

**GARMIN**<sup>®</sup>

**GHC™ 20**



Manuale Utente

© 2013 Garmin Ltd. o sue affiliate

Tutti i diritti riservati. Ai sensi delle norme sul copyright, non è consentito copiare integralmente o parzialmente il presente manuale senza il consenso scritto di Garmin. Garmin si riserva il diritto di modificare o migliorare i prodotti e di apportare modifiche al contenuto del presente manuale senza obbligo di preavviso nei confronti di persone o organizzazioni. Visitare il sito Web [www.garmin.com](http://www.garmin.com) per gli attuali aggiornamenti e ulteriori informazioni sull'uso del prodotto.

Garmin® e il logo Garmin sono marchi di Garmin Ltd. o società affiliate, registrati negli Stati Uniti e in altri Paesi. GHC™ e Shadow Drive™ sono marchi di Garmin Ltd. o delle società affiliate. L'uso di tali marchi non è consentito senza consenso esplicito da parte di Garmin.

NMEA®, NMEA 2000®, e il logo NMEA 2000® sono marchi registrati del National Marine Electronics Association.

# Sommario

<b>Introduzione</b> .....	<b>1</b>
Panoramica del dispositivo .....	1
<b>Schermata Direzione</b> .....	<b>1</b>
Modalità standby .....	1
<b>Funzionamento dell'autopilota per motoscafi</b> .....	<b>1</b>
Mantenimento direzione .....	1
Attivare l'autopilota .....	1
Regolare la direzione .....	1
Attivare Shadow Drive .....	2
Regolare la sensibilità della funzione Shadow Drive .....	2
Regolare la direzione con il timone .....	2
Selezione della modalità di correzione della direzione .....	2
Regolare la direzione con i tasti .....	2
Regolare l'incremento della correzione di direzione per gradi .....	2
Controllo direzione .....	2
Attivare Controllo direzione .....	2
Funzionalità Controllo direzione .....	2
Percorsi impostati .....	2
Percorso a zigzag .....	2
Impostare il percorso a zigzag .....	2
Seguire un percorso a zigzag .....	2
Percorso circolare .....	2
Impostare il percorso circolare .....	2
Seguire il percorso circolare .....	2
Percorso Inverti rotta .....	2
Navigazione del percorso Inverti rotta .....	2
Manovra di Williamson .....	3
Navigazione del percorso Manovra di Williamson .....	3
Annullare un percorso impostato .....	3
Percorsi Guida con GPS .....	3
Seguire una rotta GPS .....	3
Percorso Orbita .....	3
Percorso Trifoglio .....	3
Percorso Ricerca .....	3
<b>Funzionamento dell'autopilota per imbarcazioni a vela</b> .....	<b>3</b>
Mantenimento vento .....	4
Impostazione del tipo di vento mantenuto .....	4
Attivare il mantenimento vento .....	4
Attivare il mantenimento vento dal mantenimento direzione .....	4
Regolazione dell'angolo di mantenimento del vento con il pilota automatico .....	4
Virata e strambata .....	4
Virata o strambata in mantenimento direzione .....	4
Virata o strambata in mantenimento vento .....	4
Impostazione di un ritardo virata/strambata .....	4
Attivazione dell'inibitore strambata .....	4
Configurare la risposta dell'autopilota .....	4
<b>Configurazione del dispositivo</b> .....	<b>4</b>
Impostazioni Utente Autopilota .....	4
Configurazione del telecomando .....	4
Ricerca di un telecomando .....	4
Associazione di un telecomando .....	4
Assegnazione di azioni ai tasti del telecomando .....	5
Scollegamento del telecomando .....	5
Impostazioni dello schermo .....	5
Impostazioni del sistema .....	5
Selezione della sorgente HDG preferita .....	5
<b>Indice</b> .....	<b>6</b>



## Introduzione

### ⚠ AVVERTENZA

Se guiden *Vigtige oplysninger om sikkerhed og produkter i æsken med produktet for at se produktadvarsler og andre vigtige oplysninger.*

Ogni utente è responsabile della navigazione sicura della propria imbarcazione. L'autopilota è uno strumento in grado di migliorare le capacità di navigazione con l'imbarcazione, ma non esime l'utente dalla responsabilità della navigazione della propria imbarcazione. Durante la navigazione, evitare le zone pericolose e non lasciare mai il timone.

