

# FURUNO

## MANUALE OPERATIVO

### *PILOTA AUTOMATICO*

Modello **NAVpilot-300**

---

 FURUNO ELECTRIC CO., LTD.



[www.furuno.com](http://www.furuno.com)



# AVVISI IMPORTANTI

## Generale

- L'operatore dell'apparecchiatura deve leggere e seguire le descrizioni riportate in questo manuale. Un funzionamento o una manutenzione errata può annullare la garanzia o provocare lesioni personali.
- Non copiare alcuna parte di questo manuale senza l'autorizzazione scritta di FURUNO.
- Se questo manuale viene perso o si danneggia, contattare il rivenditore per sostituirlo.
- Il contenuto di questo manuale e le specifiche dell'apparecchiatura sono soggetti a modifica senza preavviso.
- Le schermate di esempio (o le illustrazioni) riportate in questo manuale potrebbero non corrispondere a quelle visualizzate sul proprio schermo. Le schermate visualizzate dipendono dalla configurazione del sistema e dalle impostazioni dell'apparecchiatura.
- Conservare questo manuale per riferimento futuro.
- Qualsiasi modifica apportata all'apparecchiatura (incluso il software) da persone non autorizzate da FURUNO annullerà la garanzia.
- La seguente azienda opera come nostro importatore in Europa secondo quanto stabilito nella DECISIONE N. 768/2008/CE.
  - Nome: FURUNO EUROPE B.V.
  - Indirizzo: Ridderhaven 19B, 2984 BT Ridderkerk, Paesi Bassi
- Tutti i tipi ed i nomi dei prodotti sono marchi, marchi registrati e brevettati dai loro rispettivi titolari.
- Il marchio e i loghi Bluetooth® sono marchi registrati e di proprietà di Bluetooth SIG, Inc.

Bluetooth® approvato

**7305A-RM1017**

## Come smaltire questo prodotto

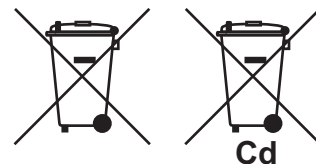
Smaltire questo prodotto in base alle normative vigenti in materia di rifiuti industriali. Per lo smaltimento negli USA, vedere la home page di Electronics Industries Alliance (<http://www.eiae.org/>).

## Come smaltire una batteria usata

Alcuni prodotti FURUNO contengono una o più batterie. Per determinare se il proprio prodotto contiene batterie, vedere il capitolo sulla manutenzione. Se vengono usate batterie, attenersi alle istruzioni seguenti. Avvolgere con nastro i terminali + e - della batteria prima di gettarli per evitare incendi o la generazione di calore provocata da cortocircuito.

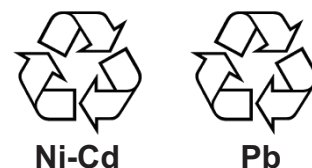
### Nell'Unione Europea

Il simbolo a forma di cestino barrato indica che nessun tipo di batteria può essere smaltito insieme ai normali rifiuti. Portare le batterie usate in un punto di raccolta apposito in base alle normative nazionali e alla Direttiva sulle batterie 2006/66/UE.



### Negli USA

Il simbolo del nastro di Mobius indica che è necessario riciclare le batterie ricaricabili Ni-Cd e acido-piombo. Portare le batterie usate in un punto di raccolta delle batterie in base alle leggi vigenti.



### In altri paesi

Non esistono standard internazionali per il simbolo di riciclaggio delle batterie. Il numero di simboli potrà aumentare man mano che altri paesi creeranno dei simboli di riciclaggio specifici in futuro.



# ISTRUZIONI SULLA SICUREZZA

Leggere queste istruzioni per la sicurezza prima di utilizzare l'apparecchiatura.



## AVVERTENZA

Indica una condizione che, se non evitata, può provocare il decesso o lesioni gravi.



## ATTENZIONE

Indica una condizione che, se non evitata, può provocare lesioni lievi o moderate.



Avvertenza, Attenzione



Azione proibitiva



Azione obbligatoria



## AVVERTENZA



**Non smontare o modificare l'apparecchiatura.**

La presenza di acqua nell'apparecchiatura incendi o scosse elettriche.



**Spegnere immediatamente l'apparecchiatura in caso di infiltrazioni di acqua al suo interno o di fuoriuscita di fumo o fiamme.**

Un uso prolungato dell'apparecchiatura può causare incendi o scosse elettriche.



**Non impostare la rotta impostando una velocità troppo elevata.**

L'imbarcazione virerà troppo bruscamente in seguito alla modifica della rotta ed è possibile che si verifichi una situazione di pericolo.



**Non utilizzare l'autopilota nelle seguenti situazioni:**

- Velocità propria imbarcazione superiore a 40 nodi
- Durante la navigazione in canali stretti
- In entrata/uscita dal porto
- Durante la navigazione in aree a traffico intenso
- Durante la navigazione in aree con scarsa visibilità, con presenza di nebbia/foschia/pioggia
- Quando in ormeggio



## AVVERTENZA



**Osservare le seguenti precauzioni quando si utilizza l'autopilota:**

- Mantenere un controllo attento
- Controllare la deviazione dell'imbarcazione



**Non utilizzare la modalità di SIMULAZIONE sull'imbarcazione.**

Il timone potrebbe muoversi improvvisamente. Questa è una modalità specifica destinata ai tecnici.



**Non utilizzare la modalità ORBITA in mare mosso.**

Poiché l'imbarcazione vira di 360° attorno al waypoint, un'onda grande o un forte vento possono causare il capovolgimento dell'imbarcazione.



**Per la modalità a figura otto, confermare che nessun ostacolo si trovi nelle vicinanze del waypoint.**

La distanza dal waypoint al punto di virata dipende dalla velocità dell'imbarcazione.



**Utilizzare il fusibile corretto.**

L'uso del fusibile sbagliato può provocare incendi o danni all'apparecchiatura.

## **ATTENZIONE**

### **Non applicare forza eccessiva o colpi al pannello LCD.**

Forza eccessiva o colpi possono danneggiare il pannello LCD o causare guasti all'apparecchiatura.

### **In caso di guasto elettrico, disattivare l'autopilota o manovrare manualmente l'imbarcazione.**

Lasciare l'apparecchiatura in modalità AUTO o NAV durante il guasto elettrico determina l'usura del meccanismo del timone.

### **Tenere presenti le seguenti considerazioni quando si utilizza Fantum Feedback™.**

L'autopilota non può rilevare la posizione del timone quando si utilizza Fantum Feedback™. Pertanto, può verificarsi eccesso di timone dopo aver raggiunto il limite. Se l'eccesso di timone continua, la pompa potrebbe non funzionare correttamente, impedendo la manovra automatica. Per evitare l'eccesso di timone, tenere presenti le seguenti considerazioni.

- Utilizzare il pilota automatico entro la velocità alla quale il pilota automatico può controllare l'imbarcazione. Prestare particolare attenzione quando si tiene la poppa rivolta sopravvento (o nella corrente) nella modalità SABIKI.

- Controllare sempre la posizione del timone per arrestarlo con il pilota automatico prima di raggiungere il limite del timone.

- Quando il timone raggiunge il limite, la pompa viene temporaneamente disattivata e il pilota automatico non può spostare il timone. In tal caso, si attiva l'allarme deviazione (vedere la sezione 3.5) indipendentemente dal valore di impostazione. In questo caso, passare alla modalità STBY e girare la ruota del timone per spostare il timone.

## **ATTENZIONE**

### **Utilizzare esclusivamente la batteria specificata.**

**Alla sostituzione della batteria, accertarsi che la polarità sia corretta**

Un posizionamento errato della batteria può causarne l'esplosione o danneggiare l'apparecchiatura.

### Etichette di avviso

Sull'apparecchiatura sono presenti una o più etichette di avviso. Non rimuovere tali etichette.

Nel caso in cui un'etichetta sia mancante o danneggiata, rivolgersi a un agente o a un rivenditore FURUNO per la sostituzione.

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。

Nome: Etichette di avviso (piccola)

Tipo: 64-034-2002

N. di codice: 100-416-400-10

## **Informazioni sul display LCD TFT**

Il display LCD TFT è costruito secondo le tecniche LCD più recenti e visualizza il 99,99% dei suoi pixel. Il restante 0,01% dei pixel può essere spento o lampeggiare; tuttavia, questo comportamento non è indice di malfunzionamento.

# SOMMARIO

---

|  |             |
|--|-------------|
| <b>INTRODUZIONE .....</b>  | <b>vii</b>  |
| <b>CONFIGURAZIONE DEL SISTEMA.....</b>   | <b>viii</b> |
| <b>1. INTRODUZIONE .....</b>   | <b>1-1</b>  |
| 1.1 Panoramica dei comandi.....  | 1-1         |
| 1.2 Accensione e spegnimento.....  | 1-3         |
| 1.3 Come regolare la luminosità e il contrasto .....   | 1-5         |
| 1.4 Come cambiare il colore di visualizzazione .....   | 1-5         |
| 1.5 Panoramica modalità di manovra.....  | 1-6         |
| 1.5.1 Area grafica.....  | 1-6         |
| 1.5.2 Area casella dati.....   | 1-9         |
| 1.6 Panoramica del funzionamento del menu.....   | 1-9         |
| <b>2. MODALITÀ DI MANOVRA.....</b>   | <b>2-1</b>  |
| 2.1 Modalità Standby (STBY).....   | 2-1         |
| 2.2 Modalità AUTO.....   | 2-2         |
| 2.2.1 Come attivare la modalità AUTO .....   | 2-2         |
| 2.2.2 Modalità AUTO AVANZATO .....   | 2-4         |
| 2.3 Modalità NAV .....   | 2-5         |
| 2.3.1 Come attivare la modalità NAV .....  | 2-5         |
| 2.3.2 Metodo di navigazione a vela per la modalità NAV.....  | 2-7         |
| 2.3.3 Metodo di cambio dei waypoint.....   | 2-7         |
| 2.3.4 Impostazione del comportamento di manovra dell'imbarcazione dopo l'arrivo a un waypoint..... | 2-8         |
| 2.4 Modalità VIRATA.....   | 2-8         |
| 2.4.1 Selezione e inizio di una virata.....  | 2-8         |
| 2.4.2 Impostazione dell'angolo per le virate.....  | 2-10        |
| 2.5 Modalità FishHunter™ .....   | 2-10        |
| 2.5.1 Selezione e inizio della virata per FishHunter™ .....  | 2-10        |
| 2.5.2 Tipi di virata disponibili con FishHunter™ .....   | 2-12        |
| 2.5.3 Come impostare i parametri FishHunter™ .....   | 2-16        |
| 2.6 Modalità SABIKI™ .....   | 2-17        |
| 2.6.1 Come utilizzare la modalità SABIKI™ .....  | 2-18        |
| 2.6.2 Come regolare la risposta della modalità SABIKI™ .....                                       | 2-19        |
| 2.7 Modalità DODGE e NFU .....   | 2-20        |
| 2.7.1 Come utilizzare la modalità DODGE.....   | 2-20        |
| 2.7.2 Come utilizzare la modalità NFU.....   | 2-20        |
| 2.8 Modalità OVRD (solo per sistemi EVC) .....   | 2-21        |
| 2.8.1 Attivazione modalità OVRD in modalità STBY.....  | 2-21        |
| 2.8.2 Attivazione modalità OVRD nella modalità AUTO o NAV .....                                    | 2-21        |
| 2.9 Modalità Guida Sicura.....   | 2-22        |
| 2.10 Modalità Servoassistenza .....  | 2-24        |
| <b>3. ALLARMI.....</b>   | <b>3-1</b>  |
| 3.1 Come visualizzare il menu Allarmi .....  | 3-2         |
| 3.2 Come impostare l'Alert di Guardia .....  | 3-2         |
| 3.3 Come impostare l'Alert Deviazione .....  | 3-3         |
| 3.4 Come visualizzare i messaggi di allarme .....  | 3-3         |
| 3.5 Come visualizzare il Registro Alert .....  | 3-4         |

|           |   |             |
|-----------|---|-------------|
| <b>4.</b> | <b>PERSONALIZZAZIONE DEL NAVPILOT .....</b>                                       | <b>4-1</b>  |
| 4.1       | Come impostare i parametri .....  | 4-1         |
| 4.1.1     | Impostazione automatica dei parametri .....                                       | 4-1         |
| 4.1.2     | Impostazione manuale dei parametri .....  | 4-2         |
| 4.1.3     | Calcolo della velocità.....   | 4-4         |
| 4.2       | Livello Forza Timone (per Fantum Feedback™).....                                  | 4-4         |
| 4.3       | Origine dati di navigazione .....   | 4-5         |
| 4.4       | Menu Impostaz. Sistema .....  | 4-5         |
| <b>5.</b> | <b>CONTROLLO REMOTO GC-001 .....</b>  | <b>5-1</b>  |
| 5.1       | Unità di controllo remoto GC-001 .....  | 5-1         |
| 5.2       | Come accendere/spegnere il sistema .....  | 5-1         |
| 5.3       | Panoramica della videata .....  | 5-2         |
| 5.4       | Panoramica del menu di GC-001 .....   | 5-3         |
| 5.5       | Allarmi GC-001 .....  | 5-5         |
| 5.5.1     | Priorità allarme .....  | 5-5         |
| 5.5.2     | Elenco allarmi.....   | 5-5         |
| 5.6       | Come regolare le impostazioni per il GC-001.....                                  | 5-8         |
| 5.6.1     | Come bloccare/sbloccare i tasti .....   | 5-8         |
| 5.6.2     | Come modificare le impostazioni del segnalatore acustico e delle vibrazioni ..... | 5-8         |
| 5.6.3     | Come abilitare/disabilitare la funzione gestuale .....                            | 5-9         |
| 5.6.4     | Come accendere/spegnere la retroilluminazione dello schermo.....                  | 5-9         |
| 5.6.5     | Come impostare il timer di inattività .....                                       | 5-9         |
| 5.6.6     | Come utilizzare la funzione [AUTO OFF] .....                                      | 5-10        |
| 5.7       | Come utilizzare la funzione gestuale.....   | 5-10        |
| 5.8       | Come collegare (accoppiare) il GC-001 al NAVpilot-300 .....                       | 5-11        |
| 5.9       | Operazioni GC-001 con NAVpilot-300.....   | 5-13        |
| 5.9.1     | Modalità Standby (STBY).....  | 5-13        |
| 5.9.2     | Modalità AutoPilota (AUTO) .....  | 5-14        |
| 5.9.3     | Modalità Navigazione (NAV) .....  | 5-15        |
| 5.9.4     | Modalità VIRATA e FishHunter™ .....   | 5-16        |
| 5.9.5     | Modalità SABIKI™ .....  | 5-17        |
| 5.10      | Menu di diagnostica.....  | 5-18        |
| <b>6.</b> | <b>MANUTENZIONE E RISOLUZIONE DEI PROBLEMI.....</b>                               | <b>6-1</b>  |
| 6.1       | Manutenzione preventiva .....   | 6-1         |
| 6.2       | Sostituzione del fusibile .....   | 6-2         |
| 6.3       | Risoluzione dei problemi .....  | 6-2         |
| 6.4       | Diagnostica.....  | 6-4         |
| 6.4.1     | Menu di diagnostica .....   | 6-4         |
| 6.4.2     | Test del processore.....  | 6-5         |
| 6.4.3     | Test dell'unità di controllo .....  | 6-6         |
| 6.4.4     | Test della tastiera .....   | 6-7         |
| 6.4.5     | Test dello schermo .....  | 6-7         |
| 6.4.6     | Test del timone.....  | 6-8         |
| 6.4.7     | Test sensore timone.....  | 6-11        |
| 6.5       | Dati di sistema .....   | 6-13        |
| 6.6       | Messaggi .....  | 6-13        |
| 6.6.1     | Visualizzazione popup dei messaggi .....  | 6-13        |
| 6.6.2     | Menu Messaggi .....   | 6-13        |
| 6.6.3     | Descrizione del messaggio .....   | 6-14        |
| 6.7       | Come visualizzare i sensori in uso .....  | 6-17        |
|           | <b>APPENDICE 1 STRUTTURA DEI MENU.....</b>  | <b>AP-1</b> |
|           | <b>SPECIFICHE.....</b>  | <b>SP-1</b> |
|           | <b>INDICE .....</b>   | <b>IN-1</b> |

# INTRODUZIONE

## Informazioni preliminari sull'unità NAVpilot-300

Grazie per aver scelto il NAVpilot-300. Questo apparato si aggiunge alla serie di prodotti che hanno contribuito a rendere il marchio FURUNO sinonimo di qualità e affidabilità.

Dal 1948, FURUNO Electric Company ha goduto di una reputazione invidiabile per la produzione di apparecchiature elettroniche marine innovative e affidabili. L'impegno di FURUNO nella produzione di apparecchiature eccellenti è ulteriormente supportato dal servizio offerto dall'ampia rete di agenti e rivenditori.

L'apparecchiatura è stata progettata e costruita per soddisfare le severe esigenze dell'ambiente marino. Tuttavia, nessuna macchina può eseguire la funzione a cui è destinata senza un corretto utilizzo e un'adeguata manutenzione. Leggere attentamente e attenersi alle procedure di funzionamento e di manutenzione illustrate in questo manuale.

Grazie per aver acquistato un'apparecchiatura FURUNO.

FURUNO desidera ricevere i commenti degli utenti finali per un costante miglioramento.

## Caratteristiche

Il NAVpilot-300 è composto da un processore, un display e un controllo remoto. Questo sistema è ideato per l'impiego in imbarcazioni da 25 piedi o superiori con motori entro bordo, fuoribordo, entrofuoribordo o motori DBW\*.

Le caratteristiche principali di NAVpilot-300 sono:

- Funzionamento a distanza possibile grazie al controllo remoto in dotazione standard GC-001.
- La tecnologia "adattiva" consente a NAVpilot di continuare a migliorare la manovra dell'imbarcazione a ogni viaggio.
- Gli schermi LCD a colori ad alta risoluzione e versatili forniscono un'ampia gamma di configurazioni di visualizzazione definite dall'utente.
- Impostazione automatica e auto-apprendimento per la velocità e la rotta dell'imbarcazione.
- Accesso one-touch a tutte le modalità di funzionamento.
- La modalità "FishHunter™" manovra l'imbarcazione a cerchio, orbita, spirale, figura otto, quadrato o zigzag attorno a banchi di pesci o altri target.
- Compatibile con i plotter NavNet TZtouch e NavNet TZtouch2.
- Rete fino a 3 sistemi NAVpilot-300.

\*: I sistemi DBW (Drive By Wire) compatibili con il NAVpilot-300 sono i seguenti:

- VOLVO PENTA IPS
- YAMAHA Helm Master
- YANMAR VC10
- SEASTAR SOLUTIONS OPTIMUS (La versione software del PCM (modulo di comando pompa) principale collegato deve essere "Rev. T" o successiva).

## Numeri di programma

| Sistema | N. programma | Sistema  | N. programma | Sistema  | N. programma |
|---------|--------------|----------|--------------|----------|--------------|
| GC-001  |              | FAP-3012 |              | FAP-3011 |              |
| MAIN    | 6454030.xx   | MAIN     | 6454026.xx   | MAIN     | 6454024.xx   |
| AVVIO   | 6454029.xx   | AVVIO    | 6454027.xx   | AVVIO    | 6454025.xx   |
| BLE     | 6454031.xx   | BLE      | 6454032.xx   |          |              |

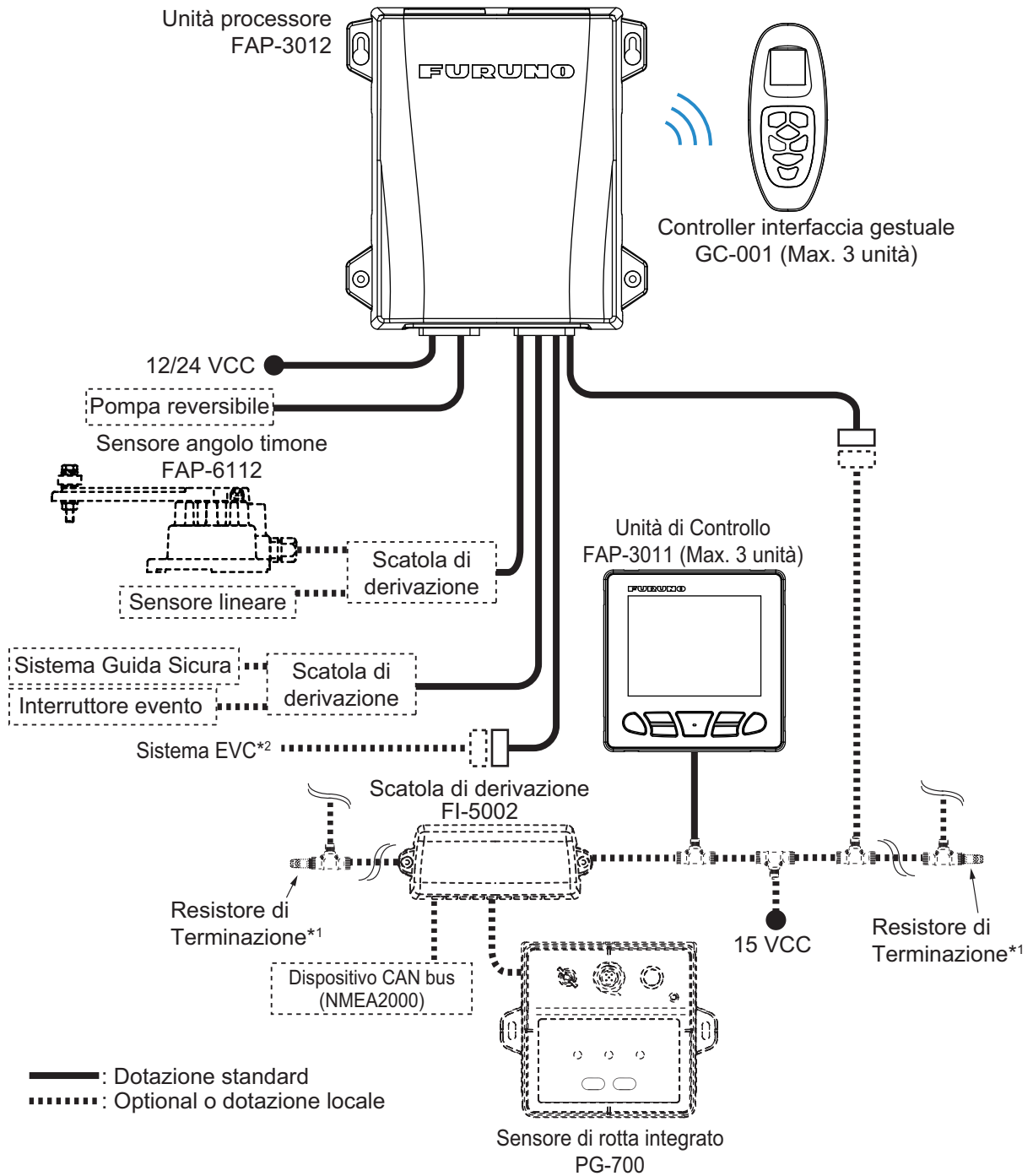
"xx" indica modifiche versione di minore entità.

## Dichiarazione CE

In relazione alle dichiarazioni CE, fare riferimento al nostro sito Web ([www.furuno.com](http://www.furuno.com)) per ulteriori informazioni sulle dichiarazioni di conformità RoHS.



# CONFIGURAZIONE DEL SISTEMA



\*1: I resistori di terminazione devono essere installati a entrambe le estremità della backbone.

\*2: I sistemi EVC compatibili con il NAVpilot sono i seguenti:

| Sistema EVC               | Note   |
|---------------------------|--|
| VOLVO PENTA IPS           | Richiede gateway VOLVO IPS (disponibile come optional supplementare).                                |
| YAMAHA Helm Master        | Richiede gateway YAMAHA HM (disponibile come optional supplementare).                                |
| YANMAR VC10               | -  |
| SEASTAR SOLUTIONS OPTIMUS | La versione software del PCM (modulo di comando pompa) principale deve essere "Rev. T" o successiva. |

# 1. INTRODUZIONE

Il NAVpilot-300 può essere controllato dall'unità di controllo (FAP-3011) o dall'unità di controllo remoto (GC-001). Per i dettagli relativi al GC-001, vedere la capitolo 5.

## 1.1 Panoramica dei comandi


Quando azionati, i tasti emettono un suono per informare l'operatore se l'operazione è riuscita con successo o se non è ammessa. Un segnale acustico indica operazione riuscita, due segnali acustici indicano errore operativo.







Questo segnale acustico per i tasti può essere attivato o disattivato secondo le proprie esigenze. Vedere la sezione 4.4 per dettagli.

La figura seguente mostra l'unità di controllo FAP-3011. Per i comandi GC-001, vedere la capitolo 5.



La tabella seguente descrive le funzioni base delle voci evidenziate nella figura precedente. Le istruzioni dettagliate sul loro utilizzo sono descritte nella capitolo 2.


| Nome  | Descrizione  |
|---|--|
| Tasto <b>PORT 10</b><br> | <p><u>Pressione breve:</u></p> <ul style="list-style-type: none"><li>• Con Auto attiva: Cambiare rotta di 10° a sinistra.</li><li>• Visualizza il menu impostazioni selezionato.</li></ul> <p><u>Pressione prolungata:</u></p> <ul style="list-style-type: none"><li>• Con Auto attiva: Iniziare una virata di 180° (predefinito in fabbrica) a sinistra.</li><li>• Con modalità NAV attiva: Passare alla modalità Dodge (virata a sinistra)</li></ul> |

| Nome  | Descrizione   |
|---|---|
| Tasto <b>PORT 1</b><br>      | <u>Pressione breve:</u> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Con Auto attiva: Cambiare rotta di 1° a sinistra.</li> <li>• Aumentare il valore per l'impostazione selezionata.</li> <li>• Spostare il cursore di selezione verso l'alto nel menu.</li> <li>• Con il sistema in STBY: Cambiare tra indicazioni digitali e indicazioni analogiche.</li> </ul> <u>Pressione prolungata:</u> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Con Auto attiva: Iniziare una virata di 90° (predefinito in fabbrica) a sinistra.</li> </ul>         |
| Tasto <b>Power/Brill</b><br> | <u>Pressione breve:</u> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Con il sistema spento: Accendere il sistema.</li> <li>• Con il sistema acceso: Visualizza la finestra di impostazione della luminosità.</li> <li>• Con la finestra di impostazione della luminosità aperta: Scorrere i livelli di luminosità.</li> </ul> <u>Pressione prolungata:</u> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Disinserire l'alimentazione del sistema (compare il conto alla rovescia di tre secondi).</li> </ul>                                       |
| Tasto <b>Auto Pilot</b><br>  | <ul style="list-style-type: none"> <li>• Chiudere tutti i menu e le finestre aperte.</li> <li>• Passare alla modalità STBY (standby).</li> </ul> <u>Senza destinazione selezionata sul navigatore GPS:</u> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Passare alla modalità AUTO.</li> </ul> <u>Con una destinazione selezionata sul navigatore GPS:</u> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Aprire la finestra di selezione modalità ([NAV]/[AUTO]/[CANCEL]).</li> </ul>  |
| Tasto <b>STBD 1</b><br>    | <u>Pressione breve:</u> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Con la modalità AUTO attiva: Cambiare rotta di 1° a destra.</li> <li>• Diminuire il valore per l'impostazione selezionata.</li> <li>• Spostare il cursore di selezione verso l'alto nel menu.</li> <li>• Con il sistema in STBY: Cambiare tra indicazioni digitali e indicazioni analogiche.</li> </ul> <u>Pressione prolungata:</u> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Con Auto attiva: Iniziare una virata di 90° (predefinito in fabbrica) a destra.</li> </ul> |
| Tasto <b>MENU</b><br>      | <u>Pressione breve:</u> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Aprire il menu [VIRATA].</li> <li>• Con il menu aperto: Tornare indietro di un livello nel menu.</li> </ul> <u>Pressione prolungata:</u> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Aprire/chiudere il menu principale.</li> </ul>   |
| Tasto <b>STBD 10</b><br>   | <u>Pressione breve:</u> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Con la modalità AUTO attiva: Cambiare rotta di 10° a destra.</li> <li>• Aprire il menu selezionato.</li> </ul> <u>Pressione prolungata:</u> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Con la modalità AUTO attiva: Iniziare una virata di 180° (predefinito in fabbrica) a destra.</li> <li>• Con modalità NAV attiva: Passare alla modalità Dodge (virata a destra)</li> </ul>   |

## 1.2 Accensione e spegnimento

**Nota:** Se è collegato il sensore di rotta PG-500/PG-700, accendere l'unità NAVpilot e attendere alcuni minuti prima di lasciare il porto o governare l'imbarcazione manualmente. Ciò consente la stabilizzazione dei dati di rotta del sensore PG-500/PG-700.

### Accensione dell'unità

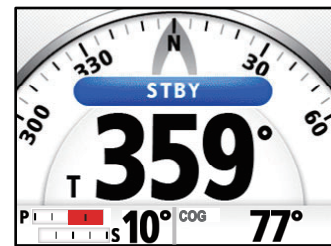
Per accendere l'unità, premere . L'unità emette un 'bip' per indicare quando inizia la procedura di avvio.

L'apparecchiatura mostra le informazioni prodotto, si collega all'unità processore e inizia il test all'avvio. Il test all'avvio controlla la ROM, la RAM e i dati di backup del processore e dell'unità di controllo. Il test verifica la presenza dei dati di rotta dal relativo sensore e le informazioni sull'angolo del timone dal feedback del timone. Quando tutti i risultati sono indicati come "OK", appare la videata principale AutoPilota.

Schermata di avvio



Schermata delle modalità di standby



\*1: Indica il numero di versione dell' applicazione.

\*2: Indica il numero di versione del programma di caricamento.


Se si verifica un problema con una qualsiasi delle voci testate, appare un messaggio di errore come riportato nella tabella sulla pagina seguente. Il risultato del test è anche indicato come "NG" (No Good). Seguire le informazioni seguenti per ripristinare il normale funzionamento. Se non è possibile ripristinare il normale funzionamento, richiedere informazioni al rivenditore.

## 1. INTRODUZIONE


| Priorità   | Messaggio di errore  | Significato   |
|------------|--|---|
| Alto<br>↑  | Errore di comunicazione con il processore.<br>Controllare le connessioni.<br>Se il problema è ricorrente, contattare il rivenditore.   | L'unità di controllo non si è collegata al processore. Spegner il sistema e controllare i collegamenti tra le unità. Ricollegare eventuali cavi allentati o scollegati. Se il problema si ripresenta dopo aver riavviato il sistema, contattare il rivenditore. |
|            | Il processore non ha superato il test all'avvio.<br>Contattare il rivenditore locale.  | Il processore potrebbe essere difettoso. Contattare il rivenditore locale per predisporre l'assistenza.   |
|            | Il controller non ha superato il test all'avvio.<br>Contattare il rivenditore.   | L'unità di controllo potrebbe essere difettosa. Contattare il rivenditore locale per predisporre l'assistenza.  |
|            | I dati di backup del processore sono danneggiati o persi.<br>Saranno ripristinati i dati del processore predefiniti in fabbrica.<br>Premere un tasto qualsiasi per continuare. | I dati di backup per il processore non sono utilizzabili. Il sistema ripristinerà le impostazioni predefinite in fabbrica per il processore. Premere un tasto per avviare il processo.  |
| Basso<br>↓ | I dati di backup del controller sono danneggiati o persi.<br>Saranno ripristinati i dati del controller predefiniti in fabbrica.<br>Premere un tasto qualsiasi per continuare. | I dati di backup per l'unità di controllo non sono utilizzabili. Il sistema ripristinerà le impostazioni predefinite in fabbrica per l'unità di controllo. Premere un tasto per avviare il processo.  |
|            | Le versioni software dell'unità di controllo e del processore non corrispondono.<br>Aggiornare il software alla versione più recente.  | Esiste una differenza nelle versioni software per il processore e le unità di controllo. Rivolgersi al rivenditore di zona per aggiornare il software di entrambe le unità alla versione più recente.   |


È possibile confermare e nascondere uno qualsiasi di questi errori. Per confermare e nascondere un messaggio di errore, premere un tasto qualsiasi dell'unità di controllo. Se è presente più di un errore, appare il successivo.

