

LOWRANCE®

ELITE Ti²

Manuale d'installazione

ITALIANO



Introduzione

Clausola di esonero da responsabilità

Navico migliora costantemente il prodotto e pertanto ci riserviamo il diritto di apportarvi modifiche in qualunque momento. Questa versione del manuale può quindi non tenerne conto. Per ulteriore assistenza contattare il distributore più vicino.

È esclusiva responsabilità del proprietario installare e utilizzare l'apparecchio in maniera tale da non causare incidenti, lesioni alle persone o danni alle cose. L'utente del prodotto è unico responsabile del rispetto delle pratiche per la sicurezza in mare.

NAVICO HOLDING AS E LE SUE CONSOCIATE, FILIALI E AFFILIATE NON SI ASSUMONO ALCUNA RESPONSABILITÀ PER QUALUNQUE UTILIZZO DI QUESTO PRODOTTO CHE POSSA CAUSARE INCIDENTI, DANNI O VIOLARE LA LEGGE.

Il presente manuale rappresenta il prodotto al momento della stampa. Navico Holding AS e le sue consociate, filiali e affiliate si riservano il diritto di apportare modifiche alle specifiche senza preavviso.

Lingua di riferimento

Questa dichiarazione, tutti i manuali di istruzioni, guide per l'utente e altre informazioni relative al prodotto (Documentazione) possono essere tradotti in o essere stati tradotti da altre lingue (Traduzione). In caso di conflitto tra una qualunque Traduzione della Documentazione, la versione in lingua inglese della Documentazione costituirà la versione ufficiale della Documentazione.

Copyright

Copyright © 2018 Navico Holding AS.

Garanzia

La scheda di garanzia è fornita come documento separato. Per qualsiasi richiesta, fare riferimento al sito Web del marchio dell'unità o del sistema:

www.lowrance.com

Dichiarazioni di conformità

Europa

Navico dichiara sotto la propria esclusiva responsabilità che il prodotto è conforme ai seguenti requisiti:

- CE ai sensi della direttiva RED 2014/53/EU

La dichiarazione di conformità pertinente è disponibile nella sezione del prodotto sul seguente sito Web:

- www.lowrance.com

Paesi UE in cui è previsto l'utilizzo

AT - Austria	LI - Liechtenstein
BE - Belgio	LT - Lituania
BG - Bulgaria	LU - Lussemburgo
CY - Cipro	MT - Malta
CZ - Repubblica Ceca	NL - Paesi Bassi
DK - Danimarca	NO - Norvegia
EE - Estonia	PL - Polonia
FI - Finlandia	PT - Portogallo
FR - Francia	RO - Romania
DE - Germania	SK - Repubblica slovacca
GR - Grecia	SL - Slovenia
HU - Ungheria	ES - Spagna
IS - Islanda	SE - Svezia
IE - Irlanda	CH - Svizzera
IT - Italia	TR - Turchia
LV - Lettonia	UK - Regno Unito

Stati Uniti d'America

Navico dichiara sotto la propria esclusiva responsabilità che il prodotto è conforme ai seguenti requisiti:

- Sezione 15 delle Norme FCC. L'utilizzo è soggetto alle seguenti due condizioni: (1) il dispositivo non deve causare interferenze nocive e (2) deve essere in grado di accettare qualsiasi interferenza, comprese quelle che possono causare anomalie nel funzionamento

⚠ Avvertenza: Si avverte l'utente che qualsiasi cambiamento o modifica non esplicitamente approvati dalla parte responsabile per la conformità potrebbe annullare l'autorizzazione dell'utente ad utilizzare l'apparecchio.

