oder

Nach dem Ausweichen loslassen.

Im sicheren Ruderbetrieb



Drehen Sie das Steuerrad um dem Objekt auszuweichen.

Italiano

Modello NAVpilot-711C

Guida operativa



Pressione rapida: accende l'unità; seleziona la modalità STBY.
Pressione prolungata: spegne l'unità.



Pressione rapida: visualizza il menu delle selezioni di virata.
Pressione prolungata: apre il menu.



Seleziona la modalità NAV.



Seleziona la modalità AUTO.



Vira l'imbarcazione a sinistra.



Vira l'imbarcazione a destra.



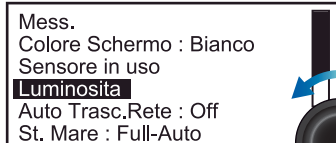
Rotazione: seleziona le voci e le opzioni del menu; imposta la rotta in modalità AUTO.

Pressione: conferma l'impostazione del menu.

Come regolare la luminosità



Pressione prolungata



Selezionare [Luminosità].

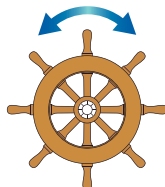


Regolare la luminosità.



Come selezionare una modalità di virata

Modalità STBY



Virare l'imbarcazione con il timone.

Modalità WIND

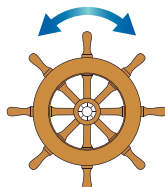


+



Premere contemporaneamente.

Modalità AUTO



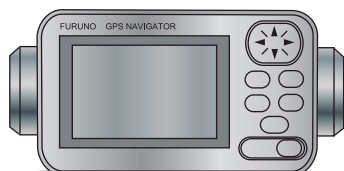
Virare l'imbarcazione sulla rotta desiderata.



Regolare la rotta con precisione.

Per la modalità automatica avanzata, collegare NAVpilot a un dispositivo di assistenza alla navigazione che trasmette i dati sulla posizione. Selezionare [Auto Avanzato: ON] dal menu, quindi utilizzare NAVpilot come nella modalità AUTO.

Modalità NAV



Selezionare la destinazione sul navigatore.



Waypoint

Virare manualmente l'imbarcazione verso il waypoint.



Caratteristiche di Risposta

Le caratteristiche di Risposta permettono di regolare in maniera semplice i parametri del NAVPILOT per contrastare gli effetti del vento, ecc. Normalmente utilizzare la funzione Risposta Automatica ma nel caso in cui si dimostrasse non efficace, procedere con la regolazione manuale. Questa caratteristica è disponibile nelle seguenti condizioni:

- Modalità AUTO, NAV e WIND
- [St. Mare] è impostato per [Full-Auto] o [Semi-Auto]

Risposta Automatica



Selezionare [Auto].

Risposta Manuale



Impostare il valore Risposta.

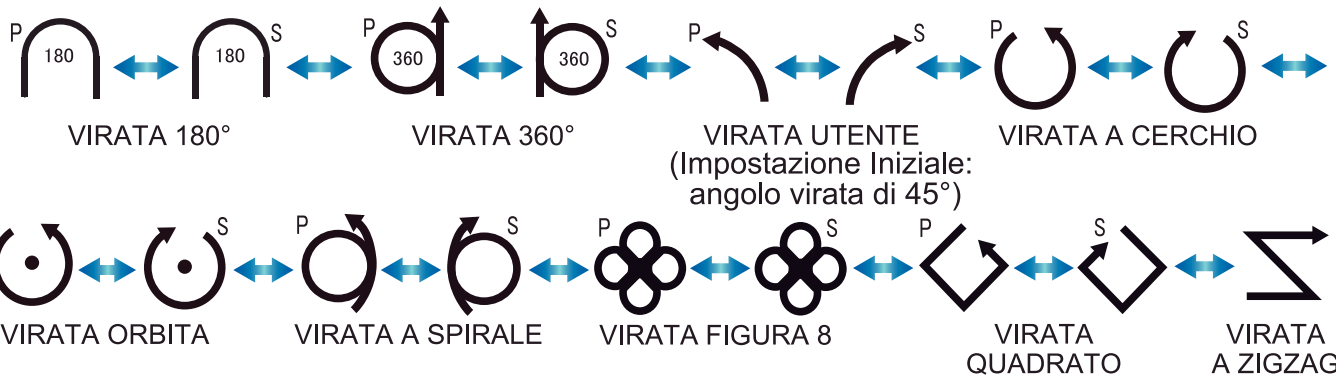
Aumentare il livello della Risposta per tornare in rotta quando interferenze esterne come il Vento, ecc. ecc. , spingono la barca fuori rotta.

Come utilizzare la modalità di virata

Il tasto [📏] offre diverse virate e movimenti.

P: per "sinistra"

S: per "destra"



Troubleshooting

SCHERMO UNITA' DI CONTROLLO E' SPENTO.

- Controllare alimentazione
- Controllare il fusibile F1 all'interno del processore.

Il Timone viene mosso a fine corsa quando impostata la funzione AUTO.

- La fase Timone non è settata correttamente. Fare il setup limiti Timone ed il Test Timone nel Menu' Impostazioni in Porto, nel Menu' Installazione.

Il Pilota non va in Auto Advance.

- Nessun dato di posizione. Controllare che lo strumento di posizione trasmetta il dato.

Il dato bussola visualizzato non coincide con quello della bussola di bordo.

- La bussola del pilota non è calibrata. Rifare le impostazioni bussola nel menù "Prova in mare" presente nel Menù Installazione.