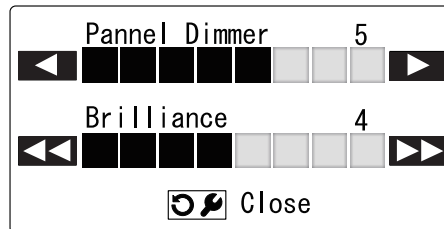
### **Spegnimento dell'unità**






Per spegnere l'unità, tenere premuto . Sullo schermo appare il messaggio di conto alla rovescia. Al termine del conto alla rovescia, l'unità di controllo si spegne. Se un GC-001 abbinato al sistema è entro la portata, anche il controllo remoto viene spento.

## 1.3 Come regolare la luminosità e il contrasto

Il tasto **Power/Brill** (  ) regola anche la luminosità e il contrasto dello schermo all'accensione del sistema.

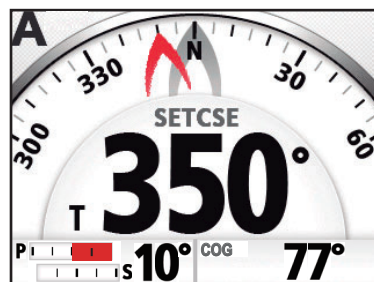
1. Premere il tasto  per visualizzare la schermata per la regolazione del contrasto e della luminosità.



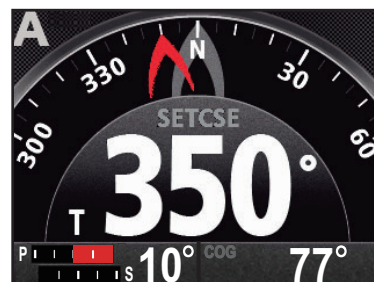
2. Premere  per aumentare la luminosità o  per diminuirla.
3. Premere  per aumentare il contrasto o  per diminuirlo.
4. Premere  per chiudere la videata.  
La videata si chiude automaticamente se non si verifica alcuna operazione per un breve periodo.

## 1.4 Come cambiare il colore di visualizzazione

È possibile cambiare lo schema colori utilizzato sul display per adattarsi alle proprie condizioni e requisiti di visualizzazione. Sono disponibili due schemi colore preimpostati: Bianco (più facile da visualizzare alla luce del sole o con luci brillanti) e nero (più facile da visualizzare al buio, con poca luce disponibile). La figura seguente riporta un esempio di entrambi gli schemi colore.












Esempio: [Colore Visual.] = [Bianco]



Esempio: [Colore Visual.] = [Nero]

Per modificare lo schema colore, effettuare le seguenti operazioni:

1. Per tutte le modalità diverse dalla modalità Guida Sicura, premere e mantenere premuto  per aprire il menu.  
Per la modalità Guida Sicura, premere  per aprire il menu [VIRATA], quindi selezionare [MENU].  
Per i dettagli su come utilizzare i menu, vedere la sezione 1.6.
2. Premere  o  per selezionare [Colore Visual.], quindi premere .
3. Premere  o  per selezionare [Bianco] o [Nero], quindi premere .
4. Premere  per chiudere il menu.

## 1.5 Panoramica modalità di manovra

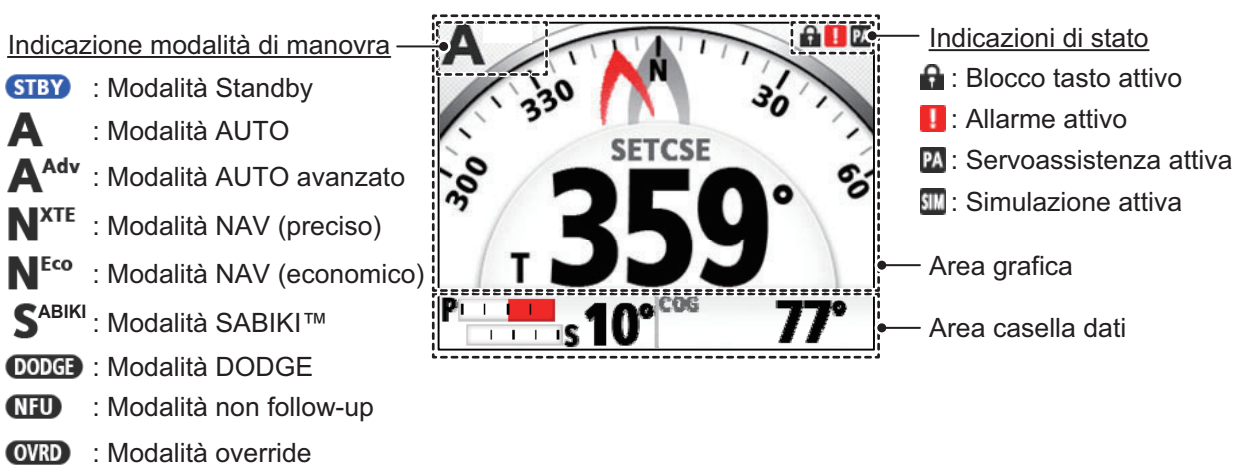
Il NAVpilot-300 dispone delle seguenti modalità di manovra:

- Standby (STBY)
- Navigazione (NAV)
- Guida Sicura
- AutoPilota (AUTO)
- Override (OVRD)
- NFU (Non Follow Up)
- FishHunter™
- Virata
- Dodge

I contenuti visualizzati per ciascuna unità sono divisi in due aree principali: l'area grafica e l'area caselle dati. La parte superiore dello schermo visualizza le indicazioni per la modalità di manovra attualmente in uso e lo stato dell'apparecchiatura.

Per dettagli su ciascuna modalità di virata, vedere la capitolo 2.

La figura seguente mostra un esempio della schermata principale della modalità auto pilota, come riferimento.



### 1.5.1 Area grafica

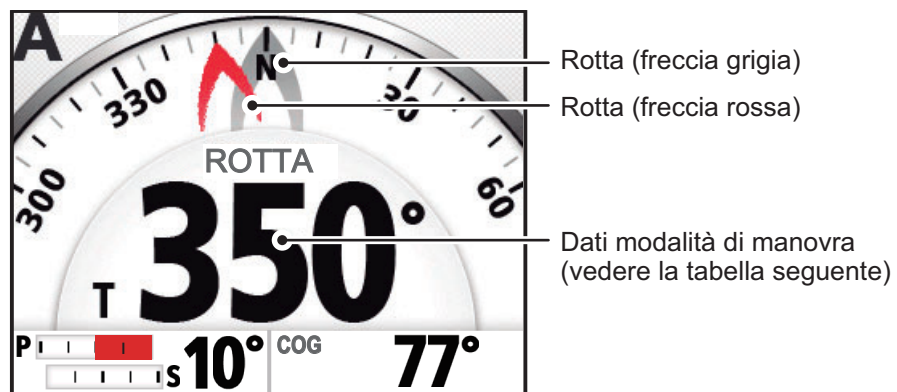
I contenuti dell'area grafica variano in base alla modalità di virata in uso.

| Modalità di manovra              | Contenuti visualizzati/Funzione   |
|----------------------------------|---|
| Standby                          | Bussola o schermata digitale La selezione tra bussola e schermate digitali è disponibile solo quando il sistema è in modalità standby. Vedere la sezione 1.5.2. |
| AutoPilota, Override, NFU, Dodge | I dati appaiono nel formato selezionato durante lo standby (digitale o bussola).  |
| Navigazione                      | I dati appaiono nel formato selezionato durante lo standby, tuttavia, se si seleziona bussola, compare la schermata della rotta.                                |
| Virata                           | I contenuti visualizzati dipendono dalla modalità di virata in uso. Vedere la sezione 2.4.1.  |
| FishHunter™                      | I contenuti visualizzati dipendono dalla modalità FishHunter™ in uso. Vedere la sezione 2.5.1.  |
| Guida Sicura                     | I contenuti visualizzati dipendono dalla modalità al ripristino. Vedere le modalità AUTO e NAV sopra.   |

## Schermata della bussola

La visualizzazione della bussola mostra la direzione e la rotta dell'imbarcazione. Per questa visualizzazione sono richiesti i dati di rotta. In base alle impostazioni di visualizzazione bussola ([Menu installazione] → [Impostaz. Visual.] → [Visual. bussola]), le indicazioni della direzione, le indicazioni di rotta e il quadrante della bussola si comportano in modo diverso, come descritto nella tabella seguente. Vedere il Manuale di installazione per come cambiare le impostazioni di visualizzazione.

|                       | [Visual. bussola] impostato su [Head Up]   | [Visual. bussola] impostato su [Course Up]   |
|-----------------------|--|--|
| Quadrante bussola     | Il quadrante della bussola ruota per tenere le indicazioni di direzione in alto al centro del display. | Il quadrante della bussola ruota per tenere le indicazioni di rotta in alto al centro del display. |
| Indicazione rotta     | L'indicazione è fissa.   | L'indicazione si sposta con il variare della rotta.  |
| Indicazione direzione | L'indicazione si sposta con il variare della direzione.  | L'indicazione è fissa.   |

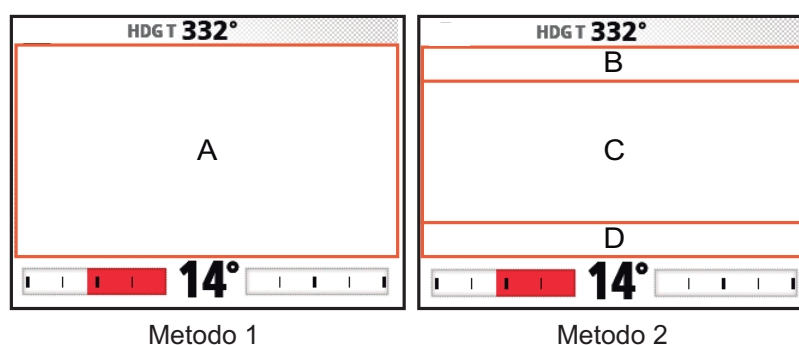


I dati della modalità di manovra cambiano in base alla modalità, come indicato nella tabella seguente.

| Modalità di manovra              | Dati visualizzati                  |
|----------------------------------|------------------------------------|
| Standby, Non Follow Up, Override | Rotta.                             |
| AutoPilota, Dodge                | Direzione.                         |
| Guida Sicura                     | Rotta Guida Sicura. (Lampeggiante) |

## Schermata digitale

La schermata digitale mostra i dati in formato numerico. In base alla modalità di manovra, i dati visualizzati e la posizione in cui dati vengono visualizzati cambiano. I metodi utilizzati per visualizzare i dati digitali sono due, come indicato nelle figure riportate di seguito.





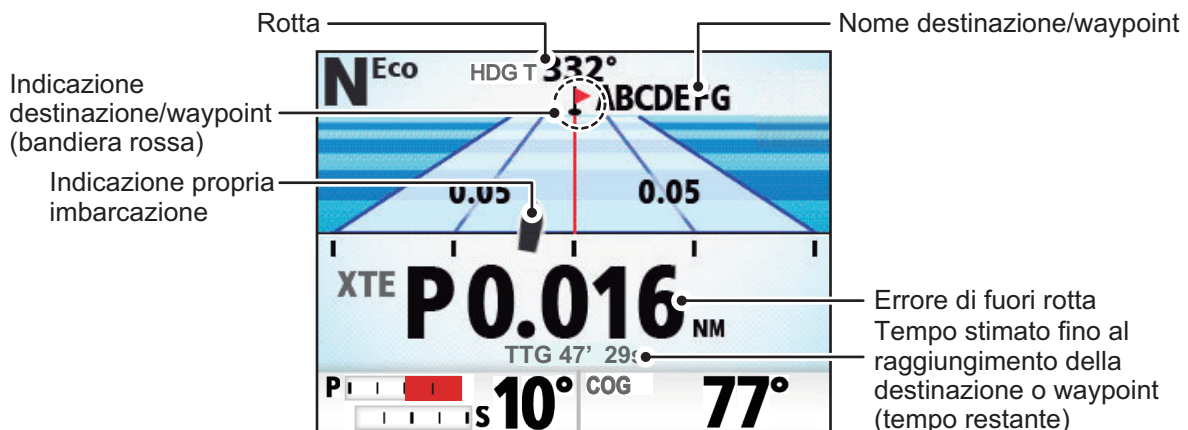
## 1. INTRODUZIONE

La tabella seguente descrive la posizione in cui vengono visualizzati i dati, in base alla modalità di manovra.

| Modalità di manovra                                | Metodo di visualizzazione | Dati e posizione visualizzazione   |
|--|---------------------------|--|
| Standby, Non Follow Up, Override                   | Metodo 1                  | A: Rotta   |
| AutoPilota, Dodge                                  | Metodo 1                  | A: Direzione   |
| Navigazione  | Metodo 2                  | B: Destinazione/waypoint<br>C: Errore di fuori rotta<br>D: Tempo stimato per raggiungere la destinazione (TTG) |
| Guida Sicura (modalità di ripristino: AutoPilota)  | Metodo 1                  | A: Rotta Guida Sicura  |
| Guida Sicura (modalità di ripristino: Navigazione) | Metodo 2                  | B: Destinazione/waypoint<br>C: Errore di fuori rotta<br>D: Tempo stimato per raggiungere la destinazione (TTG) |

### Schermata della rotta

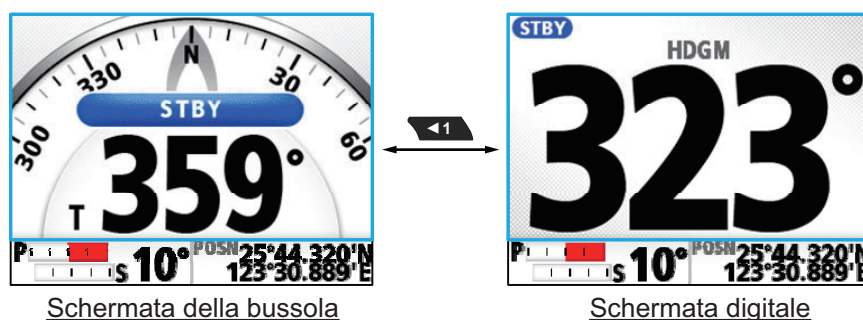
La schermata della rotta mostra un'immagine grafica dell'imbarcazione mentre procede lungo la direzione impostata. L'indicazione della propria imbarcazione si sposta per mostrare la posizione sulla direzione.



### Commutazione bussola/visualizzazione digitale (solo in modalità Standby)

Per passare dalla visualizzazione bussola a quella digitale, procedere come segue:

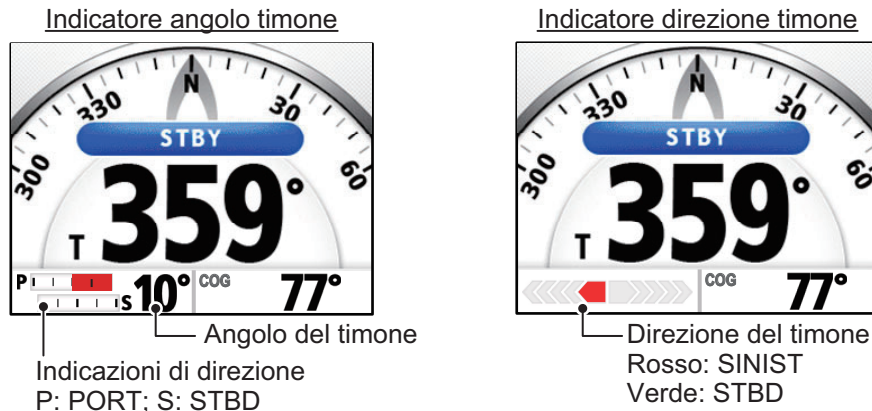
1. Premere per mettere il sistema in standby.
2. Premere per visualizzare la finestra di commutazione.



## 1.5.2 Area casella dati

L'area caselle dati può mostrare i dati seguenti:

- Lato sinistro: Indicazione angolo timone oppure, per Fantum Feedback™, indicazione direzione timone.





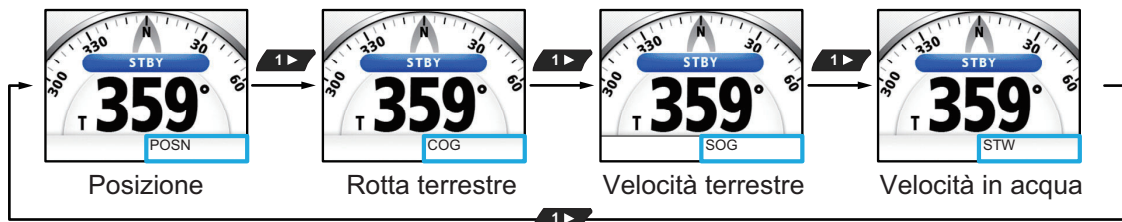
- Lato destro: Posizione OS (POSN), Rotta terrestre (COG), Velocità terrestre (SOG) o Velocità in acqua (STW).

In modalità STBY, i dati indicati sul lato destro della casella dati possono essere modificati. In tutte le altre modalità, appaiono i dati selezionati in standby.

### Selezione dati (solo in modalità Standby)


Per modificare i dati indicati sul lato destro della casella dati, procedere come segue:

1. Premere  per mettere il sistema in standby.
2. Premere  per visualizzare in sequenza i dati. L'ordine ciclico è illustrato nella figura seguente.




## 1.6 Panoramica del funzionamento del menu

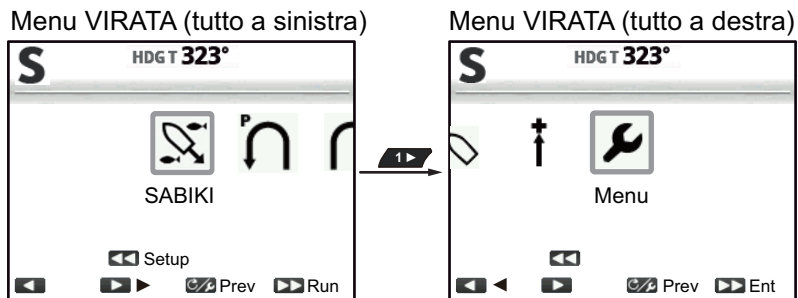
I contenuti del menu variano in base alla modalità di manovra in uso. Per i dettagli relativi ai contenuti del menu, vedere la "STRUTTURA DEI MENU" a pagina AP-1.

1. Nelle modalità AUTO, STBY, NAV o OVRD, premere e mantenere premuto  per aprire il menu.







## 1. INTRODUZIONE



Se non si tiene premuto a sufficienza  appare il menu [VIRATA]. In tal caso, è possibile selezionare il menu dall'estrema destra del menu [VIRATA]. Per la modalità Guida Sicura, non è previsto un tasto di scelta rapida. È possibile solo selezionare [Menu] dal menu [VIRATA] nella modalità Guida Sicura.







Dopo l'accensione iniziale, il menu indica [SABIKI] al centro.



**Nota:** Durante una virata o con la modalità Fish Hunter™/NFU/DODGE attiva,  non ha funzioni. Per aprire il menu, cambiare modalità, quindi procedere come sopra indicato.


2. Premere  o  per selezionare (evidenziare) una voce menu, quindi premere .

 sposta il cursore di selezione verso l'alto nel menu e  sposta il cursore di selezione verso il basso nel menu.



Se a sinistra del menu è visibile una barra di scorrimento, vi sono altre voci menu oltre quelle già visibili.

3. Per i menu con "livelli", ripetere il punto 2 come necessario. Per tornare indietro di un livello nel menu, premere .
4. Premere  o  per selezionare un'opzione o un'impostazione, quindi premere .

 aumenta il valore di impostazione e  diminuisce il valore di impostazione.

5. Premere e tenere premuto  per chiudere il menu.

**Nota:** Per brevità, le procedure descritte in questo manuale utilizzano la seguente terminologia/frasi in riferimento alle operazioni menu.

- "Apri/chiudi il menu". Questo significa "Apri/chiudi il menu come descritto al punto 1 o al punto 5 della precedente procedura".
- "Selezionare xxx". Questo significa "Premere  o  per selezionare xxx" in modo analogo a quanto descritto ai punti 2 e 3 della precedente procedura.

## 2. MODALITÀ DI MANOVRA

Questo capitolo descrive le modalità di manovra e le funzioni di NAVpilot.

**Nota:** Per le imbarcazioni con interruttori esterni collegati, l'interruttore agisce come "passa in standby".

### Avvisi per la commutazione delle modalità di manovra

Al passaggio tra le modalità di manovra mentre il sensore di rotta PG-500 o PG-700 è ancora in fase di inizializzazione, tenere a mente quanto segue:

- Viene visualizzato il messaggio "INIZIALIZZAZIONE SENSORE DI ROTTA SONO NECESSARI DUE MINUTI, SI PREGA DI ATTENDERE." può essere visualizzato alla commutazione tra le modalità di manovra. In questo caso, attendere circa due minuti per inizializzare il sensore di rotta, quindi selezionare le modalità di manovra.
- Quando il sensore di rotta viene riavviato a causa di un'interruzione dell'alimentazione, ecc. mentre il pilota automatico controlla il timone, appare il messaggio sopra indicato e il pilota automatico interrompe il controllo del timone. In tal caso, passare alla modalità STBY e manovrare l'imbarcazione manualmente.

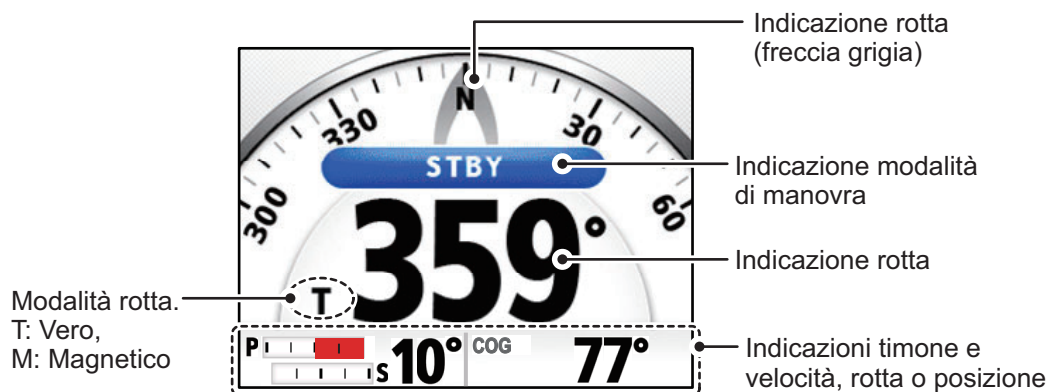
### 2.1 Modalità Standby (STBY)

Una volta accesa, l'apparecchiatura passa in modalità standby (STBY). Questa modalità prevede la manovra manuale. Quando si entra o si esce da un porto, manovrare l'imbarcazione in modalità STBY utilizzando la ruota del timone dell'imbarcazione.

Con la modalità di standby attiva, l'indicazione "STBY" compare sullo schermo nelle seguenti posizioni:

- Dove la modalità di standby è impostata per visualizzare la bussola o la schermata della rotta: Centro dello schermo.
- Dove la modalità di standby è impostata per visualizzare la schermata digitale: Parte superiore sinistra dello schermo.

Se viene visualizzata la bussola, la rotta è indicata come una freccia grigia sulla bussola e la bussola ruota per tenere la freccia rivolta verso la parte alta dello schermo.

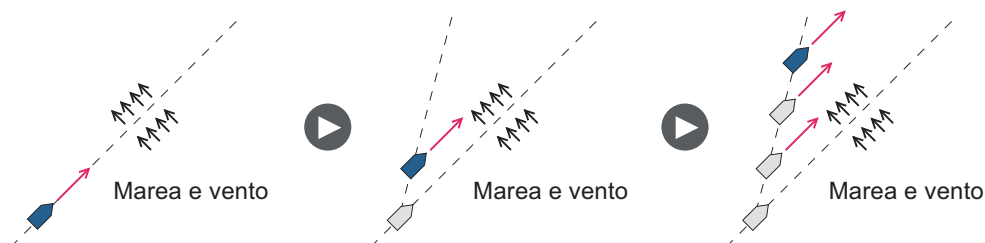


**Nota:** L'unità di controllo remoto GC-001 è utilizzabile mentre il NAVpilot-300 è in standby. Vedere la capitolo 5 per dettagli.

## 2.2 Modalità AUTO


La modalità AUTO consente di manovrare automaticamente l'imbarcazione su una rotta impostata dall'operatore.

La modalità AUTO non compensa gli effetti del vento o della marea, che possono portare fuori rotta l'imbarcazione. Utilizzare la modalità AUTO per tratti brevi e sicuri. Altrimenti, passare alla modalità NAV (vedere la sezione 2.3).

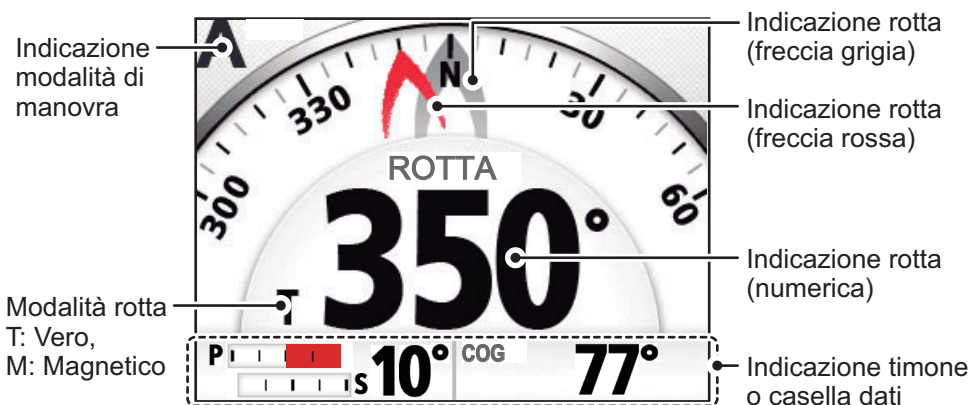



### 2.2.1 Come attivare la modalità AUTO

Per attivare la modalità AUTO, attenersi alla procedura seguente.

1. Dirigere l'imbarcazione verso la rotta richiesta.
2. Premere .


L'imbarcazione manterrà automaticamente la rotta attiva nel momento in cui viene premuto il tasto. Se la rotta cambia rispetto a quella impostata, NAVpilot regola automaticamente il timone per riportare l'imbarcazione sulla rotta impostata. Con la modalità di AUTO attiva, l'indicazione "A" appare sulla parte superiore sinistra dello schermo.







**Nota:** Se il NAVpilot-300 è collegato a un navigatore GPS con una destinazione o percorso attivo e viene premuto , la modalità NAV viene attivata al posto della modalità AUTO (vedere la sezione 2.3). Premere nuovamente il tasto per visualizzare la videata AUTO.


3. Per cambiare l'impostazione della rotta in modalità AUTO, premere il tasto corretto facendo riferimento alla tabella seguente.

| Tasto   | Nome e Descrizione  | Tasto   | Nome e Descrizione                                      |
|---|---|---|---|
|  | Tasto <b>PORT 10</b><br>Cambiare rotta di 10° a sinistra. |  | Tasto <b>STBD 10</b><br>Cambiare rotta di 10° a destra. |
|  | Tasto <b>PORT 1</b><br>Cambiare rotta di 1° a sinistra.   |  | Tasto <b>STBD 1</b><br>Cambiare rotta di 1° a destra.   |


4. Per uscire dalla modalità AUTO e manovrare l'imbarcazione manualmente, premere . Manovrare l'imbarcazione dal timone.

**Nota 1:** Durante la modalità AUTO, se si preme , ,  o , compare il seguente messaggio associato. Gli angoli di virata indicati nei messaggi seguenti si basano sulle impostazioni di fabbrica predefinite. Per iniziare la virata, premere il tasto appropriato ancora una volta.

: "Inizio virata a STBD (90°)"

: "Inizio virata a STBD (150°)"




: "Inizio virata a PORT (90°)"



: "Inizio virata a PORT (150°)"

**Nota 2:** L'operazione sopra descritta è disponibile dal GC-001. Vedere la sezione 5.9. L'unità di controllo emette un suono "bip" (richiede l'impostazione del tasto [Beep] in [Impostaz. Sistema] su [ON]) nelle seguenti condizioni:

- La modalità cambia ad AUTO dall'apparecchiatura esterna.
- Rotta impostata modificata da un dispositivo esterno.

**Nota 3:** Con la modalità AUTO attiva, se una rotta o una destinazione vengono selezionate da un navigatore GPS connesso, la modalità NAV diventa disponibile.

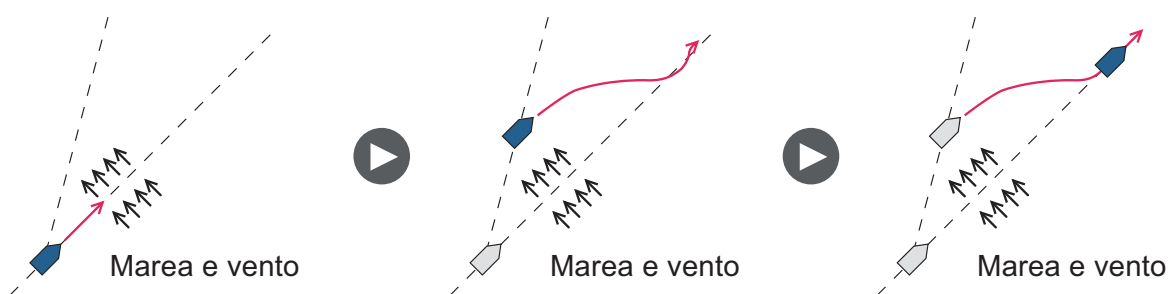
Appare un messaggio di conferma. Selezionare ,  o  come opportuno.

**Nota 4:** È anche possibile attivare la modalità AUTO dal menu [VIRATA]. Premere  per aprire il menu [VIRATA], quindi selezionare [AUTO] (.

## 2.2.2 Modalità AUTO AVANZATO

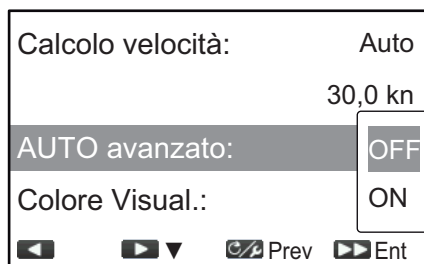
La modalità AUTO mantiene una rotta impostata, ma la rotta dell'imbarcazione può variare a causa degli effetti della marea e del vento. Per regolare tali effetti, è possibile utilizzare la modalità AUTO AVANZATO. NAVpilot calcola la rotta in base alla posizione e alla prua correnti e imposta un "waypoint" virtuale in memoria da raggiungere. Se la marea o il vento inizia a portare l'imbarcazione fuori rotta, NAVpilot corregge la rotta di conseguenza.