→ **Nota:** Questo apparecchio genera, utilizza e può emettere energia in radio frequenza e, se non installato e utilizzato nel rispetto delle istruzioni, può causare interferenze dannose alle comunicazioni radio. Tuttavia, non vi è garanzia che le interferenze non si verifichino in particolari installazioni. Se questo apparecchio causa interferenze dannose alla ricezione radio o televisiva, effetto che può essere determinato accendendo e spegnendo l'apparecchio, si consiglia all'utente di tentare di correggere il problema effettuando una o più delle seguenti operazioni:

- Cambiare l'orientamento o la posizione dell'antenna ricevente
- Aumentare la distanza tra l'apparecchio e il ricevitore
- Collegare l'apparecchio a una presa di corrente appartenente a un circuito diverso da quello a cui è connesso il ricevitore
- Consultare il rivenditore o un tecnico esperto

Industry Canada

Questo dispositivo è conforme agli standard RSS esenti da licenza di Industry Canada. L'utilizzo è soggetto alle seguenti due condizioni: (1) il dispositivo non deve causare interferenze e (2) deve essere in grado di accettare qualsiasi interferenza, comprese quelle che possono causare anomalie nel funzionamento del dispositivo stesso.

Le présent appareil est conforme aux CNR d'Industrie Canada applicables aux appareils radio exempts de licence. L'exploitation est autorisée aux deux conditions suivantes: (1) l'appareil ne doit pas produire de brouillage, et. (2) l'utilisateur de l'appareil doit accepter tout brouillage radioélectrique subi, même si le brouillage est susceptible d'en compromettre le fonctionnement.

Dichiarazione di Industry Canada: In base alle norme Industry Canada, questo trasmettitore radio può operare solo utilizzando un'antenna di un tipo e di un guadagno massimo approvati per il trasmettitore da Industry Canada. Per ridurre le potenziali

interferenze radio verso altri utenti, il tipo e il guadagno dell'antenna vanno pertanto scelti in modo che la potenza irradiata isotropa equivalente (e.i.r.p., equivalent isotropically radiated power) non superi quella necessaria per la comunicazione.

Conformément à la réglementation d'Industrie Canada, le présent émetteur radio peut fonctionner avec une antenne d'un type et d'un gain maximal (ou inférieur) approuvé pour l'émetteur par Industrie Canada. Dans le but de réduire les risques de brouillage radioélectrique à l'intention des autres utilisateurs, il faut choisir le type d'antenne et son gain de sorte que la puissance isotrope rayonnée quivalente (p.i.r.e.) ne dépasse pas l'intensité nécessaire à l'établissement d'une communication satisfaisante.

Australia e Nuova Zelanda

Navico dichiara sotto la propria esclusiva responsabilità che il prodotto è conforme ai seguenti requisiti:

- Dispositivi di livello 2 conformi allo standard per le comunicazioni radio 2017 (compatibilità elettromagnetica)
- Standard per le comunicazioni radio 2014 (dispositivi a corto raggio)

Utilizzo Internet

Alcune funzioni di questo prodotto utilizzano la connessione Internet per scaricare e caricare i dati. L'utilizzo di Internet tramite una connessione telefonica mobile o un piano basato sul consumo di MB di dati può consumare un numero elevato di dati. Il fornitore di servizi potrebbe applicare una tariffa sulla base della quantità di dati trasferiti. In caso di dubbi, contattare il fornitore di servizi per confermare tariffe e limitazioni.

Marchi

Navico® è un marchio registrato di Navico Holding AS.

Lowrance® è un marchio registrato di Navico Holding AS.

Bluetooth® è un marchio registrato di Bluetooth SIG, Inc.

Evinrude® è un marchio registrato di BRP US, Inc.

Mercury® è un marchio registrato di Mercury.

NMEA® e NMEA 2000® sono marchi registrati dell'Associazione nazionale per l'elettronica nautica (National Marine Electronics Association).

Power-Pole® è un marchio registrato di JL Marine Systems, Inc.

SD™ e microSD™ sono marchi o marchi registrati di SD-3C, LLC negli Stati Uniti, in altri paesi o entrambi.

SmartCraft VesselView® è un marchio registrato di Mercury.

