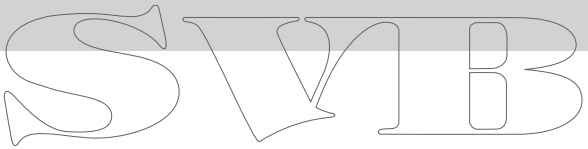
Raymarine®

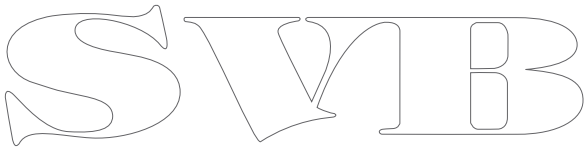
A FLIR COMPANY

Digitaal Display



EMC Richtlijnen

Alle Raymarine apparatuur en accessoires zijn ontworpen naar de hoogste industriële standaards voor de maritieme vrijetijdsmarkt. Ze voldoen aan de toepasselijke CE richtlijnen inclusief de regelgeving voor elektromagnetische storingen. Een correcte installatie is nodig om binnen deze richtlijnen te blijven.



Belangrijke informatie

Vanwege het draadloze communicatiesysteem dat de Micronet instrumenten gebruiken worden ze aangeraden voor gebruik aan boord van polyester, carbon of houten schepen tot een lengte van 18 meter (60 voet). ***Neem contact op met uw Raymarine dealer of de importeur voordat u gaat installeren op een aluminium of stalen schip.***

Net als elk ander elektronisch instrument is ook uw Micronet systeem alleen een hulpmiddel voor de veilige navigatie. De schipper blijft te allen tijden eindverantwoordelijke voor een veilig vaart.

		Page
1	**Algemene informatie**	
1.1	Introductie -	2
1.2	Specificaties -	2
1.3	Voeding en batterij levensduur -	2
1.4	Veiligheid en afvalverwerking -	4
2	**Bediening**	
2.1	Getoonde informatie -	5
2.2	Het systeem aan- en uitschakelen -	5
2.3	Achtergrondverlichting -	6
2.4	Hoorbare signalering en alarmmeldingen -	6
2.5	Voorzieningen -	8
2.6	Hoofdstuk en pagina bediening -	9
2.7	Hoofdstuk en pagina beschrijvingen -	11
3	**Instellingen en kalibratie**	
3.1	Naar het instellingen en kalibratie menu gaan -	18
3.2	Hoofdstuk en pagina instellingen en kalibratie -	18
3.3	Waardes aanpassen -	18
3.4	Pagina instellingen -	20
3.5	Beschrijving kalibratie pagina's -	23
4	**Proefvaart en kalibratie**	
4.1	Correctie diepte aanwijzing -	29
4.2	Snelheid kalibratie -	30
4.3	Wind kalibratie -	31
4.4	Kompas kalibratie -	32
5	**Installatie**	
5.1	Benodigde gereedschappen en onderdelenlijst	33
5.2	Voorzorgsmaatregelen en plaatsingsadvies -	33
5.3	Met de montageplaat (aanbevolen) -	34
5.4	Vlakke montage -	35
5.5	Externe voeding aansluiten -	36
6	**Onderhoud en fouten opsporen**	
6.1	Behandeling en onderhoud -	37
6.2	Fouten opsporen en technische hulp -	37
7	**Garantie informatie**	

SAMPLE

1 Algemene informatie

1.1 Introductie

Uw Micronet instrument wordt voor het leven gevoed door de zon. Het kent vele features, is goed afleesbaar in zonlicht maar toch is het stroomverbruik zo laag dat dit instrument helemaal selfsupporting is. Gecombineerd met andere instrumenten uit de Micronet serie bouwt u eenvoudig een compleet navigatie systeem.

1.2 Specificaties

Karakterhoogte: 38mm (1.5")

Achtergrondverlichting: 3 niveaus met automatische uitschakeling in daglicht;
voor het hele systeem of per display.

Voeding: zonlicht, zonder opladen selfsupporting: 300 uur in daglicht, 7 nachten bij volledig ingeschakelde achtergrondverlichting, 20 nachten bij gedimde verlichting.

Weergave: Boot snelheid in knopen, kilometers p/uur of mijlen p/uur.
Afstanden in zeemijlen, mijlen en kilometers.
Dieptes in meters, voeten of vadems.
Windsnelheden in knopen, meters p/sec. of Beaufort.

Alarm: Hoorbaar alarm voor diepte, wind en MOB.

Gewicht: 285g (0.63lbs)

Gebruikstemperatuur: -10 tot +60 graden celcius

Communicatiefrequentie: 868 MHz of 905 MHz

Dit display kan door de T113 Remote Display bedient worden.

1.3 Voeding en batterij levensduur

De revolutionaire techniek om het stroomverbruik van zongevoede instrumenten te minimaliseren is wat uw mn100 instrument zo uniek maakt. Door het terugdringen van het stroomverbruik van de elektronica en het optimaliseren van de zonnecel is uw mn100 instrument vrijwel een 'perpetuum mobile' geworden. Twee icoontjes geven samen de batterij conditie van uw instrument weer.

Heldere, zonnige dag	en	De batterij is vol en wordt volgehouden door de zon. (Zie note)
	en	De batterij is bijna leeg en wordt geladen door de zon.
Bewolkte dag	en	De batterij is vol en heeft geen verdere lading nodig.
	en	De batterij is bijna leeg maar het aanwezige zonlicht kan de werking in stand houden.
's nachts	en	De batterij is vol maar wordt niet bijgeladen.
	en	De batterij is bijna leeg en wordt niet bijgeladen.
Lage voeding-spanning	en knippert	Het is aan te raden om het instrument enige tijd bij daglicht de batterij op te laten laden of sluit een 9 - 24V voedingsbron aan. Een volledig lege batterij zal in ongeveer 12 uur fel zonlicht weer opgeladen zijn.

SAMPLE

U kunt het stroomverbruik 's nachts sterk verminderen door de achtergrondverlichting naar 1 of zelfs uit te schakelen. Als u bij een instrument niet altijd de achtergrondverlichting nodig hebt, bv omdat u buiten bent en het instrument zit bij de kaartentafel, kunt u de verlichting van dat instrument het best op 'local' zetten. Dit scheelt enorm in het stroomverbruik. Op deze manier kunt u de verlichting uitlaten van instrumenten die u toch niet kunt zien terwijl u een ander instrument wel nodig hebt. Zie hiervoor hoofdstuk 3.5 -s35.

Als de interne batterij volledig opgeladen is maakt het niet uit hoeveel zonlicht er aanwezig is; de laad indicator zal altijd laag aangeven.

Als u de instrumenten voor langere tijd niet gaat gebruiken (in de winter), leg ze dan weg met volledig opgeladen batterij. Sluit ze zonodig van tevoren 24 uur op een 9 tot 30 volt voeding aan.

De slaap stand

Om stroom te sparen zullen de Micronet instrumenten uitschakelen nadat er voor 12 uur geen veranderingen in snelheid of koers geregistreerd zijn. Vlak voor het uitschakelen zal er een "Power Safe" alarm klinken. Als u binnen 10 seconden na het alarm een willekeurige knop indrukt zal het systeem aanblijven.

De achtergrondverlichting zal bij gebruik tijdens daglicht automatisch uitschakelen.

De batterij zal door kunstlicht NIET opgeladen worden. Plaatsing van uw Micronet systeem dichtbij kunstlicht (lamp) kan het instrument zwaar beschadigen. Gebruik voor opladen alleen natuurlijk (zon)licht.

Externe voeding aansluiten

Bij permanente montage onderdek zal het nodig zijn een externe voeding aan te bieden om te voorkomen dat de interne batterij compleet leeg raakt.

De aansluitingen achterop de display staan een gelijkstroomvoeding tussen de 9 en 30 volt toe. U kunt een aansluiting maken naar de scheepsvoeding of een 9 volt blokbatterij aansluiten. Wij raden dit alleen aan als de instrumenten vast gemonteerd worden, niet als montage via de klikplaat toegepast wordt.

Aansluiten op een 9 volt batterij (PP3) zal de interne batterij over een periode van 24 uur geheel opladen.

1.4 Veiligheid en afvalverwerking

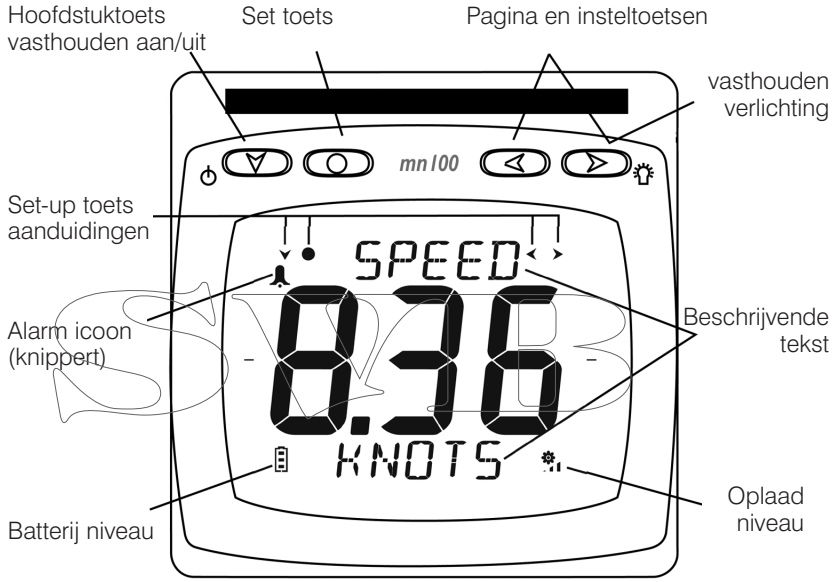
In uw Micronet instrument zitten Mangaan Lithium Dioxide batterijen die op een correcte manier verwerkt dienen te worden aan het einde van de levensduur van het instrument. Gooi ze daarom niet bij het klein afval maar lever ze op de juiste plaats in als chemisch afval.
Als u het niet zeker weet, stuur ze dan naar ons retour met een kort briefje. Wij zorgen voor de rest.