Come visualizzare il Menù Installazione:

Nella schermata STBY premere la manopola Controllo Rotte tre volte mantenendo premuto il tasto [📏].

Come schivare imbarcazioni e ostacoli



Rilasciare dopo aver schivato l'oggetto.

Funzionamento in Sicurezza











Girare il Timone per evitare l'ostacolo.

Modelo NAVpilot-711C

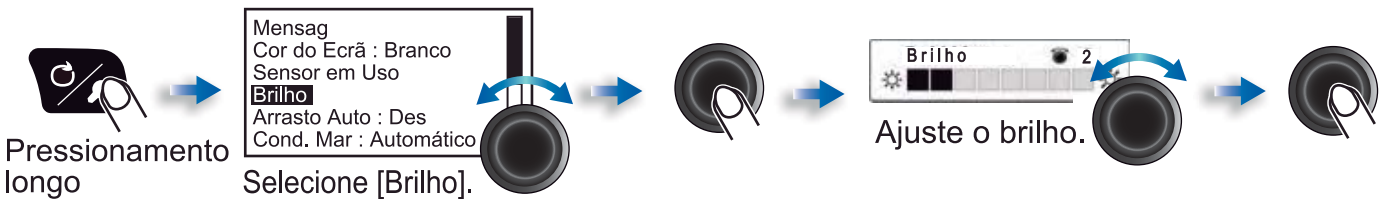
Manual de Consulta Rápida

A finalidade deste manual é apresentar os procedimentos básicos de operação deste equipamento. Para obter informações mais detalhadas, consulte o Manual do Operador. Todas as marcas e nomes de produtos são marcas comerciais, marcas comerciais registradas ou marcas de serviço de seus respectivos proprietários.



-  **Pressionamento rápido:** Para LIGAR; seleciona o modo STBY.
Pressionamento longo: Para DESLIGAR.
-  Seleciona o modo NAV.
-  Seleciona o modo AUTO.
-  Vira o barco para bombordo.
-  Vira o barco para estibordo.
-  **Girar:** Seleciona itens e opções de menus; define o curso no modo AUTO.
-  **Pressionar:** Confirma a configuração do menu.
-  **Pressionamento rápido:** Exibe o menu de opções de giro.
Pressionamento longo: Abre o menu.

Como ajustar brilho



Como seleccionar um modo de navegação

Modo STBY



Modo WIND



Modo AUTO



Para obter o modo auto avançado, conecte o NAVpilot a um equipamento auxiliar de navegação que mostre dados de posição. Selecione [AUTO avançado: Ligado] no menu; em seguida, opere o NAVpilot no modo AUTO.

Modo NAV



Selecione o destino no navegador.

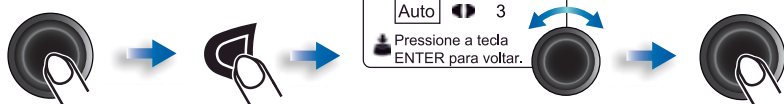


Função Resposta

A funcionalidade resposta fornece definições simples dos parâmetros do NAVpilot para contrariar os efeitos do vento, etc. Normalmente, use a função resposta automática. Se você acha que a função resposta automática não está funcionando corretamente, ajuste a função resposta manualmente. Este recurso está disponível nas seguintes condições:

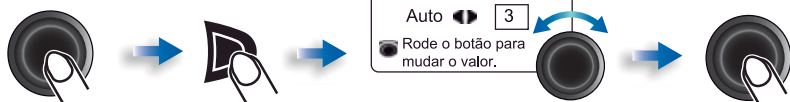
- Modo AUTO, NAV e VENTO
- [Cond. Mar] está definido para [Automático] ou [Semi-Automático]

Função resposta Auto



Selecionar [Auto].

Função resposta manual



Definir o nível resposta.

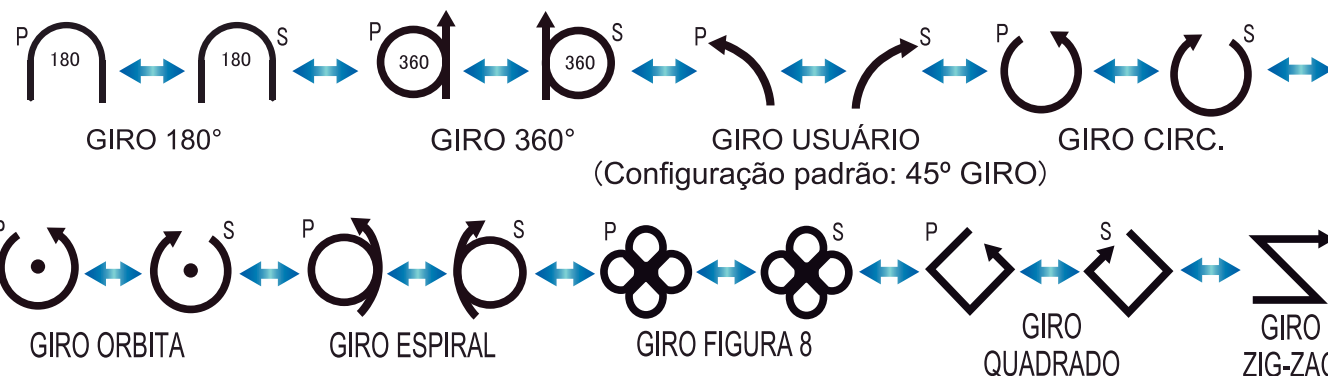
Elevar o nível de resposta para voltar ao curso quando factores externos (vento, etc) estão empurrando o barco para fora do curso.