Suzuki® è un marchio registrato di Suzuki.

Informazioni su questo manuale

Il presente manuale costituisce una guida di riferimento per l'installazione delle unità.

Alcune funzioni potrebbero non essere attivate o disponibili per le schermate del manuale. Di conseguenza, le schermate di menu e finestre di dialogo potrebbero non corrispondere esattamente a quanto appare sull'unità.

Parti di testo importanti alle quali il lettore deve prestare particolare attenzione vengono evidenziate in questo modo:

➔ **Nota:** Utilizzato per attirare l'attenzione del lettore su un commento o informazioni importanti.

⚠ **Avvertenza:** Utilizzato quando è necessario avvertire il personale di procedere con cautela per prevenire il rischio di lesioni e/o danni all'apparecchio/alle persone.

Indice

11 Introduzione

- 11 Parti in dotazione
- 12 Tasti
- 13 Lettore di schede
- 14 Connettori

15 Installazione

- 15 Linee guida per l'installazione
- 16 Montaggio tramite staffa a sgancio rapido
- 18 Montaggio su staffa a U
- 19 Montaggio su pannello

20 Cablaggio

- 20 Connettori
- 20 Linee guida per il cablaggio
- 21 Alimentazione e NMEA 0183
- 24 Sonar
- 24 NMEA 2000

27 Configurazione del software

- 27 Primo avvio
- 27 Sequenza di configurazione del software
- 27 Accensione e spegnimento del sistema
- 28 Calibrazione dello schermo tattile
- 28 Finestra di dialogo Impostazioni
- 29 Impostazioni di sistema
- 30 Allarmi
- 31 Impostazioni Sonar
- 35 Impostazioni Autopilota
- 35 Impostazioni Carburante
- 38 Impostazioni wireless
- 39 Impostazioni Rete

44 Supporto di terze parti

- 44 Integrazione di SmartCraft VesselView
- 44 Integrazione del motore Suzuki
- 45 Integrazione del motore Yamaha
- 45 Integrazione del motore Evinrude