2 Bediening

Belangrijk:

Let op dat u de "Auto Network" procedure zoals op het gele vel beschreven en de volledige set-up en kalibratie uitgevoerd hebt voordat u het systeem gaat gebruiken voor navigatie doeleinden.

2.1 Getoonde informatie

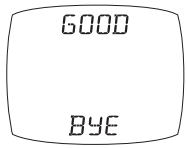


2.2 Het systeem aan- en uitschakelen

Om het Micronet systeem aan of uit te zetten drukt u 2 seconden op de toets van een willekeurige display.

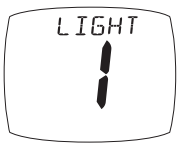
Inschakelen

Uitschakelen



2.3 Achtergrondverlichting

Om de verlichting in te schakelen dient u de ➤ toets 2 seconden ingedrukt te houden.



Met de ◄ en ➤ toetsen kunt u door de instellingen UIT, 1, 2 en 3 van de verlichting stappen.
Afhankelijk van de set-up zal de verlichting van het hele systeem of van enkele instrumenten veranderen. Zie hoofdstuk 3.5 -s35.

De verlichting schakelt in daglicht automatisch uit en zal niet meer inschakelen om de batterij te sparen.

2.4 Hoorbare signalering en alarmmeldingen

Om u attent te maken op een alarm of andere belangrijke gebeurtenis zal uw Micronet systeem piepen.

Inschakelen Eenmaal opgenomen in een netwerk zal het instrument één keer piepen wanneer u de ▼ toets 2 seconden indrukt.

Toets Bij het indrukken van een toets klinkt één piep. Een tweede piep klinkt als u de ● toets 2 seconden indrukt.

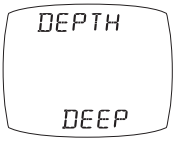
Timer Tijdens het aftellen zal er elke minuut één piep klinken. Met nog maar 1 minuut te gaan zal er elke 10 seconden een piep klinken. Vanaf 10 seconden voor het startsein klinkt elke seconde een piep.
Het einde van het aftellen wordt aangegeven door een serie van drie piepjes.

Alarm Een herhalende serie van drie piepjes geeft een alarm situatie aan. Het soort alarm zal op de digitale display getoond worden, samen met het knipperende 🔔 (bel) symbool. Indrukken van een willekeurige toets zal het alarm doen stoppen.

Ondiepte alarm

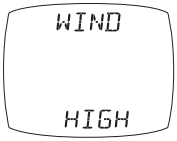
De waterdiepte is teruggelopen tot onder de ingestelde waarde.
Afgaan van dit alarm wordt beïnvloedt door een eventueel ingestelde waterlijn compensatie. Zie pagina 22 s11 om het alarm in te stellen. Dit alarm klinkt niet als de waterdiepte weer boven de ingestelde waarde stijgt

Diepte alarm



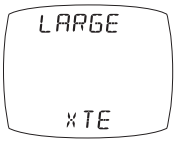
De waterdiepte is boven of onder de ingestelde waarde gekomen.
Afgaan van dit alarm wordt beïnvloedt door een eventueel ingestelde waterlijn compensatie. Zie pagina 22 s12 om het alarm in te stellen.

Windsnelheidsalarm



De windsterkte is toegenomen tot boven de ingestelde waarde.
Zie pag 22 s13 voor het instellen van het alarm.
Het alarm gaat niet af als de windsterkte weer onder de ingestelde waarde daalt.

Van-koers alarm



De GPS heeft een van-koers waarschuwing gegeven.
Zie pagina 22 s14 voor het instellen van dit alarm.

Aankomst alarm

De GPS heeft een aankomst waarschuwing gegeven. De bovenste tekstlijn geeft de naam van het waypoint.
Zie pagina 23 s15 voor het instellen van dit alarm.

SAMPLE

25 Voorzieningen

Toetsslot

Als het instrument gemonteerd is op een plaats waar per ongeluk toetsen ingedrukt kunnen worden, kunt u de toetsen als volgt op slot zetten:

Houd de toets vast om in het set-up menu te komen.
Druk de toets in om naar het opties hoofdstuk te gaan.
Druk de toets in om naar de **keylock pagina** te gaan.

Druk op de toets om het toetsslot te activeren.
Houd de toets ingedrukt om het menu te verlaten.
Als het toetsslot geactiveerd is zal elke ingedrukte toets het vrijgeefsignaal laten zien. Druk achtereenvolgens op de en de toets waarna u de display 1 minuut kunt bedienen.

Pagina's verbergen

Om niet gewenste pagina's niet weer te geven:
Houd de toets vast om in het set-up menu te komen.
Druk de toets in om naar het **opties** hoofdstuk te gaan.
Druk de toets in om naar de **'page hiding'** pagina te gaan.

Druk op de toets om 'pagina's verbergen' voor 5 min. te activeren.
Houd de toets ingedrukt om het menu te verlaten.

Als deze voorziening geactiveerd is kunt u een pagina voor 5 min. verbergen door 2 seconden op de toets te drukken.

Pagina's zichtbaar maken

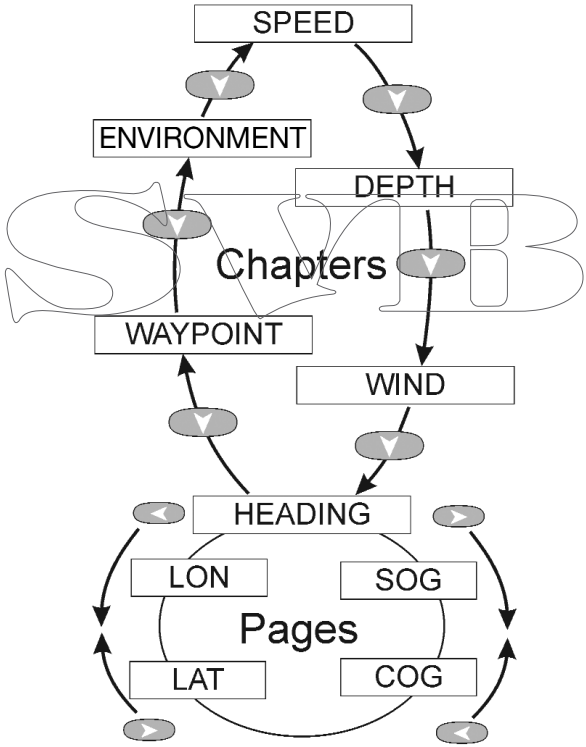
Om verborgen pagina's weer zichtbaar te maken doet u het volgende:
Houdt toets vast om in set-up te komen.
Ga met de toets naar het **opties** hoofdstuk.
Ga met de toets naar de pagina **Pages Hidden**.

Druk op de . toets om terug te keren naar alle pagina's zichtbaar.
Houdt de toets vast om uit set-up te komen.

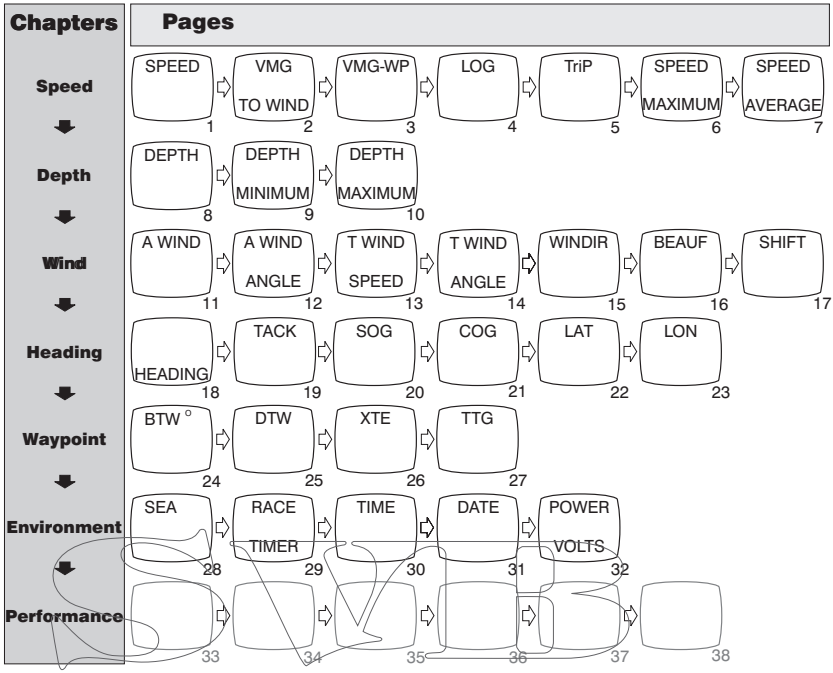
2.6 Hoofdstuk en pagina bediening

De informatie van deze display volgt een "hoofdstuk en pagina" vorm. Gebruik de (hoofdstuk) toets om door de hoofdstukken te stappen en de en (pagina) toetsen om van pagina naar pagina te gaan. Hieronder staat de volgorde en inhoud.