Como usar o modo Giro

A tecla [] permite vários giros e movimentos.

P: para “bombordo”

S: para “estibordo”



Solução de problemas

Display da unidade de controle está em branco.

- Verifique a fonte de alimentação
- Verifique o fusível F1 na unidade de processamento

O piloto automático move o leme totalmente para uma direção quando Auto está ativado.

- Sentido do atuador selecionado incorretamente. Faça o ajuste limite do leme e teste do leme no menu Ajuste do Porto, no Menu Instalação.


Navpilot não avança automaticamente.

- Não há dados de posição. Verificar se a fonte de posição está fornecendo esses dados.

A informação da bússola não coincide com o rumo da embarcação.

- Bússola não calibrada. Configure a bússola no menu Prova de Mar.

Como exibir o menu de instalação

Na tela de STBY, mantenha pressionado [MENU] e pressione três vezes [].

Como desviar de barcos e obstáculos



Solte após desviar do obstáculo.

Operação no modo de leme manual



Gire a roda do leme para desviar-se do obstáculo.

Model NAVpilot-711C

Brugervejledning

Formålet med denne vejledning er at beskrive den grundlæggende betjening af dette udstyr. Se brugermanualen for at få mere detaljerede oplysninger.

Alle mærke- og produktnavne er varemærker, registrerede varemærker eller tjenestemærker tilhørende deres respektive indehavere.



Kortvarigt tryk: Tænd; vælg STBY-tilstand.
Langvarigt tryk: Sluk.



Kortvarigt tryk: Vis menuen for drejevalg.
Langvarigt tryk: Åbn menu.



Vælg NAV-tilstand.



Vælg AUTO-tilstand.



Drej båden mod bagbord.



Drej båden mod styrbord.



Drej: Vælg menupunkter og indstillinger; indstil kursen til AUTO-tilstand.
Tryk: Bekræft menuindstilling.

Sådan justeres lysstyrken



Langvarigt tryk

Besked
Farvedisplay : Hvid
Sensor i brug
Lysstyrke
AUTO Netslab : Fra
Havtstnd : Fuld-AUTO

Vælg [Lysstyrke].



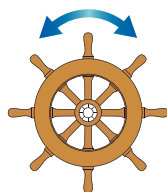
Lysstyrke 2

Juster lysstyrke.



Sådan vælges en styringstilstand

STBY-tilstand



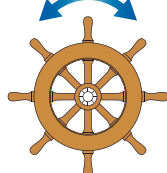
Styr båden med roret.

WIND-tilstand



Tryk samtidigt.

AUTO-tilstand



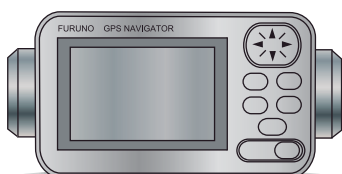
Styr båden på ønsket kurs.



Finjuster kurs.

For avanceret auto-tilstand skal NAVpilot sluttes til navigationsudstyr, som kan sende positionsdata. Vælg [Avanceret AUTO: Til] fra menuen, og betjen derefter NAVpilot som i AUTO-tilstand.

NAV-tilstand



Vælg destination på navigator.

Waypoint

Styr båden manuelt mod waypoint.



Reaktionsegenskab

Denne egenskab gør det nemt at indstille NAVpilote'en til at imødekomme effekten af vind osv. Under normale omstændigheder benyttes denne auto reaktion, men hvis det ikke virker tilfredsstillende kan den justeres manuelt. Denne funktion er tilgængelig i følgende tilstande:

- AUTO, NAV, og WIND tilstand
- [Havtlstnd] er sat til [Fuld-Auto] eller [Semi-Auto]

Auto reaktion



Manuel reaktion



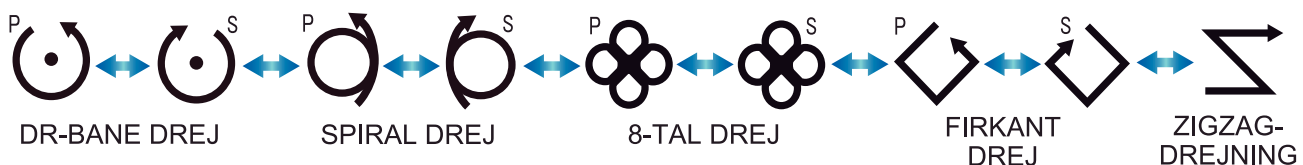
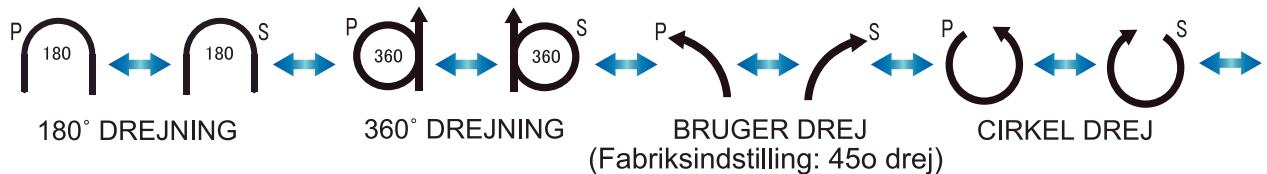
Øg reaktionsniveauet for at komme tilbage på kursen når udefrakommende kræfter (vind, sø etc.) sætter fartøjet ud af kurs.