45 Ancore Power-Pole

47 Accessori

48 Dati supportati

48 Elenco PGN conformi a NMEA 2000

52 Dati NMEA 0183 supportati

54 Specifiche tecniche

54 Elite Ti²

56 Disegni dimensionali

56 ELITE 7Ti²

56 ELITE 9Ti²

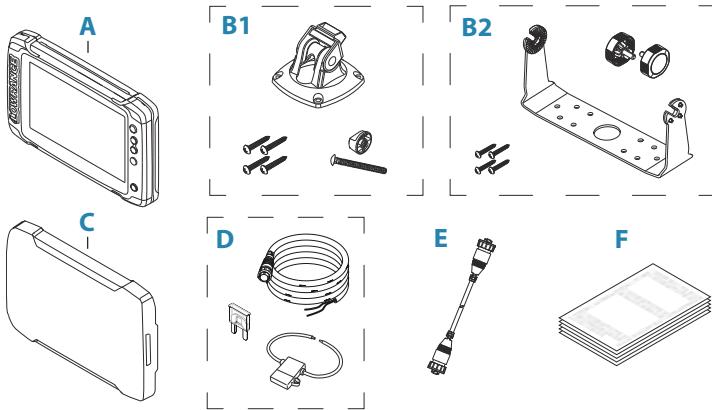
57 ELITE 12Ti²

1

Introduzione

Parti in dotazione

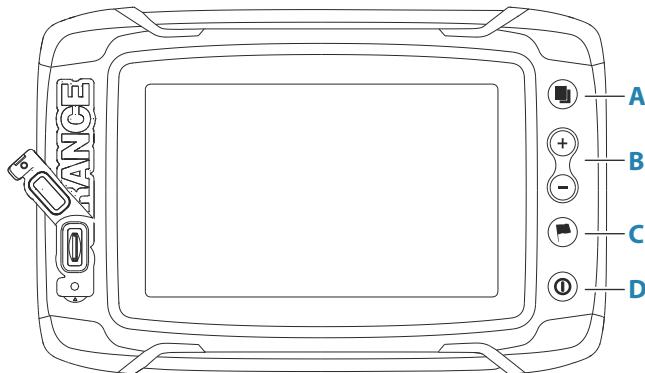
ELITE Ti²



- A** Unità ELITE Ti²
- B1** Staffa di montaggio a sgancio rapido di ELITE 7Ti²
- B2** Staffa di montaggio a U di ELITE 9Ti² e 12Ti²
- C** Coperchio parasole
- D** Kit di cavi di alimentazione
- E** Cavo adattatore del trasduttore da 7 pin a 9 pin (incluso con le unità che non comprendono un trasduttore)
- F** Documentazione

Tasti

ELITE Ti²



A Tasto Pagine

- Premere una volta per attivare la pagina iniziale; brevi pressioni ripetute consentono di scorrere le pagine preferite

B Tasti Zoom out/Zoom in e tasto MOB

- Premere per ingrandire e rimpicciolire
- Premere contemporaneamente i due tasti nella posizione attuale dell'imbarcazione per salvare un waypoint Uomo a mare (MOB)

C Tasto Waypoint

- Premere per aprire la finestra di dialogo Nuovo waypoint
- Premere due volte per salvare un waypoint
- Tenere premuto per accedere alla finestra di dialogo Trova

D Tasto di accensione

- Premere per ACCENDERE l'unità
- Tenere premuto per SPEGNERE l'unità
- Quando l'unità è ACCESA, premere una volta per visualizzare la finestra di dialogo Controlli sistema; brevi pressioni ripetute consentono di scorrere i livelli di retroilluminazione

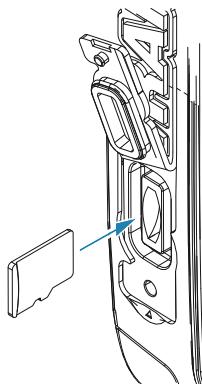
Lettore di schede

Una scheda di memoria può essere utilizzata per:

- Dati cartografici
- Aggiornamenti software
- Trasferimento dei dati utente
- Backup di sistema

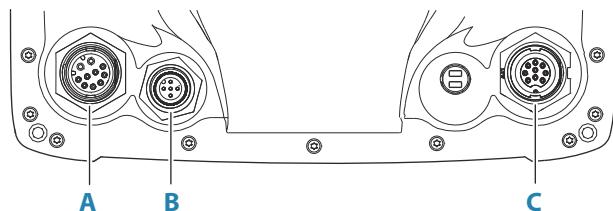
→ **Nota:** Non scaricare, trasferire o copiare file in una scheda con carte. In caso contrario, le informazioni sulla scheda potrebbero venire danneggiate.

Per evitare possibili infiltrazioni d'acqua, è necessario richiudere accuratamente lo sportello protettivo immediatamente dopo aver inserito o rimosso una scheda.



Connettori

ELITE Ti²



A Alimentazione e NMEA 0183

Per funzionare, NMEA 0183 richiede un cavo di alimentazione e NMEA 0183 combinato (venduto separatamente)

B NMEA 2000

C Sonar

2

Installazione

Linee guida per l'installazione

Prima di praticare un foro in un pannello, scegliere accuratamente la posizione di montaggio e accertarsi che nella parte posteriore non siano presenti cavi o altri componenti elettrici. Assicurarsi che ogni foro praticato sia in una posizione sicura e non indebolisca la struttura dell'imbarcazione. In caso di dubbi, consultare un costruttore di imbarcazioni o un installatore di dispositivi elettronici per la nautica qualificato.