Gebruik van de toets zal het volgende hoofdstuk oproepen met de laatst gebruikte pagina van dat hoofdstuk. Zowel hoofdstuk als paginaselectie zullen naar het eerste scherm gaan nadat het hele kringetje doorlopen is.



Hoofdstuk en pagina diagram

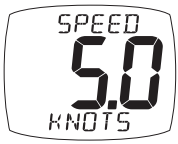


Kijk voor een volledige beschrijving van de pagina's 1 tot en met 33 op de volgende bladzijden.

2.7 Hoofdstuk en pagina beschrijvingen

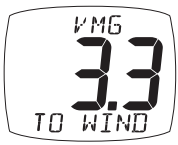
Snelheid hoofdstuk

1 Snelheid (SPEED)



De snelheid van het schip door het water gemeten door de log sensor.
Uitgedrukt in de gekozen instelling.
Zie pagina 21 s6 voor de instelling.

2 Snelheid waarmee -in de wind- wordt gevaren (VMG TO WIND)

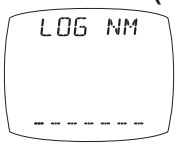


De snelheid van het schip, berekend alsof er recht -in de wind- gevaren wordt. Deze waarde wordt berekend uit de bootsnelheid en de schijnbare windhoek

3 Snelheid waarmee het actieve waypoint wordt genaderd (VMG - WP)

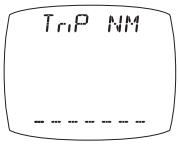
Deze snelheid wordt berekend door de GPS of een plotter.

4 Afstand (LOG)



De totaal afgelegde afstand sinds het instrument gemonteerd werd of sinds de laatste reset naar de fabrieksinstellingen.
Zie pagina 27 s38 voor nulstellen.

5 Afgelegde weg (TRIP)

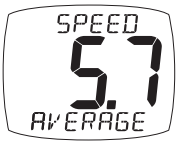


De afgelegde afstand sinds de laatste nulstelling van de trip teller. Zie voor het nulstellen hoofdstuk 3.4 op pagina 20 en verder.

6 Maximum snelheid (SPEED MAXIMUM)

De maximaal geregistreerde snelheid sinds de laatste nulstelling. Zie voor het nulstellen hoofdstuk 3.4 op pagina 20 en verder.

7 Gemiddelde snelheid (SPEED AVERAGE)



De gemiddelde snelheid sinds de laatste nulstelling. Zie voor het nulstellen hoofdstuk 3.4 op pagina 20 en verder.

Diepte hoofdstuk

8 Diepte (DEPTH)

De werkelijke diepte onder het schip gemeten door de dieptesensor. De aangegeven waarde kan beïnvloed worden door een offset om te compenseren voor waterdiepte of diepte onder de kiel (zie pagina 29).
Uitgedrukt in de gekozen eenheden.
Zie pagina 21 s7 voor de instellingen.

9 Minimale diepte (DEPTH MINIMUM)

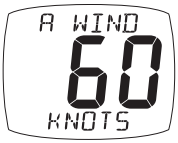
De minimaal gemeten diepte sinds de laatste keer aanzetten of sinds de laatste nulstelling. Zie voor het nulstellen hoofdstuk 3.4 op pagina 20 en verder.

10 Maximale diepte (DEPTH MAXIMUM)

De minimaal gemeten diepte sinds de laatste keer aanzetten of sinds de laatste nulstelling. Zie voor het nulstellen hoofdstuk 3.4 op pagina 20 en verder.

Wind hoofdstuk

11 Actuele windsnelheid (A WIND SPEED)



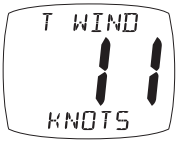
De windsnelheid ten opzichte van het schip, gemeten door de windsensor.
Uitgedrukt in de gekozen eenheden.
Zie pagina 21 s8 voor de instellingen.

12 Schijnbare windhoek (A WIND ANGLE)

De windhoek ten opzichte van het schip, gemeten door de windsensor.
Uitgedrukt in de gekozen eenheden.
Zie pagina 21 s8 voor de instellingen.

SAMPLE

13 Ware windsnelheid (T WIND SPEED)



De windsnelheid, waarin de bootsnelheid door het water verrekend zit, gemeten en berekend uit gegevens over de schijnbare windsnelheid, -hoek en bootsnelheid door het water. deze gegevens moeten op het netwerk aanwezig zijn.

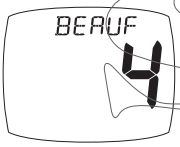
14 Ware windhoek (T WIND ANGLE)

De windhoek, waarin de bootsnelheid door het water verrekend zit, gemeten en berekend uit gegevens over de schijnbare windsnelheid, -hoek en bootsnelheid door het water. Deze gegevens moeten op het netwerk aanwezig zijn .

15 Ware windrichting (WINDIR TRUE)

De windrichting zoals op een kompasroos, berekend uit gegevens over de schijnbare windsnelheid, -hoek en het kompas. Deze gegevens moeten op het netwerk aanwezig zijn

16 Windsnelheid in Beaufort (BEAUF)



De windsnelheid over het water weergegeven volgens de Beaufortschaal. Berekend uit gegevens over de bootsnelheid door het water en het kompas. Deze gegevens moeten op het netwerk aanwezig zijn.

17 Windhoekvariaties (shifts) als header en lift (LIFT)

Geeft windrichtingveranderingen aan ten opzichte van een gevolgde kompaskoers. Door deze informatie goed te interpreteren is de snelste manier om -in de wind- te varen af te leiden. Het systeem herkent automatisch de gemiddelde windrichting door over een periode van 2 tot 60 minuten te meten (in de setup kunt u deze periode instellen). U kunt deze functie handmatig uitschakelen en zelf een gemiddelde windrichting invoeren.
Handmatig instellen van de gemiddelde windrichting:

1. Druk, als er een windsensor in het netwerk opgenomen is, op de toets; (de huidige windrichting wordt als gemiddelde windrichting opgeslagen gedurende 5 seconden waarin u met de en toetsen de waarde nog kunt aanpassen).
   Druk opnieuw op de toets als de gemiddelde windrichting verandert.

2. Indien u niet over een windsensor beschikt drukt u, hoog aan de wind varend, op de toets, gaat overstag en druk nogmaals op de toets als u op de nieuwe koers hoog aan de wind vaart.
   U kunt de gegevens over de gemiddelde windrichting bijwerken (als er veranderingen optreden) door de toets vast te houden als u over bakboord vaart, de toets als u over stuurboord vaart of de toets als u recht in de wind vaart.

Zie de informatiekaart "windshifts en uw voordeel" voor het tactisch benutten van windshifts.

Koers hoofdstuk

18 Koers (Heading)

De voorliggende koers als gemeten door het kompas.
Deze waarde is onderhevig aan de kalibratie van het kompas (zie pagina 32 sectie 4.4).
Afhankelijk van de instelling ziet u de koers in graden magnetisch of in ware richting. Zie pagina 25 s26 voor instellingen.

19 Tegenkoers (Heading on opposite tack)

De door de display uitgerekende kompaskoers welke het schip zal voorliggen, mocht het overstag gaan.
Voor deze berekening zijn schijnbare wind en magnetisch koers nodig.

20 Snelheid over de grond (SOG)

De door de GPS berekende snelheid van het schip ten opzichte van de grond.

21 Koers over de grond (COG)

De door de GPS berekende koers ten opzichte van de grond.

22 Breedte (LAT)

De geografische breedte van uw positie, berekend door de GPS.

23 Lengte (LON)

De geografische lengte van uw positie, berekend door de GPS.

Waypoint hoofdstuk

24 Richting naar waypoint (BTW)

De richting naar het (actieve) waypoint. Het waypoint waar de GPS op dit moment naartoe navigeert is het actieve waypoint. Het scherm geeft de naam van het waypoint.

25 Afstand tot het waypoint (DTW)

De afstand naar het (actieve) waypoint. Dit is het waypoint waar de GPS op dit moment naar toe navigeert. Het scherm geeft de naam van het waypoint.

26 Koers afwijking (XTE cross track error)

Afstand welke u van de directe koers naar het actieve waypoint vandaan zit, berekend door de GPS.

27 Tijd te gaan (TTG time to go)

De door de GPS berekende aankomsttijd bij het actieve waypoint.

Omgeving hoofdstuk

28 Zeewatertemperatuur (SEA)

De temperatuur van het water, gemeten door de thermometer in het log.
Uitgedrukt in de gekozen eenheden.
Zie pagina 21 s10 voor de instellingen.