Sådan bruges drejetilstanden

Tasten [] giver forskellige drejninger, bevægelser.

P: til "bagbord"

S: til "styrbord"



Fejlfinding

Display i betjeningsenhed er blankt:

- Tjek at der er strøm til autopiloten
- Tjek sikringer F1 i processor enhed

Styremaskine styrer roret kraftigt i borde (til den ene side), når Auto aktiveres

- Styreenhed er ikke korrekt kalibreret
- I Installations-menu (Opsætning v/kaj) foretag ror-grænse opsætning og ror-test.

Navpilot foretager ikke automatisk advancering.

- Ingen positions-data.
- Kontroller at positions-kilde udsender data.

Den viste kompaskurs stemmer ikke overens med fartøjets kompas

- Autopilot kompas er ikke kalibreret.
- Udfør kompas kalibrering i Seatrial menu i installationsmenuen.

Sådan vises Installations menuen:

På STBY knappen trykkes [] mens der tre gange trykkes på [MENU] knappen.

Sådan undviger du både og forhindringer



Giv slip, når genstanden er blevet undviget.

Undvigelse i Safe Helm tilstand



Drej på rettet for at undgå objektet.

Modell NAVpilot-711C

Användarguide

Den här bruksanvisningen beskriver den grundläggande användningen av utrustningen. Mer detaljerad information finns i användarhandboken.

Alla märkes- och produktnamn är varumärken, registrerade varumärken eller servicemärken som tillhör respektive rättighetsinnehavare.



Tryck en gång: Slå på strömmen, välj STBY-läge.
Knappen intryckt: Slå av strömmen.



Tryck en gång: Visar giralternativs-meny.
Knappen intryckt: Öppna menyn.



Välj NAV-läget.



Välj AUTO-läget.



Styr båten åt babord.



Styr båten åt styrbord.



Vrid: Välj menyposter och alternativ, ställ in kursen i AUTO-läget.
Tryckning: Bekräfta menyinställning.

Justera ljusstyrka



Långt tryck

Medd.
Visa färger : Vitt
Sensor i bruk
Ljusstyrka
AUTO nätbogs. : AV
Sjöfilter : Helautomatiskt

Välj [Ljusstyrka].

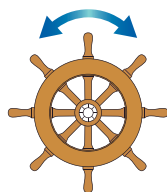


Justera ljusstyrkan.



Välja styrläge

STBY-läge



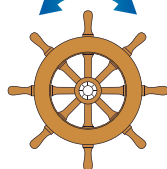
Styr båten med rodet.

VIND-läge



Samtidigt tryck.

AUTO-läge



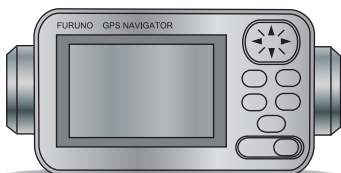
Styr båten i önskad kurs.



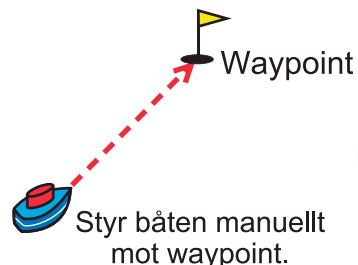
Finjustera kursen.

För avancerat auto-läge, anslut NAVpilot till ett navigeringshjälpmedel som ger positionsdata. Välj [Avancerat AUTO: på] i menyn använd sedan NAVpilot som i AUTO-läge.

NAV-läge



Välj destination på navigatorn.



Styr båten manuellt mot waypoint.

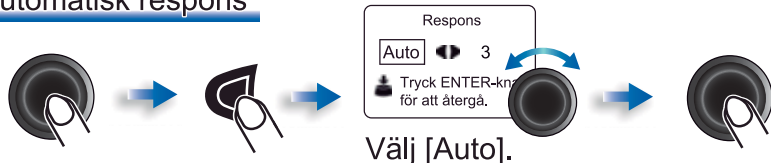


Responsfunktion

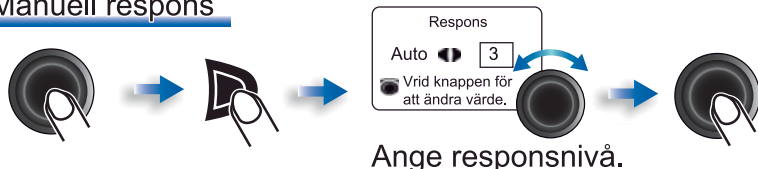
Responsfunktionen ger möjlighet till en enkel inställning av NAVpilot parametrarna för att motverka effekterna av vind etc. Normalt används automatisk respons. Om inte denna inställning fungerar bra, justera responsfunktionen manuellt. Funktionen är tillgänglig i följande lägen:

- AUTO, NAV och VIND lägen
- [Sjöfilter] ställt i [Helautomatiskt] eller [Halvautomatiskt] läge

Automatisk respons



Manuell respons



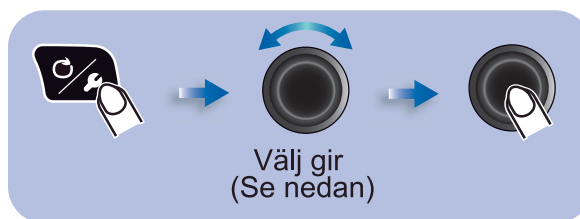
Öka responsnivån för att komma tillbaka på rätt kurs när externa störningar (vind etc.) driver båten ur kurs.

