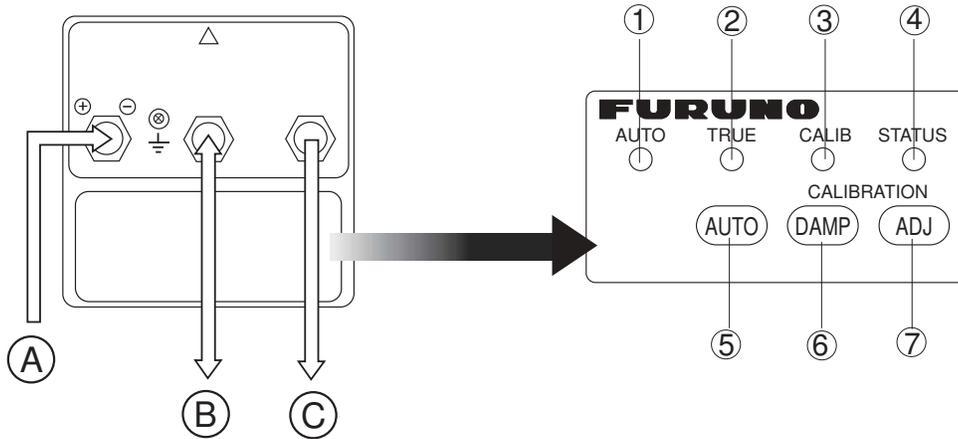


SENSORE DI ROTTA INTEGRATO PG-500 500 Guida per l'operatore

Lo scopo della presente Guida è di fornire le procedure operative di base per questa apparecchiatura. Per informazioni più dettagliate, fare riferimento al Manuale dell'operatore.



PG-500, pannello anteriore

(Connettore)

Nome	Apparecchiatura da collegare
Ⓐ 12-24 VCC	12-24 VCC o NAVpilot-500
Ⓑ NMEA	Indicatore corrente, NavNet ecc.
Ⓒ AD10	Formato AD-10

(LED)

Nome	Significato
① AUTO	Acceso: Correzione automatica attivata. Spento: Correzione automatica disattivata.
② TRUE	Acceso: L'output è la rotta effettiva. Spento: L'output è la rotta magnetica.
③ CALIB	Spento: Normale. Lampeggiante: Correzione della deviazione.
④ STATUS	Acceso: Normale. Spento o lampeggiante: Errore

(Tasti)

Nome	Funzioni
⑤ AUTO	Attiva e disattiva le correzioni di deviazione.
⑥ DAMP	Uniforma l'output dei dati di rotta.
⑦ ADJ	Corregge la rotta.



Accensione e spegnimento

È possibile accendere o spegnere il sensore dall'interruttore principale.

Accendere l'interruttore principale. Il sensore controlla la versione del programma, ROM, RAM e stato di deviazione per un corretto funzionamento.

Versione programma

Viene visualizzata la versione del programma, indicata dai LED in notazione binaria.

Controllo ROM, RAM

LED AUTO acceso: ROM normale.

LED TRUE acceso: RAM normale.

Stato deviazione

Tutti i LED lampeggiano due volte quando viene completata la calibrazione.

Compensazione automatica della distorsione

Quando cambia la distorsione del campo magnetico, viene eseguita una compensazione automatica come segue.

1. Premere il tasto AUTO per più di due secondi per accendere il LED AUTO. Il LED STATUS si accende durante la funzione di compensazione automatica della distorsione.

AUTO	TRUE	CALIB	STATUS
●	●	○	●

- : Acceso
- : Spento
- : Stato dipendente dalle impostazioni

2. Per annullare la compensazione automatica, premere il tasto AUTO per più di due secondi per spegnere il LED AUTO.

Controllo del damping

Il controllo del damping determina la sensibilità di risposta del sensore ai cambi di rotta dell'imbarcazione. Un valore di damping alto determina una maggiore sensibilità di risposta del sensore.

1. Premere il tasto [DAMP] per più di due secondi. Tutti i LED si spengono e l'impostazione di damping corrente viene mostrata dai LED.
2. Premere il tasto [DAMP] per modificare l'impostazione di damping nella sequenza di damping 1 -> 2 -> 3 -> 4 -> 1 -> ...

<table border="1"><thead><tr><th>AUTO</th><th>TRUE</th><th>CALIB</th><th>STATUS</th></tr></thead><tbody><tr><td>●</td><td>○</td><td>○</td><td>○</td></tr></tbody></table>	AUTO	TRUE	CALIB	STATUS	●	○	○	○	Damping 1
AUTO	TRUE	CALIB	STATUS						
●	○	○	○						
<table border="1"><tbody><tr><td>●</td><td>●</td><td>○</td><td>○</td></tr></tbody></table>	●	●	○	○	Damping 2				
●	●	○	○						
<table border="1"><tbody><tr><td>●</td><td>●</td><td>●</td><td>○</td></tr></tbody></table>	●	●	●	○	Damping 3				
●	●	●	○						
<table border="1"><tbody><tr><td>●</td><td>●</td><td>●</td><td>●</td></tr></tbody></table>	●	●	●	●	Damping 4				
●	●	●	●						

- : Acceso
- : Spento

Se trascorrono tre secondi senza alcuna operazione, l'impostazione di damping è fissa e viene disattivata la modalità di controllo del damping.

Selezione del formato di output dei dati

Il sensore può visualizzare la rotta effettiva o magnetica.

1. Collegare il navigatore GPS Furuno con supporto per output di dati RMC o VTG.
2. Impostare la variazione magnetica (manuale o automatica) sul navigatore GPS. Quando il sensore riceve dati RMC o VTG, il LED TRUE si accende e la rotta effettiva viene comunicata all'altra apparecchiatura.
3. Per tornare all'output della rotta magnetica, scollegare il navigatore GPS.