Da non fare:

- Non montare alcun componente in una posizione in cui possa essere usato come appiglio per le mani
- Non montare alcun componente in una posizione in cui possa essere sommerso dall'acqua
- Non montare alcun componente in una posizione in cui possa interferire con il comando, il varo o il salvataggio dell'imbarcazione

Da fare:

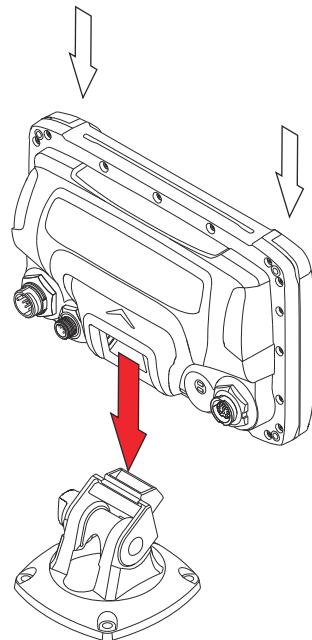
- Eseguire il test dell'unità nella posizione in cui si prevede di utilizzarla per assicurarsi che le prestazioni delle reti wireless e GPS siano soddisfacenti. I materiali metallici e quelli al carbonio sono noti per influire negativamente sulle prestazioni. È possibile aggiungere una sorgente GPS o un modulo wireless esterni nella posizione corretta per migliorare le prestazioni in caso di scarsa ricezione
- Prendere in considerazione l'angolo di visione ottimale
- Prendere in considerazione i requisiti totali di larghezza e altezza
- Prendere in considerazione l'accesso al lettore di schede
- Lasciare spazio libero sufficiente per collegare tutti i cavi necessari
- Verificare che sia possibile portare i cavi fino alla posizione di montaggio desiderata

→ **Nota:** In caso di montaggio a incasso, l'alloggiamento deve essere asciutto e ben ventilato. In alloggiamenti ridotti può essere necessaria l'installazione di una ventilazione forzata.

⚠️ Avvertenza: Un'inadeguata ventilazione e un conseguente surriscaldamento dell'unità potrebbero causare un funzionamento non affidabile e la riduzione della durata operativa. L'esposizione dell'unità a condizioni che superano le specifiche potrebbe invalidare la garanzia. Consultare le specifiche tecniche nell'*"Specifiche tecniche"* a pagina 54.

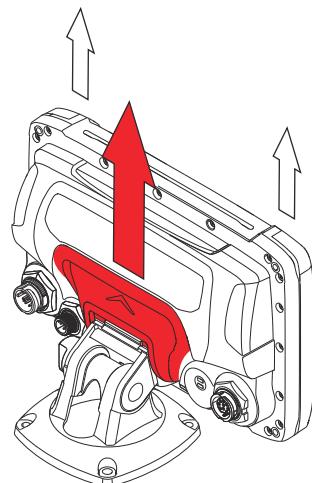
Montaggio tramite staffa a sgancio rapido

1. Posizionare la staffa nella posizione di montaggio desiderata. Assicurarsi che la posizione scelta sia abbastanza alta da contenere l'unità inserita nella staffa e da consentirne l'inclinazione.
2. Contrassegnare le posizioni delle viti utilizzando la staffa come maschera e praticare i fori piloti. Utilizzare viti adatte al materiale della superficie di montaggio.
3. Avvitare la staffa.
4. Innestare l'unità nella staffa.
5. Impostare l'angolazione desiderata e inserire il bullone di arresto e la manopola. Serrare per arrestare il movimento angolare.



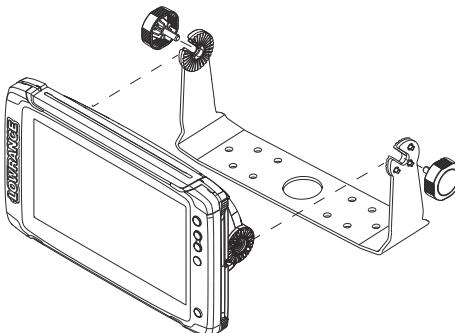
Rimozione dell'unità dalla staffa

Tirare e tenere premuta la maniglia a sgancio e quindi tirare l'unità dalla staffa.