È necessario collegare NAVpilot a un navigatore GPS che emette dati di posizione (latitudine e longitudine).



Per attivare la modalità AUTO Avanzato, attenersi alla procedura seguente.

1. Con la modalità AUTO attiva, aprire il menu.



2. Selezionare [AUTO Avanzato] per visualizzare la finestra delle opzioni relative alla modalità Auto Avanzato.
3. Selezionare [ON].  
Selezionare [OFF] per disattivare la modalità AUTO Avanzato.

Quando la modalità AUTO Avanzato è attiva, l'indicazione della modalità in alto a sinistra dello schermo cambia come illustrato nella figura a destra.



**Nota:** Se non vengono immessi dati di posizione nel NAVpilot-300 e se si tenta di modificare la modalità di manovra, appare un messaggio di errore e si attiva un allarme sonoro. Premere un tasto qualsiasi per disattivare l'allarme, quindi controllare i dati immessi nel sistema.

4. Chiudere il menu.

**Nota:** La precisione con cui la modalità AUTO AVANZATO mantiene la rotta dipende dalle impostazioni della [Modalità NAV] nel menu [AutoPilota].

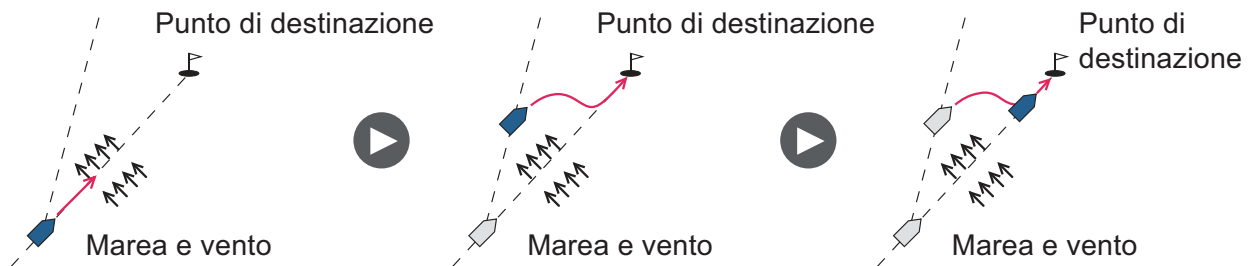
[Economico] mantiene la rotta entro 0,03 NM e [Preciso] mantiene la rotta entro 0,01 NM.

## 2.3 Modalità NAV

NAVpilot manovra l'imbarcazione verso il waypoint corrente compensando gli effetti della marea e del vento.

Se collegato a un navigatore GPS, NAVpilot manovra l'imbarcazione per seguire una serie di waypoint in successione. All'arrivo a ciascun waypoint o destinazione, vengono attivati avvisi acustici e visivi.

Sono necessari circa 15 secondi per attivare la modalità NAV una volta che NAVpilot ha ricevuto le informazioni sulla destinazione.







*Manovra verso un waypoint singolo*



*Manovra di rotta (serie di waypoint)*

### 2.3.1 Come attivare la modalità NAV

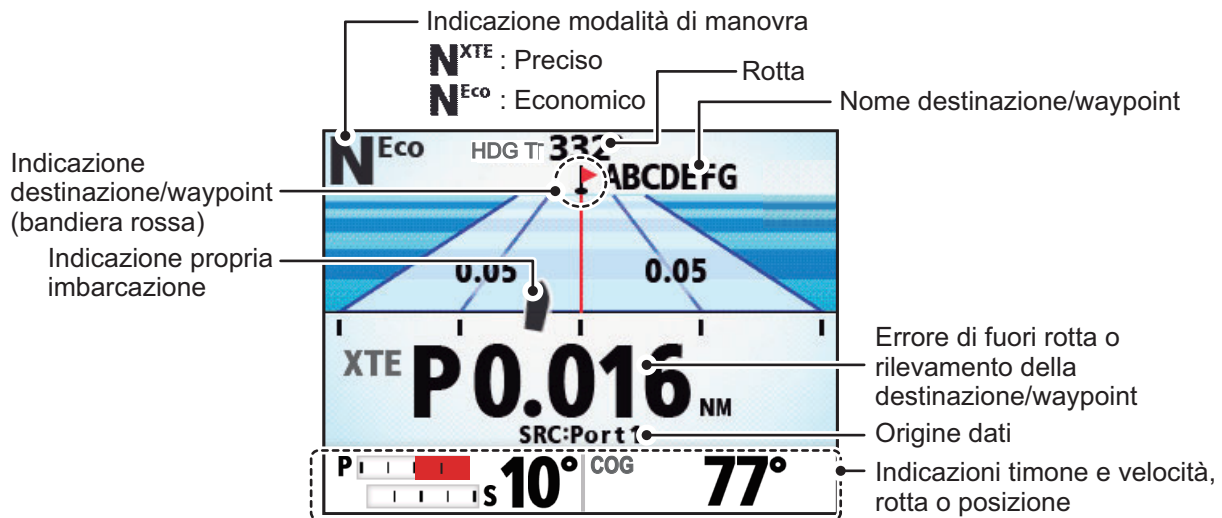
Per attivare la modalità NAV, attenersi alla procedura seguente.


1. Impostare il waypoint di destinazione (o rotta) sul navigatore GPS o sul plotter grafico.  
Per navigare in base a una rotta, accertarsi che il plotter sia impostato per la navigazione in base al waypoint desiderato o più vicino prima di attivare la modalità NAV per NAVpilot.
2. Manovrare manualmente l'imbarcazione verso il waypoint.
3. Premere . Appare una finestra di conferma.
4. Premere ,  o  per selezionare la modalità [Economico], [Preciso] o AUTO, come opportuno.
  - [Economico]: mantiene la rotta entro 0,03 NM.
  - [Preciso]: mantiene la rotta entro 0,01 NM.



## 2. MODALITÀ DI MANOVRA

Con la modalità NAV attiva, l'indicazione relativa alla modalità di manovra appare sulla parte superiore sinistra dello schermo accompagnata dall'indicazione dell'impostazione XTE. La figura seguente mostra una panoramica della videata della modalità NAV.



5. Per disattivare la commutazione dalla modalità NAV alla modalità SBTY, premere . Si attiva un allarme acustico e la modalità viene modificata. Manovrare l'imbarcazione utilizzando il timone.

**Nota 1:** L'indicazione della rotta su NAVpilot non corrisponde sempre alla direzione del waypoint mostrata sul plotter grafico.

**Nota 2:** L'operazione sopra descritta è disponibile dal GC-001. Vedere la sezione 5.9. L'unità di controllo emette un suono "bip" (richiede l'impostazione del tasto [Beep] in [Impostaz. Sistema] su [ON]) nelle seguenti condizioni:

- La modalità cambia ad AUTO dall'apparecchiatura esterna.
- Rotta impostata modificata da un dispositivo esterno.

**Nota 3:** È anche possibile attivare la modalità NAV dal menu [VIRATA].

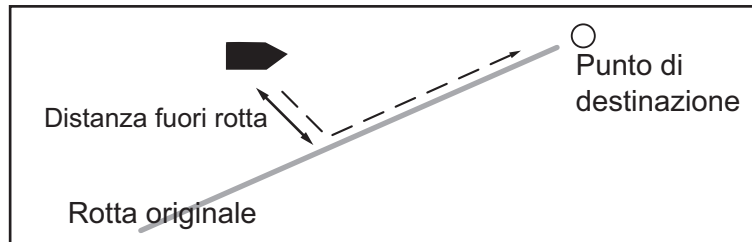
Premere  per aprire il menu [VIRATA], quindi selezionare [NAV] (  ).

### 2.3.2 Metodo di navigazione a vela per la modalità NAV

L'imbarcazione può andare fuori rotta tra i waypoint nella modalità NAV. Ciò può accadere, ad esempio, se si riceve un comando dal controllo remoto. Per riprendere la corsa impostata, sono disponibili due metodi: [Preciso] ed [Economico].

Le opzioni [Preciso] ed [Economico] utilizzano entrambe il valore XTE (errore di fuori rotta) per manovrare l'imbarcazione verso la rotta originale prima del dodging.

L'opzione [Preciso] consente di mantenere un valore di rotta più preciso, entro 0,01 NM della rotta impostata. L'opzione [Economico] fornisce una minore accuratezza, ossia mantiene la rotta entro 0,03 NM della rotta impostata.



Per selezionare il metodo di navigazione, attenersi alla procedura seguente.

1. Con la modalità NAV attiva, aprire il menu.
2. Selezionare la [modalità NAV].
3. Selezionare [Economico] o [Preciso] come opportuno.
4. Chiudere il menu.

### 2.3.3 Metodo di cambio dei waypoint

Quando si raggiunge un waypoint su una rotta in modalità NAV, è possibile passare automaticamente o manualmente al waypoint successivo.

Per selezionare il metodo di cambio dei waypoint, attenersi alla procedura seguente.

1. Con la modalità NAV attiva, aprire il menu.
2. Selezionare [Cambio Waypoint].
3. Selezionare [Auto] o [Manuale] come opportuno.

**[Auto]:** passa automaticamente al waypoint di destinazione successivo quando l'imbarcazione si trova all'interno dell'area dell'allarme di arrivo (impostata sul plotter grafico). Quando l'imbarcazione è all'interno dell'area dell'allarme di arrivo, si attiva un segnale acustico e appare un messaggio di avviso. Dopo cinque secondi, il segnalatore acustico si spegne e il messaggio viene cancellato.

Tuttavia, se il GC-001 è attivato in questo momento, il messaggio di avviso rimane visualizzato. Premere un tasto qualsiasi per cancellare il messaggio.

**[Manuale]:** richiede la conferma dell'operatore prima di passare al waypoint successivo. Per il passaggio a manuale, NAVpilot emette un allarme acustico quando l'imbarcazione arriva al waypoint di destinazione e appare un messaggio di conferma. Questo messaggio di conferma compare solo sull'unità di controllo FAP-3011.

Premere  per confermare il messaggio e passare al waypoint successivo.

Il sistema emette un altro allarme acustico e sull'unità di controllo FAP-3011 compare un altro messaggio per informare della modifica del waypoint.

Questo messaggio viene cancellato dopo cinque secondi, tuttavia per rimuoverlo occorre azionare il tasto sul GC-001.

**Nota:** Il cambio manuale del waypoint è disponibile solo dal FAP-3011.

4. Chiudere il menu.

### 2.3.4 Impostazione del comportamento di manovra dell'imbarcazione dopo l'arrivo a un waypoint

La modalità FishHunter™, quando abilitata, può controllare il comportamento di manovra dell'imbarcazione una volta raggiunto l'ultimo waypoint di una rotta.

Per dettagli sulla modalità FishHunter™, vedere la sezione 2.5.

Per impostare il comportamento di manovra da utilizzare con la modalità FishHunter™, procedere come indicato di seguito.

1. Con la modalità NAV attiva, aprire il menu.
2. Selezionare [DOPO ARRIVO] per visualizzare la finestra delle opzioni dopo l'arrivo.
3. Selezionare l'opzione appropriata.
  - Vai Diritto: Continua sulla stessa rotta.
  - Orbita a SX: Vira continuamente a sinistra, "orbitando" sul waypoint finale.
  - Orbita a DX: Vira continuamente a destra, "orbitando" sul waypoint finale.
  - Figura otto a SX: Virata in un movimento a figura otto in direzione sinistra.
  - Figura otto a DX: Virata in un movimento a figura otto in direzione destra.
4. Chiudere il menu.

## 2.4 Modalità VIRATA

La modalità VIRATA vira l'imbarcazione una sola volta nella direzione selezionata.

Per virate ripetute, utilizzare la modalità FishHunter™ (vedere la sezione 2.5).

### 2.4.1 Selezione e inizio di una virata

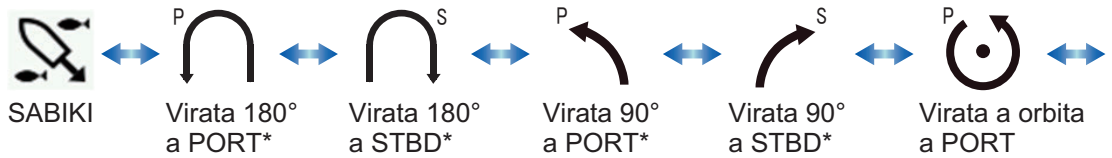
La modalità virata ha due tipi di virate disponibili: Virata1 (valore predefinito: 180°) e Virata2 (valore predefinito: 90°). Nelle modalità STBY, AUTO e NAV, è possibile selezionare la direzione di virata (destra o sinistra). Inoltre, è possibile modificare l'angolo della virata.

Per attivare la modalità VIRATA, attenersi alla procedura seguente.

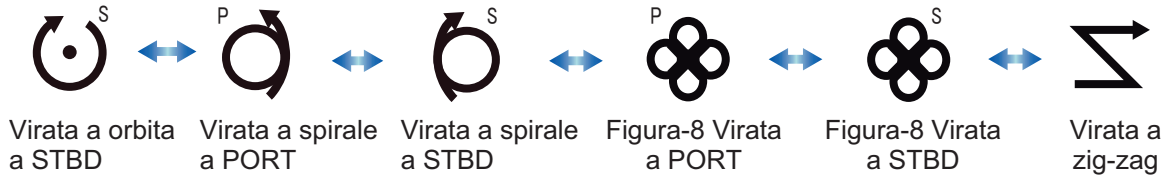
1. Premere il tasto **MENU** (  ) per visualizzare il menu Virata.



2. Selezionare una virata. Il cursore evidenzia la selezione corrente.



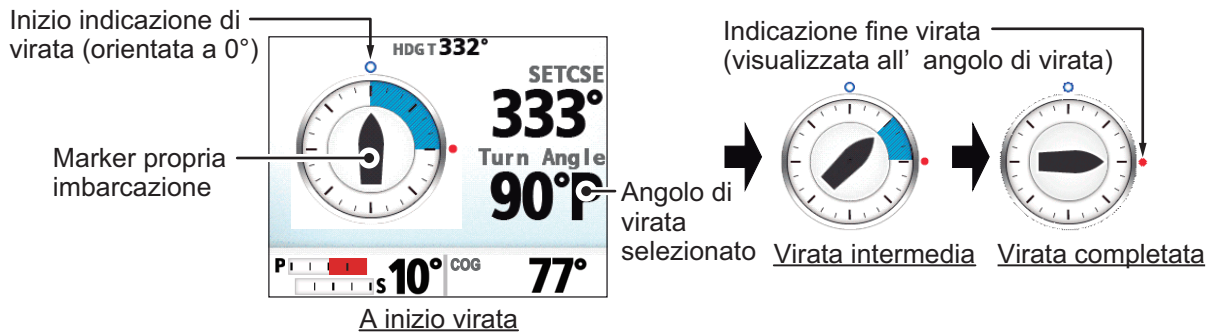
**\*: L' angolo di virata dipende dalle impostazioni menu. Il valore predefinito per Virata1 è 180° e per Virata2 è 90°.**



**Nota:** L'angolo di virata può essere selezionato prima dell'inizio della manovra premendo . Per informazioni dettagliate, vedere la sezione 2.4.2.

3. Premere per iniziare la virata.

Dopo l'inizio della virata, compare un messaggio di informazione e l'allarme acustico suona tre volte. Le indicazioni su schermo cambiano durante la virata in modo analogo a quello indicato nella figura di esempio seguente.





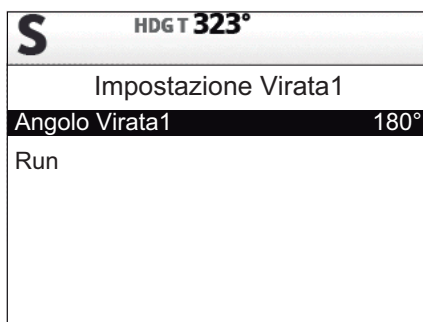
Una volta completata la virata, compare un messaggio di informazione.

**Nota:** Operazione da GC-001 disponibile in modalità VIRATA. Vedere la sezione 5.4.



## 2.4.2 Impostazione dell'angolo per le virate

È possibile impostare l'angolo di Virata1 e Virata2. Per impostare questi angoli, attenersi alla procedura seguente.

1. Premere il tasto **MENU** (  ) per visualizzare il menu [VIRATA].
2. Selezionare la virata e la direzione appropriate.
3. Premere  per visualizzare la finestra di impostazione. L'esempio seguente mostra le impostazioni di Virata1.



Il valore predefinito per l'angolo di Virata1 è 180° e per Virata2 è 90°.

4. Selezionare la voce angolo. Si apre una finestra popup dove è possibile regolare l'angolo.
5. Impostare l'angolo di virata desiderato. Premere  per diminuire il valore o  per aumentarlo.
6. Selezionare [Esegui]. L'imbarcazione ora inizia la virata utilizzando l'angolo impostato al punto 4.


**Nota:** Gli angoli per Virata1 e Virata2 possono anche essere impostati dai rispettivi menu in [Altri menu] → [AutoPilota].

## 2.5 Modalità FishHunter™

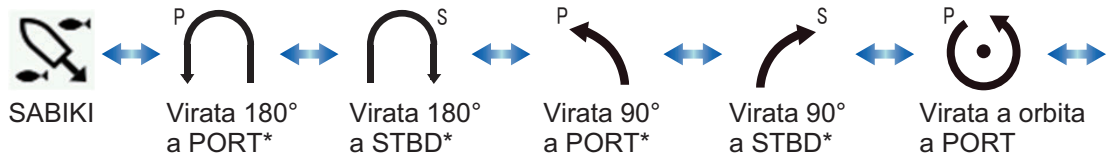
La modalità FishHunter™ è una funzione speciale della serie NAVpilot FURUNO. È possibile individuare un target pesci con il sonar/ecoscandaglio FURUNO o un target volatili con il radar FURUNO e inviare i dati rilevati al NAVpilot. NAVpilot attiva la modalità FishHunter™ per eseguire manovre a cerchio, orbita, spirale, figura otto, quadrato o zigzag attorno al target specificato.

### 2.5.1 Selezione e inizio della virata per FishHunter™

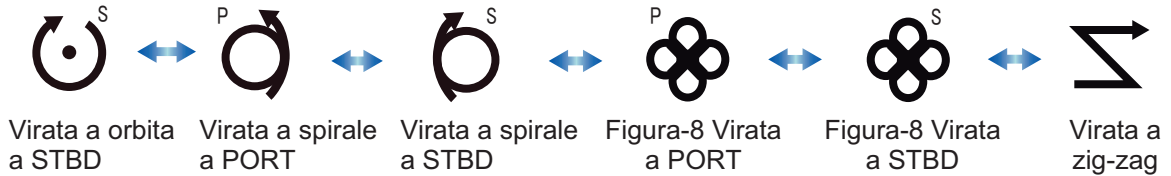
La modalità FishHunter™ può essere attivata dalle modalità STBY, AUTO o NAV e può essere impostata per la virata a sinistra o a destra (la direzione non può essere impostata per le virate Zigzag).

1. Premere il tasto **MENU** (  ) per visualizzare il menu Virata.
2. Selezionare la virata desiderata.  
La voce selezionata dal cursore viene evidenziata con un riquadro blu.

Per dettagli su ciascuna virata, vedere la sezione 2.5.2.



*\*: L' angolo di virata dipende dalle impostazioni menu.  
Il valore predefinito per Virata1 è 180° e per Virata2 è 90°.*



- Se si desidera modificare i parametri per la virata, effettuare le operazioni dal punto 1) al punto 4) seguenti. Se non occorre modificare i parametri, andare al punto 4 di questa procedura.

- 1) Premere per visualizzare il menu di impostazione per la virata. Se non compare un menu di impostazione, i parametri per quella virata non possono essere modificati.
- 2) Selezionare il parametro che si desidera modificare. Si apre una finestra popup.
- 3) Impostare il parametro in base alle proprie esigenze.
- 4) Selezionare [RUN] per iniziare la virata oppure premere per tornare alle impostazioni.

4. Premere per iniziare la virata. Viene visualizzato il messaggio "Modalità Fish Hunter attivata."

**Nota:** Le virate a orbita e spirale richiedono che la velocità dell'imbarcazione sia inferiore a 10 nodi. Se la velocità è superiore, viene visualizzato il messaggio "Tropo veloce per questa modalità. Ridurre la velocità a meno di 10 kt."

Ridurre la velocità dell'imbarcazione a meno di 10 nodi.

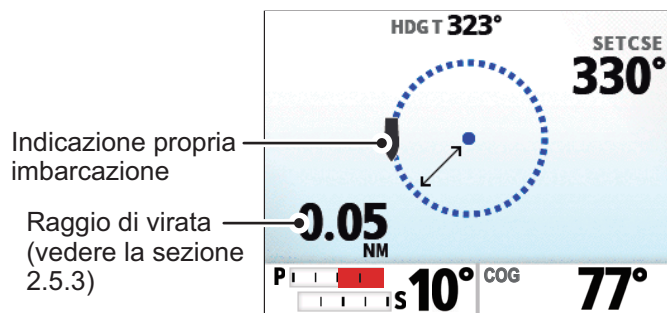
L'indicazione Propria Imbarcazione si sposta durante le virate per indicare la manovra in corso dell'imbarcazione. Non si tratta sempre di una visualizzazione precisa della direzione in cui è rivolta l'imbarcazione o della posizione dell'imbarcazione.

Per interrompere una virata, premere . Viene visualizzato il messaggio "Virata completata".

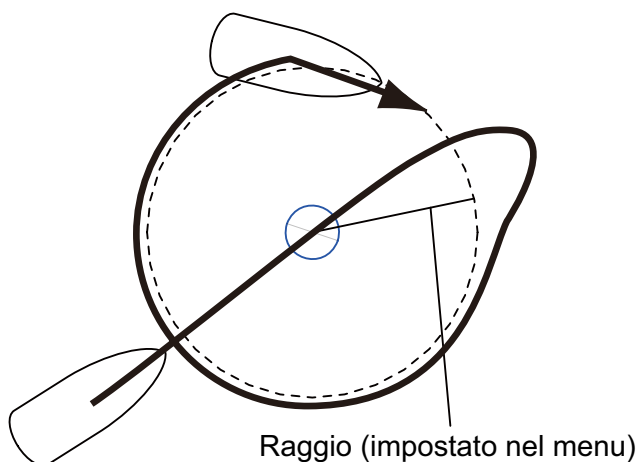
**Nota:** Operazione da GC-001 disponibile in modalità VIRATA. Vedere la sezione 5.4.

## 2.5.2 Tipi di virata disponibili con FishHunter™

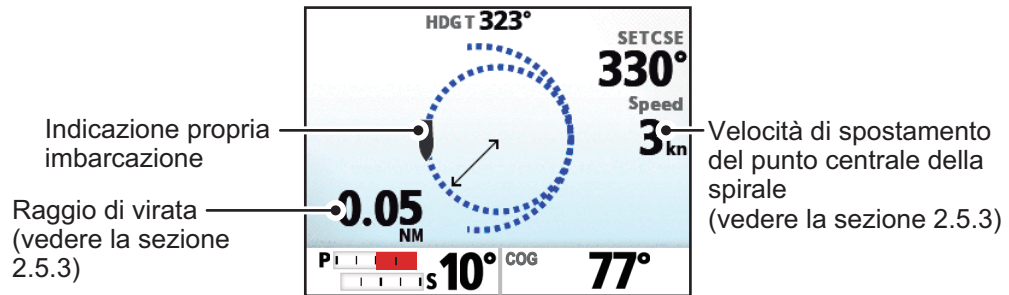
### Virata a orbita



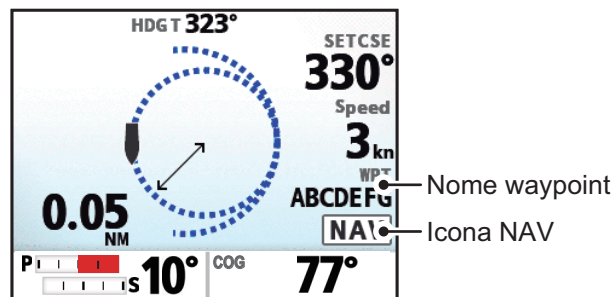
L'imbarcazione orbita attorno alla posizione corrente. Questa funzione richiede un plotter grafico o un navigatore GPS.



**Nota:** Quando [All'arrivo] è impostato su [Orbita a SX] o [Orbita a DX] nel menu [AutoPilota], l'ultimo waypoint diventa il punto centrale della virata a orbita.

**Virata a spirale**

Se la virata a spirale inizia in modalità NAV, il nome del waypoint/destinazione compare sulla videata della virata a spirale con l'icona "NAV" che indica il punto di inizio della virata.



L'imbarcazione procederà con un movimento a spirale in direzione della rotta corrente (STBY), della rotta impostata (AUTO) o della rotta per raggiungere il waypoint successivo (NAV) attiva al momento della selezione della virata a spirale. È possibile impostare la velocità della spirale nel menu. È necessario che l'allarme di arrivo sia attivo sul plotter grafico.

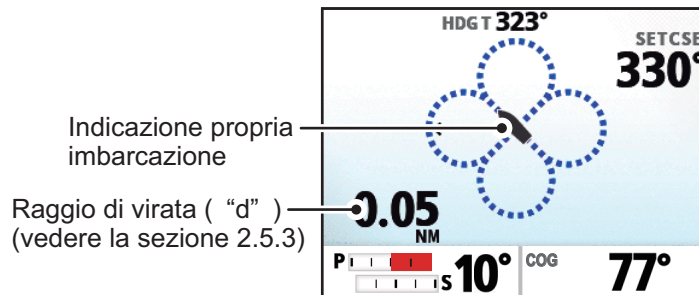
L'imbarcazione continuerà a procedere a spirale fino a quando non si preme il tasto **AUTO** o **STBY**.



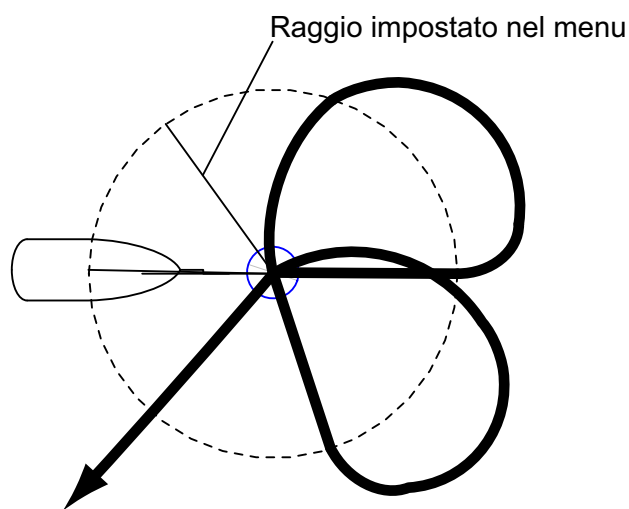
**Nota:** Se l'imbarcazione non entra nell'area dell'allarme di arrivo, NAVpilot non passa al waypoint successivo. Per evitare questo problema, impostare il valore massimo possibile per l'intervallo dell'allarme di arrivo e attivare la funzione di perpendicolare sul plotter grafico.



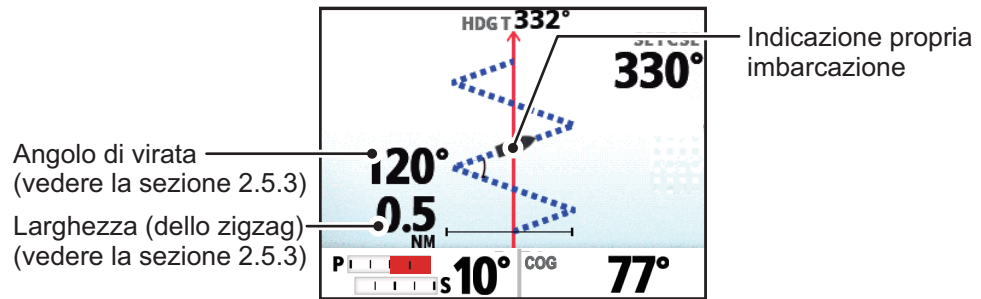
**Virata figura otto**



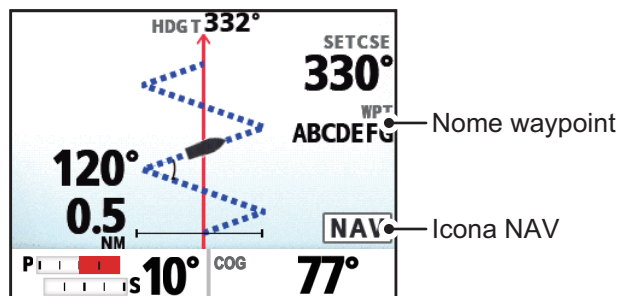
Una volta che l'imbarcazione ha percorso la distanza "d" impostata nel menu, inizierà a virare descrivendo un percorso a otto, ritornando automaticamente nella posizione di inizio del percorso. "d", il raggio, è impostato nel menu.



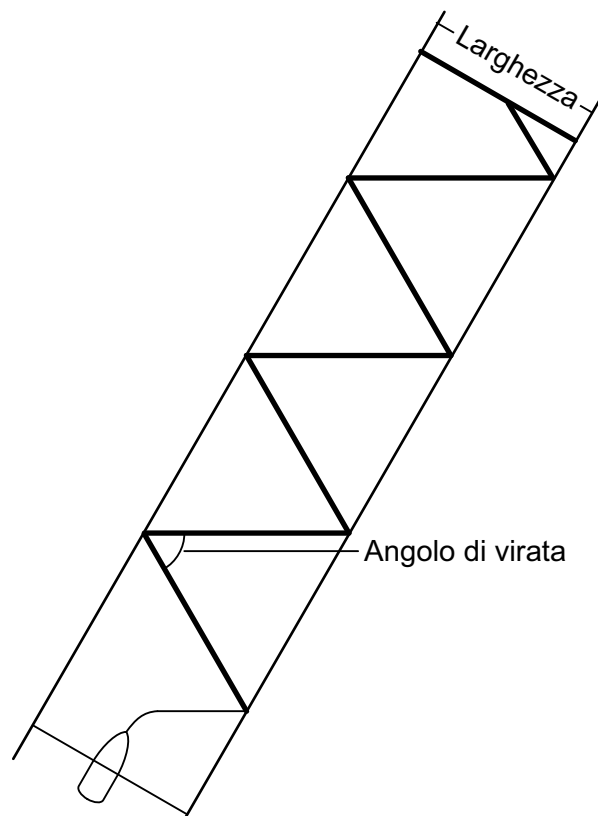
**Virata a zigzag**



Se la virata a zigzag inizia in modalità NAV, il nome del waypoint/destinazione compare sulla videata della virata a zigzag con l'icona "NAV" che indica il punto di inizio della virata.