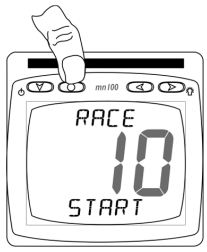
29 Timer (RACE TIMER)

Stopwatch voor aftellen of verstreken tijd.
Druk de toets 1 seconde in en stel daarna met de en toetsen de gewenste afteltijd in.
Houd opnieuw de toets 1 seconde vast om de display klaar te zetten voor het aftellen.
Druk kort op de toets om het aftellen te starten.

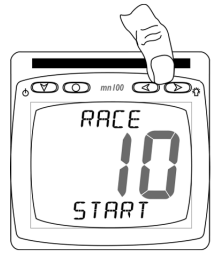
Er klinkt elke 30 seconden een kort piepje tot 1 minuut voor 'tijd 0'. Dan klinkt er elke 10 seconden een piepje. De laatste 10 seconden klinkt er elke seconde een piepje terwijl de display drie keer kort zal piepen op het moment van 'tijd 0'. De timer zal vanaf nu de verstreken tijd aangeven totdat u de toets 1 seconde ingedrukt houdt.

Kort indrukken van de toets tijdens de werking van de timer zal de weergegeven tijd afronden naar de dichtstbijzijnde hele minuut.

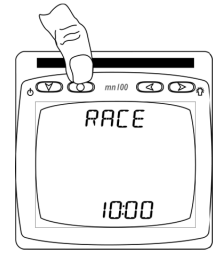
Voorbeeld:
Druk op de toets bij 3min 24sec. De timer zal naar 3min 0sec gaan.
Druk op de toets bij 7min 52sec. De timer zal naar 8min 0sec gaan.



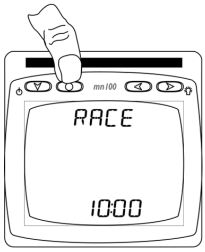
1 seconde vasthouden; ga naar timer set-up



Stel de afteltijd in



1 seconde vasthouden; sla de ingestelde tijd op

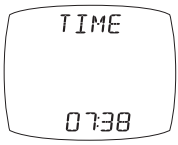


Start de timer

Het aftellen loopt

Afronden naar een volle minuut (in dit geval 8:00)

30 Tijd (TIME)

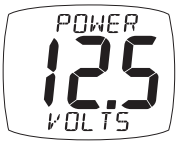


Weergave van de huidige tijd zoals ontvangen door de GPS ontvanger. (zie pagina 26 -s34)

31 Datum (DATE)

Weergave van de huidige datum zoals ontvangen door de GPS ontvanger.

32 Voedings spanning (POWER VOLT)



De aangesloten voedings spanning op de PWR ingang van de centrale zender.

Prestatie hoofdstuk

33 Prestatie

Als er in het systeem ook een NMEA interface is opgenomen en een PC waarop het programma PTAK draait, zullen er 4 pagina's met door de gebruiker gedefinieerde informatie extra op het display beschikbaar komen. Meestal zullen dit pagina's zijn met informatie als "tijd tot de layline" en de gecorrigeerde ware windrichting als de PC beschikt over een 'upwash correction' tabel voor het schip.

3 Instellingen en kalibratie

3.1 Naar het instellingen en kalibratie menu gaan

Om in het instellingen en kalibratie menu te komen drukt u 2 seconden de ◯ toets.

Dit werkt niet als u in timer mode staat.

3.2 Hoofdstuk en pagina instellingen en kalibratie

De informatie van deze display volgt een "hoofdstuk en pagina" vorm. Gebruik de ▼ (hoofdstuk) toets om door de hoofdstukken te stappen en de ◀ en ▶ (pagina) toetsen om van pagina naar pagina te gaan. Hieronder staat de volgorde van informatieweergave.

In tegenstelling tot het normale gebruik dient u naar het begin van een hoofdstuk te scrollen voordat u naar een volgend hoofdstuk kunt gaan.

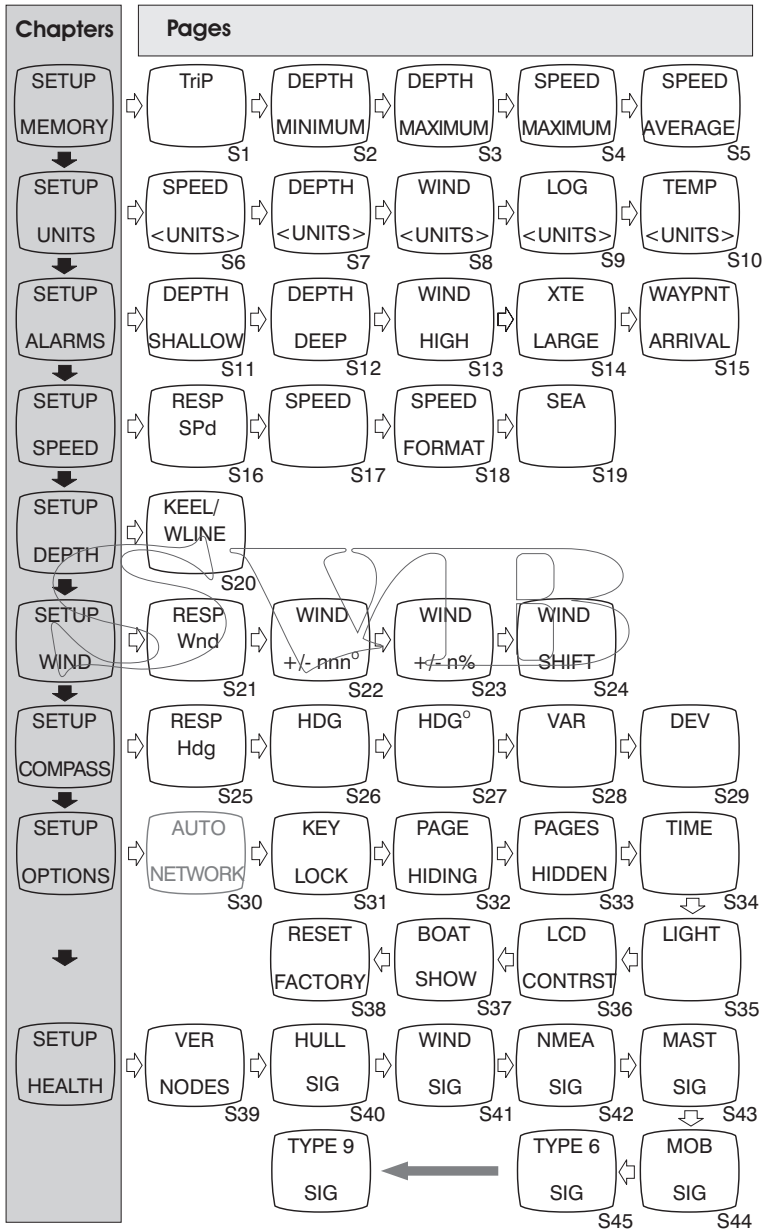
Zie voor een volledige beschrijving van de pagina's de items -s1 tot -s45 op de volgende bladzijden.

SVB

3.3 Waardes aanpassen

Om een waarde aan te passen drukt u op de ◯ toets. De instelling zal gaan knipperen, met de ◀ en ▶ toetsen kunt u de waarde veranderen. Druk opnieuw op de ◯ toets om de instelling op te slaan.

Instellingen en kalibratie - Hoofdstuk en pagina indeling

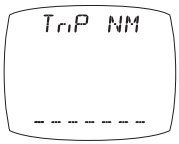


3.4 Pagina instellingen

Geheugen hoofdstukken

U kunt door kort op de toets te drukken een waarde terugzetten.

S1 Afgelegde weg (TRIP)

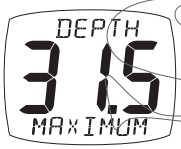


De afgelegde afstand sinds de laatste nulstelling van de trip teller.
De toets zet de waarde op 0.00.

S2 Minimale diepte (DEPTH MINIMUM)

De minimaal gemeten diepte sinds de laatste keer aanzetten of sinds de laatste nulstelling.
Nulstelling geeft de actuele diepte.

S3 Maximale diepte (DEPTH MAXIMUM)

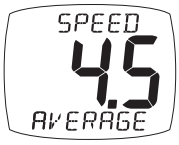


De minimaal gemeten diepte sinds de laatste keer aanzetten of sinds de laatste nulstelling.
Nulstelling geeft de actuele diepte.

S4 Maximum snelheid (SPEED MAXIMUM)

De maximaal gemeten snelheid sinds de laatste keer aanzetten of sinds de laatste nulstelling.
Nulstelling geeft de actuele snelheid.

S5 Gemiddelde snelheid (SPEED AVERAGE)

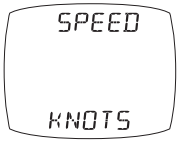


De gemiddelde snelheid sinds de laatste keer aanzetten of sinds de laatste nulstelling.
Nulstelling geeft de actuele snelheid.

Eenheden hoofdstukken

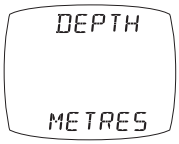
U kunt door op de toets te drukken een waarde terugzetten. U kunt met de en toetsen eenheden kiezen die u dan met de toets kunt bevestigen. Standaard eenheden staan **vetgedrukt**.