Välja girläge

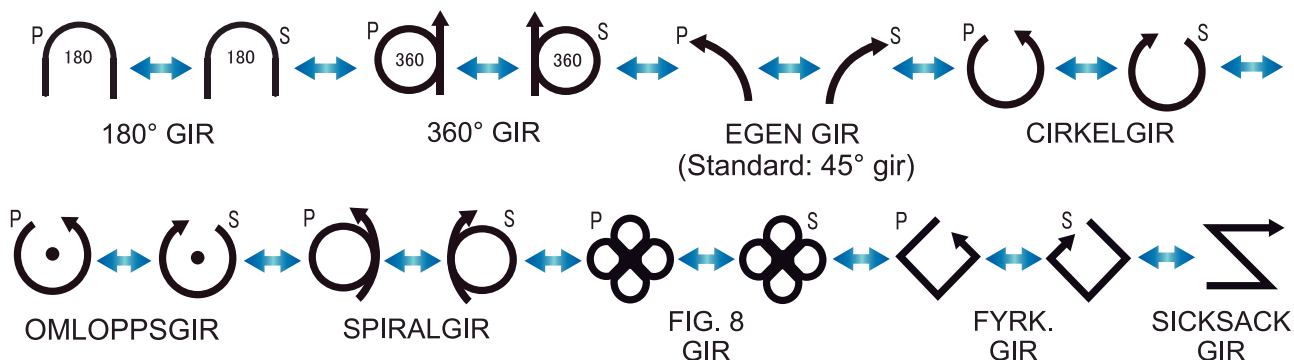
[]-knappen kan användas till många girar och rörelser.

P: till "babord"

S: till "styrbord"



Välj gir
(Se nedan)



Felsökning

Kontrollenheten är släckt.

- Kontrollera strömanslutningen.
- Kontrollera säkringen F1 i processorenheten.

Drivnheten överstyr kraftigt när Auto är aktiverat.

- Drivfasen är felaktigt inställd.
- Gör inställning av rodergränsen och rodertest under Inställning hamn i Installationsmenyn.

Avanc. auto-läget fungerar inte.

- Ingen positionsdata.
- Kontrollera att positionskällan ger ut dessa data.

Visad kompasskurs överensstämmer inte med båtens kompass.

- Kompassen är inte kalibrerad.
- Genomför kompassinställning i Sea Trial menyn (i Installationsmenyn).

Hur att öppna Installationsmenyn:

I st-by läget, håll [] knappen intryckt under det att man trycker tre gånger på Kurskontroll-knappen.

Hur man kringgår andra båtar, hinder



Släpp efter att hindret har kringgåts.

Hantering i säkert roderläge



Vrid rodet för att undvika ett objekt.

Modell NAVpilot-711C

Brukerveiledning



Raskt trykk:

Strøm PÅ; velg STBY-modus.

Langt trykk: Strøm AV.



Velg NAV-modus



Styrer fartøyet til babord.



Rotér: Velg menyelementer og alternativer; sett kursen på AUTO-modus.

Trykk: Bekreft meny innstilling.



Raskt trykk:

Vis svingvalgmenyen.

Langt trykk: Åpne menyen.



Velg AUTO-modus.



Styrer fartøyet til styrbord.

Hvordan justere lysstyrke



Langt trykk

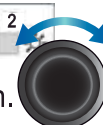
Melding
Display farge : Hvit
Sensor i bruk
Lysstyrke
Tauting Auto : Av
Sjotilst. : Full-Auto

Velg [Lysstyrke].



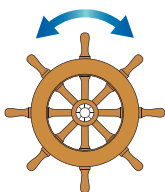
Lysstyrke 2

Juster lysstyrken.



Hvordan velge styremodus

STBY-modus



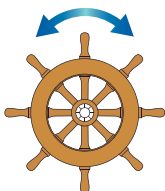
Styr båten med roret.

WIND-modus



Trykk samtidig.

AUTO-modus



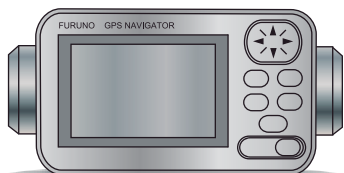
Styr båten på ønsket kurs.



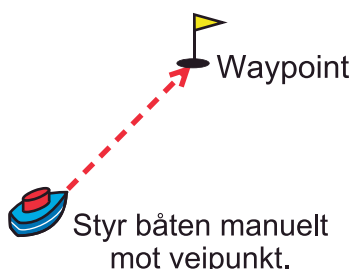
Juster kursen detaljert.

For avansert automodus må du koble til NAVpiloten til navigeringsutstyr som sender ut posisjonsdata. Velg [Avansert Auto: Pa] fra menyen, og benytt NAVpilot som om den var i AUTO-modus.

NAV-modus



Velg destinasjon på navigatoren.



Styr båten manuelt mot veipunkt.



Responsfunksjon

Responsfunksjonen sørger for enkel innstilling av NAVpilot parametre for å motvirke effekten av vind osv. Normalt skal auto responsfunksjonen brukes. Hvis du føler at auto responsfunksjonen ikke fungerer som den skal, må du justere respons funksjonen manuelt. Denne funksjonen er tilgjengelig på følgende vilkår:

- AUTO, NAV og WIND funksjon
- [Sjotilst.] settes for [Full-Auto] eller [Semi-Auto]

Auto responsfunksjon



Velg [Auto].

Manuell responsfunksjon



Sett responsnivå.