Montaggio su staffa a U

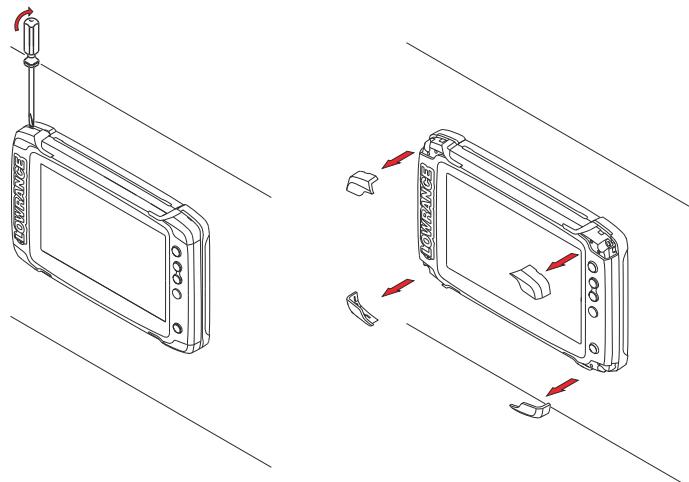
1. Posizionare la staffa nella posizione di montaggio desiderata. Assicurarsi che la posizione scelta sia abbastanza alta da contenere l'unità inserita nella staffa e da consentirne l'inclinazione. È inoltre necessario che a entrambi i lati sia presente spazio sufficiente per stringere o allentare le manopole.
2. Contrassegnare le posizioni delle viti utilizzando la staffa come maschera e praticare i fori pilota. Utilizzare viti adatte al materiale della superficie di montaggio.
3. Avvitare la staffa.
4. Montare l'unità sulla staffa utilizzando le manopole. Serrare esclusivamente a mano.



Montaggio su pannello

Fare riferimento al modello di montaggio separato per le istruzioni di montaggio su pannello.

Rimozione dei fermagli angolari



Connettori

Per i connettori disponibili e la relativa disposizione, fare riferimento a "Connettori" a pagina 14.

Linee guida per il cablaggio

Da non fare:

- Non piegare i cavi a gomito
- Non stendere i cavi in modo da far confluire l'acqua nei connettori
- Non stendere i cavi dati nelle aree adiacenti al radar, al trasmettitore o a cavi di corrente di grandi dimensioni ad alta tensione o cavi che trasportano segnali ad alta frequenza.
- Non stendere i cavi in modo che interferiscono con i sistemi meccanici
- Non stendere i cavi su bordi affilati o con bavature

Da fare:

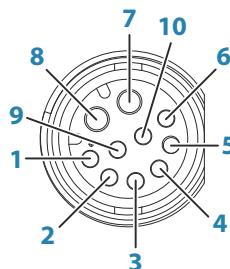
- Fare curve di gocciolamento e circuiti di servizio
- Applicare fascette a tutti i cavi per fissarli
- Saldare/crimpere e isolare tutti i collegamenti dei cavi, se si prolungano o accorciano i cavi. Il prolungamento dei cavi deve essere effettuato utilizzando connettori a crimpante idonei o tramite saldatura e termoretrazione. Tenere i giunti il più in alto possibile per ridurre al minimo la possibilità di immersione in acqua.
- Lasciare spazio libero vicino ai connettori per facilitare la connessione e la disconnessione dei cavi

⚠ Avvertenza: prima di cominciare l'installazione, assicurarsi che l'alimentazione di corrente elettrica sia spenta. Se l'alimentazione elettrica resta accesa o se si reinseririsce durante l'installazione, sussiste il rischio che si innescino incendi nonché di subire scosse elettriche e altri gravi infortuni. Accertarsi che il voltaggio dell'alimentazione elettrica sia compatibile con l'unità.