S6 Eenheden voor snelheid (SPEED)



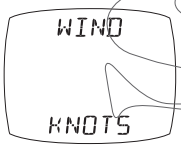
Alle aan snelheid gerelateerde gegevens kunnen worden weergegeven in **knopen** (gelijk aan zeemijlen/uur), kilometers/uur (KPH) of landmijlen/uur (MPH).

S7 Eenheden voor diepte (DEPTH)



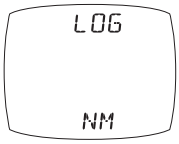
Alle aan diepte gerelateerde gegevens kunnen worden weergegeven in **voeten**, meters of vadems.

S8 Eenheden voor windsnelheid (WIND)



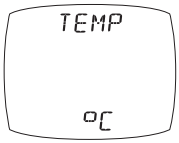
Alle aan windsnelheid gerelateerde gegevens kunnen worden weergegeven in **knopen**, of meters per seconde (M/S).

S9 Eenheden voor afgelegde afstand (LOG)



Alle aan afgelegde afstand gerelateerde gegevens kunnen worden weergegeven in **zeemijlen**, kilometers (KM) of landmijlen (Statue Mile, SM).

S10 Eenheden voor temperatuur (TEMP)

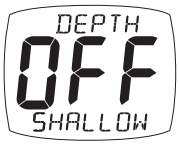


De zeewatertemperatuur kan worden weergegeven in **graden Celsius (0C)** of graden Fahrenheit (0F).

Alarm hoofdstukken

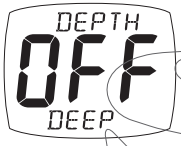
Na kort op de toets drukken kunt u een waarde aanpassen met de en toetsen. Bevestig een gekozen waarde door kort op de toets te drukken. Als het om een AAN/UIT instelling gaat wisselt u tussen deze waarden met de toets. Standaard instellingen staan **vetgedrukt**.

S11 Ondiepte alarm (DEPTH SHALLOW)



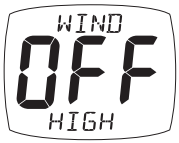
Zet een diepte waaronder het ondiepte alarm af moet gaan. U kunt kiezen uit **OFF** (uit) of een waarde tussen de 0 en 7,6 meter (25 voet of 4 vadem). Eenheden worden weergegeven volgens uw keuze bij - s7 en zijn gerelateerd aan een eventuele offset ingegeven bij - s20. Dit alarm klinkt alleen als de diepte van diep naar ondiep langs de ingestelde waarde komt, NIET bij dieper wordend water.

S12 Diepte alarm (DEPTH DEEP)



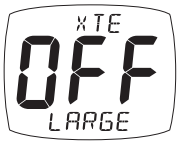
Zet een diepte waarbij het diepte alarm af moet gaan. U kunt kiezen uit **OFF** (uit) of een waarde tussen de 0 en 76,2 meter (250 voet of 41,6 vadem). Eenheden worden weergegeven volgens uw keuze bij - s7 en zijn gerelateerd aan een eventuele offset ingegeven bij - s20. Dit alarm klinkt alleen als de aangegeven diepte langs de ingestelde waarde komt.

S13 Harde wind alarm (WIND HIGH)



Stel in bij welke windsnelheid het alarm moet klinken. Instelbaar tussen **OFF** (uit) of een waarde tussen 0 en 100 knopen (0 tot 51,4 m/s). De waarde wordt weergegeven volgens uw keuze van de eenheden bij -s8. Bij toenemen van de wind boven de ingestelde waarde zal dit alarm klinken, NIET bij afnemen van de wind tot onder de ingestelde waarde.

S14 Alarm voor koersafwijking (XTE LARGE)



Bij een forse afwijking van de koers zal de GPS dit alarm activeren. ON/**OFF**.

S15 Aankomst bij waypoint alarm (WAYPOINT ARRIVAL)

Het alarm gaat af als u bij het (actieve) waypoint aankomt. ON/**OFF**.

3.5 Beschrijving kalibratie pagina's

Na kort op de toets drukken kunt u een waarde aanpassen met de en toetsen. Bevestig een gekozen waarde door kort op de toets te drukken. Als het om een AAN/UIT instelling gaat wisselt u tussen deze waarden met de toets. Standaard instellingen staan **vetgedrukt**.

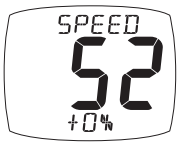
Snelheid instellingen

S16 Verversen (Speed Response)

Stelt de periode in waarna de snelheidsweergave wordt ververst. U kunt kiezen uit **Auto**, Slow, Medium en Fast.

SVB

S17 Snelheid (Speed Calibration)

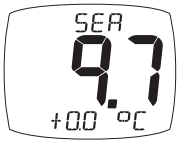


Past een kalibratie factor toe om de informatie van de snelheid sensor correct op de display weer te geven. Zie voor de kalibratie pagina 30.

S18 Snelheidsweergave (Speed Display Format)

Kiest tussen een weergave van de snelheid met een resolutie van **0,1** of 0,01 van de gekozen eenheid.
Van toepassing op de gekozen waarde op pagina 21 s6.

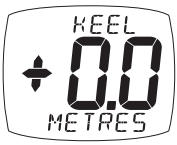
S19 Watertemperatuur (Sea Temperature calibration)



Voegt een kalibratie factor toe aan de waarde van de temperatuursensor in het log om een juiste aanwijzing op het display te verkrijgen.

Diepte hoofdstuk

S20 Correctie kieldiepte (Keel / Waterline Offset)



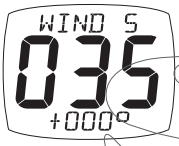
U kunt een correctie invoeren voor de kieldiepte van het schip zodat de dieptemeter de diepte onder de kiel of de diepte vanaf de waterlijn aangeeft. Zie pagina 29 voor de kalibratie.

Wind hoofdstuk

S21 Reactietijd windinformatie (Wind Response)

U kunt de verversperiode voor de wind informatie kiezen.
Auto/Slow/Medium/Fast

S22 Windhoek (Wind Angle)



U kunt de schijnbare windhoek uitlijnen met de actuele windhoek ten opzichte van de boot. Zie voor de kalibratie gegevens pagina 31.

SVB

S23 Windsnelheid (Wind Speed)

U kunt een factor toepassen op de informatie van de windgever zodat de weergegeven waarde op de display correct is. Zie voor de kalibratie gegevens pagina 31.

S24 Wind verdraaiing (Wind Shift)

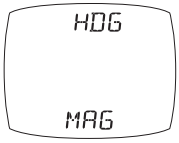
De meettijd welke het systeem gebruikt om de gemiddelde windrichting vast te stellen kan ingesteld worden tussen de 2 en 60 minuten.

Kompas Hoofdstuk

S25 Reactietijd kompasinformatie (Heading Response)

U kunt de verversperiode voor de kompas informatie kiezen. Auto/Slow/Medium/Fast

S26 Koers weergave (Heading Format)



Hier kunt u kiezen welke koersinformatie het display moet weergeven: **magnetische** of ware koersen.

S27 Koers weergave (Compass Heading Calibration)

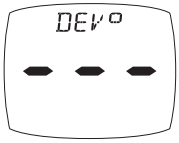
Lijnt de weergegeven koers uit met de voorliggende koers van het schip. Zie voor de kalibratie gegevens pagina 32.

SVB

S28 Magnetische variatie (Magnetic Variation)

Hier kunt u de magnetische variatie voor het jaar en uw vaargebied invoeren. Als er via een GPS op het netwerk variatie informatie beschikbaar is zal deze invoer genegeerd worden.

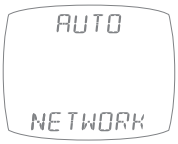
S29 Deviatie (Magnetic Deviation)



Ongeacht een zorgvuldig uitgekozen plaats voor de kompas sensor zal er altijd een zekere mate van deviatie aanwezig zijn door invloeden van buitenaf (lees; het schip). Daarom moet het kompas altijd gecorrigeerd worden door het schip langzaam minstens een complete cirkel rond te varen. De hierdoor gevonden waarde voor correctie zal in het systeem verwerkt worden en in dit scherm weergegeven. Zie voor de kalibratie gegevens pagina 32.

Opties hoofdstuk

S30 Automatische netwerkherkenning (Auto Networking)



Dit scherm is **alleen beschikbaar op het instrument waarmee het systeem aangezet werd**. Zie voor verdere informatie het gele vel 'Een nieuw netwerk activeren'.

S31 Toetsslot (Key Lock)

Maakt het blokkeren van de toetsen mogelijk.
Zie ook hoofdstuk 2.5.

S32 Pagina's verbergen (Page Hiding)

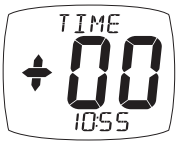
Hiermee kan de gebruiker pagina's tijdelijk verbergen.
Zie ook hoofdstuk 2.5.

SVB

S33 Verborgen pagina's (Pages Hidden/Unhide Pages)

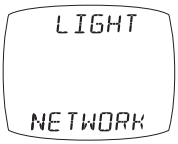
Laat het aantal verborgen pagina's zien, schakelt pagina's verbergen uit zodat alle pagina's weer zichtbaar zijn.
Zie ook hoofdstuk 2.5.