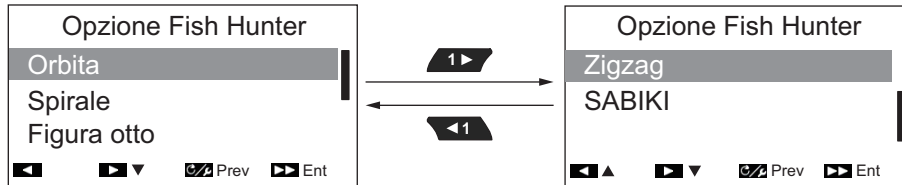
La virata a zigzag inizia dalla posizione corrente. L'angolo di virata, il numero di virate e la larghezza della virata a zigzag possono essere impostati nel menu. Questa virata è disponibile nelle modalità AUTO e NAV.



### 2.5.3 Come impostare i parametri FishHunter™

Per impostare i parametri per le virate FishHunter™, attenersi alla procedura seguente.

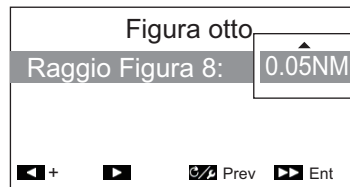
1. Aprire il menu.
2. Selezionare [Altri Menu].
3. Selezionare [Opzione FishHunter]. Si apre il menu FishHunter™.



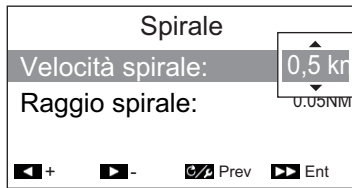
4. Selezionare la virata che si desidera impostare. I parametri di virata si presentano come indicato nella figura riportata di seguito.



Valori di impostazione:  
Da 0,05 a 9,99 NM



Valori di impostazione:  
Da 0,05 a 9,99 NM



Valori di impostazione:  
da 0,1 a 3,0 kn



Valori di impostazione:  
da 30 a 150°




Valori di impostazione:  
Da 0,05 a 9,99 NM



Valori di impostazione:  
Da 0,05 a 0,99 NM

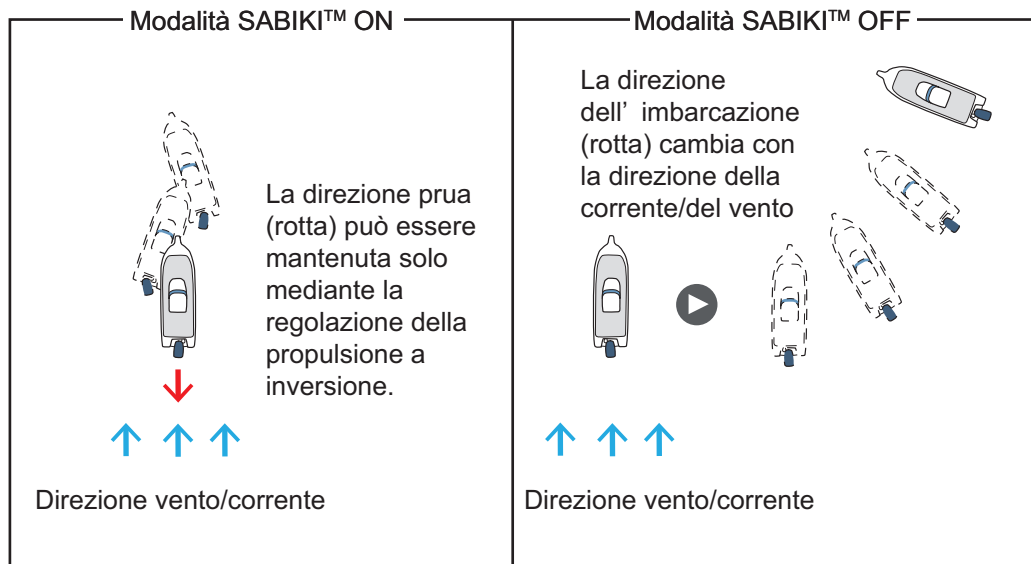
5. Modificare i parametri come opportuno.
6. Chiudere il menu.

**Nota:** Con la modalità FishHunter™ attiva, premere  per accedere al menu per la virata in uso (esclusa la virata a zigzag).

## 2.6 Modalità SABIKI™

La modalità SABIKI™ controlla il timone mentre l'imbarcazione utilizza la propulsione a inversione e mantiene in modo efficace la poppa sopravento (o nella corrente) mentre la prua è sottovento (o con la corrente).

Data la capacità della modalità SABIKI™ di controllare il timone, solo la leva di comando richiede regolazioni periodiche per tenere l'imbarcazione rivolta nella stessa direzione. La riduzione delle regolazioni necessarie consente di concentrarsi di più sulla pesca, anche con un equipaggio ridotto a bordo.



La modalità **SABIKI™** è studiata per i seguenti tipi di imbarcazione:


- Imbarcazioni con [TIPO BARCA] impostato su [Furibordo], [Entrofuribordo], [Fuoribordo EVCS] o [Entrofuribordo EVCS ] all'installazione.
- Imbarcazioni con una lunghezza di 40 piedi o inferiore.

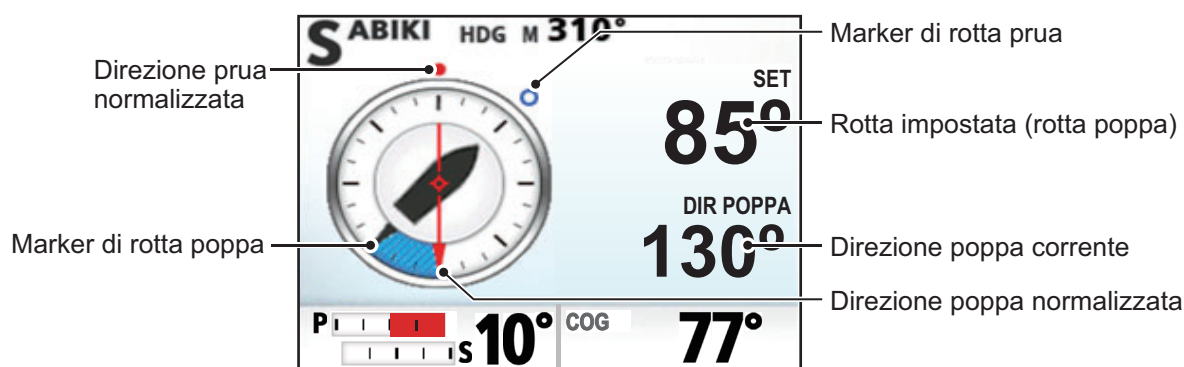
**Note importanti relative alla modalità SABIKI™**

- La modalità SABIKI™ richiede l'immissione di dati di velocità da un sensore esterno e non è disponibile con l'immissione velocità manuale.
- Con la modalità SABIKI™ attiva, le funzioni della modalità Dodge non sono disponibili.
- Se viene emesso un allarme deviazione, controllare immediatamente la rotta dell'imbarcazione.
- Quando l'impostazione per l'allarme deviazione è superiore a 45° e la modalità SABIKI™ è attivata, l'impostazione per l'allarme deviazione viene fissata a 45°. Con la modalità SABIKI™ disattivata, l'impostazione ritorna al valore originale.
- La precisione di manovra nella modalità SABIKI™ dipende dalle capacità di inversione dei motori fuoribordo.
- La modalità SABIKI™ richiede velocità inferiori a 5 kn. Se si tenta di attivare la modalità SABIKI™ a velocità superiori a 5 kn appare il messaggio "RIDURRE VELOCITÀ PER SABIKI(<5KN)".
- Per evitare l'eccesso di timone durante l'utilizzo della modalità SABIKI™, tenersi in prossimità della leva di comando.
- Per le configurazioni con Fantum Feedback™, accertarsi che il timone sia centrato (timone rivolto direttamente in avanti) prima di attivare la modalità SABIKI™. Se il timone non è centrato, la modalità SABIKI™ potrebbe manovrare l'imbarcazione in modo errato.

## 2.6.1 Come utilizzare la modalità SABIKI™

### Preparazione per la modalità SABIKI™





- Controllare che il sensore di velocità sia collegato al processore. Controllare che [Calcolo Velocità] sia impostato su [Auto].
  - Nel menu [Caratteristiche Barca], impostare [Tipo Barca] su [Fuoribordo] o [Entrofuoribordo], [Fuoribordo EVCS] o [Entrofuoribordo EVCS].
1. Ridurre la velocità dell'imbarcazione a meno di 5 nodi.
  2. Orientare l'imbarcazione con la poppa in direzione sopravvento, o nella corrente, quindi centrare il timone.
  3. Premere il tasto  per visualizzare il menu della virata.
  4. Selezionare [SABIKI]. Si attiva la modalità SABIKI™ e compare una videata simile a quella riportata di seguito.



La direzione dell'imbarcazione (rotta) può essere regolata manualmente con la modalità SABIKI™ attiva. Questa funzione è utile nelle situazioni in cui si verifica un cambio di direzione del vento.

Premere il tasto , ,  o  per regolare la rotta della prua.

Utilizzare la direzione della prua come riferimento per la regolazione della rotta.

Il tasto  regola la rotta della prua di 1° a sinistra e il tasto  regola la rotta della prua di 10° a sinistra. In modo analogo, i tasti  e  regolano la rotta della prua a destra.



Quando la poppa non è rivolta al vento o alla corrente, aumentare la leva di comando inversione come opportuno per regolare la direzione. Qualora questo metodo non rettificasse la direzione dell'imbarcazione, vedere sezione 2.6.2.

**Nota:** È anche possibile attivare la modalità SABIKI™ dal GC-001 (vedere la sezione 5.4). Inoltre, se [Bip Tastiera] nel menu [Impostaz. Sistema] è impostato su [ON], il sistema emette un breve suono nelle seguenti circostanze:


- Modalità SABIKI™ attivata da un dispositivo esterno.
- Rotta impostata modificata da un dispositivo esterno.

## 2.6.2 Come regolare la risposta della modalità SABIKI™

Se si riscontra che la modalità SABIKI™ non è in grado di mantenere la rotta corretta, attenersi alla seguente procedura per regolare il tempo di risposta.

1. In modalità STBY, premere  per aprire il menu.
2. Con [SABIKI] evidenziato, premere . Appare l'impostazione della risposta [SABIKI].



È anche possibile accedere all'impostazione della risposta SABIKI™ con la modalità SABIKI™ attiva, premendo il tasto .



3. Selezionare [Risp. SABIKI].
4. Regolare l'impostazione come opportuno.
  - Quando la modalità SABIKI™ genera eccesso di timone: Aumentare il tempo di risposta. Se la modalità SABIKI™ genera eccesso di timone dopo questa regolazione, ridurre la leva di comando inversione.
  - Quando la modalità SABIKI™ genera carenza di timone: Ridurre il tempo di risposta. Se la modalità SABIKI™ genera carenza di timone dopo questa regolazione, aumentare la leva di comando inversione.
5. Selezionare [Esegui].



## 2.7 Modalità DODGE e NFU



In situazioni in cui è necessario assumere rapidamente il controllo del timone per evitare un ostacolo, utilizzare la modalità DODGE o NFU.

- Modalità DODGE: Utilizzata con le modalità NAV, VIRATA e FishHunter™.
- Modalità NFU (Non Follow Up): Utilizzata in modalità STBY.

### 2.7.1 Come utilizzare la modalità DODGE



Premere senza rilasciare  o  per manovrare correttamente finché l'imbarcazione non ha superato l'ostacolo. Viene attivata la modalità DODGE e, quando si utilizza uno dei tasti appena descritti, l'allarme suona per avvisare dell'attivazione del dodge. Si noti inoltre che l'indicazione **DODGE** appare sulla parte superiore sinistra dello schermo.

Per annullare la modalità Dodge, rilasciare  o . Per le modalità NAV e FishHunter™, il sistema ritorna alla modalità in uso prima dell'attivazione della modalità DODGE. Per la modalità VIRATA, il sistema passa alla modalità AUTO dopo l'annullamento della modalità DODGE.

**Nota 1:** Se  e  vengono premuti contemporaneamente, l'imbarcazione viene manovrata verso la rotta nel momento in cui i due tasti vengono premuti.

**Nota 2:** La modalità DODGE può anche essere attivata dal GC-001. Vedere la sezione 5.9.3 e sezione 5.9.4.

### 2.7.2 Come utilizzare la modalità NFU

Premere senza rilasciare  o  per manovrare correttamente finché l'imbarcazione non ha superato l'ostacolo. Viene attivata la modalità NFU e quando si utilizza uno dei tasti appena descritti l'allarme suona per avvisare dell'attivazione del dodge. Si noti inoltre che l'indicazione **NFU** appare sulla parte superiore sinistra dello schermo.

Per annullare la modalità NFU, rilasciare  o . Il sistema torna alla modalità STBY.

**Nota:** La modalità NFU può essere attivata dal GC-001. Vedere la sezione 5.9.1.

## 2.8 Modalità OVRD (solo per sistemi EVC)

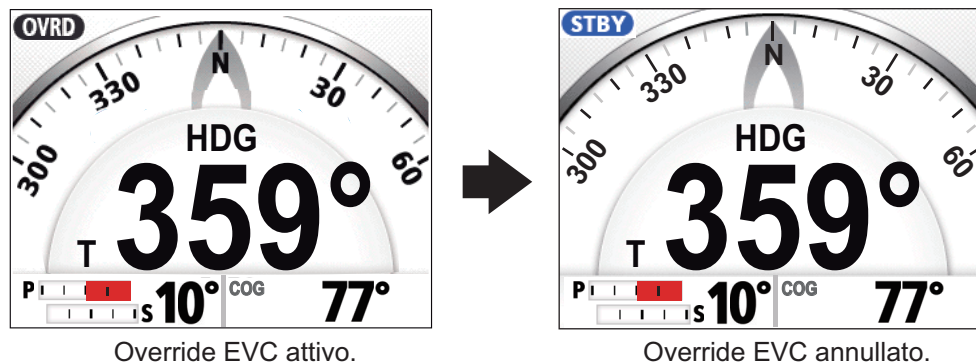
Quando il sistema EVC controlla il timone, la modalità OVRD (override) viene automaticamente abilitata. Il pilota automatico non può controllare l'imbarcazione in modalità OVRD.

**Nota:** La modalità OVRD è abilitata quando [TIPO BARCA] è impostato su [EVCS-Pod], [EVCS Fuorib], [EVCS Entrobordo] o [EVCS Entro/F].

### 2.8.1 Attivazione modalità OVRD in modalità STBY

Quando la modalità OVRD viene attivata in modalità STBY, [OVRD] compare sul display in alto a sinistra. A questo punto sono operativi solo i menu. Quando il sistema EVC annulla il controllo del timone, il pilota automatico passa alla modalità STBY.

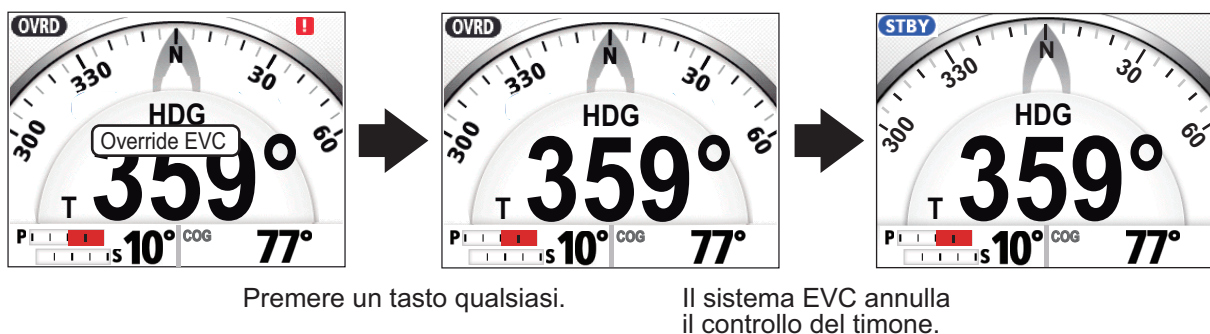
**Nota:** Per i sistemi con SEASTAR SOLUTIONS OPTIMUS collegato, alla disattivazione della modalità OVRD compare un messaggio di conto alla rovescia di cinque secondi. Una volta completato il conto alla rovescia, il sistema passa automaticamente alla modalità STBY.



### 2.8.2 Attivazione modalità OVRD nella modalità AUTO o NAV

#### Per le configurazioni VOLVO IPS, YAMAHA HM o YANMAR VC10 EVCS

Quando la modalità OVRD si attiva in modalità AUTO o NAV, l'allarme acustico si attiva e viene visualizzato il messaggio popup "OVERRIDE EVC" e l'indicazione della modalità in alto a sinistra del display mostra [OVRD]. Premere un tasto qualsiasi per interrompere l'allarme e cancellare il popup. Quando il sistema EVC annulla il controllo del timone, il pilota automatico passa alla modalità STBY.





### **Per le configurazioni SEASTAR SOLUTIONS OPTIMUS**

Quando la modalità OVRD si attiva in modalità AUTO o NAV, l'allarme acustico si attiva e viene visualizzato il messaggio popup "OVERRIDE EVC" e l'indicazione della modalità in alto a sinistra del display mostra [OVRD]. Quando l'override EVC è completo, viene attivata la modalità precedente. Un messaggio di conto alla rovescia "Ripresa del controllo in x secondi." (x indica un numero da 1 a 5) appare per indicare quando avviene il cambiamento della modalità del sistema.

**Nota:** L'allarme sonoro, emesso all'attivazione della modalità OVRD, può essere disabilitato da [Bip Guida Sicura] nel menu [Impostaz. Sistema].

## **2.9 Modalità Guida Sicura**

La modalità Guida Sicura, disponibile con la pompa Accu-Steer FPS 12V/24V, commuta temporaneamente il NAVpilot alla manovra manuale per l'intervallo di tempo specificato, quando il timone viene manovrato in una modalità automatica (AUTO, NAV, ecc.), per evitare la continua rotazione del timone. Le indicazioni della modalità e della rotta lampeggiano quando la modalità guida sicura si attiva.

La modalità guida sicura viene disattivata e la precedente modalità di manovra automatica ripristinata nelle seguenti condizioni:

**Modalità NAV:** Quando i dati dal sensore guida sicura non sono immessi per il tempo stabilito su [Ritardo Ritorno]\*.

**Modalità AUTO:** Quando si procede in avanti e i dati dal sensore guida sicura non sono immessi per il tempo stabilito su [Ritardo Ritorno]\*.

\*: Vedere la sezione per impostare il [Ritardo Ritorno].

La figura seguente mostra un esempio della schermata pilota automatico, come riferimento.



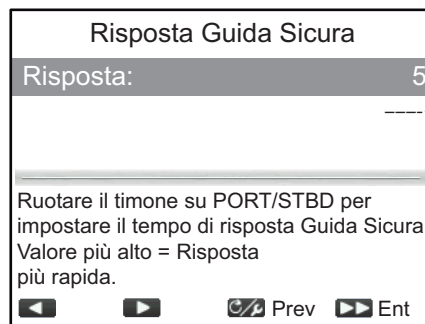
**Come impostare la modalità guida sicura**

1. Con il sistema in modalità STBY o OVRD, aprire il menu.
2. Selezionare [Altri Menu].
3. Selezionare [Impostazione Guida Sicura]. Si apre il menu [Impostazione Guida Sicura].
4. Selezionare [Guida Sicura].
5. Selezionare [ON].
6. Selezionare [Ritardo Ritorno].
7. Impostare il ritardo ritorno come opportuno. L'impostazione valida è compresa tra 1 e 20 secondi.


**Con la modalità NAV attiva:** Quando i dati dal sensore guida sicura non sono immessi per il tempo stabilito, la modalità NAV viene ripristinata.

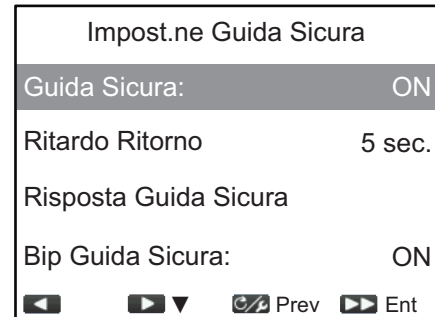
**Con la modalità AUTO attiva:** Quando si procede in avanti e i dati dal sensore guida sicura non sono immessi per il tempo stabilito, viene ripristinata la modalità di manovra precedente.

8. Selezionare [Risposta Guida Sicura]. Compaiono le impostazioni per Risposta Guida Sicura.



Quando il timone viene azionato, vengono visualizzati "PORT" o "STBD", a seconda della direzione in cui si sposta il timone.

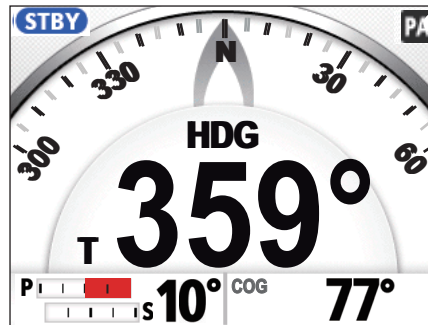
9. Selezionare [Risposta].  
Maggiore è l'impostazione, più rapida è la risposta (valori impostazione: da 1 a 10).
10. Premere  per tornare al menu Guida Sicura.
11. Selezionare [Bip Guida Sicura].  
[Bip Guida Sicura] attiva o disattiva il bip all'attivazione della modalità guida sicura.
12. Selezionare [ON] per emettere un segnale acustico all'attivazione di Guida Sicura oppure [OFF] per un'attivazione della modalità Guida Sicura senza segnale acustico.
13. Chiudere il menu.



## 2.10 Modalità Servoassistenza

La modalità servoassistenza, disponibile con la pompa tipo Accu-Steer FPS 12V/24V, personalizza la manovra manuale alle proprie preferenze. Questa modalità richiede il collegamento alla pompa tipo Accu-Steer FPS 12V/24V e richiede impostazioni di installazione.

La modalità è disponibile con la modalità guida sicura e STBY. L'indicazione "PA" viene visualizzata in alto sullo schermo quando la modalità è attiva.



L'indicazione "PA" appare quando è attiva la modalità di Servoassistenza.

### Come impostare la modalità servoassistenza

1. Con il sistema in modalità STBY o OVRD, aprire il menu.

2. Selezionare [Altri Menu].

3. Selezionare [Impost. Servoassistenza].  
Si apre il menu [Impost. Servoassistenza].

4. Selezionare [Servoassistenza].

5. Selezionare [ON].  
Una volta effettuata questa operazione, compaiono le voci menu per la servoassistenza.

6. Selezionare [Velocità Inf. A].

7. Impostare la massima velocità alla quale si attiva la servoassistenza.  
L'impostazione valida è compresa tra 1,0 e 25,0 nodi (preimpostato: 10,0 nodi).  
**Nota:** Quando la servoassistenza si attiva ad alta velocità, l'imbarcazione può effettuare virate maggiori rispetto alla virata prevista. Impostare [Velocità Inf. A] secondo le caratteristiche dell'imbarcazione e del timone.

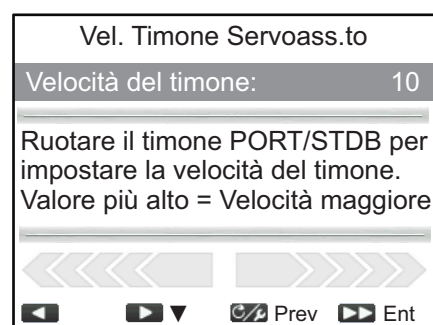
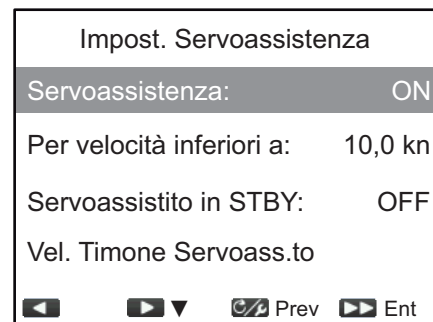
8. **Se si desidera la servoassistenza in modalità STBY**, impostare [Servoassistito in STBY] su [ON].

9. Selezionare [Vel. Timone Servoass.to].

L'esempio a destra presenta la finestra di impostazione della velocità del timone servoassistito per un'imbarcazione con Fantum Feedback™. Lo schermo può presentarsi leggermente diverso.

10. Impostare [Vel. Timone Servoass.to].  
L'impostazione valida è compresa tra 1 e 10 (impostazione predefinita: 10). Più elevata è l'impostazione, maggiore è la servoassistenza.

11. Chiudere il menu.



**Come confermare la manovra del timone**


Ruotare il timone a sinistra e destra e verificare che la servoassistenza si attivi secondo la manovra del timone. Se la servoassistenza funziona in una sola direzione, effettuare il test del sensore del timone (vedere la sezione 6.4).

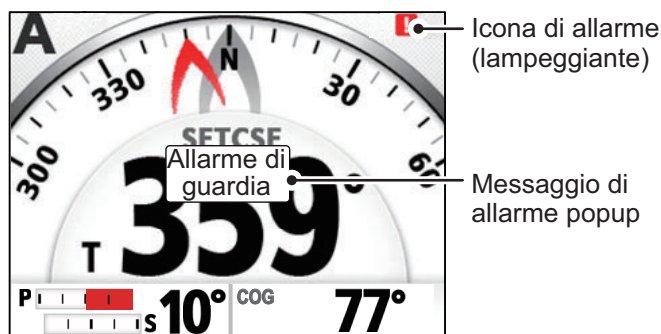
**Nota:** La conferma della manovra del timone deve essere effettuata esclusivamente con l'imbarcazione ormeggiata o mentre procede a bassa velocità in una zona di navigazione sicura.

Pagina lasciata intenzionalmente vuota.

## 3. ALLARMI

Il NAVpilot ha due tipi di allarmi: Alert di Guardia e Alert Deviazione.

Quando vengono violate le condizioni di allarme, il segnalatore acustico si attiva, l'icona allarme (  ) lampeggia e compare un messaggio popup (vedere la sezione 6.6.3). Premere un tasto qualsiasi per disattivare il segnalatore acustico e chiudere la finestra popup. L'icona lampeggia finché non viene risolta la causa dell'allarme. Se la condizione di allarme risulta ancora violata dopo un minuto, il segnalatore acustico suona e compare nuovamente il messaggio popup.



Controllare quali allarmi sono attualmente attivati (vedere la sezione 3.4) e gli allarmi che si sono verificati precedentemente (vedere la sezione 3.5).

**Nota 1:** Se si verifica un allarme, passare alla modalità STBY e manovrare l'imbarcazione dal timone.

**Nota 2:** Se si verifica un allarme, FAP-3011 emette un allarme acustico e visualizza un messaggio di allarme. Se GC-001 è attivo, anch'esso emette un allarme acustico e visualizza un messaggio di allarme (vedere la sezione 5.5). L'allarme acustico e il messaggio di allarme devono essere confermati individualmente per entrambi GC-001 e FAP-3011.

### Priorità allarme

Gli allarmi hanno tre livelli di priorità: [Allarme], [Avvertenza] e [Attenzione].

- Allarme: Situazioni o condizioni che richiedono attenzione immediata, decisione e (se necessario) azione da parte dell'equipaggio per evitare qualsiasi tipo di situazione pericolosa e per mantenere la sicurezza di navigazione dell'imbarcazione.
- Avvertenza: Condizioni o situazioni che richiedono attenzione immediata per motivi precauzionali per avvisare l'equipaggio di condizioni che non sono immediatamente pericolose ma potrebbero diventarlo.
- Attenzione: Informa di una condizione che continua a richiedere attenzione fuori dalla considerazione ordinaria della situazione o di determinate informazioni.

In base alla priorità dell'allarme, anche il segnalatore cambia come mostrato nella tabella seguente.

| Priorità allarme | Suono segnalatore                              |
|------------------|--|
| Allarme          | Continuo                                       |
| Avvertenza       | Suoni lunghi interrotti da un breve intervallo |
| Attenzione       | Brevi bip acuti                                |

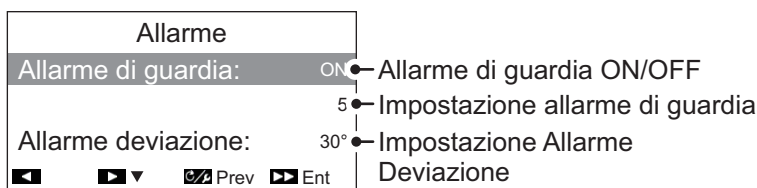
**Nota 1:** Se sono attivi allarmi multipli, l'allarme con la priorità più alta appare come messaggio popup. Vedere la sezione 6.6.3 per i messaggi e la loro priorità.

**Nota 2:** Se l'allarme ha priorità Allarme, l'icona corrispondente ( **ALARM** ) lampeggia nell'angolo superiore sinistro dello schermo.

## 3.1 Come visualizzare il menu Allarmi

Per visualizzare il menu Allarmi, procedere come segue.

1. Aprire il menu.
2. Selezionare [Altri Menu].
3. Selezionare [Allarme]. Si apre il menu [Allarme].



## 3.2 Come impostare l'Alert di Guardia

L'alert di guardia notifica periodicamente al timoniere di controllare NAVpilot in modalità AUTO o NAV.

1. Fare riferimento alla sezione 3.1 per aprire il menu [Allarme].
2. Selezionare [Alert di Guardia].
3. Selezionare [ON] o [OFF] come opportuno. Per questo esempio, selezionare [ON]. Il valore di impostazione alert di guardia diventa selezionabile.
4. Selezionare l'impostazione [Alert di guardia].
5. Impostare il tempo appropriato per l'emissione di un segnale di avvertenza dall'alert di guardia. L'impostazione valida è compresa tra 1 e 99 (minuti) e l'impostazione predefinita è 5 (minuti).
6. Chiudere il menu.

Se il NAVpilot non viene azionato entro il tempo impostato per l'alert di guardia, compare un messaggio popup e il segnalatore acustico si attiva. Se non si verifica alcuna operazione per ulteriori 10 minuti, il segnale di allarme aumenta di intensità.

Per disabilitare l'alert di guardia, selezionare [OFF] al punto 3 della procedura precedente.

### 3.3 Come impostare l'Alert Deviazione

Nelle modalità AUTO e NAV, l'alert deviazione attiva il segnalatore acustico e compare un messaggio popup quando la deviazione di rotta supera il relativo valore di allarme.


**Nota 1:** Il valore di impostazione dell'alert deviazione può essere modificato, ma questo allarme non può essere disattivato.

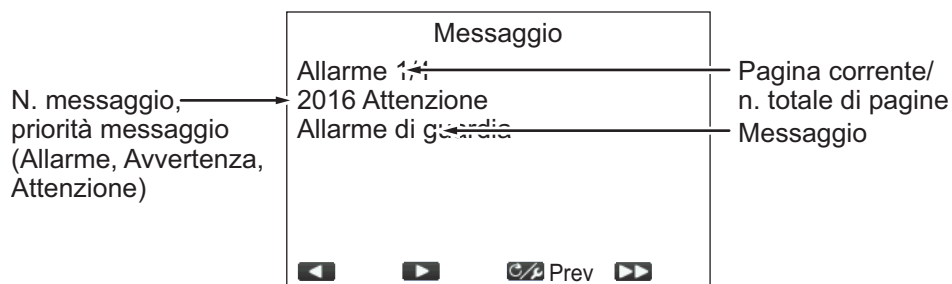
**Nota 2:** Quando il pilota automatico non può spostare il timone con Fantum Feedback™, l'alert deviazione suona indipendentemente dal valore di impostazione. In questo caso, passare alla modalità STBY e girare la ruota del timone per spostare il timone.