Hev responsnivået for å komme på rett kurs når ytre forstyrrelser (vind, etc.) skyver båten ut av kurs.

Hvordan bruke Svingfunksjon

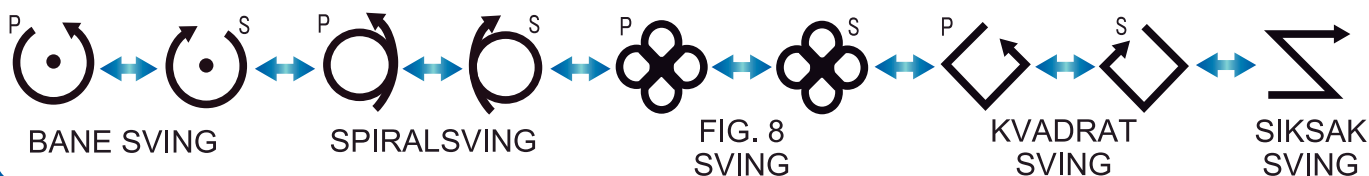
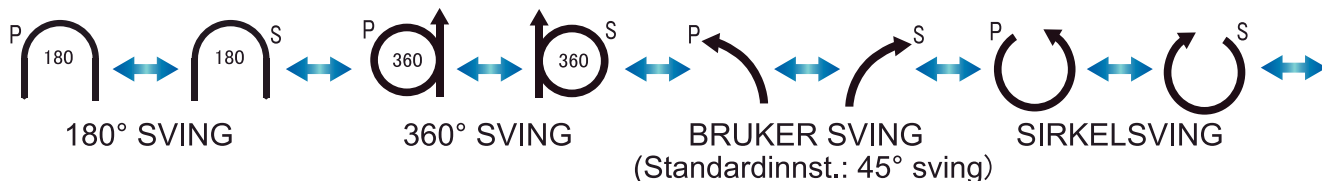
[]-tasten gir forskjellige svinger, bevegelser.

P: til "babord"

S: til "styrbord"



Velg sving.
(Se nedenfor)



Feilsøking

Display på kontroll enhet er blank.

- Sjekk strømkilde.
- Sjekk sikring F1 i prosessor enhet.

Driv enhet ror dreier hardt over når Auto aktiviseres.

- Feil fase på driv enhet
- Utfør ror limit setup og ror test i oppsettmeny installasjon ved kai "Dockside setup", under Installasjonsmenyen "Installation menu".

Navpilot flytter seg ikke automatisk.

- Ingen posisjonsdata.
- Sjekk om posisjonskilde gir ut data.

Kompass data på display stemmer ikke med båten's kompass.

- Kompass ikke kalibrert.
- Utfør kompass oppsett i Sjøprøvetur meny, under installasjonsmeny.

Hvordan vises

Installasjonsmeny:

På STBY display, trykk [Course kontroll] knapp tre ganger mens du holder inne [] knapp.

Hvordan unngå båter, hindringer



Løs ut etter at objektet er unngått.

Operasjon i trygg ror modus



Drei på rattet til å styre unna objektet.

Malli NAVpilot-711C

Käyttäjän opas

Tämän oppaan tarkoitus on opastaa laitteen peruskäyttöä. Katso tarkemmat tiedot varsinaisista käyttöohjeista.

Kaikki tuotemerkit ja tuotenimet ovat omistajiensa tavaramerkkejä, rekisteröityjä tavaramerkkejä tai palvelumerkkejä.



Nopea painallus:

Virta päälle, valitse STBY-tila.



Nopea painallus:

Näytä käänösvalintavalikko.

Pitkä painallus: Virta pois päältä.

Pitkä painallus: Avaa valikko.



Valitse NAV-tila.



Valitse AUTO-tila.



Ohjaa alusta paapuuriin



Ohjaa alusta tyypuuriin



Kääntäminen: Valitse valikko-kohteet ja asetukset, aseta kurssi AUTO-tilassa.

Painallus: Vahvistaa valikkoasetuksen.

Kirkkauden säätäminen



Pitkä painallus

Viesti
Näytön väri : Valkoinen
Sensori käytössä
Kirkkaus
Verkonveto auto : OFF
Merenk. : Täysin autom.

Valitse [Kirkkaus].

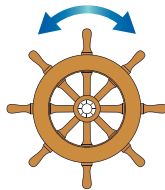


Säädä kirkkaus.



Ohjaustilan valitseminen

VALM-tila



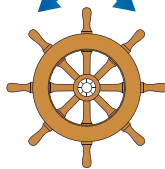
Ohjaa alusta ruorilla.

WIND-tila



Paina samanaikaisesti.

AUTO-tila



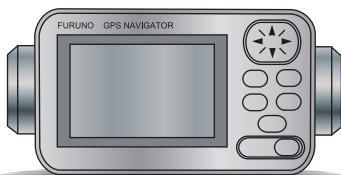
Ohjaa alusta halutulla kurssilla.



Hienosäädä kurssia.

Ota kehittyneet automaattitilat käyttöön yhdistämällä NAVpilot navigointilaitteeseen, joka antaa sijaintitietoja. Valitse valikosta [Edistynyt AUTO: päällä] ja käytä sitten NAVpilotia AUTO-tilassa.

NAV-tila



Aseta määränpää navigaattorissa.



Reittipiste

Ohjaa alusta manuaalisesti reittipistettä kohti.