Ogni utente è responsabile della navigazione sicura della propria imbarcazione. L'ecoscandaglio è uno strumento che consente all'utente di conoscere meglio le condizioni del fondale al di sotto dell'imbarcazione, ma non lo esime dalla responsabilità di osservare le condizioni dell'acqua intorno all'imbarcazione durante la navigazione.

Apprendere le modalità d'uso dell'autopilota in acque calme e tranquille.

Usare cautela durante l'uso dell'autopilota vicino a moli, scogli e altre imbarcazioni.

Il sistema autopilota regola continuamente la guida dell'imbarcazione per mantenere una direzione costante. Oltre alla funzionalità di base di mantenimento della direzione, il sistema consente la guida manuale, nonché diverse modalità e diversi percorsi di guida automatica.

È possibile utilizzare il sistema autopilota mediante l'unità di controllo. Utilizzando l'unità di controllo, l'utente attiva e manovra, configura e personalizza il sistema autopilota.

Per informazioni sull'installazione, consultare le istruzioni di installazioni di ciascun dispositivo.

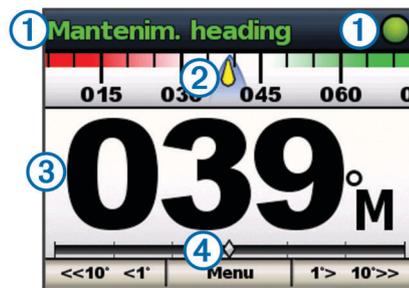
## Panoramica del dispositivo



- |   |  |
|---|--|
| ① | Selezionare per impostare il pilota automatico in modalità standby e tornare alla schermata della direzione.   |
| ② | Selezionare per aprire un menu o eseguire la funzione elencata sopra il tasto.   |
| ③ | Selezionare per aprire il menu delle impostazioni dello schermo. Premere due volte per regolare la retroilluminazione. Tenere premuto per spegnere il dispositivo. |

## Schermata Direzione

La schermata della direzione visualizza lo stato dell'autopilota.



- |   |   |
|---|---|
| ① | Stato dell'autopilota/indicatore stato dell'autopilota. "Standby" viene visualizzato in giallo e l'indicatore dello stato dell'autopilota viene visualizzato in giallo quando il dispositivo si trova in modalità standby. "Mantenimento direzione" viene visualizzato in verde e lo stato dell'autopilota viene visualizzato in verde quando il dispositivo si trova in modalità mantenimento direzione. |
| ② | Indicatore tendenza direzione.  |
| ③ | Direzione effettiva (in modalità standby)<br>Direzione impostata (con autopilota attivato)  |
| ④ | Indicatore posizione timone (questa funzionalità è disponibile solo quando il sensore del timone è collegato).  |

## Modalità standby

### ⚠ ATTENZIONE

L'autopilota non guida l'imbarcazione in modalità standby. In modalità standby, l'utente è responsabile del controllo del timone.

In modalità standby, è possibile attivare l'autopilota e regolare le impostazioni.

"Standby" viene visualizzato in giallo e l'indicatore LED giallo compare nell'angolo in alto a destra della schermata quando il dispositivo è in modalità standby.

## Funzionamento dell'autopilota per motoscafi

### Mantenimento direzione

È possibile attivare la funzione di mantenimento direzione dell'autopilota per mantenere la direzione corrente senza sterzare il timone.

### Attivare l'autopilota

Quando viene attivato, l'autopilota prende il controllo del timone e guida l'imbarcazione mantenendo la direzione.

Nella schermata della direzione, selezionare **Attiva**.