1. Fare riferimento alla sezione 3.1 per aprire il menu [Allarme].
2. Selezionare [Alert Deviazione].
3. Impostare il valore desiderato per la deviazione. L'impostazione valida è compresa tra 1° e 90° mentre l'impostazione predefinita è 30°.
4. Chiudere il menu.

### 3.4 Come visualizzare i messaggi di allarme

Gli allarmi attivi sono elencati come messaggi. Per visualizzare gli allarmi attivi in qualsiasi momento, seguire la procedura sotto indicata.

1. In modalità STBY, AUTO, NAV o OVRD, aprire il menu.  
Per la modalità Guida Sicura, premere  per visualizzare il menu [Virata], quindi selezionare [Menu].
2. Selezionare [Messaggio] Compaiono gli allarmi attivi. L'elenco mostra il numero del messaggio, il numero totale di messaggi, il codice e il nome dell'allarme e la priorità dell'allarme (Allarme, Avvertenza o Attenzione).




Quando è presente più di una pagina di allarmi, premere  o  per cambiare pagina.

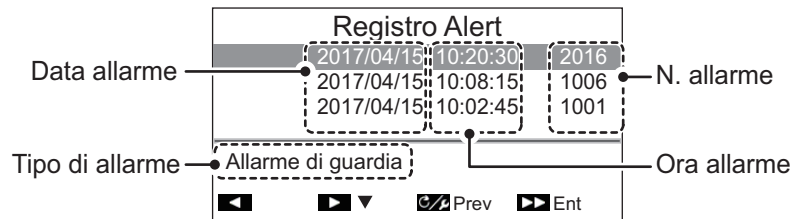
3. Chiudere il menu.



## 3.5 Come visualizzare il Registro Alert

Il [Registro Alert] visualizza il tipo, la data, l'ora e il numero di allarme dei 10 allarmi precedenti. Per visualizzare il [Registro Alert], procedere come indicato di seguito.

1. In modalità STBY, AUTO, NAV o OVRD, aprire il menu.  
Per la modalità Guida Sicura, premere  per visualizzare il menu [Virata], quindi selezionare [Menu].
2. Selezionare [Altri Menu].
3. Selezionare [Impostaz. Sistema].
4. Selezionare [Registro Alert]. Appare il [Registro Alert].



5. Chiudere il menu.

# 4. PERSONALIZZAZIONE DEL NAVPILOT

---

Questo capitolo descrive come personalizzare il NAVpilot in base alle caratteristiche dell'imbarcazione e alle esigenze operative. Le voci riportate in ciascun menu dipendono dalla modalità in uso.

## 4.1 Come impostare i parametri

Sono previsti due metodi per impostare i parametri; l'impostazione automatica e l'impostazione manuale.

### 4.1.1 Impostazione automatica dei parametri

Il NAVpilot-300 può impostare in modo automatico i propri parametri operativi in base alle caratteristiche dell'imbarcazione e alle condizioni del mare. Il sistema ha anche la capacità di memorizzare i parametri precedenti grazie alla funzione [Auto Apprendim.].

1. Aprire il menu.
2. Selezionare [AutoApprendim.].
3. Selezionare [ON] o [OFF] come opportuno.
  - [ON]: L'autoapprendimento è abilitato. Il sistema monitora e registra le caratteristiche e i parametri dell'imbarcazione come l'angolo del timone, l'assetto, ecc. dal momento della partenza fino al ritorno in porto.
  - [OFF]: L'autoapprendimento non è abilitato.

Se si seleziona [ON], si procede alla fase successiva di questa procedura.  
Se si seleziona [OFF], si chiude il menu.
4. Selezionare [Livello Deviazione]. Il livello di deviazione imposta la soglia per le regolazioni della rotta effettuate dal sistema. Quando [AutoApprendim.] è impostato su [OFF], questa opzione menu non è disponibile per la selezione.
5. Selezionare [Auto] o [Livello] come opportuno.
  - [Auto]: Il sistema regola automaticamente la rotta, indipendentemente dall'entità, anche minima, della deviazione.
  - [Livello]: Impostare la soglia alla quale il sistema corregge la rotta.

Se si seleziona [Auto], si chiude il menu.  
Se si seleziona [Livello], si procede alla fase successiva di questa procedura.
6. Selezionare il valore del [Livello]. Si apre una finestra popup di impostazione.
7. Impostare il [Livello].

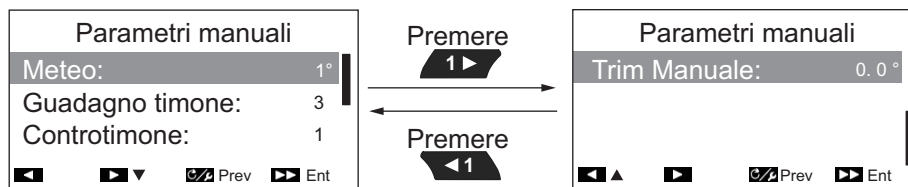
Un'impostazione bassa regola costantemente il timone per mantenere una rotta costante.  
Un'impostazione più elevata riduce la regolarità della regolazione del timone, tuttavia la rotta non è costante.
8. Chiudere il menu.

### 4.1.2 Impostazione manuale dei parametri

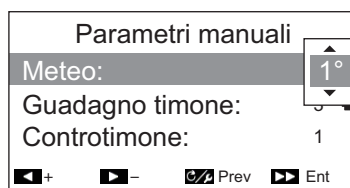
Per impostare i parametri, attenersi alla procedura seguente.

**Nota:** Per questa procedura [AutoApprendim.] deve essere impostato su [OFF].

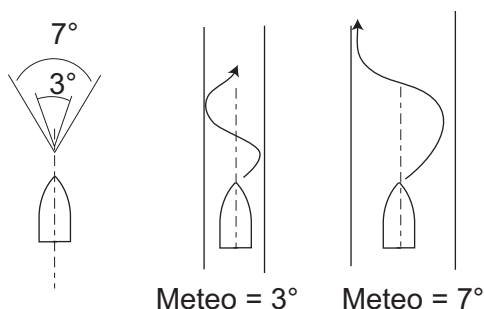
1. Aprire il menu.
2. Selezionare [Parametro Manuale]. Comparire il menu [Parametro Manuale].



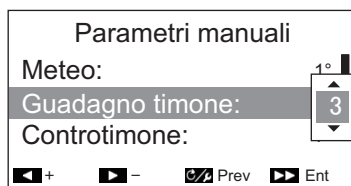
3. Selezionare [Meteo]. Comparire il popup di impostazione del meteo.



4. Modificare i parametri [Meteo] come opportuno. L'impostazione valida è compresa tra 1° e 10° mentre l'impostazione predefinita è 1°.  
Con il mare mosso, la rotta dell'imbarcazione fluttua tra sinistra e destra. Se il timone viene azionato molto spesso per mantenere la rotta impostata, il suo meccanismo potrebbe danneggiarsi. La regolazione meteo consente di impedire tale situazione rendendo NAVpilot insensibile alle deviazioni di rotta minori. L'illustrazione seguente mostra le traiettorie dell'imbarcazione con l'impostazione meteo 3° e 7°. Ad esempio, quando è impostato 7°, il timone non viene guidato fino a quando la deviazione di rotta non supera i 7°. Aumentando l'impostazione si riduce l'attivazione dell'ingranaggio di manovra; tuttavia, l'imbarcazione tende a procedere a zig-zag. Se il mare è calmo, impostare un valore inferiore.



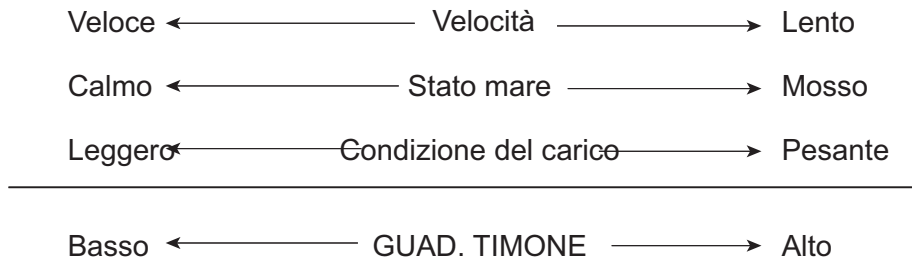
5. Selezionare [Guad. Timone]. Comparire il popup di impostazione del guadagno timone.



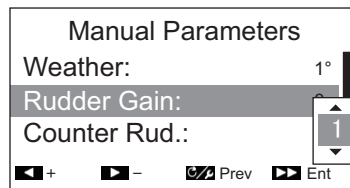
6. Impostare il guadagno timone (sensibilità). L'impostazione valida è compresa tra 1 e 20 e l'impostazione predefinita è 3.  
Quando si verifica una deviazione rispetto alla rotta impostata, NAVpilot regola il timone per correggerla. L'angolo del timone (in gradi), in base al quale viene

eseguita la manovra per ogni grado di deviazione della rotta, è noto come guadagno del timone.

Impostare il guadagno del timone in modo che l'imbarcazione non effettui frequenti strarizzate. La figura seguente mostra alcune indicazioni generali per l'impostazione del guadagno del timone.



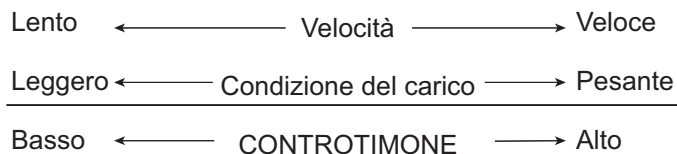
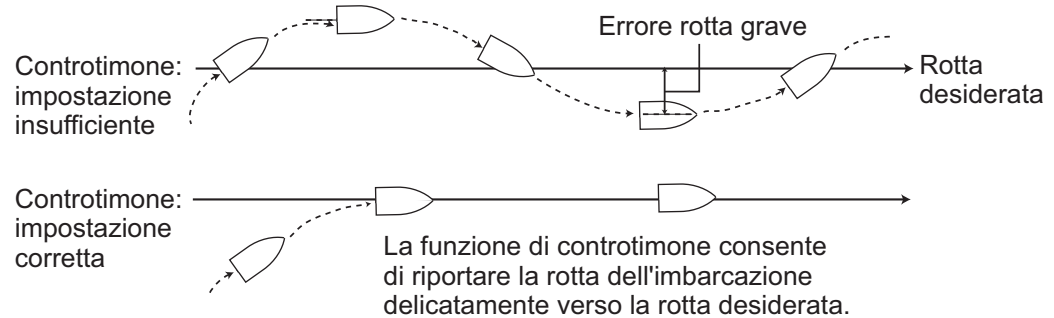
7. Selezionare [Controtimone]. Comparare il popup di impostazione del controtimone.



8. Impostare il controtimone come opportuno. L'impostazione valida è compresa tra 0 e 20 e l'impostazione predefinita è 1.

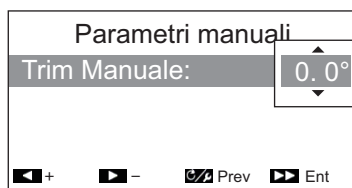
Se l'imbarcazione è estremamente carica, la rotta potrebbe variare eccessivamente per inerzia. Questo fenomeno fa in modo che l'imbarcazione oltrepassi notevolmente la rotta desiderata. Se ciò accade, NAVpilot manovra il timone sul lato opposto e la rotta effettuerà nuovamente un'eccessiva virata nella direzione opposta. In casi estremi, la prua oscilla diverse volte prima di riprendere la nuova rotta. Una regolazione nota come "controtimone" impedisce questo tipo di oscillazione.

Solitamente, il controtimone non è necessario per imbarcazioni di piccole dimensioni. Se l'imbarcazione procede notevolmente a zig-zag prima di rientrare nella nuova rotta, aumentare l'impostazione del controtimone.



## 4. PERSONALIZZAZIONE DEL NAVPILOT

9. Selezionare [Trim Manuale]. Compare il popup di impostazione dell'assetto manuale.



10. Impostare l'assetto come opportuno. L'impostazione valida è compresa tra P5,0° e S5,0° mentre l'impostazione predefinita è 0,0°. Questa impostazione compensa la straorzata causata dal mare mosso o da carichi pesanti. Se l'imbarcazione ha una straorzata lato sinistro, regolare l'assetto a destra. In alternativa, se l'imbarcazione ha una straorzata lato destro, regolare l'assetto a sinistra.  
**Nota:** Per le imbarcazioni con Fantum Feedback™, le impostazioni [Trim Manuale] non sono utilizzate. Le voci menu sono disponibili, tuttavia eventuali variazioni delle impostazioni vengono ignorate.
11. Chiudere il menu.

### 4.1.3 Calcolo della velocità

La velocità di norma viene inserita automaticamente dal navigatore. Se il navigatore non funziona, inserire manualmente la velocità procedendo come indicato di seguito.

1. Aprire il menu.
2. Selezionare [Calcolo Velocità].
3. Selezionare [AUTO] o [MANUALE], come opportuno. Per [AUTO], procedere al punto 4. Per [MANUALE], effettuare quanto segue:
  - 1) Selezionare il valore corrente.
  - 2) Impostare un valore. L'impostazione valida è compresa tra 0,1 e 40,0 nodi e il valore preimpostato è 30,0 nodi.
4. Chiudere il menu.

## 4.2 Livello Forza Timone (per Fantum Feedback™)

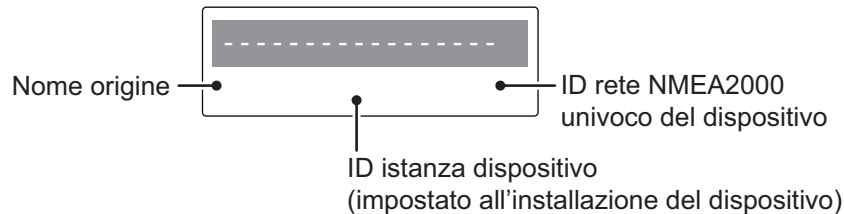
Per Fantum Feedback™, il livello forza timone consente di regolare la potenza della manovra. Più elevata è l'impostazione, maggiore la rotazione del timone.

1. Aprire il menu.
2. Selezionare [Livello Forza Timone].
3. Impostare il valore richiesto. L'impostazione valida è compresa tra 1 e 20. Le impostazioni predefinite dipendono dal fatto che sia stato completato o meno il test del timone. Se il test è stato completato: il valore predefinito è il risultato del test; se il test non è stato completato: il valore predefinito è 6.
4. Chiudere il menu.

## 4.3 Origine dati di navigazione

Questa sezione descrive come selezionare l'origine dei dati di navigazione da usare in modalità NAV.

1. Aprire il menu.
2. **Se la modalità NAV è attiva**, selezionare [Origine Dati NAV].  
**Se è attiva una modalità diversa da NAV**, selezionare [Altri Menu] → [AutoPilota] → [Origine Dati NAV].  
Compare un elenco di dispositivi di navigazione collegati alla stessa rete NMEA2000. Per questo esempio, l'elenco mostra un TZTL12F.

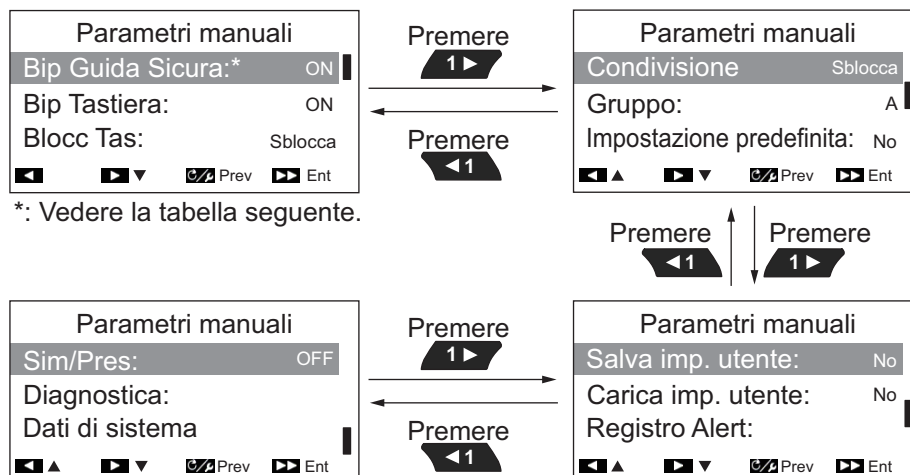


Se la rete NMEA2000 ha più di un dispositivo in grado di inviare dati di navigazione, vengono elencati anche quei dispositivi. Ogni dispositivo è indicato con il proprio ID istanza e ID rete univoco. L'ID istanza viene impostato quando il dispositivo viene installato inizialmente come parte della rete NMEA2000. L'ID rete è univoco per ciascun dispositivo.

3. Selezionare il dispositivo appropriato da utilizzare per l'immissione dei dati di navigazione sul proprio NAVpilot-300.
4. Chiudere il menu.





## 4.4 Menu Impostaz. Sistema

Il menu [Impostaz. Sistema] fornisce diverse funzioni che, una volta impostate, non richiedono una regolazione frequente. Impostare le voci in questo menu in base alle esigenze operative, all'ambiente corrente, eccetera. Per aprire questo menu, selezionare [ALTRO MENU] seguito da [IMPOSTAZ. SISTEMA].



La seguente tabella elenca le voci menu in [Impostaz. Sistema] insieme a una breve descrizione per ogni voce.

#### 4. PERSONALIZZAZIONE DEL NAVPILOT

| Voce di menu               | Descrizione  |
|----------------------------|--|
| [Bip Guida Sicura]         | <p>Per selezionare se far emettere un “bip” quando la modalità OVRD è attiva.</p> <p>Selezionare [OFF] per nessun “bip“, [ON] per emettere il segnale acustico.</p> <p><b>Nota:</b> Questa voce menu appare solo nelle seguenti condizioni:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• [Tipo Barca] è impostato su [EVCS-Pod], [EVCS Fuorib], [EVCS Entrobordo] o [EVCS Entro/F].</li> <li>• EVCS è SEASTAR SOLUTIONS OPTIMUS.</li> </ul>  |
| [Bip Tastiera]             | <p>Quando si preme un tasto, il sistema può emettere un bip.</p> <p>[ON]: Premendo un tasto viene emesso un suono;</p> <p>[OFF]: Nessun suono emesso alla pressione dei tasti.</p>   |
| [Blocc Tas]                | <p>Attiva o disattiva il blocco tastiera per l’unità di controllo.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• [Blocca]: I tasti sono bloccati. Quando viene premuto qualsiasi tasto diverso da , compare il messaggio indicato a destra. Compare anche l’icona di blocco .</li> </ul> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; width: fit-content; margin-left: 150px;"> <p>Controller bloccato.</p> <p>Per sbloccare, tenere premuto il tasto [menu] e premere il tasto [10&gt;&gt;].</p> </div> <p>Per sbloccare i comandi, premere e tenere premuto ,</p> <p>quindi premere . Se il sistema viene spento con il blocco tastiera attivo, alla successiva accensione del sistema, il blocco tastiera sarà attivo.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• [Sblocca]: I tasti non sono bloccati.</li> </ul> |
| [Condivisione]             | <p>Le seguenti impostazioni di installazione possono essere condivise e trasmesse alle sottounità della stessa rete: [Sensore in Uso], [Impostazione Unità], [Visualiz. Rotta], [Offset Orario], [Var. Magnetica], [Regolaz. STW].</p> <p>L’unità designata come [Principale] condivide le impostazioni con le unità designate come [Secondario].</p> <p>Selezionare il livello di condivisione appropriato dalle seguenti opzioni.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• [App. Singolo]: Disabilita la condivisione delle impostazioni.</li> <li>• [Secondario]: Designa l’unità di controllo come unità secondaria.</li> <li>• [Principale]: Le impostazioni dell’unità vengono passate a tutte le unità secondarie. Quando nella stessa rete è presente un display multifunzione (MFD) FURUNO, viene automaticamente designato come [Principale] e questa opzione non è disponibile.</li> </ul>  |
| [Gruppo]                   | <p>Le impostazioni lingua e luminosità sono condivise con un gruppo di unità di controllo NAVpilot-300 e FI-70s. Se le impostazioni vengono regolate per un’unità di controllo o FI-70 nel gruppo, vengono regolate tutte le altre unità dello stesso gruppo, tuttavia le impostazioni MDF non vengono regolate. Sono disponibili tre gruppi: [A], [B] e [C]. Selezionare un gruppo corretto per assegnare un gruppo a un’unità di controllo.</p>  |
| [Impostazione predefinita] | <p>Selezionare [Si] per ripristinare le impostazioni predefinite. Il sistema viene riavviato automaticamente dopo aver selezionato [Si].</p>   |
| [Salva imp. Utente]        | <p>Selezionare [Si] per salvare le impostazione correnti come impostazioni utente predefinite nella memoria interna. Le impostazioni utente predefinite nella memoria interna vengono sovrascritte con le impostazioni correnti.</p>   |

| Voce di menu         | Descrizione  |
|----------------------|--|
| [Carica imp. Utente] | Selezionare [Si] per caricare i dati di impostazione dalla memoria interna. Le impostazioni utente predefinite nella memoria interna vengono sovrascritte con le impostazioni correnti.  |
| [Registro Alert]     | È possibile vedere quale allarme o allarmi sono stati violati. Sono elencati un massimo di 10 allarmi. Quando viene raggiunto il limite di capacità, viene eliminato l'allarme meno recente per liberare spazio per l'ultimo.  |
| [Sim/Pres]           | Attivare o disattivare la modalità di simulazione. NON selezionare opzioni diverse da [OFF] sul quadro dell'imbarcazione. Opzioni diverse da [OFF] sono destinate all'uso ai fini di assistenza o promozione.  |
| [Diagnostica]        | Esegue diverse procedure diagnostiche sul sistema NAVpilot. Disponibile solo nella modalità STBY. Per informazioni dettagliate, vedere la sezione 6.4.   |
| [Dati di sistema]    | Visualizza i dati di sistema. <ul style="list-style-type: none"> <li>• [Tens. Input]: tensione di input di NAVpilot.</li> <li>• [Pompa]*: tipo di pompa utilizzato con NAVpilot.</li> <li>• [FET Temp.]: Temperatura della scheda nell'unità processore.</li> <li>• [Ampere Mot. Pompa]*: Ampere Mot. Pompa.</li> </ul> *: Non visualizzato per le imbarcazioni con sistema EVC. |



#### 4. PERSONALIZZAZIONE DEL NAVPILOT

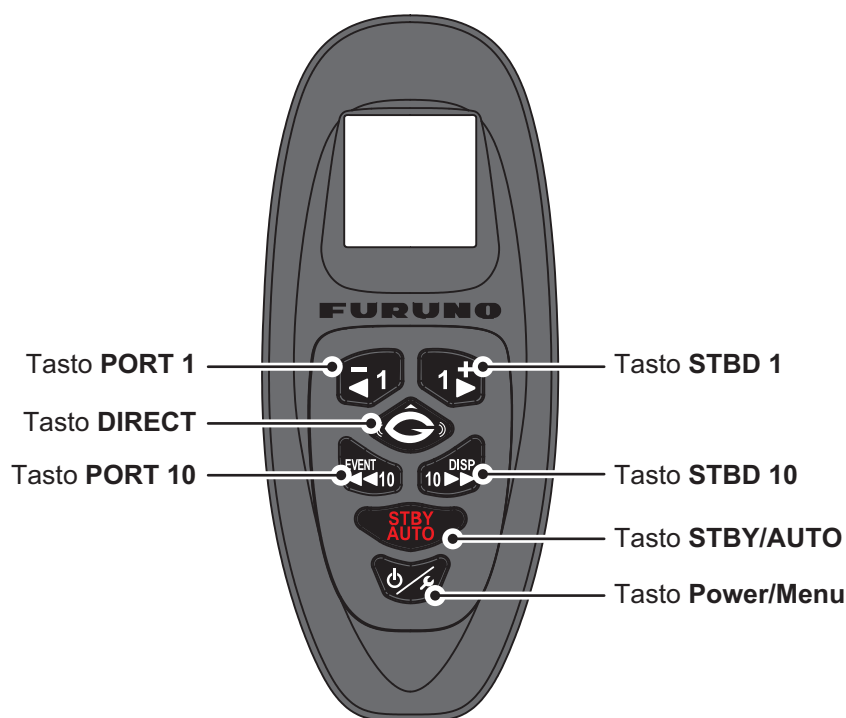
Pagina lasciata intenzionalmente vuota.

# 5. CONTROLLO REMOTO GC-001

**Nota:** Per le istruzioni relative alla sicurezza e alla movimentazione del GC-001, consultare la Guida Utente allegata al GC-001.

## 5.1 Unità di controllo remoto GC-001

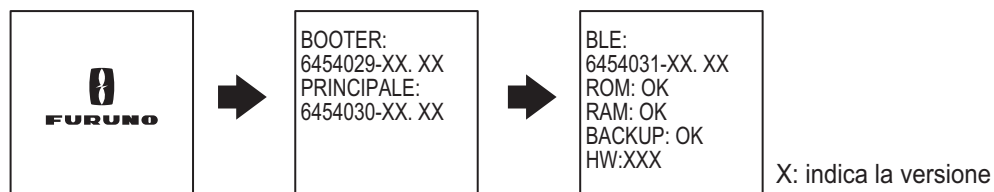
La funzione della maggior parte dei tasti del GC-001 cambia in base alla modalità di funzionamento del NAVpilot-300. Per informazioni dettagliate relative al funzionamento tasti, vedere la sezione 5.9.



## 5.2 Come accendere/spegnere il sistema

### Accensione dell'unità

Per accendere l'unità, tenere premuto . GC-001 emette un segnale acustico, quindi visualizza la videata di avvio. Inizia un test di autodiagnosi e appaiono i numeri programma per GC-001, seguiti dai risultati di prova per ROM, RAM e backup.




Quando tutti i risultati indicano "OK", il GC-001 tenta di collegare il NAVpilot-300 abbinato. Una volta completato il collegamento di GC-001 a NAVpilot-300, appare la videata principale ed è possibile utilizzare il GC-001 per controllare a distanza il NAVpilot-300.

Vedere la sezione 5.8 per abbinare altri controlli remoti GC-001 al NAVpilot-300.

**Nota 1:** Se per uno qualsiasi dei test diagnostici viene indicato NG, il processo di avvio si interrompe. Disinserire l'alimentazione, rimuovere le batterie dal GC-001 e rivolgersi al rivenditore di zona.

**Nota 2:** Gli aggiornamenti software vengono avviati automaticamente quando necessario, una volta completato il processo di avvio.

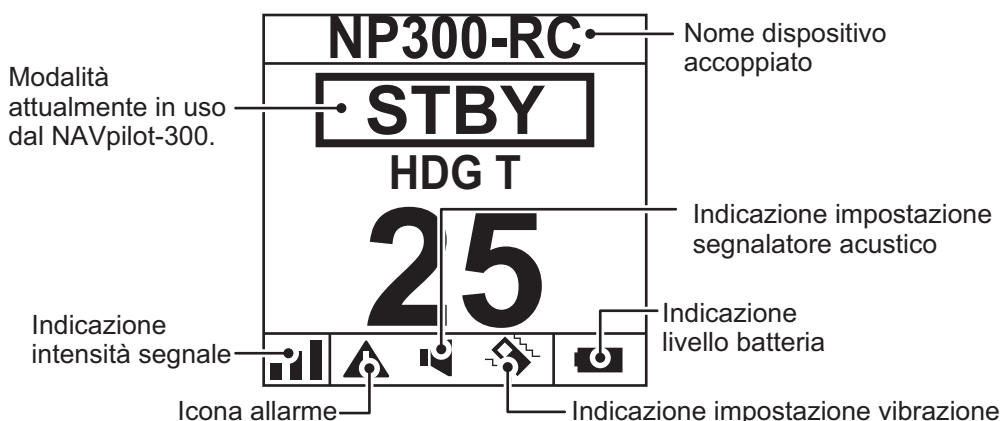
### Spegnimento dell'unità

Per spegnere l'unità, tenere premuto . Appaiono un messaggio e un conto alla rovescia sul display GC-001. Al termine del conto alla rovescia, il controllo remoto si spegne.

**Nota:** Quando [Auto OFF] non è impostato su [OFF], se non avvengono operazioni entro il periodo di tempo impostato, il GC-001 si spegne automaticamente. Vedere la sezione 5.6.6 per dettagli.

## 5.3 Panoramica della videata

La figura seguente mostra una panoramica della videata del GC-001 in modalità STBY. Le informazioni riportate sul GC-001 cambiano in base alla modalità in uso sul NAVpilot-300.



**Nota 1:** L'intensità del segnale è indicata in uno tra quattro livelli, come riportato nella tabella seguente. La distanza dal processore, gli ostacoli e la tensione della batteria possono ridurre l'intensità del segnale. Controllare l'intensità del segnale quando si utilizza il GC-001.

| Indicazione intensità segnale | Livello di intensità   |
|-------------------------------|--|
| Nessuna barra (□□□)           | Segnale estremamente debole o non disponibile. Avvicinarsi al processore.                                    |
| Una barra (■□□)               | Segnale disponibile, ma debole. Alcune caratteristiche e funzioni potrebbero non funzionare come desiderato. |
| Due barre (■■□)               | Intensità segnale nella media.   |
| Tre barre (■■■)               | Segnale forte.   |






**Nota 2:** Quando il livello batteria scende al di sotto del 10%, il GC-001 emette un allarme (vedere la sezione 5.5). Un livello basso di batteria può influire sulla visibilità dello schermo e sulle funzioni del controllo remoto. Per sostituire le batterie, consultare la Guida Utente allegata al GC-001.

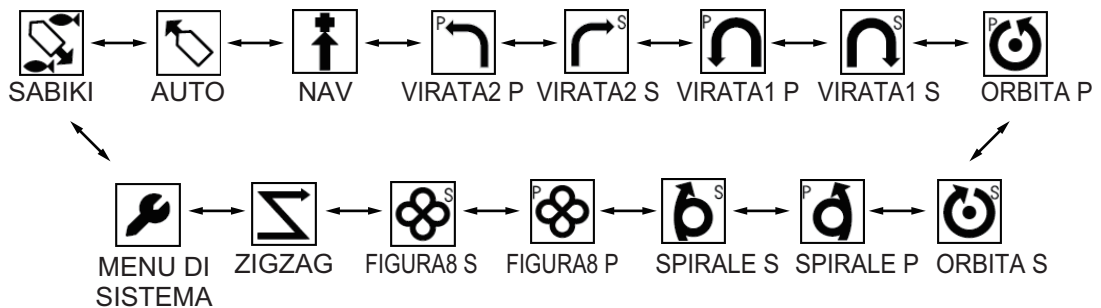
## 5.4 Panoramica del menu di GC-001

Il GC-001 ha un menu principale contenente due tipi di menu.

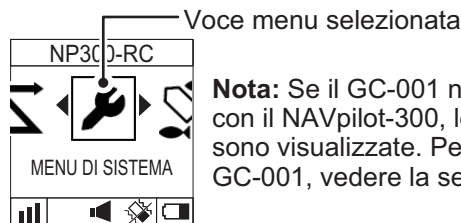
- Menu [VIRATA]: Costituito principalmente da selezioni rapide per virate FishHunter™.
- [MENU SISTEMA]: contiene i menu di impostazione per GC-001. Una volta definite, queste impostazioni non necessitano di regolazioni periodiche.

Per accedere al menu, attenersi alla procedura seguente.