Vaste-ominaisuus

Vaste-ominaisuus tarjoaa yksinkertaiset asetukset NAVpilotin parametreille mittaamiseen, kuten tuulen vaikutus jne. Käytä yleensä automaattista vaste-ominaisuutta. Jos vasteominaisuus ei toimi mielestäsi kunnolla, säädä vaste-ominaisuutta manuaalisesti. Tämä ominaisuus on saatavana seuraavissa toiminnoissa:

- AUTO, NAV, ja TUULI modet
- [Merenk.] on asetettu [Täysin autom.] tai [Puoliautom.]

Auto vaste-ominaisuus



Manuaalinen vasteominaisuus



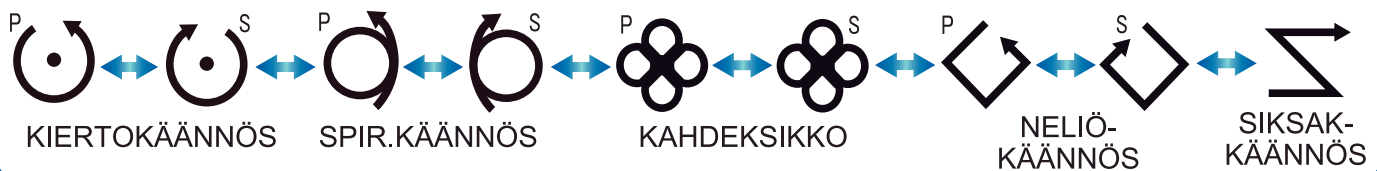
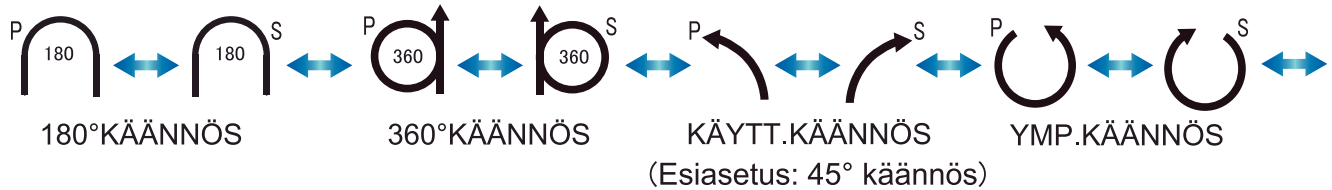
Nosta vaste-tasoa päästäksesi takaisin kurssille kun jokin ulkoinen vaikutus (tuuli jne.) työntää alusta pois kurssilta.

Käännöstilan käyttäminen

[]-näppäimen kautta voit aktivoida erilaisia käännösliikkeitä.

P: paapuuri.

S: tyyrpuuri.



Vianetsintä

Käyttölaitteen näyttö on tyhjä.

- Tarkista virransyöttö.
- Tarkista prosessoriyksikössä oleva sulake F1.

Ohjausyksikkö ylioittaa kun AUTO tila on aktivoitu.

- Ohjausyksikön asetukset on asetettu väärin. Aseta peräsimen raja-arvot ja tee peräsintesti Asennusvalikon Laituriasetukset -valikossa.

NAVpilot auto advance ei toimi.

- Ei paikkatietoa. Tarkista että navigaattori lähettää paikkatietoa.

Kompassisuuntima ei täsmää aluksen kompassiin.

- Kompassia ei ole kalibroitu. Tee asetukset merikoeajossa asennusvalikossa.

Asennusvalikko tulee näkyviin: STBY näyttötilassa paina valintanappia nuppia kolme kertaa samalla kun painat []-näppäintä.

Alusten ja esteiden väistäminen



Vapauta, kun kohde on väistetty.

Toiminta turvaruori-tilassa










Käännä ruoria kohteen väistämiseen.

型式 **NAVpilot-711C**
操作要領書

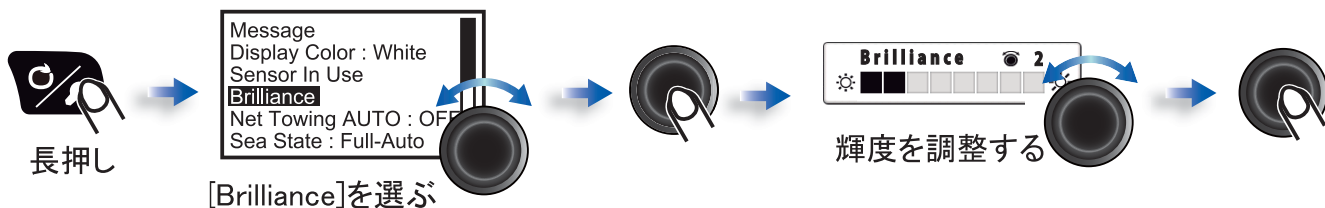
この操作要領書は初歩的・基本的な操作のみを述べています。詳しい操作については、別冊の取扱説明書を参照してください。

本マニュアルに記載されている社名、製品名は、一般的に各開発メーカーの登録商標または商標です。



-  短押し: 電源を入れる
・手動モードにする
長押し: 電源を切る
-  航法モードにする
-  左に舵を取る
-  回す: メニュー項目の選択
・自動モード/ウインドモード時に針路を設定する
押す: メニュー設定を決定する
-  短押し: ターンメニューを開く
長押し: メニュー画面を開く/閉じる
-  自動モードにする
-  右に舵を取る