"Mantenimento direzione" viene visualizzato in verde nella parte superiore della schermata della direzione e un'icona verde viene visualizzata nell'angolo in alto a destra della schermata quando il dispositivo è in mantenimento direzione. La direzione impostata viene visualizzata al centro della schermata di direzione.

### Regolare la direzione

Quando l'autopilota è attivato, è possibile regolare la direzione utilizzando i tasti sull'unità di controllo o il timone se l'autopilota è dotato della tecnologia Shadow Drive™.

## Attivare Shadow Drive

**NOTA:** la funzione Shadow Drive può essere utilizzata esclusivamente nelle imbarcazioni a motore dislocante o a motore planante.

Selezionare **Menu > Impostazione > Impostazione Utente Autopilota > Shadow Drive.**

## Regolare la sensibilità della funzione Shadow Drive

Selezionare **Menu > Impostazione > Impostazione Utente Autopilota > Sensibilità Shadow Drive.**

## Regolare la direzione con il timone

**NOTA:** è necessario attivare la funzione Shadow Drive prima di poter regolare la direzione utilizzando il timone (*Attivare Shadow Drive, pagina 2*).

Con l'autopilota attivato, guidare manualmente l'imbarcazione.

L'autopilota attiva la modalità Shadow Drive.

Quando si rilascia il timone e si mantiene manualmente una direzione specifica per alcuni secondi, l'autopilota riprende un mantenimento direzione sulla nuova direzione. Viene visualizzato l'indicatore di tendenza della posizione e l'indicatore di stato dell'autopilota diventa verde a indicare il controllo dell'imbarcazione da parte dell'autopilota.

## Selezione della modalità di correzione della direzione

La modalità di correzione della direzione timone consente all'imbarcazione di virare con incrementi di 1° quando si seleziona un tasto.

La modalità di correzione della direzione per gradi consente all'imbarcazione di virare con incrementi di 10°. È possibile personalizzare gli incrementi dei gradi di accostata (*Regolare l'incremento della correzione di direzione per gradi, pagina 2*).

- 1 Selezionare **Menu**.
- 2 Selezionare **Tasti di direzione** per passare dalla modalità di correzione della direzione timone alla modalità per gradi e viceversa.

**NOTA:** la modalità di correzione della direzione timone può essere utilizzata esclusivamente nelle imbarcazioni a motore dislocante o a motore planante.

## Regolare la direzione con i tasti

Prima di far virare l'imbarcazione utilizzando i tasti nella parte inferiore dell'unità di controllo, è necessario che l'autopilota sia attivato.

- Selezionare **←** o **→** per utilizzare la modalità di correzione della direzione timone.  
**NOTA:** la modalità di correzione della direzione timone può essere utilizzata esclusivamente nelle imbarcazioni a motore dislocante o a motore planante.
- Tenere premuto **1° > 10° >>** o **<< 10° < 1°** per utilizzare la modalità di correzione della direzione per gradi.

## Regolare l'incremento della correzione di direzione per gradi

- 1 Selezionare **Menu > Tasti di direzione > Gradi di accostata**.
- 2 Selezionare **↑** o **↓**.
- 3 Selezionare **Fatto**.

## Controllo direzione

Controllo direzione informa l'autopilota della direzione di spostamento (in avanti o indietro) dell'imbarcazione utilizzando l'unità di controllo.

## Attivare Controllo direzione

- 1 Selezionare **Menu > Impostazione > Impostazione Utente Autopilota > Controllo direzione**.
- 2 Selezionare **Attivato**.

## Funzionalità Controllo direzione

Prima di poter utilizzare il controllo della direzione, è necessario attivare la funzionalità di controllo della direzione (*Attivare Controllo direzione, pagina 2*).

Durante la navigazione in modalità standby, selezionare **Direzione**.

☉ viene visualizzato nell'angolo in alto a destra.

## Percorsi impostati

### AVVERTENZA

L'utente ha la responsabilità di manovrare in modo sicuro la propria imbarcazione. Non iniziare un percorso finché non si è sicuri che nell'acqua non ci sono ostacoli.