1. Premere . Appare il menu [VIRATA]. Alla prima visualizzazione del menu dopo l'inserimento dell'alimentazione, [SABIKI] è evidenziato. Se viene selezionato un menu diverso con l'alimentazione inserita, viene selezionata l'ultima voce menu utilizzata.
2. Premere , ,  o  per navigare nel menu. Il menu procede nella direzione del pulsante premuto, come illustrato nella figura di esempio seguente.



La voce selezionata appare al centro dello schermo come indicato nella figura riportata di seguito.



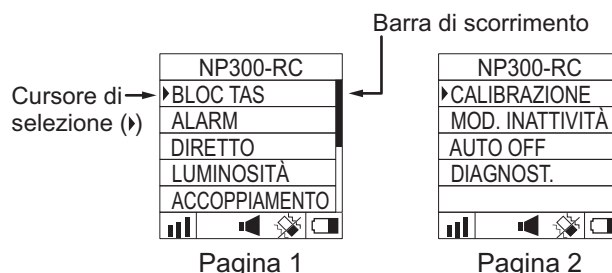
**Nota:** Se il GC-001 non è accoppiato con il NAVpilot-300, le icone menu non sono visualizzate. Per accoppiare il GC-001, vedere la sezione 5.8.

3. Premere  per confermare la selezione.




Se viene selezionata una voce menu diversa da [MENU SISTEMA], il messaggio "CAMBIO MODALITÀ" appare sullo schermo del NAVpilot-300 per informare del cambio di modalità.



Per dettagli sull'uso del GC-001 in ciascuna modalità NAVpilot-300, vedere la sezione 5.9.





Selezionando [MENU SISTEMA] appare il [MENU SISTEMA].

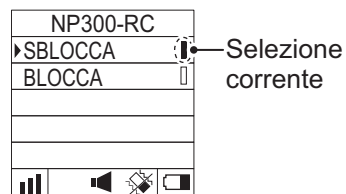



Per informazioni sul [MENU SISTEMA], vedere la sezione 5.6.

4. In [MENU SISTEMA], premere  o  per selezionare una voce menu, quindi premere  per confermare la selezione. Per questo esempio, selezionare [BLOCC. TASTO].

Il cursore di selezione mostra la selezione corrente. Premere  per spostare il cursore verso l'alto o premere  per spostare il cursore verso il basso. Dove sono presenti voci menu non visibili sullo schermo appare la barra di scorrimento.

5. Premere  o  per selezionare una voce menu, quindi premere  per applicare la modifica. Le impostazioni correnti sono indicate con una barra (  ). L'esempio seguente mostra le impostazioni di [BLOCC. TASTO].



6. Premere  diverse volte per chiudere il menu.

**Nota:** Per brevità, le operazioni menu in questo capitolo utilizzano la frase "Selezionare xxxx." per descrivere la selezione del menu.

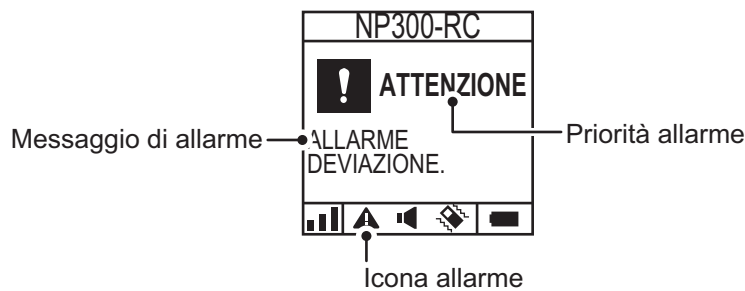
## 5.5 Allarmi GC-001

Gli allarmi appaiono sullo schermo del GC-001 nelle seguenti circostanze:

- Il GC-001 genera un allarme.
- Il GC-001 riceve un allarme generato dal processore.

In base alle impostazioni, il segnalatore acustico suona e il GC-001 vibra per informare della presenza di un allarme. Premere qualsiasi tasto per disattivare il segnalatore acustico e fermare la vibrazione; si chiudono anche i messaggi di allarme visualizzati sul GC-001 e sul NAVpilot-300.

Quando il GC-001 rileva una condizione di allarme, l'icona corrispondente rimane visibile finché non si rimuove la causa dell'allarme. Se la causa dell'allarme è presente dopo tre minuti, il segnalatore acustico emette nuovamente un suono e il messaggio di allarme appare nuovamente.



### 5.5.1 Priorità allarme

Sono previsti tre livelli di priorità di allarme: [Allarme], [Avvertenza] e [Attenzione] (vedere l'articolo 3). Se è presente più di un allarme attivo, appare l'allarme con la priorità più elevata. Se l'allarme generato dal GC-001 è attivo contemporaneamente a un allarme ricevuto dal processore, appare l'allarme GC-001.

### 5.5.2 Elenco allarmi

#### Allarmi generati dal GC-001.

La tabella seguente elenca tutti gli allarmi generati dal GC-001 insieme al relativo significato, al livello di allarme, alla priorità di apparizione e al possibile rimedio.

| Priorità visualizzazione        | Messaggio               | Significato/rimedio   |
|---------------------------------|-------------------------|---|
| <b>Livello Allarme: Allarme</b> |                         |   |
| 1                               | BATTERIA QUASI SCARICA  | La tensione rimanente della batteria è inferiore al 10%. Per sostituire le batterie, consultare la Guida Utente allegata al GC-001. |
| 2                               | ERRORE DI COMUNICAZIONE | È presente un problema di comunicazione tra il GC-001 e il processore. Verificare che il processore sia attivato.                   |

**Allarmi ricevuti dal processore**

La tabella seguente elenca tutti gli allarmi che possono essere ricevuti dal processore insieme alla priorità di apparizione e al corrispondente messaggio di allarme visualizzato sul NAVpilot-300. Per i dettagli relativi al significato e alle azioni correttive per questi allarmi, vedere la sezione 6.6.3. I codici di errore 0001 e 1003 non sono visualizzati sul GC-001.

| <b>Priorità visualizzazione</b>    | <b>Messaggio GC-001</b>                             | <b>Codice errore e messaggio processore</b>   |
|------------------------------------|---|---|
| <b>Livello Allarme: Allarme</b>    |   |   |
| 1                                  | MALFUNZIONAMENTO POMPA SPEGNERE IL SISTEMA.         | Codice di errore: 0002<br>"Malfunzionamento pompa.<br>Controllare il circuito di azionamento."  |
| 2                                  | POMPA SOVRACCARICA. SPEGNERE IL SISTEMA.            | Codice di errore: 0003<br>"Pompa sovraccarica.<br>Controllare il circuito di azionamento."  |
| 3                                  | SURRISCALDAMENTO DELLA POMPA. SPEGNERE IL SISTEMA.  | Codice di errore: 0004<br>"La pompa è surriscaldata.<br>Controllare il circuito di azionamento."  |
| 4                                  | MALFUNZIONAMENTO POMPA TIMONE. SPEGNERE IL SISTEMA. | Codice di errore: 0005<br>"Malfunzionamento pompa timone.<br>Controllare il circuito di azionamento."   |
| 5                                  | ERRORE ANGOLO TIMONE. SPEGNERE IL SISTEMA.          | Codice di errore: 0006<br>"Errore angolo timone.<br>Controllare il circuito di azionamento."  |
| <b>Livello Allarme: Avvertenza</b> |   |   |
| 6                                  | RIDURRE VELOCITÀ PER SABIKI (<5KN).                 | Codice di errore: 1001<br>"Ridurre velocità per SABIKI (<5kn)"  |
| 7                                  | ERRORE DI COMUNICAZIONE SISTEMA EVC.                | Codice di errore: 1002<br>"Errore di comunicazione con il sistema EVC."   |
| 8                                  | DATI DI ROTTA NON DISPONIBILI.                      | Codice di errore: 1004<br>"Dati di rotta non disponibili."  |
| 9                                  | MODIFICA IMPROVVISA IN DATI DI ROTTA.               | Codice di errore: 1005<br>"Modifica improvvisa in dati di rotta."   |
| 10                                 | ERRORE SENSORE VELOCITÀ.                            | Codice di errore: 1006<br>"Errore sensore velocità."  |
| 11                                 | INIZIALIZZAZIONE SENSORE DI ROTTA.                  | Codice di errore: 1013<br>"Inizializzazione sensore di rotta. Sono necessari due minuti, si prega di attendere."  |
| 12                                 | DATI DI VELOCITÀ NON DISPONIBILI.                   | Codice di errore: 1007<br>"Dati di velocità non disponibili.<br>Controllare l'origine velocità oppure inserire manualmente il valore velocità in Impostazione Parametri." |
| 13                                 | DATI NAV NON DISPONIBILI.                           | Codice di errore: 1008<br>"Dati NAV non disponibili."   |
| 14                                 | QUALITÀ DATI NAV RIDOTTA.                           | Codice di errore: 1009<br>"Qualità dati NAV ridotta."   |


| <b>Priorità visualizzazione</b>    | <b>Messaggio GC-001</b>                           | <b>Codice errore e messaggio processore</b>  |
|------------------------------------|---|--|
| 15                                 | DATI DI POSIZIONE NON DISPONIBILI.                | Codice di errore: 1010<br>"Dati di posizione non disponibili."   |
| 16                                 | TROPPO VELOCE PER QUESTA MODALITÀ.                | Codice di errore: 1011<br>"Troppo veloce per questa modalità. Ridurre la velocità a meno di 10 kt."  |
| 17                                 | ERRORE DATI DI BACKUP.                            | Codice di errore: 1012<br>"Errore dati di backup."   |
| <b>Livello Allarme: Attenzione</b> |   |  |
| 18                                 | TENSIONE DI INPUT TROPPO BASSA.                   | Codice di errore: 2001<br>"Tensione di input troppo bassa."  |
| 19                                 | TENSIONE DI INPUT TROPPO ALTA.                    | Codice di errore: 2002<br>"Tensione di input troppo alta."   |
| 20                                 | ERRORE PARAMETRI MODALITÀ NAV. CAMBIARE MODALITÀ. | Codice di errore: 2003<br>"Errore parametri modalità NAV. Cambiare modalità."  |
| 21                                 | IMPOSTAZIONI BUSSOLA INCOMPLETE.                  | Codice di errore: 2004<br>"Impostazioni bussola incomplete. Impostare la calibrazione bussola dal menu."                                   |
| 22                                 | ORIGINE ROTTA MODIFICATA.                         | Codice di errore: 2005<br>"L'origine della rotta è cambiata. Impostazioni bussola incomplete. Impostare la calibrazione bussola dal menu." |
| 23                                 | OVERRIDE EVC.                                     | Codice di errore: 2008<br>"Override EVC."  |
| 24                                 | ARRIVO AL WAYPOINT FINALE.                        | Codice di errore: 2009<br>"Arrivo al waypoint finale."   |
| 25                                 | WAYPOINT AGGIORNATO.                              | Codice di errore: 2010<br>"Waypoint aggiornato."   |
| 26                                 | MODALITÀ PESCA ATTIVATA.                          | Codice di errore: 2011<br>"Modalità Fish Hunter attivata."   |
| 27                                 | ALLARME DI GUARDIA.                               | Codice di errore: 2013<br>"Allarme di guardia!"  |
| 28                                 | ORIGINE POSIZIONE MODIFICATA.                     | Codice di errore: 2006<br>"L'origine della posizione è cambiata."  |
| 29                                 | ORIGINE VELOCITÀ MODIFICATA.                      | Codice di errore: 2007<br>"Origine velocità modificata."   |
| 30                                 | MODALITÀ NAV COMPLETA. CAMBIO MODALITÀ.           | Codice di errore: 2014<br>"Modalità NAV completa. Cambio modalità."  |
| 31                                 | ERRORE SENSORE TIMONE.                            | Codice di errore: 2017<br>"Errore sensore timone."   |
| 32                                 | ALERT DEVIAZIONE.                                 | Codice di errore: 2015<br>"Alert deviazione."  |
| 33                                 | ALLARME DI GUARDIA.                               | Codice di errore: 2016<br>"Allarme di guardia!"  |



## 5.6 Come regolare le impostazioni per il GC-001

Tutte le impostazioni per il GC-001 possono essere regolate o modificate da [MENU SISTEMA].



**Nota 1:** Le procedure descritte in questa sezione utilizzano la frase "Aprire il [MENU SISTEMA]. "Per l'accesso al [MENU SISTEMA], vedere la sezione 5.4.

**Nota 2:** Le procedure descritte in questa sezione utilizzano la frase "Chiudere il menu."Questo significa "Premere  più volte finché appare la videata principale."

### 5.6.1 Come bloccare/sbloccare i tasti

È possibile bloccare i tasti per evitare l'attivazione accidentale.

Per bloccare o sbloccare i tasti, attenersi alla procedura seguente.

1. Aprire il menu [SISTEMA].
2. Selezionare [BLOCC TASTO].
3. Selezionare [BLOCCA] per bloccare i tasti. Viene visualizzato il messaggio "BLOC TAS" appare sullo schermo e tutti i tasti, eccetto , sono bloccati.
4. Per sbloccare i tasti, premere , quindi selezionare [SBLOCCA].
5. Chiudere il menu.

**Nota:** I tasti si sbloccano automaticamente se si attiva un allarme o se si disinserisce l'alimentazione.

### 5.6.2 Come modificare le impostazioni del segnalatore acustico e delle vibrazioni

Il GC-001 può emettere un allarme acustico e/o vibrare per informare della presenza di allarmi. Entrambi l'allarme acustico (segnalatore) e la vibrazione possono essere attivati o disattivati a seconda della proprie esigenze.





Per modificare le impostazioni del segnalatore acustico e delle vibrazioni, attenersi alla seguente procedura.

1. Aprire il menu [SISTEMA].
2. Selezionare [ALLARME]. Appare il menu segnalatore acustico e vibrazioni.
3. Selezionare [BUZZER] o [VIBRAZIONE] come opportuno.
4. Selezionare [ON] o [OFF] come opportuno.

Con [BUZZER] impostato su [ON], il segnalatore suona per circa due secondi.


Con [VIBRAZIONE] impostato su [ON], l'unità vibra per circa due secondi.

Inoltre, le indicazioni relative alla vibrazione e al segnalatore al fondo dello schermo cambiano in base alle impostazioni come indicato nella tabella seguente.

|          | [ON]  | [OFF]   |              | [ON]  | [OFF]   |
|----------|---|---|--------------|---|---|
| [BUZZER] |  |  | [VIBRAZIONE] |  |  |

5. Chiudere il menu.

### 5.6.3 Come abilitare/disabilitare la funzione gestuale

La funzione gestuale consente di “manovrare” l'imbarcazione semplicemente premendo il tasto **DIRECT** () mentre si sposta il GC-001.

Per abilitare la funzione gestuale, attenersi alla procedura seguente.

1. Aprire il menu [SISTEMA].
2. Selezionare [DIRETTO], quindi selezionare [ON] o [OFF] come opportuno.
3. Chiudere il menu.

**Nota:** Per informazioni sull'uso della funzione gestuale, vedere sezione 5.7.

### 5.6.4 Come accendere/spegnere la retroilluminazione dello schermo

Lo schermo LCD del GC-001 ha una retroilluminazione che può essere accesa o spenta a seconda delle esigenze.

Per accendere/spegnere la retroilluminazione, attenersi alla procedura seguente.

1. Aprire il menu [SISTEMA].
2. Selezionare [RETROILLUMINAZIONE], quindi selezionare [ON] o [OFF] come opportuno.
3. Chiudere il menu.

### 5.6.5 Come impostare il timer di inattività

Se il GC-001 rimane inattivo per il tempo impostato in [MOD. INATTIVITÀ], il GC-001 passa alla modalità inattività per risparmiare batteria e aumentare la durata dell'LCD. Il timer inizia immediatamente dopo l'ultima operazione. Qualsiasi attività prima che trascorra il tempo impostato azzerà il timer.

Per impostare il timer di inattività, attenersi alla procedura seguente.

1. Aprire il menu [SISTEMA].
2. Selezionare [MOD. INATTIVITÀ] Appaiono le impostazioni del timer di inattività.
3. Selezionare il timer appropriato. Le selezioni disponibili sono [30SEC] (trenta secondi), [1MIN] (un minuto) e [3MIN] (tre minuti).
4. Chiudere il menu.

### 5.6.6 Come utilizzare la funzione [AUTO OFF]

È possibile impostare un tempo, analogamente al timer di inattività, trascorso il quale il GC-001 si spegne automaticamente.

Per impostare il tempo [AUTO OFF], attenersi alla procedura seguente.

1. Aprire il menu [SISTEMA].
2. Selezionare [AUTO OFF]. Appaiono le impostazioni del tempo.
3. Selezionare il tempo appropriato. Le selezioni disponibili sono [OFF], [1H] (un'ora), [3H] (tre ore) e [6H] (sei ore).  
Il GC-001 si spegne una volta trascorso il tempo impostato qui, quando il GC-001 è in modalità di inattività. Selezionare [OFF] per disabilitare la funzione [AUTO OFF].
4. Chiudere il menu.


### 5.7 Come utilizzare la funzione gestuale

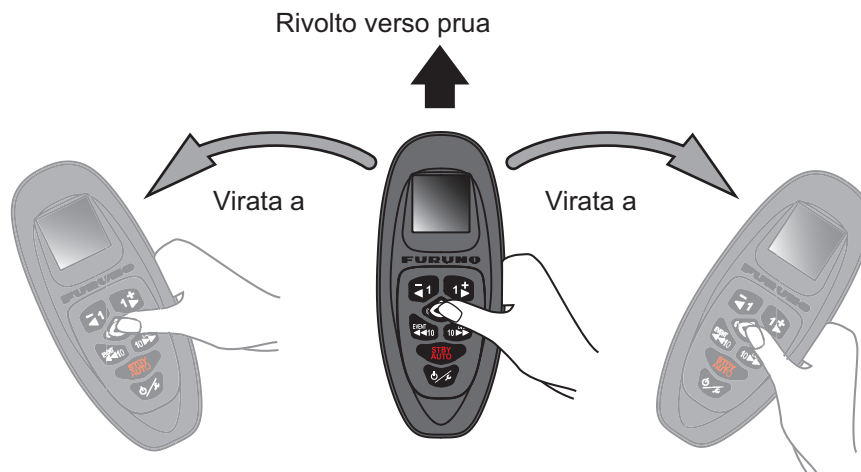
La funzione gestuale consente di virare a distanza l'imbarcazione, senza utilizzare il timone. Prima di utilizzare questa funzione, controllare quanto segue:

- Il GC-001 e il NAVpilot-300 sono accesi?  
Per utilizzare questa funzione, entrambe le unità devono essere attive.
- La funzione gestuale è abilitata?  
Per controllare questa impostazione, vedere la sezione 5.6.3.
- Il GC-001 è accoppiato al sistema?  
Se è presente un solo GC-001, l'accoppiamento è già effettuato. Per la procedura di accoppiamento di GC-001 aggiuntivi, vedere la sezione 5.8.

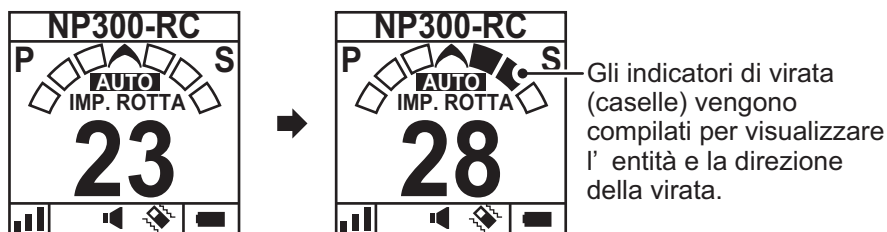
Per utilizzare la funzione gestuale, attenersi alla procedura seguente.

**Nota:** Informare l'equipaggio e i passeggeri prima di utilizzare la funzione gestuale.


1. Facendo riferimento a sezione 2.2 o sezione 5.9.2, impostare il sistema in modalità AUTO.  
La funzione gestuale non è disponibile in altre modalità.
2. Rivolti alla prua, premere  senza rilasciare.
3. Spostare il GC-001, in un arco orizzontale nella direzione in cui si desidera virare. Il timone viene regolato per virare l'imbarcazione in quella direzione.



La direzione di virata e le indicazioni di rilevamento sul GC-001 cambiano di conseguenza. L'esempio seguente mostra una virata a destra.



Vi sono tre caselle di indicazione virata per entrambe sinistra e destra. A seconda dell'entità della virata, le caselle si completano di conseguenza.

4. Rilasciare .

La rotta alla quale si rilascia il tasto diventa la rotta impostata.

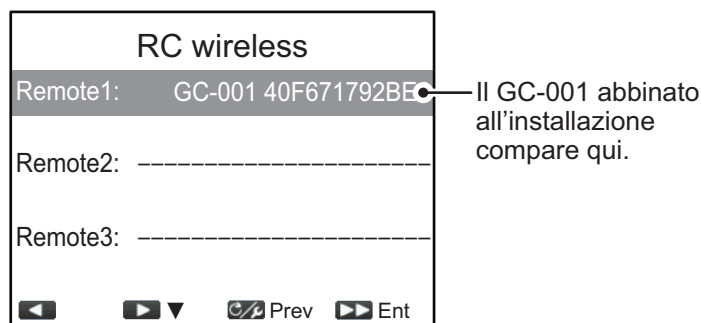
## 5.8 Come collegare (accoppiare) il GC-001 al NAVpilot-300

Il sistema NAVpilot-300 comunica con il GC-001 tramite Bluetooth®. Per utilizzare il GC-001 con il NAVpilot-300, i sistemi devono essere accoppiati. È possibile collegare un massimo di tre GC-001 al processore. Il sistema NAVpilot è fornito con un GC-001 accoppiato all'installazione.

**Nota:** Quando più di un GC-001 è accoppiato al sistema, per evitare funzionamenti contemporanei, viene utilizzato l'ultimo segnale remoto ricevuto.

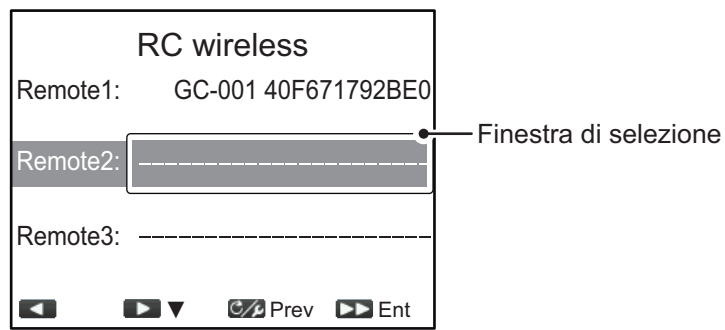
Per accoppiare un nuovo GC-001 al sistema, attenersi alla procedura seguente.




1. Sul NAVpilot-300, aprire il menu.
2. Selezionare [Wireless RC]. Vengono elencati i GC-001 accoppiati al NAVpilot-300. Il sistema NAVpilot-300 è già collegato a un GC-001 e il GC-001 collegato compare all'inizio dell'elenco. I collegamenti disponibili risultano vuoti (indicati come "barre").



## 5. CONTROLLO REMOTO GC-001

3. Selezionare [Remoto1], [Remoto2] o [Remoto3] come opportuno. Si apre la finestra di selezione del dispositivo.



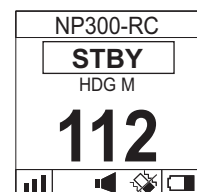
4. Sul GC-001, premere  per accendere il GC-001.
5. Al completamento del processo di avvio per il GC-001, premere . Appare il menu GC-001.
6. Selezionare [MENU SISTEMA].
7. Selezionare [ACCOPIAMENTO].
8. Selezionare [SÌ]. Viene visualizzato il messaggio "ACCOPIAMENTO IN CORSO..." appare sul display GC-001.
9. Sul NAVpilot-300, selezionare il GC-001 da accoppiare dalla finestra di selezione dispositivo, quindi premere .



**Nota:** Se non si seleziona il GC-001 da accoppiare entro 20 secondi, il messaggio "TIME OUT!" compare sul GC-001 e la finestra di selezione dispositivo su NAVpilot-300 si chiude. In questo caso, ripetere la procedura a partire dal punto 8.

Il sistema NAVpilot-300 e il GC-001 sono collegati e accoppiati quando la finestra STBY (esempio a destra) si apre sul GC-001.

10. Chiudere il menu.










## 5.9 Operazioni GC-001 con NAVpilot-300

La funzione della maggior parte dei tasti del GC-001 cambia in base alla modalità di funzionamento del NAVpilot-300. Le sezioni seguenti descrivono il funzionamento di ogni tasto in base alla modalità operativa di NAVpilot-300.

**Nota:** Quando più di un GC-001 è accoppiato al sistema, per evitare funzionamenti contemporanei, viene utilizzato l'ultimo segnale remoto ricevuto.








### 5.9.1 Modalità Standby (STBY)



| Nome   | Descrizione   |
|--|---|
| Tasto <b>PORT1</b><br>        | <u>Pressione prolungata:</u><br>Attiva la modalità [NFU(PORT)] finché non viene rilasciato il tasto. Rilasciare il tasto per tornare alla modalità STBY.  |
| Tasto <b>PORT10</b><br>       |   |
| Tasto <b>STBD1</b><br>        | <u>Pressione prolungata:</u><br>Attiva la modalità [NFU(PORT)] finché non viene rilasciato il tasto. Rilasciare il tasto per tornare alla modalità STBY.  |
| Tasto <b>STBD10</b><br>     |   |
| Tasto <b>DIRECT</b><br>     | Nessuna funzione in modalità [STBY].  |
| Tasto <b>STBY AUTO</b><br>  | <u>Pressione breve, senza destinazione impostata sul navigatore GPS:</u><br>Attiva la modalità [AUTO].<br><br><u>Pressione breve, con destinazione impostata sul navigatore GPS:</u><br>Aprire la finestra di selezione modalità ([NAV]/[AUTO]/[CANCEL]). |
| Tasto <b>POWER/MENU</b><br> | <u>Pressione breve:</u><br>Visualizza il menu [VIRATA].<br><br><u>Pressione prolungata:</u><br>Spegnere il GC-001.  |


**Nota 1:** In modalità STBY, il tasto  non ha la funzione “pressione prolungata”.

**Nota 2:** In modalità STBY, i tasti  ,  ,  e  non hanno la funzione “pressione breve”.








## 5.9.2 Modalità AutoPilota (AUTO)

| Nome   | Descrizione  |
|--|--|
| Tasto <b>PORT1</b><br>        | <u>Pressione breve:</u><br>Modifica la rotta del NAVpilot-300 a sinistra di 1°.                                    |
| Tasto <b>PORT10</b><br>       | <u>Pressione breve:</u><br>Modifica la rotta del NAVpilot-300 a sinistra di 10°.                                   |
| Tasto <b>STBD1</b><br>        | <u>Pressione breve:</u><br>Modifica la rotta del NAVpilot-300 a sinistra di 1°.                                    |
| Tasto <b>STBD10</b><br>       | <u>Pressione breve:</u><br>Modifica la rotta del NAVpilot-300 a sinistra di 10°.                                   |
| Tasto <b>DIRECT</b><br>       | Attiva la funzione gestuale. Vedere la sezione 5.7 per informazioni sull'uso della funzione gestuale.              |
| Tasto <b>STBY AUTO</b><br>   | <u>Pressione breve:</u><br>Attiva la modalità [STBY].  |
| Tasto <b>POWER/MENU</b><br> | <u>Pressione breve:</u><br>Visualizza il menu [VIRATA].<br><br><u>Pressione prolungata:</u><br>Spegnere il GC-001. |

**Nota 1:** In modalità AUTO, tutti i tasti, eccetto  e , non hanno la funzione “pressione prolungata”.

**Nota 2:** Per utilizzare il tasto , l'impostazione per [DIRETTO] nel menu [SISTEMA] deve essere su [ON]. Se [DIRETTO] è su [OFF], il tasto non ha funzioni in modalità AutoPilota.

### 5.9.3 Modalità Navigazione (NAV)








| Nome   | Descrizione  |
|--|--|
| Tasto <b>PORT1</b><br>        | <u>Pressione prolungata:</u><br>Attiva la modalità [DODGE(PORT)] finché non viene rilasciato il tasto. Rilasciare il tasto per tornare alla modalità di virata corrente. |
| Tasto <b>PORT10</b><br>       |  |
| Tasto <b>STBD1</b><br>        | <u>Pressione prolungata:</u><br>Attiva la modalità [DODGE(PORT)] finché non viene rilasciato il tasto. Rilasciare il tasto per tornare alla modalità di virata corrente. |
| Tasto <b>STBD10</b><br>       |  |
| Tasto <b>DIRECT</b><br>       | Nessuna funzione in modalità [NAV].  |
| Tasto <b>STBY AUTO</b><br>   | <u>Pressione breve:</u><br>Attiva la modalità [STBY].  |
| Tasto <b>POWER/MENU</b><br> | <u>Pressione breve:</u><br>Visualizza il menu [VIRATA].<br><br><u>Pressione prolungata:</u><br>Spegnere il GC-001.   |


**Nota 1:** In modalità NAV, il tasto  non ha la funzione “pressione prolungata”.





**Nota 2:** In modalità NAV, i tasti  ,  ,  e  non hanno la funzione “pressione breve”.










### 5.9.4 Modalità VIRATA e FishHunter™.


| Nome   | Descrizione  |
|--|--|
| Tasto <b>PORT1</b><br>        | <u>Pressione prolungata:</u><br>Attiva la modalità [DODGE(PORT)] finché non viene rilasciato il tasto. Rilasciare il tasto per tornare alla modalità di virata corrente. |
| Tasto <b>PORT10</b><br>       |  |
| Tasto <b>STBD1</b><br>        | <u>Pressione prolungata:</u><br>Attiva la modalità [DODGE(PORT)] finché non viene rilasciato il tasto. Rilasciare il tasto per tornare alla modalità di virata corrente. |
| Tasto <b>STBD10</b><br>       |  |
| Tasto <b>DIRECT</b><br>       | Nessuna funzione in nessuna delle modalità sopra indicate.   |
| Tasto <b>STBY AUTO</b><br>   | <u>Pressione breve:</u><br>Attiva la modalità [STBY].  |
| Tasto <b>POWER/MENU</b><br> | <u>Pressione breve:</u><br>Visualizza il menu [VIRATA].<br><br><u>Pressione prolungata:</u><br>Spegnere il GC-001.   |

**Nota 1:** In una qualsiasi delle modalità sopra indicate, il tasto  non ha la funzione “pressione prolungata”.

**Nota 2:** In una qualsiasi delle modalità sopra indicate, i tasti  ,  ,  e  non hanno la funzione “pressione breve”.

### 5.9.5 Modalità SABIKI™










| Nome   | Descrizione   |
|--|---|
| Tasto <b>PORT1</b><br>        | <u>Pressione breve:</u><br>Modifica la rotta del NAVpilot-300 a sinistra di 1°.                                     |
| Tasto <b>PORT10</b><br>       | <u>Pressione breve:</u><br>Modifica la rotta del NAVpilot-300 a sinistra di 10°.                                    |
| Tasto <b>STBD1</b><br>        | <u>Pressione breve:</u><br>Modifica la rotta del NAVpilot-300 a destra di 1°.                                       |
| Tasto <b>STBD10</b><br>       | <u>Pressione breve:</u><br>Modifica la rotta del NAVpilot-300 a destra di 10°.                                      |
| Tasto <b>DIRECT</b><br>       | Nessuna funzione in modalità SABIKI™.   |
| Tasto <b>STBY AUTO</b><br>   | <u>Pressione breve:</u><br>Attiva la modalità [STBY].   |
| Tasto <b>POWER/MENU</b><br> | <u>Pressione breve:</u><br>Visualizza il menu [VIRATA].<br><br><u>Pressione prolungata:</u><br>Spegnerne il GC-001. |

**Nota:** In modalità SABIKI™, non è prevista la funzione pressione prolungata per nessun tasto eccetto .

## 5.10 Menu di diagnostica

Il menu [DIAGNOSTICA] contiene gli strumenti per la diagnosi del GC-001. Per accedere al menu [DIAGNOSTICA], attenersi alla procedura seguente.