⚠️ Avvertenza: Il filo positivo (rosso) deve essere sempre collegato a (+) CC con un fusibile o a un interruttore termico (con valore il più vicino possibile a quello del fusibile).

Alimentazione e NMEA 0183

Dettagli del connettore



Presa dell'unità (femmina)

Pin	Funzione
1	Non utilizzato
2	Ricevitore B (Rx_B)
3	Non utilizzato
4	Trasmettitore B (Tx_B)
5	Messa a terra
6	Trasmettitore A (Tx_A)
7	+ 12 V CC
8	CC negativa
9	Non utilizzato
10	Ricevitore A (Rx_A)

→ **Nota:** Per utilizzare la funzionalità NMEA 0183 è necessario disporre di cavo di alimentazione e NMEA 0183 (venduto separatamente).

Power

L'unità è progettata per essere alimentata da un sistema a 12 V CC.

È protetta da inversione della polarità, sottotensione e sovrattensione (per un periodo di tempo limitato).

Un fusibile o un interruttore deve essere collegato all'alimentazione positiva. Per il valore nominale del fusibile consigliato, fare riferimento a "*Specifiche tecniche*" a pagina 54.

Funzionamento del touchscreen in un ambiente non marino

L'unità è realizzata per essere utilizzata su un'imbarcazione in acqua.

Se si verificano problemi durante l'uso del touchscreen

sull'imbarcazione fuori dall'acqua, provare le seguenti soluzioni:

- Se l'unità è alimentata a batteria, provare a collegarla a un'alimentazione da CA a CC da 12 V
- Collegare all'unità un cavo aggiuntivo, ad esempio un trasduttore, e passarlo sul pavimento
- Toccare uno dei cavi collegati all'unità (trasduttore o alimentazione a 12 V) per migliorare il riferimento elettrico del touchscreen

NMEA 0183

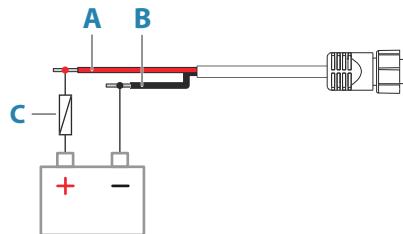
L'unità è dotata di una porta seriale NMEA 0183, che fornisce sia un ingresso sia un'uscita. La porta utilizza lo standard NMEA 0183

(seriale bilanciata) e può essere configurata nel software per diverse velocità di comunicazione fino a 38.400 baud.

Trasmettitori e ricevitori

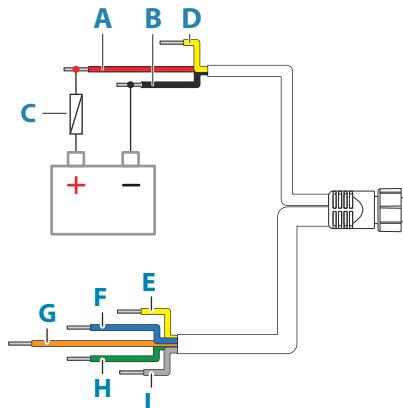
Un solo trasmettitore (dispositivo di output) può essere collegato a un ingresso seriale (RX) sull'unità, in conformità con il protocollo NMEA0183. Tuttavia, una porta di output (TX) sull'unità può essere collegata a un massimo di tre dispositivi in ascolto (ricevitori), a seconda delle funzionalità hardware del ricevitore.