L'autopilota può guidare l'imbarcazione in percorsi preimpostati per la pesca e può anche eseguire altre manovre speciali, come ad esempio inversioni di rotta e le manovre di Williamson.

I percorsi impostati non si basano su GPS e possono essere utilizzati senza un dispositivo GPS collegato all'autopilota.

## Percorso a zigzag

Il percorso a zigzag guida l'imbarcazione da sinistra a dritta e viceversa, su un intervallo di tempo e un angolo specificati, lungo la direzione corrente.

### Impostare il percorso a zigzag

È possibile modificare l'ampiezza e il periodo del percorso a zigzag. I valori predefiniti sono 30° e 1,5 minuti.

- 1 Selezionare **Menu > Percorsi Impostati > Zigzag > Impostazione > Ampiezza zigzag**.
- 2 Selezionare **↑** o **↓** per impostare l'ampiezza in incrementi di 5°.
- 3 Selezionare **Fatto**.
- 4 Selezionare **Impostazione > Periodo zigzag**.
- 5 Selezionare **↑** o **↓** per impostare il periodo.
- 6 Selezionare **Fatto**.

### Seguire un percorso a zigzag

Selezionare **Menu > Percorsi Impostati > Zigzag > Attiva**.

## Percorso circolare

Il percorso circolare guida l'imbarcazione lungo un cerchio continuo, in una direzione specificata e in un intervallo di tempo specificato.

### Impostare il percorso circolare

- 1 Selezionare **Menu > Percorsi Impostati > Cerchi > Orario**.
- 2 Selezionare **↑** o **↓** per impostare l'ora.
- 3 Selezionare **Fatto**.

### Seguire il percorso circolare

- 1 Selezionare **Menu > Percorsi Impostati > Cerchi > Attiva**.
- 2 Selezionare un'opzione:
  - Selezionare **→** per iniziare una virata in senso orario.
  - Selezionare **←** per iniziare una virata in senso antiorario.

## Percorso Inverti rotta

Il percorso Inverti rotta gira l'imbarcazione di 180° e mantiene la nuova direzione. Per il percorso Inverti rotta non sono presenti impostazioni da regolare.

### Navigazione del percorso Inverti rotta

- 1 Selezionare **Menu > Percorsi Impostati > Inverti Rotta > Attiva**.
- 2 Selezionare un'opzione:
  - Selezionare **→** per iniziare una virata a dritta.
  - Selezionare **←** per iniziare una virata a sinistra.

## Manovra di Williamson

Il percorso Manovra di Williamson cambia la rotta dell'imbarcazione per passare accanto alla posizione in cui è iniziato il percorso Manovra di Williamson. Per il percorso Manovra di Williamson non sono presenti impostazioni da regolare.

Il percorso Manovra di Williamson può essere utilizzato nei casi di uomo a mare.

### Navigazione del percorso Manovra di Williamson

#### ⚠ AVVERTENZA

Il percorso Manovra di Williamson non è determinato dal GPS ed è influenzato dal vento, dalla corrente e dalla velocità. Tenersi pronti a rallentare e a prendere il timone per evitare danni alla persona in acqua.

#### ⚠ ATTENZIONE

Quando si utilizza questo percorso, l'imbarcazione deve muoversi a una velocità inferiore a quella di planata.

- 1 Selezionare **Menu > Percorsi Impostati > Manovra di Williamson > Attiva**.
- 2 Selezionare un'opzione:
  - Selezionare ➡ per iniziare una virata a dritta.
  - Selezionare ⬅ per iniziare una virata a sinistra.

### Annullare un percorso impostato

- Guidare fisicamente l'imbarcazione.
- **NOTA:** Shadow Drive deve essere attivato per annullare un percorso impostato tramite la guida fisica dell'imbarcazione.
- Selezionare ⬅ o ➡ per annullare un percorso utilizzando la modalità di guida con il timone.
- Selezionare <<10° <1° o 1°> 10°>> per annullare un percorso utilizzando la modalità di guida per gradi.
- Selezionare **Standby**.