S34 Tijd (Time)



Om op het scherm de lokale tijd weer te kunnen geven geeft u hier het aantal uren voor of na UTC (Universal Time Co-ordinate of GMT Greenwich Mean Time) voor uw locatie in. Let daarbij ook op zomer of wintertijd.

S35 Licht (Light)



Hier geeft u aan of het instrument de verlichting van het hele netwerk moet aansturen of alleen die van de eigen display. **Network**/Local.

S36 Contrast instelling (LCD Contrast)

Om de kijkhoek van het display te veranderen kunt u deze instelling gebruiken. Hoe lager het getal, hoe minder contrastrijk het display is. Instelbaar tussen 1 en 7, standaard is **4**.

S37 Winkelstand (Boat Show)

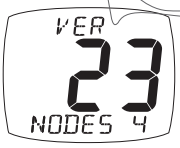
Om het instrument toch informatie te laten weergeven terwijl het niet in een netwerk opgenomen is kan de showroom of winkelstand hier gekozen worden. Deze instelling valt terug naar off na uitzetten van het instrument. On/**Off**.

S38 Nulstellen (Factory Reset)

Zet alle kalibratieinstellingen terug naar de fabriekswaarden.

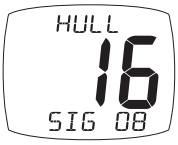
Gezondheid hoofdstuk

S39 Versie en netwerk informatie (Software Version/Network Nodes)



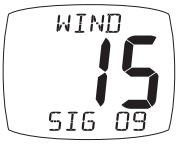
Hier ziet u de software versie van het display en de batterij en lading status om hulp te bieden bij het opsporen van problemen in het netwerk. Als dit display het "hoofd" display is (hiermee hebt u het systeem aangezet) dan ziet u ook het aantal op het netwerk aangesloten items (nodes). Als dit display als "slave" in het netwerk zit, ziet u de signaalsterkte naar het hoofdinstrument.

S40 Signaalsterkte centrale zender (Hull Transmitter Signal Strength)



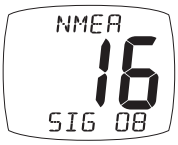
Hier ziet u de signaalsterkte en de batterijstatus van de centrale zender (hull transmitter) om u te helpen bij het opsporen van problemen.

S41 Signaalsterkte windsensor (Wind Transmitter Signal Strength)



Als hierboven maar dan voor de windsensor.

S42 Signaalsterkte NMEA interface (Wireless Interface Signal Strength)



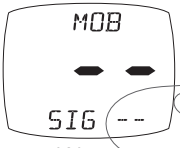
Als hierboven maar dan voor de NMEA interface.

S43 Signaal sterkte mast rotatie sensor (Mast Rotation Sensor Signal Strength)

Als boven maar voor de mast rotatie sensor.

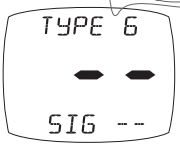
S44 Signaalsterkte man overboord sensor (MOB Sensor Signal Strength)

Als boven maar voor de man overboord sensor.



S45 - Signaalsterkte (TYPE6 tot TYPE9 SIGNL)

Weergave van andere signaalsterktes voor zover er apparatuur aanwezig is (toekomstig).



SAMPLE

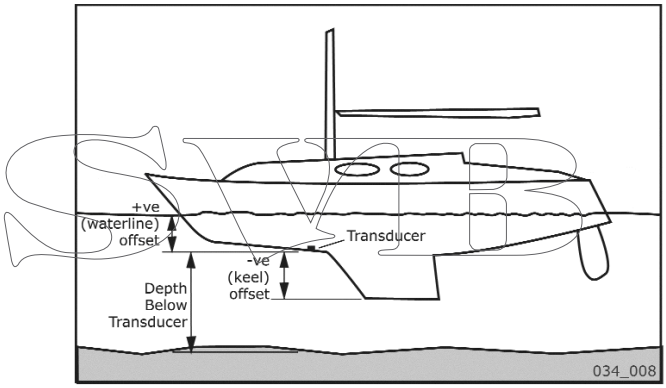
4 Proefvaart en kalibratie

Nadat het activeren van het netwerk en de plaatsing aan boord heeft plaatsgevonden is het tijd voor een proefvaart en kalibratie van het systeem.

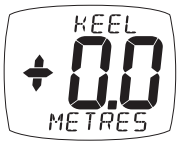
Het is niet veilig met het systeem te navigeren voordat de diverse kalibraties correct uitgevoerd zijn.

4.1 Correctie diepte aanwijzing

De standaard ingestelde compensatie is -3,5 voet (een kiel compensatie van 3,5 voet (1,07m)). Door een +ve of -ve instelling te doen kan de display de afstand onder de waterlijn of onder de kiel aangeven.



Druk de toets 2 seconden in om in het set-up menu te komen.
Druk een aantal malen op de toets totdat u in het "SETUP/DEPTH" hoofdstuk komt.
Gebruik de toets om naar de **KEEL/WLINE** pagina te gaan.



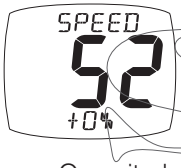
Druk kort op de toets om in de edit stand te komen.
Gebruik de en toetsen om de waarde aan te passen.
Druk op de toets om uit de edit stand te gaan.
Om uit de set-up stand te gaan drukt u op de toets totdat de display weer in de normale weergave komt.

4.2 Snelheid kalibratie

Om er zeker van te zijn dat de bootsnelheid (en afgelegde weg) juist worden weergegeven is het noodzakelijk te compenseren voor de variaties in de waterstroom die langs de romp van elk schip verschillend zijn. Deze compensatie wordt gedaan door de gemeten snelheid (V) te vermenigvuldigen met een procentuele kalibratie factor. Om uiteindelijk een nauwkeurige aanduiding te krijgen is het noodzakelijk dat u deze kalibratie uitvoert op NIET stromend water.

Het invoeren van een kalibratie factor

Vaar, op de motor, een rechte koers en laat de snelheid van het schip zo min mogelijk varieren. Kijk op de snelheid-over-de-grond weergave van de GPS.
Druk de toets 2 seconden in om in het set-up menu te komen.
Druk een aantal malen op de toets totdat u in het **SETUP/SPEED** hoofdstuk komt.
Gebruik de toets om naar de **SPEED/+0%** pagina te gaan.



Druk kort op de toets om in de edit stand te komen.
Gebruik de en toetsen om de kalibratie factor aan te passen totdat de uitlezing overeenkomt met die van de GPS.
Druk op de toets om uit de edit stand te gaan.
Om uit de set-up stand te gaan drukt u op de toets totdat de display weer in de normale weergave komt.

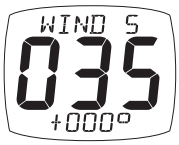
Als het niet lukt om deze kalibratie uit te voeren door bijvoorbeeld sterke stroom of slechte GPS ontvangst, gebruik dan de procedure 'Speed calibration using a measured distance' die beschreven staat op de Raymarine site www.raymarine.com.

4.3 Wind kalibratie

Zowel de windsnelheid als de windrichting kunnen gekalibreerd worden zodat ze een nauwkeurige weergave van de werkelijkheid laten zien.

Windrichting kalibratie

Vaar recht tegen de wind in.
Druk de toets 2 seconden in om in het set-up menu te komen.
Druk een aantal malen op de toets totdat u in het **SETUP/WIND** hoofdstuk komt.
Gebruik de toets om naar de **WIND/+000⁰** pagina te gaan.

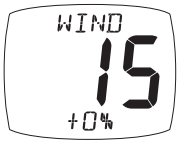


Druk kort op de toets om in de edit stand te komen.
Gebruik de en toetsen om de weergegeven waarde op 0 te zetten.
De onderste regel geeft het aantal graden correctie aan.
Druk op de toets om uit de edit stand te gaan.
Om uit de set-up stand te gaan drukt u op de toets totdat de display weer in de normale weergave komt.

Windsnelheid kalibratie

De weergave van de windsnelheid is op de fabriek gekalibreerd. Het zou niet nodig moeten zijn om deze instelling te veranderen tenzij er externe factoren zijn die een afwijking veroorzaken. Voer deze kalibratie alleen uit als u beschikt over een nauwkeurige weergave van de windsnelheid middels een ander apparaat.

Druk de toets 2 seconden in om in het set-up menu te komen.
Druk een aantal malen op de toets totdat u in het **SETUP/WIND** hoofdstuk komt.
Gebruik de toets om naar de **WIND/+0%** pagina te gaan.
Druk kort op de toets om in de edit stand te komen.



Gebruik de en toetsen om de waarde aan te passen tot de onderste regel de gewenste windsnelheid weergeeft.
Druk op de toets om uit de edit stand te gaan.
Om uit de set-up stand te gaan drukt u op de toets totdat de display weer in de normale weergave komt.

SAMPLE

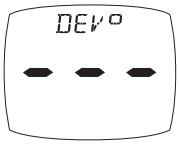
4.4 Kompas kalibratie

Kalibratie van het kompas is nodig om de invloeden van magnetische materialen in de omgeving van het kompas te minimaliseren. Deze kalibratie compenseert de effecten van omliggende metalen zodat de uitlezing gebruikt kan worden als koersinstelling.