1. Fare riferimento alla sezione 5.4, per accedere al [MENU SISTEMA].
2. Selezionare [DIAGNOSTICA]. Si apre il menu [DIAGNOSTICA].

| Voce di menu               | Descrizione  |
|----------------------------|--|
| [TEST BT]                  | Test dell'intensità del segnale Bluetooth®. Utilizzato al momento dell'installazione.  |
| [CAMBIO ALIMENTAZIONE]     | Questa opzione di menu è riservata ai tecnici specializzati.   |
| [BATTERIA]                 | Controlla la carica della batteria rimanente.  |
| [AUTOTEST]                 | Effettua un test diagnostico del GC-001. Questo test controlla lo stato di RAM, ROM, BACKUP e le versioni del programma per il GC-001.   |
| [TEST DEI TASTI]           | Controlla lo stato dei tasti GC-001. Premere ogni tasto per evidenziare la casella corrispondente sul display. Premere nuovamente il tasto per rimuovere l'evidenziazione. Se un tasto non si evidenzia alla pressione, rivolgersi al rivenditore per assistenza.<br>Per uscire da questo test, premere  tre volte in rapida successione.                   |
| [TEST GIROSCOPIO]          | Utilizzare questo test se la funzione gestuale è lenta o non risponde. Premere  , quindi muovere delicatamente il GC-001. I valori per le indicazioni X, Y e Z devono variare con ciascun movimento. Qualora uno qualsiasi di questi valori non cambiasse, potrebbe essere necessario dover sostituire il GC-001. Contattare il rivenditore per assistenza. |
| [TEST SCHERMO]             | Effettua un controllo dello schermo LCD. Premere  per visualizzare in sequenza le videate di prova. Premere  per uscire da questo test.  |
| [TEST SEGALATORE]          | Effettua il test del segnalatore di allarme. Premere  per attivare il suono del segnalatore oppure premere  per disattivare il suono del segnalatore.  |
| [TEST VIBRAZIONI]          | Effettua il test delle vibrazioni di allarme. Premere  per attivare la vibrazione oppure premere  per disattivare la vibrazione.   |
| [MODALITÀ RE]              | Questa voce menu non è utilizzata.   |
| [SPURIO]                   | Questa voce menu non è utilizzata.   |
| [AZZERAMENTO IMPOSTAZIONI] | Ripristina tutte le impostazioni di GC-001 in base ai valori predefiniti di fabbrica. Per ripristinare le impostazioni predefinite, selezionare [S], quindi premere  .   |

3. Effettuare i test richiesti.  
Quando i risultati indicano "NG" o il test non può essere effettuato, contattare il rivenditore locale.
4. Chiudere il menu.

# 6. MANUTENZIONE E RISOLUZIONE DEI PROBLEMI

Questo capitolo descrive le procedure per la manutenzione e la risoluzione dei problemi.

## AVVISO

**Non applicare vernice, sigillante anti-corrosione o spray per contatti alle parti in plastica o al rivestimento dell'apparecchiatura.**

I prodotti in essi contenuti potrebbero danneggiare le parti in plastica e il rivestimento dell'apparecchiatura.

## 6.1 Manutenzione preventiva

Per ottenere le massime prestazioni dall'apparecchiatura è necessaria una manutenzione regolare. Creare un programma di manutenzione che includa gli elementi riportati di seguito.

| Voce                           | Punto di controllo   | Soluzione  |
|--------------------------------|--|--|
| Connettori                     | Controllare che i connettori siano collegati saldamente.     | Stringere i connettori allentati.  |
| Cavi                           | Verificare che i cavi non siano danneggiati o corrosi.       | Sostituire i cavi come necessario.   |
| Processore, unità di controllo | Polvere o sporcizia sulle unità.                             | Pulire le unità con un panno morbido e asciutto. Per lo sporco ostinato, utilizzare un panno inumidito con detergente delicato per rimuoverlo e quindi passare l'unità con un altro panno morbido e asciutto. Non utilizzare acetone, benzene o altri solventi in quanto danneggiano l'unità.  |
| LCD                            | La polvere sullo schermo LCD rende poco visibile l'immagine. | Pulire lo schermo LCD con cautela per evitare di danneggiarlo, utilizzando carta velina e un detergente per LCD. Per rimuovere sporcizia o depositi di sale, pulire lo schermo LCD con carta per lenti e un detergente per LCD in modo da sciogliere la sporcizia o il sale. Sostituire frequentemente la carta per evitare che il sale o la sporcizia danneggi lo schermo LCD. Non utilizzare solventi quali diluenti, acetone o benzina. |

## 6.2 Sostituzione del fusibile

Un fusibile (125V 2A) nel processore protegge l'apparecchiatura da collegamenti a polarità inversa della rete elettrica dell'imbarcazione e da eventuali guasti dell'apparecchiatura stessa. Se il fusibile interviene, non è possibile accendere l'unità. Contattare il rivenditore locale per assistenza.

### AVVERTENZA

**Utilizzare il fusibile appropriato.**


L'uso del fusibile sbagliato può provocare incendi o danni all'apparecchiatura.

| Nome parte | Tipo               | N. di codice   | Note                           |
|------------|--------------------|----------------|--------------------------------|
| Fusibile   | FGMB-A 125V 2A PBF | 000-157-479-10 | Fornito come parte di ricambio |

## 6.3 Risoluzione dei problemi

Nella tabella seguente vengono forniti i possibili problemi e le procedure per ripristinare il normale funzionamento.

| Problema  | Causa possibile/soluzione  |
|---|--|
| Processore/Unità di controllo                             |  |
| L'unità non si accende.                                   | <ul style="list-style-type: none"> <li>Controllare i collegamenti dei cavi tra il sistema e l'alimentazione (quadro interruttori, ecc.)</li> <li>Verificare che i cavi e i connettori non siano danneggiati.</li> <li>Controllare che la batteria a bordo imbarcazione sia entro la tensione specificata.</li> <li>Il fusibile potrebbe essere bruciato. Contattare il rivenditore locale per predisporre la sostituzione.</li> </ul>  |
| Non appare nulla sullo schermo.                           | Premere diverse volte  per regolare la luminosità.   |
| Quando si preme un tasto, l'apparecchiatura non risponde. | <ul style="list-style-type: none"> <li>Controllare che l'unità di controllo sia correttamente collegata al processore.</li> <li>Verificare che i cavi e le connessioni non siano danneggiati.</li> <li>Spegnere e riaccendere l'apparecchiatura. Se il problema persiste, contattare il rivenditore locale per assistenza. Se compare il messaggio "Collegamento al processore in corso...", attendere alcuni minuti affinché il sistema completi il processo di avvio.</li> </ul> |
| Il timone non risponde in modalità AUTO.                  | <ul style="list-style-type: none"> <li>Se è installata un'unità di riferimento timone, effettuare [Imp.ne Limiti Timone] e quindi un [Test Timone]. Vedere il Manuale di installazione (IME-72840-xx; "xx" indica la versione) per i dettagli.</li> <li>Per le imbarcazioni Fantum Feedback™, effettuare un test timone. Vedere il Manuale di installazione (IME-72840-xx; "xx" indica la versione) per i dettagli.</li> </ul>   |

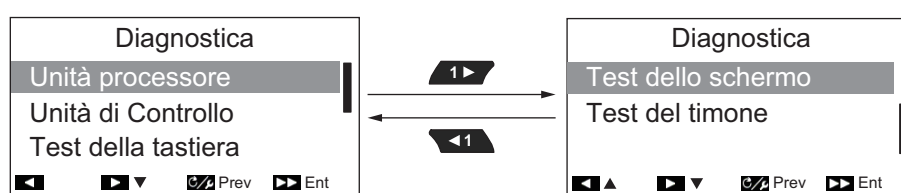
| Problema  | Causa possibile/soluzione   |
|---|---|
| La modalità AUTO Avanzato non si attiva.                                | <ul style="list-style-type: none"> <li>Controllare i collegamenti tra questo sistema e il dispositivo GPS collegato.</li> <li>Controllare se il dispositivo GPS funziona normalmente.</li> <li>Controllare l'impostazione per l'immissione dati (vedere la sezione 4.3).</li> </ul>   |
| Le indicazioni della bussola e la rotta visualizzata sono diverse.      | Potrebbe essere necessario l'offset della bussola. Vedere il Manuale di installazione (IME-72840-xx; "xx" indica la versione) per i dettagli.   |
| Mancata ricezione dei dati NMEA2000.                                    | Verificare che la rete NMEA2000 sia attivata. Se NAVpilot viene acceso prima della rete NMEA2000, riavviare il NAVpilot.  |
| <b>Controller interfaccia gestuale GC-001</b>                           |   |
| L'unità non si accende.   | Sostituire le batterie. Per la procedura di sostituzione delle batterie, consultare la Guida Utente allegata al GC-001.   |
| Non appare nulla sullo schermo o il display non risulta visibile.       | <ul style="list-style-type: none"> <li>Il GC-001 potrebbe essere in modalità inattività. Premere un tasto qualsiasi.</li> <li>Il valore della tensione batteria potrebbe essere basso. Sostituire le batterie. Per la procedura di sostituzione delle batterie, consultare la Guida Utente allegata al GC-001.</li> </ul>   |
| Il menu [VIRATA] non è visualizzato.                                    | Fare riferimento a sezione 5.8 per controllare le impostazioni di accoppiamento.  |
| Le operazioni GC-001 non vengono inviate al sistema NAVpilot.           | <ul style="list-style-type: none"> <li>Fare riferimento a sezione 5.8 per controllare le impostazioni di accoppiamento.</li> <li>Fare riferimento a sezione 5.3 per controllare l'intensità del segnale. Se l'indicazione presenta una barra o meno, avvicinarsi al processore. Inoltre, controllare la descrizione delle linee guida Bluetooth® nella Guida Utente fornita con il GC-001.</li> </ul>   |
| La funzione gestuale non funziona.                                      | <ul style="list-style-type: none"> <li>Facendo riferimento a sezione 5.6.3, controllare che [DIRETTO] sia impostato su [ON].</li> <li>Fare riferimento a sezione 5.8 per controllare le impostazioni di accoppiamento.</li> <li>Fare riferimento a sezione 5.3 per controllare l'intensità del segnale. Se l'indicazione presenta una barra o meno, il segnale potrebbe essere interrotto o arrestato. Avvicinarsi al processore e riprovare.</li> </ul>  |
| FAP-3011 e GC-001 indicano modalità diverse dopo il cambio di modalità. | <ul style="list-style-type: none"> <li>Attendere alcuni istanti per consentire il trasferimento di dati tra le due unità. Quando i dati sono ricevuti correttamente, il display cambia.</li> <li>Cambiare modalità dal FAP-3011.</li> </ul>   |
| Al ricevimento di un allarme l'alimentazione si disinserisce.           | <ul style="list-style-type: none"> <li>Facendo riferimento alla sezione 5.10, effettuare un test vibrazione. Se l'alimentazione si disinserisce quando si preme , il motore della vibrazione potrebbe essere difettoso. Contattare il rivenditore locale per assistenza. <b>Soluzione provvisoria in caso di motore vibrazione difettoso:</b> Facendo riferimento alla sezione 5.6.2, spegnere la vibrazione. Il GC-001 rimane alimentato ma non genera più una vibrazione per informare della presenza di allarmi.</li> </ul> |
| La zona in prossimità delle batterie diventa calda al tatto.            | Verificare che non vi siano oggetti estranei tra le batterie e i terminali delle batterie. Per accedere alle batterie, consultare la Guida Utente allegata al GC-001.   |

## 6.4 Diagnostica

NAVpilot contiene funzioni diagnostiche che controllano processore, unità di controllo, input/output NMEA 183, bus CAN, tastiera, schermo, timone e ruota del timone (solo sensore timone Accu-Steer FPS 12V/24V). I test sono destinati ai tecnici dell'assistenza ma è possibile eseguirli per fornire informazioni utili ai tecnici dell'assistenza.

### 6.4.1 Menu di diagnostica

1. In modalità STBY o OVRD, aprire il menu.
2. Selezionare [Altri Menu].
3. Selezionare [Impostaz. Sistema].
4. Selezionare [Diagnostica]. Si apre il menu [Diagnostica].



**Nota:** Il contenuto del menu [Diagnostica] cambia in base alle impostazioni di installazione per il NAVpilot-300.

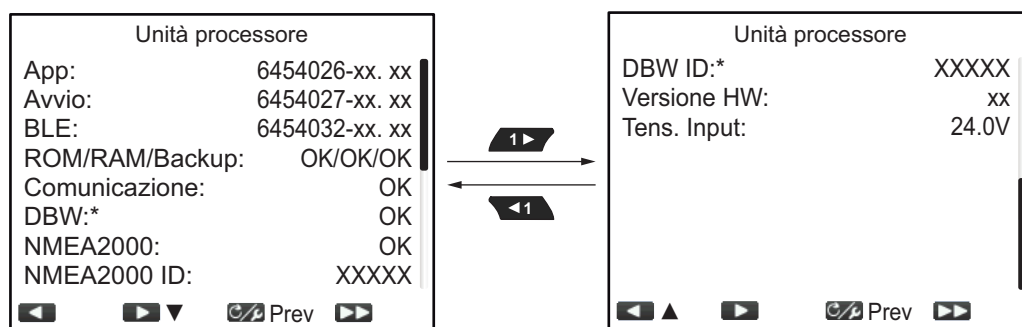
Vedere la sezione corrispondente per i dettagli relativi a ciascuna voce nel menu [Diagnostica].

- Processore: sezione 6.4.2.
- Unità di Controllo: sezione 6.4.3.
- Test della tastiera: sezione 6.4.4.
- Test schermo: sezione 6.4.5.
- Test del timone: sezione 6.4.6.

## 6.4.2 Test del processore

Il test verifica il corretto funzionamento del processore.

Per eseguire questo test, aprire il menu [Diagnostica] e selezionare [Processore].




“x” indica il numero versione

“X” indica il numero ID NMEA2000

\*: visualizzato solo per imbarcazioni EVCS

I risultati sono indicati con “OK” per lo stato normale, “NG” per lo stato anormale. Se per ogni voce viene visualizzato “NG”, ripetere il test. Se il risultato è ancora “NG”, rivolgersi al rivenditore.

Per tornare al menu Diagnostica, premere .

Per tornare alla videata di visualizzazione normale (chiuder i menu), premere senza rilasciare .

### Descrizione voci del test del processore

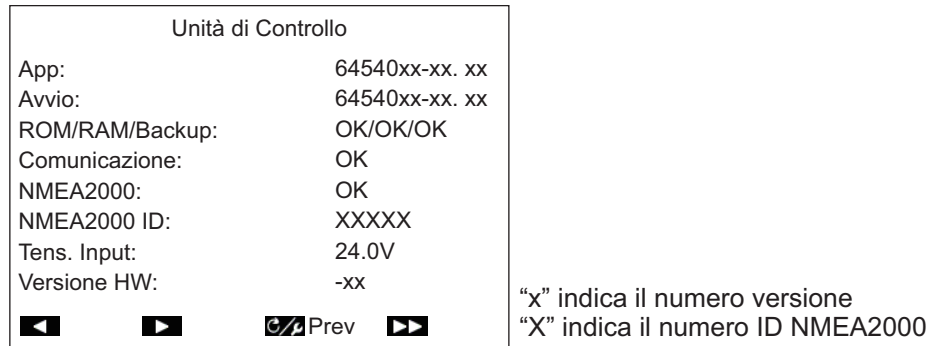
- [App]: Indica il numero di versione del programma dell'applicazione.
- [Avvio]: Indica il numero di versione del programma di avvio.
- BLE: Numero di versione software Bluetooth®.
- [ROM/RAM/Backup]: Mostra lo stato per ROM, RAM e Backup.
- [Comunicazione]: Mostra i risultati del test di comunicazione tra l'unità di controllo e l'unità processore.
- [NMEA2000]: Mostra i risultati del test NMMEA2000.
- [DBW]: Visualizza i risultati per il test porta DBW.
- [NMEA2000 ID]: Visualizza l'ID della rete NMEA2000.
- DBW ID: Visualizza il numero di identificazione porta DBW.
- [Versione HW]: Mostra la versione hardware per il PCB.
- [Tens. Input]: Mostra la tensione di input.



### 6.4.3 Test dell'unità di controllo


Il test verifica il corretto funzionamento dell'unità di controllo.

Per eseguire questo test, aprire il menu [Diagnostica] e selezionare [Unità di controllo].



I risultati sono indicati con “OK” per lo stato normale, “NG” per lo stato anormale. Se per ogni voce viene visualizzato “NG”, ripetere il test. Se il risultato è ancora “NG”, rivolgersi al rivenditore.

Per tornare al menu Diagnostica, premere .

Per tornare alla videata di visualizzazione normale (chiuder i menu), premere senza rilasciare .

#### **Descrizione voci del test dell'unità di controllo**

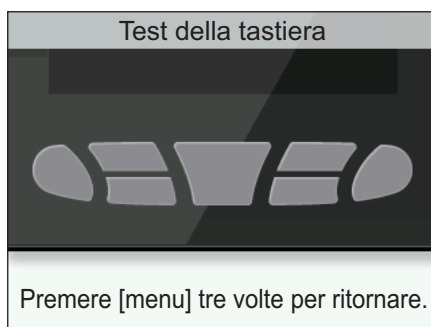
- [App]: Indica il numero di versione del programma dell'applicazione.
- [Avvio]: Indica il numero di versione del programma di avvio.
- [ROM/RAM/Backup]: Mostra lo stato per ROM, RAM e Backup.
- [Comunicazione]: Mostra i risultati del test di comunicazione tra l'unità di controllo e l'unità processore.
- [NMEA2000]: Mostra i risultati del test NMMEA2000.
- [NMEA2000 ID]: Visualizza l'ID della rete NMEA2000.
- [Tens. Input]: Mostra la tensione di input.
- [Versione HW]: Mostra la versione hardware per il PCB.


### 6.4.4 Test della tastiera


Il test della tastiera verifica il pannello dei tasti dell'unità di controllo.

Per eseguire questo test, aprire il menu [Diagnostica] e selezionare [Test Tastiera].

Premere ogni tasto. La relativa posizione su schermo diventa blu se il tasto funziona normalmente.




Per tornare al menu Diagnostica, premere  tre volte.

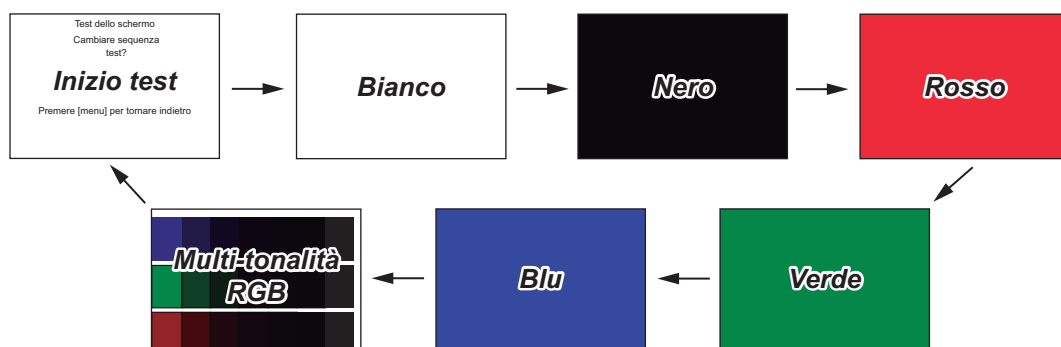
Per tornare alla videata di visualizzazione normale (chiuder i menu), premere senza rilasciare .

### 6.4.5 Test dello schermo


Il test dello schermo verifica che l'unità di controllo visualizzi la corretta presentazione dei toni colore.

Per eseguire questo test, aprire il menu [Diagnostica] e selezionare [Test Schermo].

Premere il tasto  per passare tra le videate nell'ordine indicato di seguito.



Per tornare al menu Diagnostica, premere .

Per tornare alla videata di visualizzazione normale (chiuder i menu), premere senza rilasciare .

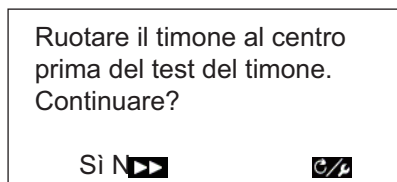
## 6.4.6 Test del timone

Il test del timone controlla vari aspetti del timone e dei comandi. Per eseguire questo test, aprire il menu [Diagnostica] e selezionare [Test Timone].

**Nota:** Il test del timone non è disponibile quando il [Tipo Barca] è impostato su [EVCS-Pod], [EVCS Fuorib], [EVCS Entrobordo] o [EVCS Entro/F].

### Quando l'unità di riferimento timone è installata

1. Aprire il menu [Diagnostica] e selezionare [Test Timone]. Appare il seguente messaggio di conferma.



2. Centrare il timone e premere  per iniziare il test del timone.

Viene visualizzato il messaggio seguente.

Per uscire dal test del timone in qualsiasi momento, premere qualsiasi tasto.

Test del timone. Attendere.  
Premere un tasto qualsiasi per interrompere.

Al termine del test, appare il seguente messaggio.

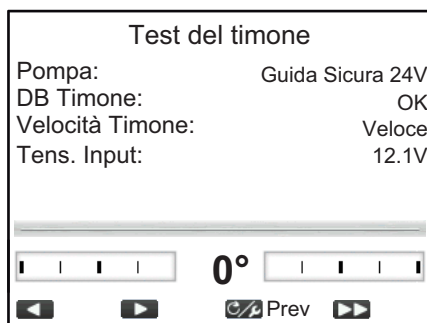
Test del timone completato.  
Premere un tasto qualsiasi per continuare.

**Nota 1:** Se il test del timone viene interrotto prima del completamento, la modalità di manovra non può essere cambiata dalla modalità STBY.

**Nota 2:** Se compare uno dei seguenti messaggi, il test del timone viene interrotto prima del completamento. Correggere il problema, quindi riavviare il test del timone.

- "Test timone non riuscito. Premere un tasto qualsiasi per continuare."
- "Errore angolo timone. Controllare la pompa. Premere un tasto qualsiasi per continuare."
- "Errore della pompa del timone. Controllare la pompa. Premere un tasto qualsiasi per continuare."

3. Premere un tasto qualsiasi per visualizzare i risultati del test.



- [Pompa]: Tipo di pompa utilizzato con il NAVpilot: [Reversibile 12V (o 24V)] oppure [Safe-Helm 12V (o 24V)].
- [Banda morta timone]: Banda morta timone ([OK] o [Big])
- [Velocità Timone]: Velocità timone ([OK], [Veloce], o [Lenta])
- [Tens. Input]: Tensione di input per l'unità processore.

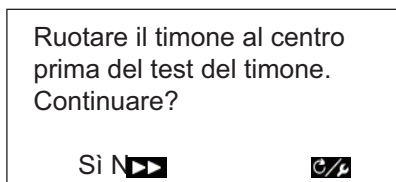
**Nota 1:** Se la banda morta del timone è superiore a 1,3°, l'imbarcazione potrebbe non essere controllata correttamente. Verificare che non vi sia aria nel sistema di manovra e controllare se la velocità del timone è superiore a 10°/s.

**Nota 2:** Non spegnere prima di due secondi dopo il termine del test del timone. Se l'alimentazione viene disattivata accidentalmente, ripetere il test del timone.

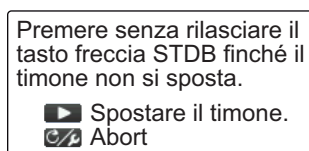
4. Chiudere il menu.



### **Per Fantum Feedback™**

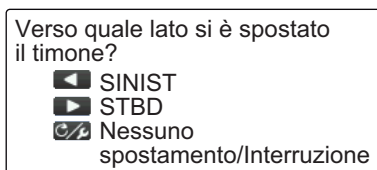
1. Aprire il menu [Diagnostica] e selezionare [Test Timone].  
Appare il seguente messaggio di conferma.





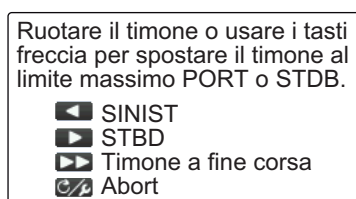
2. Centrare il timone e premere  per iniziare il test del timone. Viene visualizzato il messaggio seguente.






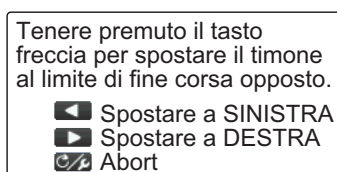
3. Premere  e verificare che il timone si sposti.
4. Rilasciare . Viene visualizzato il messaggio seguente.





5. Premere  o  per confermare la direzione in cui viene spostato il timone. Viene visualizzato il messaggio seguente.





6. Girare la ruota del timone oppure premere  o  per spostare il timone a fondo corsa. Quando il timone non può andare oltre in quella direzione, premere . Viene visualizzato il messaggio seguente.





## 6. MANUTENZIONE E RISOLUZIONE DEI PROBLEMI


7. Premere senza rilasciare  o  per spostare il timone, nella direzione opposta a quella scelta al punto 6, finché non arriva a fondo corsa. Durante lo spostamento del timone, viene visualizzato il messaggio seguente.

Non rilasciare il tasto  
finché non si raggiunge il  
limite massimo del timone.



8. Quando il timone non può andare oltre in quella direzione, premere  o  per visualizzare il seguente messaggio.

Il timone ha raggiunto il limite  
massimo?  
 Sì  
 No



9. Effettuare una delle seguenti operazioni:

- Se il timone ha raggiunto correttamente il limite massimo: Premere .


A seconda del tasto selezionato al punto 7, appare uno dei seguenti messaggi.



Tenere premuto il tasto  
freccia per spostare il timone  
al limite di fine corsa opposto.  
 Spostare a SINISTRA  
 Abort



 premuto al punto 7



Tenere premuto il tasto  
freccia per spostare il timone  
al limite di fine corsa opposto.  
 Spostare a DESTRA  
 Abort

 premuto al punto 7



- Se il timone non ha raggiunto correttamente il limite massimo: Premere  per visualizzare quanto segue.



Test del timone incompleto.  
Riavviare?  
 Sì  
 No

Premere  per ripetere il test dal punto 6 oppure premere  per interrompere il test.


10. Premere senza rilasciare  o  per spostare il timone, nella direzione opposta a quella scelta al punto 7, finché non arriva a fondo corsa. Durante lo spostamento del timone, viene visualizzato il messaggio seguente.

Non rilasciare il tasto  
finché non si raggiunge il  
limite massimo del timone.



11. Quando il timone non può andare oltre in quella direzione, premere  o  per visualizzare il seguente messaggio.

Il timone ha raggiunto il limite  
massimo?  
 Sì  
 No



12. Effettuare una delle seguenti operazioni:


- Se il timone ha raggiunto correttamente il limite massimo: Premere  per completare il test; appare il seguente messaggio.

Test del timone completato.  
Premere un tasto qualsiasi per continuare.



**Nota:** Se la velocità di manovra deve essere regolata, appare il messaggio seguente. Premere  per ripetere il test dal punto 6 oppure premere  per interrompere il test.



L' impostazione potrebbe non essere corretta, la velocità del timone è imprecisa.

 Si  
 No

- Se il timone non ha raggiunto correttamente il limite massimo: Premere  per visualizzare quanto segue.

Test del timone incompleto.  
Riavviare?





 Si  
 No

Premere  per ripetere il test dal punto 6 oppure premere  per interrompere il test.

13. Premere un tasto qualsiasi per visualizzare i risultati del test del timone.

Test del timone

|                  |                  |
|------------------|------------------|
| Pompa:           | Guida Sicura 24V |
| Velocità Timone: | OK               |
| Livello Forza    | 5                |
| Tens. Input:     | 12.1V            |

   Prev 

- [Pompa]: Tipo di pompa utilizzato con il NAVpilot: [Reversibile 12V (o 24V)] oppure [Safe-Helm 12V (o 24V)]
- [Velocità Timone]: Velocità timone ([OK], [Veloce], o [Lenta])
- [Livello Forza Timone]: L'entità di spostamento della ruota del timone per spostare il timone.
- [Tens. Input]: Tensione di input per l'unità processore.

**Nota:** Non spegnere per almeno due secondi dopo il termine del test del timone. Se l'alimentazione viene disattivata, il test non è completo e deve essere riavviato.

14. Chiudere il menu.

## 6.4.7 Test sensore timone



Il test del sensore timone controlla il collegamento tra il processore e la pompa Accu-Steer FPS 12V (o 24V). Questo test può essere avviato dal menu [Diagnostica] nel menu [Impostaz. Sistema].


**Nota 1:** La seguente procedura non è disponibile con pompe diverse da Accu-Steer FPS 12V (o 24V).

**Nota 2:** Se il test del sensore timone non è stato completato all'installazione, il menu [Test Sensore Timone] non viene visualizzato nel menu [Diagnostica].

1. Premere  per selezionare [Test Sensore Timone] dal menu [Diagnostica].

Ruotare il timone al centro prima di avviare il test Iniziare il test?

 Si  
 No

2. Centrare il timone e premere .

Appare uno dei seguenti messaggi.

Ruotare il timone a PORT o STBD.  
Premere un tasto qualsiasi per interrompere.

Quando RRU è installato

Ruotare la ruota del timone per spostare il timone al Lato STBD.  
Premere un tasto qualsiasi per interrompere.

Per Fantum Feedback™:

3. **Quando RRU è installato:** Ruotare il timone in direzione PORT o STBD.

**Per Fantum Feedback™:** Ruotare il timone in direzione STBD.

Ruotare il timone dal lato opposto.  
Premere un tasto qualsiasi per interrompere.

Quando RRU è installato

Ruotare la ruota del timone per spostare il timone al Lato PORT.  
Premere un tasto qualsiasi per interrompere.

Per Fantum Feedback™:

4. **Quando RRU è installato:** Ruotare il timone nella direzione opposta a quella del punto 3.

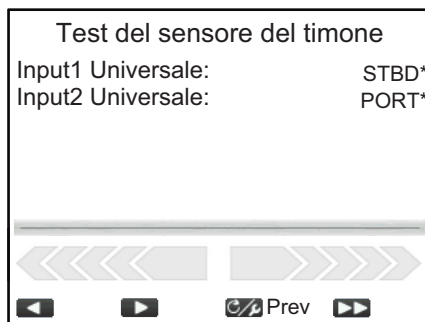
**Per Fantum Feedback™:** Ruotare il timone in direzione PORT.

Se la connessione è corretta, appare il messaggio "Test Sensore Timone completato. Premere un tasto qualsiasi per continuare.". In caso di errore, "Test Sensore Timone non riuscito. Controllare il sensore. Premere un tasto qualsiasi per continuare." . Controllare che il sensore del timone sia Accu-Drive FPS 12V/ 24V. Inoltre, controllare che il sensore del timone sia correttamente collegato al processore.