### Percorsi Guida con GPS

#### ⚠ AVVERTENZA

L'utente ha la responsabilità di navigare in modo sicuro la propria imbarcazione. Non iniziare un percorso GPS finché non si è sicuri che nell'acqua non ci sono ostacoli.

#### ⚠ ATTENZIONE

Garmin® consiglia di utilizzare la funzione Segui rotta solo sui motoscafi. L'uso di Segui rotta per la navigazione a vela potrebbe causare strambate inattese, nonché danni all'imbarcazione a vela. È possibile che le vele e gli equipaggiamenti incustoditi vengano danneggiati o provochino danni all'equipaggio o ai passeggeri durante una manovra di strambata inattesa.

**NOTA:** l'autopilota deve essere collegato a un chartplotter NMEA 2000® o NMEA® 0183 compatibile per seguire un percorso Guida con GPS.

L'autopilota può guidare l'imbarcazione lungo una rotta definita dal dispositivo GPS o sui percorsi preimpostati sulla base di una posizione GPS (waypoint). Per utilizzare Guida con GPS, è necessario disporre di un dispositivo GPS compatibile collegato al pilota automatico tramite NMEA 2000 o NMEA 0183. I percorsi Guida con GPS si basano su un waypoint GPS verso il quale si sta navigando attivamente utilizzando il dispositivo GPS. Questo waypoint viene definito il waypoint attivo.

### Seguire una rotta GPS

L'autopilota può guidare l'imbarcazione in base a una rotta definita su un dispositivo GPS compatibile.

- 1 Creare e seguire una rotta sul dispositivo GPS.
- 2 Selezionare **Menu > Guida con GPS > Segui rotta**.

### Percorso Orbita

Il percorso Orbita guida l'imbarcazione in un cerchio continuo intorno al waypoint attivo. La dimensione del cerchio è definita dalla distanza dal waypoint attivo quando si inizia il percorso Orbita.

### Seguire un percorso Orbita

- 1 Selezionare **Menu > Guida con GPS > Orbita > Attiva**.
- 2 Selezionare un'opzione:
  - Selezionare ➡ per iniziare una virata in senso orario.
  - Selezionare ⬅ per iniziare una virata in senso antiorario.

### Percorso Trifoglio

Il percorso Trifoglio guida l'imbarcazione affinché passi ripetutamente sopra il waypoint attivo. Quando si inizia un percorso Trifoglio, l'autopilota conduce l'imbarcazione verso il waypoint attivo e inizia il percorso Trifoglio.

### Impostare il percorso Trifoglio

È possibile regolare la distanza dal waypoint sul quale l'autopilota gira l'imbarcazione per passare un'altra volta sopra al waypoint. L'impostazione predefinita gira l'imbarcazione a una distanza di 300 metri (1000 piedi) dal waypoint attivo, tra il waypoint e la posizione in cui l'autopilota gira l'imbarcazione

- 1 Selezionare **Menu > Guida con GPS > Trifoglio > Lunghezza**.
- 2 Selezionare ⬆ o ⬇ per impostare la distanza.
- 3 Selezionare **Fatto**.

### Seguire il percorso Trifoglio

- 1 Selezionare **Menu > Guida con GPS > Trifoglio > Attiva**.
- 2 Selezionare un'opzione:
  - Per iniziare una virata a dritta, selezionare ➡.
  - Per iniziare una virata a sinistra, selezionare ⬅.

### Percorso Ricerca

Il percorso Ricerca guida l'imbarcazione in cerchi sempre più grandi fuori dal waypoint attivo, formando un percorso a spirale. Quando si inizia il percorso Ricerca, l'autopilota guida l'imbarcazione verso il waypoint attivo e inizia il percorso.

### Impostazione del percorso Ricerca

È possibile regolare la distanza tra ogni cerchio della spirale. La distanza predefinita tra i cerchi è 20 metri (50 piedi).