Druk de toets 2 seconden in om in het set-up menu te komen.
Druk een aantal malen op de toets totdat u in het **SETUP/COMPASS** hoofdstuk komt.

Om het deviatie correctie rondje uit te voeren handelt u als volgt:

Gebruik de toets om naar de **DEV0** pagina te gaan.
Druk kort op de toets om in de kompas kalibratie stand te komen.



Vaar met het schip langzaam een ruim rondje terwijl u de snelheid onder de 4 knopen houdt. Neem voor het hele rondje ongeveer twee minuten. Blijf rondvaren totdat de display een waarde weergeeft (meestal na ongeveer 1,25 rondje).

N.B.: Als u te snel ronddraait zal er "TURN HIGH" in de display verschijnen. U hoeft de kalibratie niet af te breken maar ga wel langzamer varen of maak een ruimer rondje.

Ga verder met het compenseren van het kompas door een bekende koers te varen en de uitlezing te vergelijken met die van uw stuurkompas.

Gebruik het stuurkompas alleen als referentie als u er zeker van bent dat het gecompenseerd is (stuurtafel).

Druk twee maal op de toets om naar de **HDG/+000** pagina te gaan.
Druk op de toets om in de edit stand te komen.

Gebruik de en toetsen om naar de nu bekende waarde te gaan. De onderste regel laat de ingevoerde correctie zien.
Druk op de toets om uit de edit stand te gaan.
Om uit de set-up stand te gaan drukt u op de toets totdat de display weer in de normale weergave komt.

5 Installatie

5.1 Benodigde gereedschappen en onderdelenlijst

Gereedschappen

2.5 mm of 5 mm boortje (7 mm als externe voeding aangesloten moet worden)
Boormachine (accu schroefmachine)
Kruiskop schroevendraaier

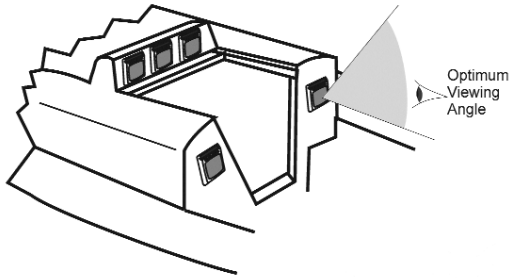
Onderdelenlijst

Montage boormal
Display montageplaat
Montage schroeven (3)
Montage boutjes (3)
M3 draadeinden en duim moertjes (3)
Pakkingen (4)
Dubbelzijdig plakband

5.2 Voorzorgsmaatregelen en plaatsingsadvies

De montageplaats dient vlak te zijn.
Laat wat ruimte tussen twee displays voor de zonnekappen.
Laat wat ruimte boven het instrument om het uit de montageplaat te kunnen nemen (als u die gebruikt).
Vermijd plekken waar de instrumenten gemakkelijk beschadigd kunnen worden (bij lierhandels, lijnen of uw voeten etc.)
Kies een vlak, glad oppervlak voor de montage en gebruik de boormal om een goede plaatsing te garanderen.
Controleer of het instrument op de gekozen plaats goed af te lezen is. Het verdient aanbeveling om het instrument zo te plaatsen dat u uw handen niet door de spaken van een stuurwiel hoeft te steken voor bediening van de toetsen.

Als u van onderen naar een instrument kijkt terwijl het donker is, zal het kontrast minimaal zijn. Vermijd plaatsing waarbij u naar boven moet kijken om het instrument af te lezen.



5.3 Met de montageplaat (aanbevolen)

Gebruik van de montageplaat laat het makkelijk wegnemen van het instrument toe om veiligheidsredenen, omdat u tijdelijk op een andere plaats de gegevens wilt uitlezen (beneden) of omdat het in de weg zit als u in de haven lekker in de kuip wilt kunnen zitten. Ook voorkomt het diefstal en beschadiging als u niet aan boord bent.

1. Monteer de achterplaat op het instrument met de drie bijgeleverde M4 schroeven (Figuur1).

2. Boor drie 2.5mm gaatjes als aangegeven met "A" op de boormal en gebruik de zelftappende schroeven om de klikplaat vast te schroeven (Figuur 2).

3. Houd het instrument plat tegen de klikplaat, iets hoger dan de uiteindelijke positie en schuif het rustig naar beneden tot het op z'n plaats klikt (Figuur 3).

4. Om het instrument weer weg te nemen drukt u licht op de bovenkant van de klikplaat en schuift u het instrument naar boven. (Figuur 4).

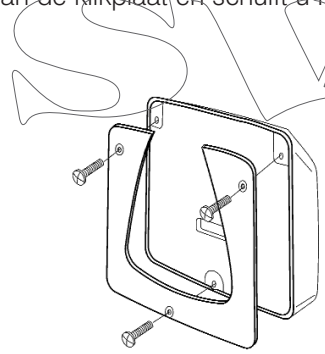


Fig. 1

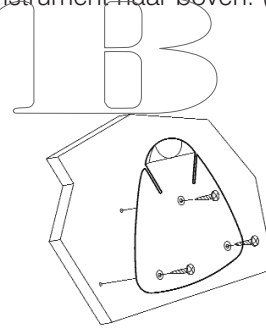


Fig. 2

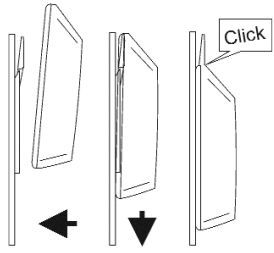


Fig. 3

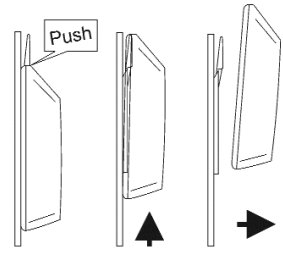


Fig. 4

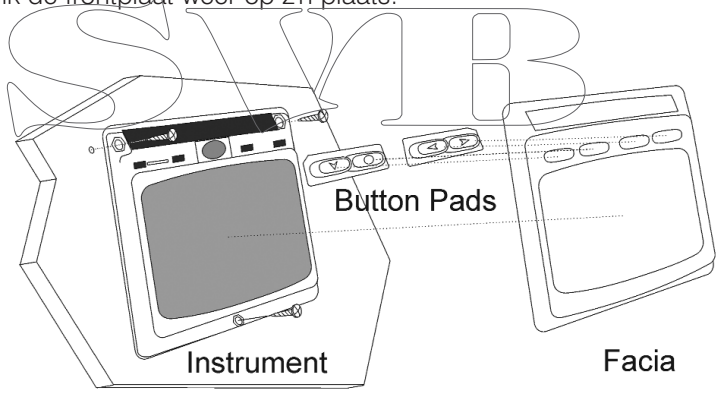
044-004

5.4 Vlakke montage

Als de achterkant niet bereikbaar is

Dit is een eenvoudige montage maar staat wel toe dat het instrument gedemonteerd kan worden terwijl u niet aan boord bent. Plaats de boormal nauwkeurig voor u begint.

1. Boor drie 2.5mm gaatjes zoals gemarkeerd "B" op de boormal
2. Klik voorzichtig de frontplaat van het instrument maar let op dat de toetsjes niet vallen.
   Trucje - Door een stukje plakband over de toetsen te plakken blijven ze prima op hun plaats zitten tijdens de demontage en montage van het front.
3. U ziet drie zelfborgende M3 moertjes. Verwijder deze en monteer het instrument met de bijgeleverde zelftappers op de gewenste plaats. Draai de schroeven niet te vast want dit kan de instrumentbehuizing doen scheuren.
4. Controleer of een en ander netjes recht zit, leg de toetsjes weer op de juiste plaats (als ze niet met plakband aan de frontplaat hangen) en klik de frontplaat weer op z'n plaats.



Tijdelijke montage

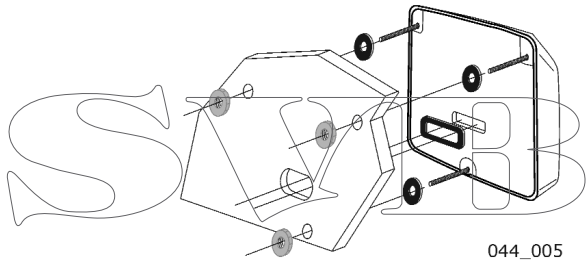
1. Gebruik het meegeleverde dubbelzijdige plakband om het instrument op de gewenste plaats te plakken. Druk het instrument krachtig vast.

Deze methode raden wij alleen aan voor tijdelijke plaatsing.

Als de achterkant wel bereikbaar is

Montage op deze manier beschermt het instrument het best tegen ongewenst wegnemen. Plaats de boormal zeer secuur voordat u gaat boren.

1. Boor drie 4mm gaten op de met "B" aangegeven plaatsen van de boormal.
2. Schroef de drie meegeleverde M3 draadeinden achterin het instrument.
3. Doe de bijgeleverde pakkingen op de draadeinden.
4. Plaats het instrument door de drie draadeinden (met het instrument eraan vast) door de geboorde gaten te steken.
5. Zet het instrument vast met de drie bijgeleverde duimwieltjes. Controleer nog even of alles recht zit voor u de duimwieltjes strak aandraait.