輝度を調整する



操舵モードを選ぶ

手動モード



ウインドモード

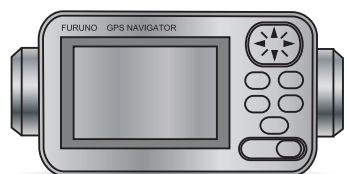


自動モード



自動ドリフト制御モードを使用する場合は、位置情報出力する航法装置と接続してからメニューで [Advanced Auto: ON] を選んでください。その後、自動モードと同じように操作します。

航法モード



航法装置側で目的地を設定する

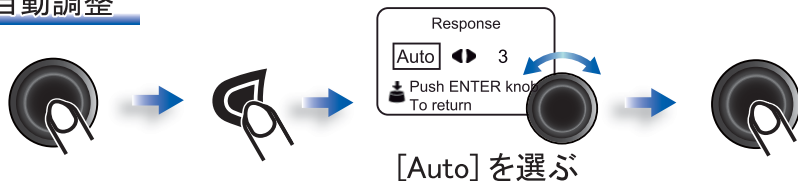


応答調整機能

潮流や風の動きに対して、船の制御（応答）を調整することができます。通常は、自動調整を使用します。自動調整で十分な制御ができない場合は、手動で調整してください。この機能は、次のような場合でのみ使用可能です。

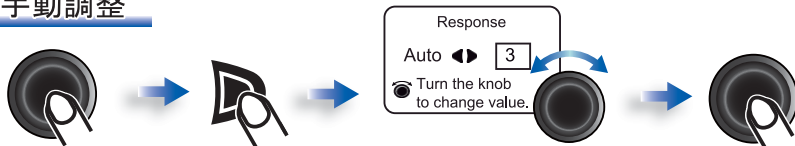
- ・ 自動、航法、ウインドモード
- ・ [Sea State] の設定が [Full-Auto]、または [Semi-Auto] のとき

自動調整



[Auto] を選ぶ

手動調整



設定値を選ぶ

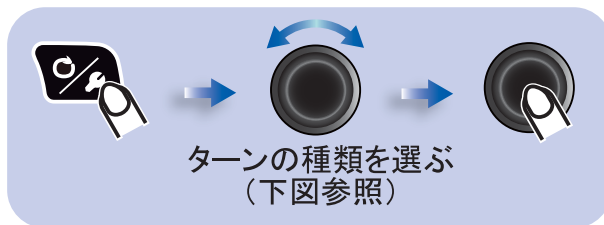
設定値が大きいほど、潮流や風などの影響でコースずれが起きているときに、設定した針路にすばやく戻ります。

ターンメニュー

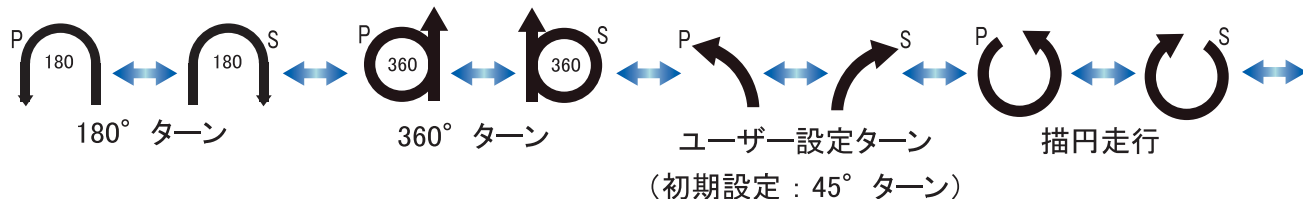
ターンメニューで、下図のような自船の動きを選ぶことができます。

P：左舷旋回

S：右舷旋回



ターンの種類を選ぶ
(下図参照)

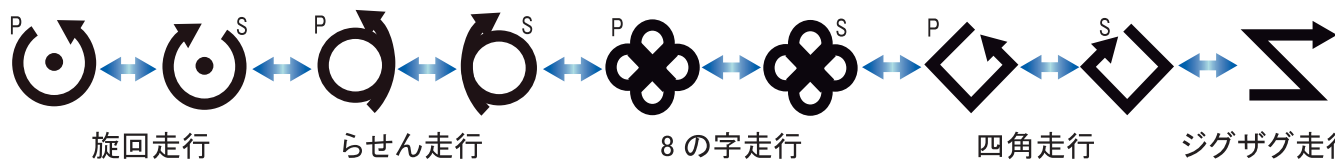


180° ターン

360° ターン

ユーザー設定ターン
(初期設定：45° ターン)

楕円走行



旋回走行

らせん走行

8の字走行

四角走行

ジグザグ走行

トラブルシューティング

操作部の画面に何も映らない

- ・ 電源を確認する
- ・ 制御部のヒューズ (F1) を確認する

自動モード時に舵が動かない

舵が正しく装備されているか確認する。装備メニューの [Dockside Setup] で [Rudder Limit Setup]、[Rudder Test] を実施する。

自動連動モードが作動しない

自船位置情報がない。GPS 航法装置との接続を確認する。[NAV Data Source] を確認する。

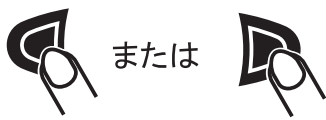
方位表示とコンパスが一致しない

方位センサーが補正されていない。装備メニューの [Sea Trial] で [Compass Setup] の設定を確認する。

装備メニューの表示方法

手動モード時に、 キーを押しながら操作ノブを3回押します。

障害物を回避する



または

回避後、キーから指を離す。

セーフヘルム機能利用時



自船を操舵して、障害物を回避する。

PUB. NO. MLG-72780-B
(1408, REFU) NAVpilot-711C



00017829111