- 1 Selezionare **Menu > Guida con GPS > Ricerca > Spaziatura**.
- 2 Selezionare ⬆ o ⬇ per impostare la distanza.
- 3 Selezionare **Fatto**.

### Seguire il percorso Ricerca

- 1 Selezionare **Menu > Guida con GPS > Ricerca > Attiva**.
- 2 Selezionare un'opzione:
  - Per iniziare una virata a dritta, selezionare ➡.
  - Per iniziare una virata a sinistra, selezionare ⬅.

## Funzionamento dell'autopilota per imbarcazioni a vela

#### ⚠ ATTENZIONE

Quando è attivato, l'autopilota controlla solo il timone. L'utente e il proprio equipaggio restano gli unici responsabili delle vele quando l'autopilota è attivato.

Oltre al mantenimento direzione, è possibile utilizzare l'autopilota anche per il mantenimento vento. È inoltre possibile utilizzare l'autopilota per controllare il timone durante la virata e la strambata.

## Mantenimento vento

È possibile impostare l'autopilota per il mantenimento di una direzione specifica relativa all'angolo di vento corrente. Per eseguire il mantenimento vento, nonché una virata o una strambata basata su vento, è necessario collegare il dispositivo a un sensore vento compatibile con NMEA 2000 o NMEA.

### Impostazione del tipo di vento mantenuto

Prima di attivare il tipo di vento mantenuto, è necessario collegare un sensore vento NMEA 2000 o NMEA 0183 all'autopilota.

Per una configurazione avanzata dell'autopilota, vedere le istruzioni di installazione incluse con l'autopilota.

- 1 Selezionare **Menu > Impostazione > Impostazione Utente Autopilota > Tipo vento mantenuto.**
- 2 Selezionare **Apparente** o **Vero.**

### Attivare il mantenimento vento

Prima di attivare il tipo di vento mantenuto, è necessario collegare un sensore vento NMEA 2000 o NMEA 0183 all'autopilota.

Quando l'autopilota è in modalità standby, selezionare **Mant. vento.**

### Attivare il mantenimento vento dal mantenimento direzione

Prima di attivare il tipo di vento mantenuto, è necessario collegare un sensore vento NMEA 2000 o NMEA 0183 all'autopilota.

Con il mantenimento direzione attivato, selezionare **Menu > Mant. vento.**

### Regolazione dell'angolo di mantenimento del vento con il pilota automatico

È possibile regolare l'angolo di mantenimento vento con il pilota automatico quando la funzione di mantenimento vento è attivata.

- Per regolare l'angolo di mantenimento vento con incrementi di 1°, selezionare **<<10° <1° o 1°> 10°>>**.
- Per regolare l'angolo di mantenimento vento con incrementi di 10°, tenere premuto **<<10° <1° o 1°> 10°>>**.

## Virata e strambata

È possibile impostare l'autopilota per eseguire una virata o una strambata mentre è attivato il mantenimento vento o direzione.

### Virata o strambata in mantenimento direzione

- 1 Attivare il mantenimento direzione (*Attivare l'autopilota, pagina 1*).
- 2 Selezionare **Menu > Virata/Strambata.**
- 3 Selezionare **◀** o **▶** per scegliere una direzione.

Il pilota automatico guida l'imbarcazione lungo una virata o una strambata e, nella schermata della direzione, visualizza il messaggio "Virata in corso", finché la manovra non viene completata.

### Virata o strambata in mantenimento vento

Prima di attivare il mantenimento vento è necessario installare un sensore vento.

- 1 Attivare il mantenimento vento (*Attivare il mantenimento vento, pagina 4*).
- 2 Selezionare **Menu > Virata/Strambata.**
- 3 Selezionare **Virata** o **Strambata.**

Il pilota automatico guida l'imbarcazione attraverso una virata o strambata e sullo schermo vengono visualizzate le informazioni sullo stato di avanzamento della virata o strambata.

## Impostazione di un ritardo virata/strambata

Il ritardo virata/strambata consente di ritardare l'esecuzione della virata e strambata una volta avviata la manovra.