5.5 Externe voeding aansluiten

Volg de aanwijzingen hieronder om het instrument via het boordnet of een 9 volt batterij van externe voeding te voorzien.

1. Boor twee 7mm gaten op de met "P" gemarkeerde plaatsen op de boormal en maak er één ovaal gat van met een vijl of scherp mes.
2. Voer de voedingskabel door het gat en monteer twee aanknijp stekkertjes (schuif eerst de isolatiehulsjes over de draad).
3. Haal het beschermplaatje van de achterkant van het instrument zodat de aansluitingen vrij komen.
4. Plak de bijgeleverde pakking op de achterkant van het instrument.
5. Let op de juiste polariteit en druk de stekkers goed vast over de pennen achterop het instrument.
6. Monteer het instrument op zijn plaats.
7. Maak op de kabel dicht bij het instrument een trekontlasting.

6 Onderhoud en fouten opsporen

6.1 Behandeling en onderhoud

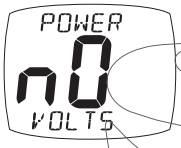
Alle Micronet producten zijn compleet dicht (gesealed) en dus niet te openen voor service. Elke poging het instrument te openen resulteert in het verlies van de garantie.

Gebruik voor het reinigen alleen een vochtige zachte doek. Gebruik nooit oplosmiddelen, ontvetters of schuurmiddelen.
Om beschadiging van uw instrument te voorkomen raden wij u aan het op te bergen in de bijgeleverde zachte hoes.

Als u het instrument voor langere tijd niet gaat gebruiken (in de winter), leg het dan weg met volledig opgeladen batterij. Sluit zonodig van tevoren 24 uur een 9 tot 30 volt voeding aan.

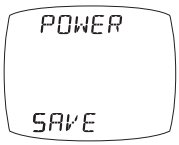
6.2 Fouten opsporen en technische hulp

Alarm voor verlies van voedingspanning



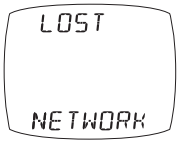
De centrale zender en de NMEA interface dienen aangesloten te zijn op een externe voedingsbron. Als dit niet het geval is zal elke 10 seconden na aanzetten van het systeem dit alarm klinken. Elke gelijkstroombron tussen 9 en 30 volt voldoet als voeding.

Het voeding alarm klinkt.



Er is geen noemenswaardige activiteit in het netwerk gesignaleerd. Het alarm klinkt om aan te geven dat het systeem zichzelf zal uitschakelen. Om het systeem te blijven gebruiken drukt u op een willekeurige toets.

Alarm voor verlies van communicatie

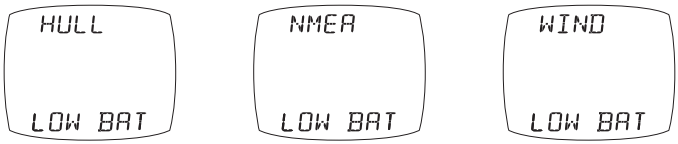


Als dit alarm op één instrument afgaat betekent dit dat het betreffende instrument de communicatie met het Hoofdinstrument* verloren heeft. Er kan dan een probleem met het hoofdinstrument zijn of dit instrument is buiten het bereik van het hoofdinstrument gekomen.

Als dit alarm op meerdere instrumenten tegelijk afgaat betekent dit dat deze instrumenten de communicatie met het hoofdinstrument kwijt zijn. Er kan een probleem met het hoofdinstrument zijn of het hoofdinstrument is buiten het communicatiebereik gebracht. De instrumenten zullen kort na dit alarm zichzelf uitschakelen om de batterij te sparen.

De batterij indicator knippert
Dit is op één instrument dat kort daarop uitschakelt.
De batterijspanning van het betreffende instrument is (te) laag. Sluit een 9 tot 30 volt voeding aan of leg het instrument in fel zonlicht voor minimaal 12 uur om de interne batterij weer op te laden. Als het betreffende instrument het hoofdinstrument* is, zullen de andere instrumenten alarm voor verlies van communicatie aangeven. Om met de overgebleven instrumenten verder te kunnen werken zet u het systeem uit en met een ander instrument weer aan.

Alarm voor lage batterijspanning



De voedingspanning van de centrale zender, de NMEA interface of de windsensor is laag. Ga via een willekeurig digitaal display naar het set-up en kalibratie menu en klik door naar het Health hoofdstuk (pagina 27). Controleer de signaalsterkte van de centrale zender, sensoren en/of de interface. Voor een goede werking moet de signaalsterkte minstens 3 aangeven. Sluit de centrale zender of NMEA interface voor minimaal 12 uur op een externe voeding aan om de intere batterij op te laden. Laat de windsensor voor minimaal 12 uur in fel zonlicht liggen om de interne batterij weer op te laden.

Horizontale streepjes op het scherm
Er wordt geen informatie naar de display(s) verstuurd. Oorzaak kan verlies van communicatie tussen de centrale zender en/of windsensor en de displays zijn. Ga op een willekeurig instrument naar het set-up en kalibratie menu en klik door naar het Health hoofdstuk (pagina 27). Controleer de signaalsterkte van de centrale zender en de windsensor. Voor een goede werking moet de signaalsterkte minstens 3 aangeven.

Ratelende en/of klotsende geluidjes uit de kompas sensor
Goed zo! Het fluxgate kompas hangt cardanisch in een vloeistofbad om te kunnen compenseren voor de bewegingen van het schip.

Kompasinformatie klopt niet met het stuurkompas
Is het stuurkompas door een kompassteller gecompenseerd?
Is de kalibratie uitgevoerd zoals op pagina 32 beschreven?
Als er nog steeds storende verschillen zijn dient u te zoeken naar metalen objecten in de omgeving van de kompas sensor die de werking kunnen verstoren. Denk hierbij aan pompen, motoren, luidsprekers. Kijk ook eens achter het schot waar u de kompas sensor hebt gemonteerd, ligt daar misschien een lierhandel? Zoek eventueel een alternatieve plaats voor de kompas sensor. Als u een andere plaats kiest zal de deviatie correctie opnieuw uitgevoerd moeten worden.

De bootsnelheid geeft 0 aan.
De informatie die via de centrale zender ontvangen wordt zegt '0'. Controleer of het schoepenwieltje van het log schoon is en makkelijk rond kan draaien.

De windsnelheid geeft 0 aan
Er wordt '0' informatie door de windsensor verzonden. Als de cupjes ronddraaien en u ziet toch '0' op de display, dan is er een probleem met de windsensor. Neem contact op met uw leverancier of de importeur.

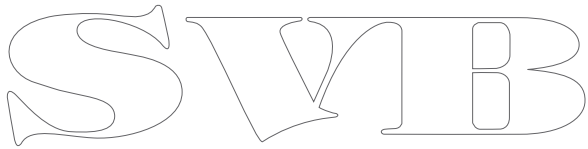
Er wordt geen externe NMEA informatie ontvangen
Ga op een willekeurig instrument naar het set-up en kalibratie menu (pagina 18) en klik door naar het Health hoofdstuk. Controleer de signaalsterkte en het batterijniveau van de NMEA interface. Als de signaalsterkte meer dan 3 aangeeft, controleer dan de data aansluitingen van de externe apparatuur naar de NMEA interface en de instelling om NMEA 0183 te genereren.

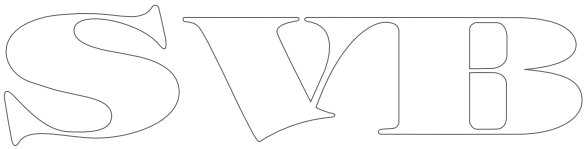
Het diepte alarm gaat niet af
Als de werkelijke waterdiepte erg ondiep is en het alarm is niet afgegaan, dan staat het hoogstwaarschijnlijk uit. Ga op een willekeurig instrument van uw netwerk naar het set-up en kalibratie menu (pagina 18) en ga door naar het diepte hoofdstuk. Controleer of de instellingen goed staan.

Het "Hoofd instrument" is het instrument dat gebruikt is om het hele systeem aan te zetten. Dit kan dus elke keer een ander instrument zijn. Als u een fout aan het opsporen bent en u weet niet zeker welk instrument het hoofdinstrument is zet u het systeem uit en daarna weer aan. Het instrument dat u voor het aanzetten gebruikt is nu het hoofdinstrument.

Garantie informatie

Kijk op de Raymarine website www.raymarine.com/warranty voor garantie informatie over dit product.





Dit apparaat voldoet aan de FCC regels, deel 15. Bij gebruik geld het volgende: (1) het apparaat mag geen gevaarlijke interferentie genereren en (2) Het apparaat moet elke externe interferentie accepteren, inclusief die interferentie die mogelijk een foutieve werking tot gevolg heeft.
Opmerking: De fabrikant is niet verantwoordelijk voor radio of TV interferentie, ontstaan door ongeoorloofde veranderingen die aan het toestel zijn gedaan. Dit soort veranderingen kunnen het gebruiksrecht van het toestel tenioet doen.

CE 0889 ⓘ

Raymarine Ltd verklaart hierbij dat de mn100 Digitale display voldoet aan de van toepassing zijnde eisen en andere voorzieningen in de Directive 1999/5/EC

UU034-NL-rev11