5. Premere un tasto qualsiasi per visualizzare i risultati del test del timone.

La seguente videata esemplificativa si riferisce a Fantum Feedback™.

All'installazione di RRU, l'aspetto dell'indicatore al fondo dello schermo cambia.





Se il test non è superato viene visualizzato \*: "--".

6. Premere  per chiudere i risultati del test.

## 6.5 Dati di sistema

La visualizzazione dei dati di sistema consente di verificare lo stato dell'apparecchiatura e del sistema della pompa.


Per visualizzare i dati di sistema, procedere come indicato di seguito.

- In modalità STBY, AUTO, NAV o OVRD, premere  per aprire il menu.  
Per Guida Sicura, premere  quindi selezionare [MENU] dal menu [VIRATA].
- Selezionare [Altri Menu].
- Selezionare [Impostaz. Sistema].
- Selezionare [Dati di sistema]. Appaiono i dati di sistema.

### Contenuto dei dati di sistema

- [Tens. Input]: tensione di input di NAVpilot.
  - [Pompa]\*: tipo di pompa utilizzato con NAVpilot.
  - [FET Temp.]: Temperatura della scheda nell'unità processore.
  - [Ampere Mot. Pompa]\*: Ampere Mot. Pompa.
- \*: Non visualizzato per le imbarcazioni con sistema EVC.

| Dati di sistema    |                   |
|--------------------|-------------------|
| Tens. Input:       | 24.0V             |
| Pompa:             | Guida Sicura 12V  |
| FET Temp.:         | 30,2 °C (86,4 °F) |
| Ampere Mot. Pompa: | 0,0 A             |

◀ ▶  Prev ▶▶

## 6.6 Messaggi

L'apparecchiatura visualizza i messaggi per avvisare l'utente di potenziali problemi all'apparecchiatura nonché per indicare lo stato operativo.





### 6.6.1 Visualizzazione popup dei messaggi

Il sistema prevede varie notifiche come quelle del processore, dei risultati dei test e degli allarmi violati, sotto forma di messaggi popup. I messaggi vengono anche memorizzati nel menu [Messaggi].


### 6.6.2 Menu Messaggi

Il menu messaggi contiene i dettagli degli ultimi allarmi.

Per visualizzare il menu [Messaggi], procedere come indicato di seguito.

- In modalità STBY, AUTO, NAV o OVRD, premere  per aprire il menu.  
Per Guida Sicura, premere  quindi selezionare [MENU] dal menu [VIRATA].
- Selezionare [Messaggio]. I messaggi appaiono in ordine di priorità discendente. Quando sono presenti più pagine di messaggi, premere  o  per cambiare pagina.

| Messaggio  |                            |                                      |
|--|----------------------------|--------------------------------------|
| N. messaggio, priorità messaggio (Allarme, Avvertenza, Attenzione) | Allarme 1, 2016 Attenzione | Pagina corrente/ n. totale di pagine |
|  | Allarme di guardia         | Messaggio                            |

◀ ▶  Prev ▶▶

- Chiudere il menu.



### 6.6.3 Descrizione del messaggio

La tabella seguente mostra la priorità di visualizzazione gli allarmi, i codici di errore, il livello dell'allarme, il messaggio, il significato e la soluzione (ove disponibile) per tutti i messaggi.

I messaggi visualizzati nel Registro Alert (vedere la sezione 3.5) sono indicati con "✓" nella colonna Elenco allarmi. I messaggi non visualizzati nel Registro Alert sono indicati con "x".

| Priorità                           | Codice di errore | Messaggio  | Significato/rimedio  | Registro Alert |
|------------------------------------|------------------|--|--|----------------|
| <b>Livello Allarme: Allarme</b>    |                  |  |  |                |
| 1                                  | 0001             | Errore di comunicazione                                      | Si è verificato un errore di comunicazione nel processore. Spegnerne l'unità e richiedere assistenza al rivenditore di zona.   | ✓              |
| 2                                  | 0002             | Malfunzionamento pompa. Controllare la pompa.                | È stato rilevato un malfunzionamento nella pompa. Spegnerne l'unità e richiedere assistenza al rivenditore di zona.  | ✓              |
| 3                                  | 0003             | Pompa sovraccarica. Controllare la pompa.                    | Il sistema ha rilevato un sovraccarico della pompa. Spegnerne l'unità e richiedere assistenza al rivenditore di zona.  | ✓              |
| 4                                  | 0004             | Surriscaldamento della pompa. Controllare la pompa.          | La pompa è surriscaldata. Spegnerne l'unità e richiedere assistenza al rivenditore di zona.  | ✓              |
| 5                                  | 0005             | Malfunzionamento pompa timone. Controllare la pompa.         | È stato rilevato un malfunzionamento nella pompa del timone. Spegnerne l'unità e richiedere assistenza al rivenditore di zona.   | ✓              |
| 6                                  | 0006             | Errore angolo timone. Controllare la pompa.                  | È stato rilevato un malfunzionamento nella pompa. Spegnerne l'unità e richiedere assistenza al rivenditore di zona.  | ✓              |
| <b>Livello Allarme: Avvertenza</b> |                  |  |  |                |
| 7                                  | 1001             | Ridurre velocità per SABIKI (<5kn)                           | È stato effettuato un tentativo di attivazione della modalità SABIKI, ma la velocità dell'imbarcazione è superiore a 5 kn. Ridurre la velocità a meno di 5 kn e riprovare. | ✓              |
| 8                                  | 1002             | Errore di comunicazione con il sistema EVC.                  | È presente un problema di collegamento tra il processore e l'IPS. Verificare le connessioni.   | ✓              |
| 9                                  | 1003             | Errore di comunicazione tra processore e unità di controllo. | È presente un problema di collegamento tra il processore e l'unità di controllo. Verificare le connessioni.  | ✓              |
| 10                                 | 1004             | Dati di rotta non disponibili.                               | Non si ricevono dati sulla rotta. Controllare il collegamento e lo stato del sensore di rotta.   | ✓              |



| Priorità                           | Codice di errore | Messaggio  | Significato/rimedio  | Registro Alert |
|------------------------------------|------------------|--|--|----------------|
| 11                                 | 1005             | Modifica improvvisa in dati di rotta.  | È stata rilevata una modifica improvvisa dei dati di rotta. Controllare lo stato del sensore di rotta.   | ✓              |
| 12                                 | 1006             | Errore sensore velocità.   | È pervenuto un messaggio di errore dal sensore di rotta. Controllare lo stato del sensore di rotta.  | ✓              |
| 13                                 | 1013             | Inizializzazione sensore di rotta. Sono necessari due minuti, si prega di attendere.   | Sensore di rotta in fase di inizializzazione. Attendere il completamento del processo di inizializzazione (circa due minuti).  | ✓              |
| 14                                 | 1007             | Dati di velocità non disponibili. Controllare l'origine velocità oppure inserire manualmente il valore velocità in Impostazione Parametri. | Nessun input dati di velocità. Verificare l'origine sensore dei dati di velocità oppure inserire manualmente un valore per la velocità. (Vedere la sezione 4.1.3).   | ✓              |
| 15                                 | 1008             | Dati NAV non disponibili.  | Nessun input dati NAV. Verificare il collegamento con il sensore utilizzato come origine dati NAV.   | ✓              |
| 16                                 | 1009             | Qualità dati NAV ridotta.  | Input di dati di navigazione di bassa qualità. Verificare lo stato del sensore utilizzato come origine dati NAV.   | ✓              |
| 17                                 | 1010             | Dati di posizione non disponibili.   | Nessun input dati di posizione. Controllare lo stato del sensore di posizione.   | ✓              |
| 18                                 | 1011             | Troppo veloce per questa modalità. Ridurre la velocità a meno di 10 kt.  | La modalità selezionata richiede velocità inferiori a 10 nodi. Ridurre la velocità a meno di 10 nodi.  | ✓              |
| 19                                 | 1012             | Errore dati di backup.   | Si è verificato un errore nei dati di backup memorizzati nel processore. Quando si verifica questo errore, tutte le impostazioni vengono riportate ai valori predefiniti in fabbrica. Necessaria impostazione di installazione, contattare il rivenditore locale per assistenza. | ×              |
| <b>Livello Allarme: Attenzione</b> |                  |  |  |                |
| 20                                 | 2001             | Tensione di input troppo bassa.  | Tensione in ingresso troppo bassa. Controllare l'alimentazione e lo stato dell'imbarcazione.   | ✓              |
| 21                                 | 2002             | Tensione di input troppo alta.   | Tensione in ingresso troppo alta. Controllare l'alimentazione e lo stato dell'imbarcazione.  | ✓              |
| 22                                 | 2003             | Errore parametri modalità NAV. Cambiare modalità.  | Errore nei parametri per la modalità NAV. Cambiare la modalità in un'altra modalità NAV.   | ×              |

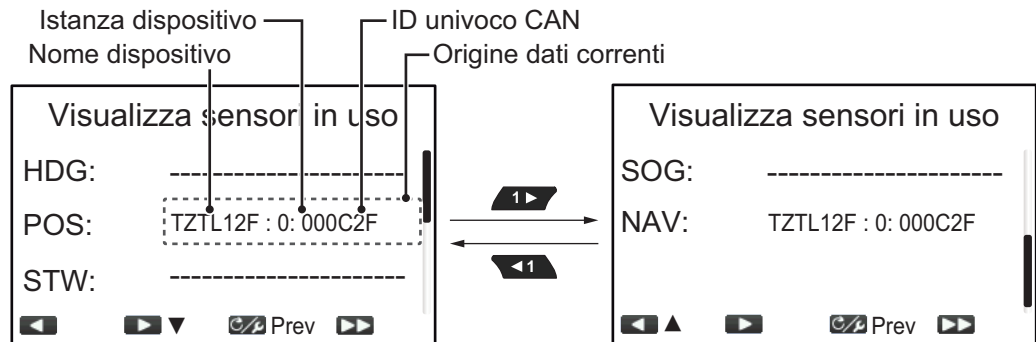
## 6. MANUTENZIONE E RISOLUZIONE DEI PROBLEMI

| Priorità | Codice di errore | Messaggio  | Significato/rimedio  | Registro Alert |
|----------|------------------|--|--|----------------|
| 23       | 2004             | Impostazioni bussola incomplete. Impostare la calibrazione bussola dal menu.                                   | Impostazioni bussola incomplete oppure rilevato errore nelle impostazioni. Controllare e completare l'offset bussola dal menu [Impostazione bussola] nel menu [Percorso mare]. Per informazioni dettagliate, vedere il manuale di installazione. | ×              |
| 24       | 2005             | L'origine della rotta è cambiata. Impostazioni bussola incomplete. Impostare la calibrazione bussola dal menu. | L'origine dei dati di rotta è modificata. Ricalibrare la bussola dal menu [Impostazione bussola] nel menu [Percorso mare]. Per informazioni dettagliate, vedere il manuale di installazione.   | ✓              |
| 25       | 2008             | Override EVC.  | Modalità override attivata.  | ×              |
| 26       | 2009             | Arrivo al waypoint finale.   | Waypoint finale della rotta raggiunto.   | ×              |
| 27       | 2010             | Waypoint aggiornato.   | Il sistema è passato al waypoint successivo.   | ×              |
| 28       | 2011             | Modalità Fish Hunter attivata.   | È stata attivata una virata Fish Hunter™.  | ×              |
| 29       | 2013             | Allarme di guardia!  | Sono trascorsi 10 minuti dall'ultimo allarme di guardia. Premere un tasto qualsiasi.   | ×              |
| 30       | 2006             | L'origine della posizione è cambiata.  | L'origine dei dati per il posizionamento è cambiata.   | ✓              |
| 31       | 2007             | Origine velocità modificata.   | L'origine dei dati per la velocità (SOG/STW) è cambiata.   | ✓              |
| 32       | 2014             | Modalità NAV completa. Cambio modalità.  | Modalità NAV completata e il sistema è passato a una modalità diversa.   | ×              |
| 33       | 2017             | Errore sensore timone.   | È presente un problema con i dati del sensore del timone. Controllare lo stato del sensore del timone.   | ✓              |
| 34       | 2015             | Alert deviazione.  | Rilevata una deviazione dalla rotta impostata (vedere la sezione 3.3). Regolare la rotta come opportuno.   | ×              |
| 35       | 2016             | Allarme di guardia!  | L'allarme di guardia è stato emesso (vedere la sezione 3.2). Premere un tasto qualsiasi.   | ×              |

## 6.7 Come visualizzare i sensori in uso

Il menu [Visualizza sensori in uso] fornisce un elenco completo dei sensori collegati al NAVPILOT. Per visualizzare il menu [Visualizza sensori in uso], procedere come indicato di seguito.

1. In modalità STBY, AUTO, NAV o OVRD, premere  per aprire il menu. Per Guida Sicura, premere  quindi selezionare [MENU] dal menu [VIRATA].
2. Selezionare [Visualizza sensori in uso]. Appare l'elenco dei sensori utilizzati come origine dati.



Il display visualizza il dispositivo utilizzato come origine per ciascun tipo di dati con l'istanza dispositivo e l'ID CAN univoco per il dispositivo di origine.

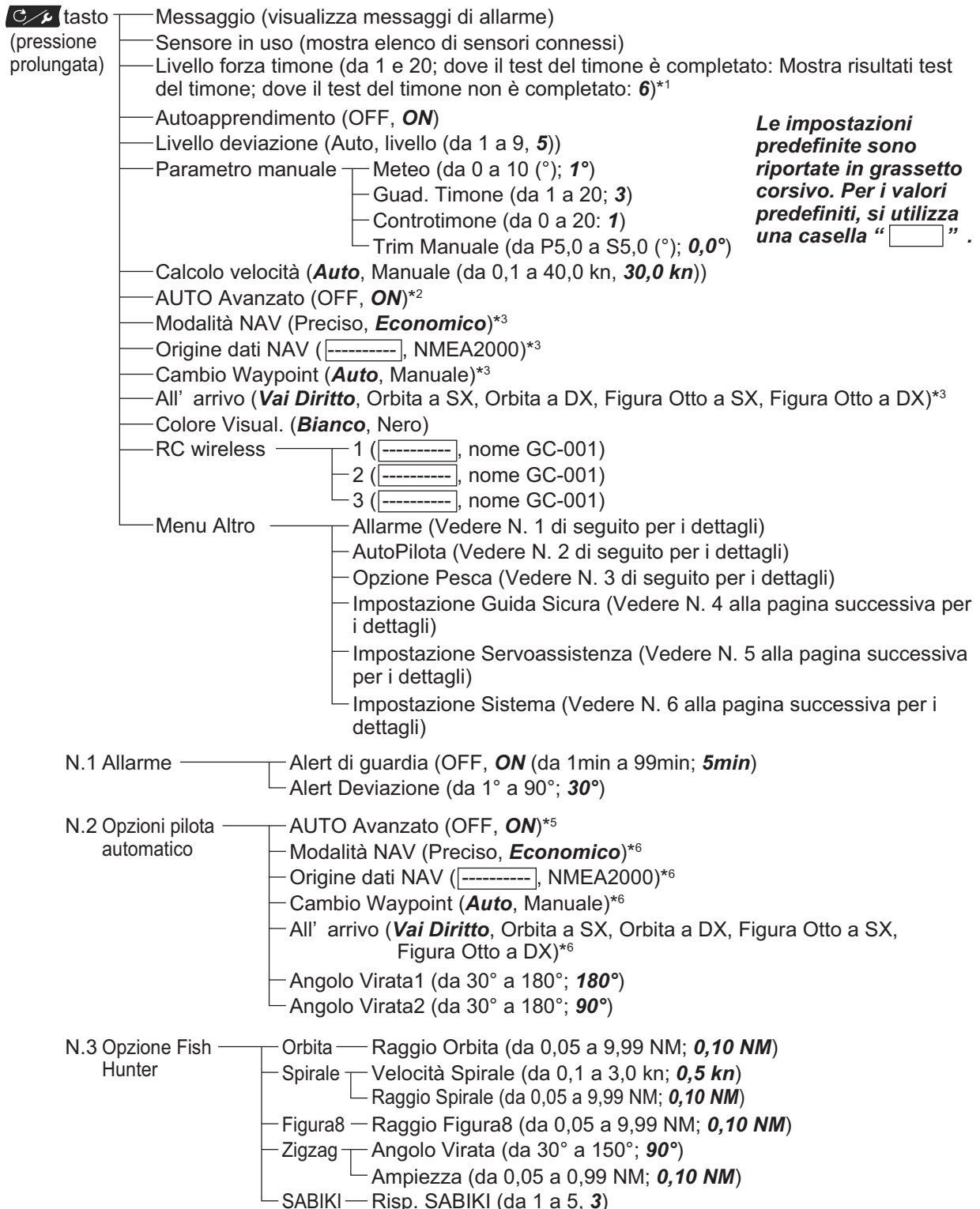
Le linee tratteggiate indicano che nessun collegamento o sensore non è attualmente attivo.

3. Chiudere il menu.

## 6. MANUTENZIONE E RISOLUZIONE DEI PROBLEMI

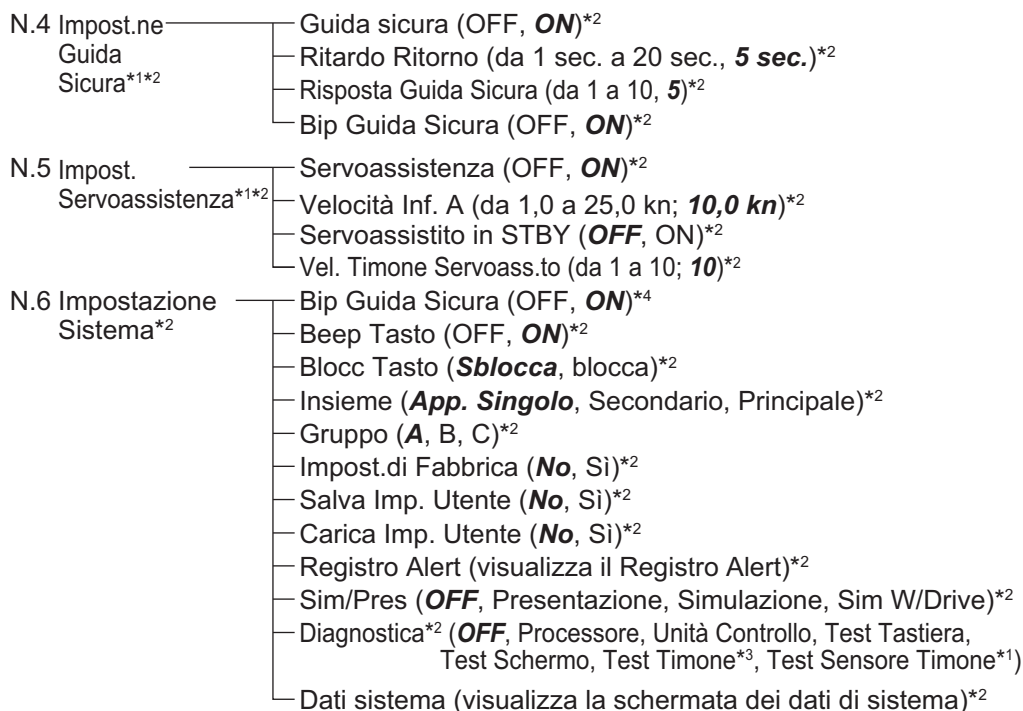
Pagina lasciata intenzionalmente vuota.

# APPENDICE 1 STRUTTURA DEI MENU



|  |  |   |
|--|--|---|
| *1: Disponibile solo con Fantum Feedback™          | *3: Visualizzato solo con la modalità NAV attiva.        | *5: Non visualizzato con la modalità AUTO attiva. |
| *2: Visualizzato solo con la modalità AUTO attiva. | *4: Non visualizzato con la modalità STBY o OVRD attiva. | *6: Non visualizzato con la modalità NAV attiva.  |

## APPENDICE 1 STRUTTURA DEI MENU



\*1: Disponibile solo quando le seguenti impostazioni e test sono completati all' installazione:

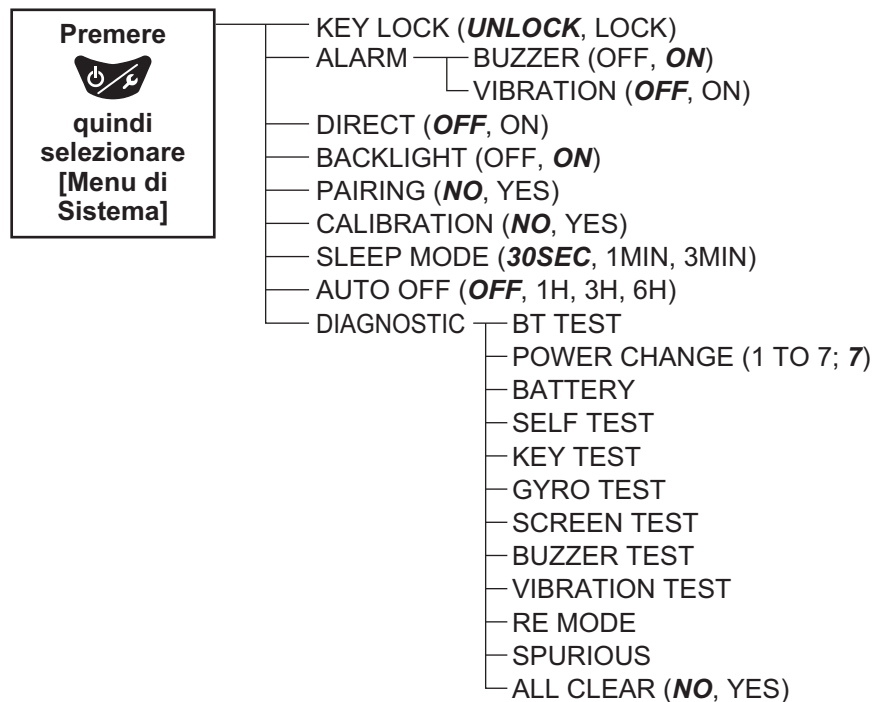
- [Pompa] impostata su [Safe Helm12V] o [Safe Helm24V].
- [Test sensore timone] completato.

\*2: Visualizzato solo con la modalità STBY o OVRD attiva.

\*3: Non visualizzato quando le impostazioni di installazione per [Tipo Barca] sono [EVCS-Pod], [EVCS Entrobordo], [EVCS- IN/OUT] o [EVCS-Fuoribordo].

\*4: Visualizzato solo quando collegato a SEASTAR SOLUTIONS OPTIMUS e [Tipo Barca] è [EVCS-Pod], [EVCS Entrobordo], [EVCS- IN/OUT], [EVCS Fuoribordo] o [EVCS-Fuoribordo].

### Struttura dei menu GC-001



## SPECIFICHE DELL'AUTOPILOTA NAVpilot-300

### 1 UNITÀ DI CONTROLLO

- |     |                                     |  |
|-----|-------------------------------------|--|
| 1.1 | Tipo di schermo                     | Schermo LCD TFT a colori da 4,1", 320 x 240 (QVGA) |
| 1.2 | Luminosità                          | 700 cd/m2 tipica                                   |
| 1.3 | Contrasto                           | 8 fasi   |
| 1.4 | Numero massimo di unità in una rete |  |

### 2 UNITÀ DI CONTROLLO

- |     |                                  |   |
|-----|----------------------------------|---|
| 2.1 | Modalità di manovra              | STBY, Auto, Dodge, NFU (Non-follow up), Virata, Auto avanzato*, Navigazione*, FishHunter™*, Override<br>*: necessari dati esterni |
| 2.2 | Guadagno timone                  | Auto/ 1-20 (Manuale)  |
| 2.3 | Controtimone                     | Auto/ 0-20 (Manuale)  |
| 2.4 | Regolazione trim                 | Da -5° (sinistra) a +5° (destra)  |
| 2.5 | Velocità di cambio rotta         | Da 1 a 20 gradi   |
| 2.6 | Allarme                          | Deviazione della rotta, guardia   |
| 2.7 | Azionamento motore/<br>solenoido | 10 A continuo, 20 A per 5 secondi   |

### 3 CONTROLLER INTERFACCIA GESTUALE

- |     |                           |   |
|-----|---------------------------|---|
| 3.1 | Tipo di schermo           | Schermo LCD TFT a colori da 1,28", 128 x 128                    |
| 3.2 | Distanza di comunicazione | Visualizzazione ampia 10 m (in base alle condizioni ambientali) |
| 3.3 | Sorgente                  | 3 VCC, batteria a secco (AAA, 2 pz)                             |

### 4 INTERFACCIA

- |     |                      |  |
|-----|----------------------|--|
| 4.1 | Numero di porte      |  |
|     | NMEA2000             | 1 porta  |
|     | CAN bus              | 1 porta, controllo DBW   |
|     | Segnale contatto     | 3 porte, Guida Sicura, interruttore STBY   |
|     | USB                  | 1 porta, solo per manutenzione   |
| 4.2 | Bluetooth LE         | Tra il processore e il controller interfaccia gestuale   |
|     | Frequenza            | 2,4 GHz  |
|     | Potenza trasmissione | +4 dBm   |
| 4.3 | NMEA2000 PGN         |  |
|     | Input                | 059392/904, 060160/416/928, 061184, 065240, 126208/464/<br>720/992/996, 127237/250/258, 128259, 129025/026/029/283/<br>284/285/538, 130577/818/821/827/841 |
|     | Output               | 059392/904, 060928, 126208/464/720/993/996/998, 127237/<br>245, 130816/821/822/823/827/841   |



**5 ALIMENTAZIONE**

- |     |                    |                               |
|-----|--------------------|-------------------------------|
| 5.1 | Processore         | 12-24 VCC: 0,22 A max, LEN: 2 |
| 5.2 | Unità di controllo | 15 VCC 0,29 A max, LEN: 6     |

**6 CONDIZIONI AMBIENTALI**

- |     |                                 |   |
|-----|---------------------------------|---|
| 6.1 | Temperatura ambiente            | Da -15° a +55°  |
| 6.2 | Umidità relativa                | 95% o meno a +40°   |
| 6.3 | Grado di protezione             |   |
|     | Processore                      | IP55  |
|     | Unità di controllo              | IP56  |
|     | Controller interfaccia gestuale | IP65/67 (caratteristica seconda cifra come segue)<br>5: Protetto dai getti d'acqua.<br>7: Protetto dagli effetti di immersione temporanea in acqua. |
| 6.4 | Vibrazione                      | IEC 60945 Ed. 4   |

**7 COLORE UNITÀ**

- |     |                                 |      |
|-----|---------------------------------|------|
| 7.1 | Processore/unità di controllo   | N2.5 |
| 7.2 | Controller interfaccia gestuale | N1.0 |

# INDICE

---

|   |      |      |
|---|------|------|
| <b>A</b>  |      |      |
| Alert deviazione.....                           | 3-3  |      |
| Allarmi.....                                    | 3-1  |      |
| alert deviazione.....                           | 3-3  |      |
| alert di guardia.....                           | 3-2  |      |
| menu allarmi.....                               | 3-2  |      |
| registro alert.....                             | 3-4  |      |
| <b>C</b>  |      |      |
| Calcolo della velocità.....                     | 4-4  |      |
| Configurazione del sistema.....                 | viii |      |
| <b>D</b>  |      |      |
| Dati di sistema.....                            | 6-13 |      |
| Descrizione controllo                           |      |      |
| NAVpilot-720.....                               | 5-1  |      |
| Descrizione dei comandi                         |      |      |
| NAVpilot-700.....                               | 1-1  |      |
| Diagnostica                                     |      |      |
| menu.....                                       | 6-4  |      |
| test del processore.....                        | 6-5  |      |
| test del timone.....                            | 6-8  |      |
| test dell'unità di controllo.....               | 6-6  |      |
| test della tastiera.....                        | 6-7  |      |
| test dello schermo.....                         | 6-7  |      |
| Dodge   |      |      |
| modalità NAV/TURN/FishHunterTM.....             |      | 2-20 |
| modalità STBY.....                              |      | 2-20 |
| <b>L</b>  |      |      |
| Livello Forza Timone.....                       | 4-4  |      |
| <b>M</b>  |      |      |
| Manutenzione.....                               | 6-1  |      |
| Menu allarmi.....                               | 3-2  |      |
| Menu di impostazione dei parametri.....         | 4-2  |      |
| Messaggi.....                                   | 6-13 |      |
| Modalità AUTO.....                              | 2-2  |      |
| Modalità AUTO AVANZATO.....                     | 2-4  |      |
| Modalità FishHunter                             |      |      |
| virata a orbita.....                            | 2-12 |      |
| virata a spirale.....                           | 2-13 |      |
| virata a zigzag.....                            | 2-15 |      |
| virata figura otto.....                         | 2-14 |      |
| Modalità Guida Sicura.....                      | 2-22 |      |
| Modalità NAV                                    |      |      |
| comportamento dell'imbarcazione dopo            |      |      |
| il cambio del waypoint.....                     | 2-8  |      |
| descrizione.....                                | 2-5  |      |
| metodo di cambio dei waypoint.....              | 2-7  |      |
| metodo di navigazione a vela.....               | 2-7  |      |
| origine dati.....                               | 4-5  |      |
| Modalità NFU in modalità STBY.....              | 2-20 |      |
| Modalità SABIKI.....                            | 2-17 |      |
| funzionamento.....                              | 2-18 |      |
| Modalità Servoassistenza.....                   | 2-24 |      |
| Modalità STBY                                   |      |      |
| descrizione.....                                | 2-1  |      |
| Modalità VIRATA                                 |      |      |
| selezione della virata.....                     | 2-8  |      |
| <b>R</b>  |      |      |
| Registro Alert.....                             | 3-4  |      |
| <b>S</b>  |      |      |
| Sostituzione del fusibile.....                  | 6-2  |      |
| Struttura dei menu.....                         | AP-1 |      |
| <b>T</b>  |      |      |
| Tasto POWER/BRILL (NAVpilot-300).....           | 1-3  |      |
| Tasto STBY/POWER (NAVpilot-720).....            | 1-3  |      |
| Test del processore.....                        | 6-5  |      |
| Test del timone.....                            | 6-8  |      |
| Test dell'unità di controllo.....               | 6-6  |      |
| Test della tastiera.....                        | 6-7  |      |
| Test dello schermo.....                         | 6-7  |      |
| <b>V</b>  |      |      |
| Virata a orbita.....                            | 2-12 |      |
| Virata a spirale.....                           | 2-13 |      |
| Virata a zigzag.....                            | 2-15 |      |
| Virata figura otto.....                         | 2-14 |      |
| Visualizzazione della bussola e del timone..... |      | 1-7  |

## Declaration of Conformity

### [AUTOPILOT Model: NAVpilot-300]

- Bulgarian (BG)** 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:
- Spanish (ES)** 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:
- Czech (CS)** 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:
- Danish (DA)** 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:
- German (DE)** 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:
- Estonian (ET)** Käesolevaga deklareerib Furuno Electric Co., Ltd., et ülalmainitud raadioseadme tüüp vastab direktiivi 2014/53/EL nõuetele.  
ELi vastavusdeklaratsiooni täielik tekst on kättesaadav järgmisel internetiaadressil:
- Greek (EL)** 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:
- English (EN)** 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:
- French (FR)** 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:
- Croatian (HR)** 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:
- Italian (IT)** 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:
- Latvian (LV)** 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:

- 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)