- 1 Selezionare **Menu > Impostazione > Impostazione Utente Autopilota > Configurazione navigaz. a vela > Ritardo virata/strambata.**
- 2 Selezionare la durata del ritardo.
- 3 Se necessario, selezionare **Fatto.**

### Attivazione dell'inibitore strambata

**NOTA:** l'inibitore strambata non previene l'esecuzione di una strambata da parte dell'utente tramite il timone o la guida per gradi.

L'inibitore strambata evita che l'autopilota effettui una strambata.

- 1 Selezionare **Menu > Impostazione > Impostazione Utente Autopilota > Configurazione navigaz. a vela > Inibitore strambata.**
- 2 Selezionare **Attivato.**

## Configurare la risposta dell'autopilota

In modalità di navigazione a vela, l'impostazione Risposta consente di regolare rapidamente il guadagno del timone in base alla variabilità delle condizioni del vento.

- 1 Nella schermata autopilota, selezionare **Menu > Risposta.**
- 2 Regolare la risposta del timone.

Se è necessario avere il timone più reattivo e muoverlo più rapidamente, aumentare il valore. Se il timone si muove troppo, diminuire il valore.

## Configurazione del dispositivo

### Impostazioni Utente Autopilota

Selezionare **Menu > Impostazione > Impostazione Utente Autopilota.**

**Sensibilità Attuatore:** consente di impostare la sensibilità dell'attuatore su normale o risparmio energetico. La modalità di risparmio energetico consente di impostare la percentuale di energia utilizzata per il pilota automatico.

**Gain Timone:** consente di controllare la velocità del pilota automatico. Quando viene attivata la modalità di risparmio energetico, le attività svolte dal pilota automatico si riducono.

**Limitatore del vento:** rallenta la velocità di rotazione quando la direzione del vento si avvicina alla poppa, in modalità di navigazione a vela durante una strambata. Se la velocità di rotazione è troppo ridotta, ridurre il valore. Se la velocità di rotazione è troppo elevata, aumentare il valore.

### Configurazione del telecomando

**NOTA:** l'orologio Garmin quatix® può essere configurato come telecomando per l'unità di controllo. Per ulteriori informazioni consultare le istruzioni fornite con l'orologio.

È possibile collegare un telecomando opzionale all'unità di controllo.

Selezionare **Menu > Impostazione > Telecomando.**

### Ricerca di un telecomando

Selezionare **Menu > Impostazione > Telecomando > Ricerca telecomando.**

### Associazione di un telecomando

- 1 Cercare un telecomando (*Ricerca di un telecomando, pagina 4*).
- 2 Associare un telecomando seguendo le istruzioni fornite con tale accessorio.

Se il telecomando è stato associato correttamente, sull'unità di controllo viene visualizzato un messaggio.

### 3 Selezionare **Connetti**.

## Assegnazione di azioni ai tasti del telecomando

### **ATTENZIONE**

Quando si assegna un percorso ad un tasto del telecomando, non dimenticare che l'utente è responsabile del corretto funzionamento della propria imbarcazione. Non iniziare un percorso finché non si è sicuri che nell'acqua non ci siano ostacoli.

**NOTA:** se si assegna la funzionalità di controllo della direzione a un tasto del telecomando, il pilota automatico deve essere in modalità standby per poter cambiare direzione (avanti o indietro).

- 1 Selezionare **Menu > Impostazione > Telecomando**.
- 2 Selezionare un tasto del telecomando a cui assegnare un'azione.
- 3 Selezionare un pulsante azione.
- 4 Se necessario, ripetere i passaggi 2 e 3 per gli altri tasti.

## Scollegamento del telecomando

- 1 Selezionare **Menu > Impostazione > Telecomando**.
- 2 Selezionare **Scollega telecomando**.

## Impostazioni dello schermo

Selezionare **Menu > Impostazione > Schermo**.

**Modo colore:** consente di impostare il dispositivo in modo che visualizzi i colori in modalità notturna o diurna.

**Configura colori:** consente di impostare la configurazione dei colori per ciascun modo colore. Per ogni modo colore, è possibile selezionare una configurazione tutti i colori o colori dal contrasto elevato. Per il modo colore notturno, è possibile selezionare un configurazione Tutti i colori, Rosso/Nero o Verde/Nero.

**Retroilluminazione:** consente di impostare il livello di retroilluminazione.

**Condivisione rete:** consente di condividere le impostazioni di modo colore, configurazione colore e retroilluminazione con altri dispositivi sulla rete NMEA 2000.

## Impostazioni del sistema

Selezionare **Menu > Impostazione > Sistema**.

**Unità:** consente di impostare le unità di misura.

**Direzione:** consente di impostare il riferimento utilizzato per calcolare le informazioni sulla direzione.

**Varianza:** consente di regolare la varianza dal riferimento nord effettivo. Questa impostazione è disponibile solo quando la direzione è impostata su Vero.

**Segnale acustico:** consente di impostare se e quando utilizzare i segnali acustici.

**Accensione automat.:** consente al dispositivo di accendersi automaticamente all'attivazione della rete NMEA 2000.

**Allarme bassa tensione GHC:** viene emesso un avviso audio quando la tensione dell'alimentazione collegata al dispositivo scende al di sotto di un livello specificato.

**Lingua:** consente di impostare la lingua visualizzata.

**Modalità funzionam.:** consente di impostare la modalità di funzionamento su Normale o Demo in negozio.

**Informazioni sul sistema:** consente di visualizzare le informazioni sul software.

**Impostazioni predefinite:** consente di ripristinare le impostazioni predefinite dell'unità.

## Selezione della sorgente HDG preferita

Se si dispone di più di una sorgente HDG sulla rete, è possibile selezionare la sorgente preferita. La sorgente dovrebbe essere una bussola GPS magnetica o un sensore di rotta magnetico.

### **AVVISO**

Per risultati ottimali, utilizzare un sensore Garmin per la sorgente HDG. L'uso di una bussola GPS di terze parti può causare la ricezione di dati errati e ritardi eccessivi. L'autopilota necessita di informazioni puntuali e pertanto non può utilizzare spesso i dati di una bussola GPS di terze parti per la posizione GPS o la velocità. Se viene utilizzata una bussola GPS di terze parti, è probabile che l'autopilota segnalerà periodicamente la perdita dei dati di navigazione e della sorgente della velocità.

- 1 Selezionare **Menu > Impostazione > Sorgenti preferite > Origine direzione**
- 2 Selezionare una sorgente.

Se la sorgente HDG selezionata non è disponibile, la schermata dell'autopilota non visualizza alcun dato. Se possibile, selezionare un'altra sorgente HDG.

# Indice

## A

autopilota 1, 4

## C

controllo direzione 2, 4

## D

direzione 1, 2

    mantenimento direzione 1, 4

    regolazione 2

    Shadow Drive 2

## G

Guida con GPS 3

## I

impostazioni 4, 5

impostazioni dello schermo 5

## M

mantenimento vento 4

    regolazione 4

modalità di correzione della

    direzione, selezione 2

modalità di correzione di direzione per

    gradi, gradi di accostata 2

## P

percorsi impostati 2, 3

    Manovra di Williamson 3

    percorso a zigzag 2

    percorso circolare 2

    percorso inverti rotta 2

    percorso Inverti rotta 2

    Percorso Manovra di Williamson 3

percorso orbita 3

percorso ricerca 3

percorso trifoglio 3

## R

ricercatelecomando 4

## S

sailing 4

sensibilità attuatoregain timone 4

Shadow Drive

    attivazione 2

    sensibilità 2

sistema, informazioni sul sistema 5

sorgente dati preferita 5

standby 1

strambata. 4 . *Vedere* virata e strambata

*Vedere anche* virata e strambata

## T

telecomando 4

    associazione 4

    scollegamento 5

trifoglio 3

## V

virata e strambata 4

    mantenimento direzione 4

    mantenimento vento 4