Collegamento dell'alimentazione (cavo incluso)



Tasto	Funzione	Colore
A	+ 12 V CC	Rosso
B	CC negativa	Nero
C	Fusibile	

Alimentazione e connessione NMEA 0183 (cavo venduto separatamente)



Pin	Descrizione	Colore
A	+ 12 V CC	Rosso
B	CC negativa	Nero
C	Fusibile	--

Pin	Descrizione	Colore
D	Non utilizzato	Giallo
E	Trasmettitore A (Tx_A)	Giallo
F	Trasmettitore B (Tx_B)	Blu
G	Ricevitore A (Rx_A)	Arancione
H	Ricevitore B (Rx_B)	Verde
I	Terra (schermatura)	--

Sonar

Supporti:

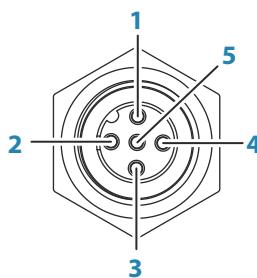
- Sonar/Sonar CHIRP
- DownScan
- SideScan
- Active Imaging/Active Imaging 3-in-1/TotalScan/StructureScan

→ **Nota:** è possibile collegare alla porta a 9 pin un cavo del trasduttore a 7 pin utilizzando un cavo adattatore da 7 pin a 9 pin. Tuttavia, se il trasduttore è dotato di un sensore della velocità della ruota a pale, i dati sulla velocità dell'acqua non verranno visualizzati sull'unità.

NMEA 2000

La porta dati NMEA 2000 consente di ricevere e condividere una moltitudine di dati da varie sorgenti.

Dettagli del connettore



Presa dell'unità (maschio)

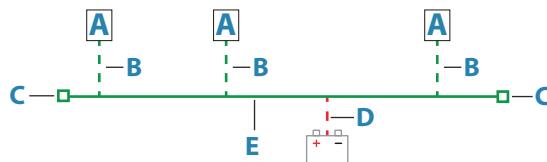
Pin	Funzione
1	Schermatura
2	NET-S (+12 V CC)
3	NET-C (CC negativo)
4	NET-H
5	NET-L

Pianificazione e installazione di una rete NMEA 2000

Una rete NMEA 2000 è composta da una dorsale alimentata con cavi di derivazione connessi ai dispositivi NMEA 2000. La dorsale deve collegare tutte le posizioni in cui i prodotti verranno installati entro una distanza di 6 m (20 piedi), in genere seguendo un orientamento da prua a poppa.

Si applicano le linee guida indicate di seguito:

- La lunghezza totale della dorsale non deve superare i 100 metri (328 piedi)
- La lunghezza massima di un singolo cavo di derivazione è pari a 6 metri (20 piedi). La lunghezza totale di tutti i cavi di derivazione non deve superare i 78 metri (256 piedi)
- La dorsale deve essere dotata di una resistenza terminale su ciascuna estremità. La resistenza terminale può essere un connettore dotato di resistenza o un'unità con resistenza terminale incorporata



- A** Dispositivo NMEA 2000
- B** Cavo di derivazione
- C** Resistenza terminale
- D** Alimentazione
- E** Dorsale

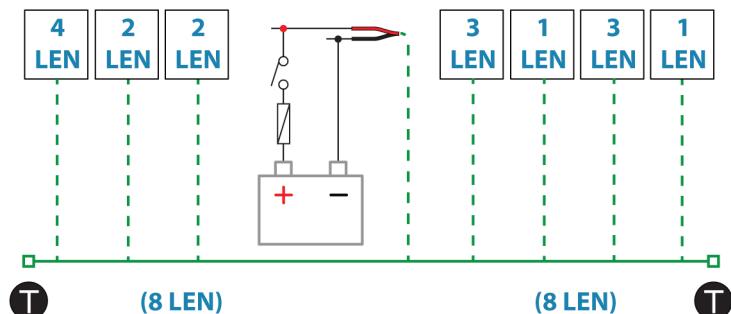
Alimentazione della rete

La rete richiede un alimentatore da 12 V CC dedicato con fusibile di protezione da 3 Ampère.

Per sistemi di dimensioni ridotte, collegare l'alimentazione in qualsiasi punto sulla dorsale.

Nei sistemi più grandi, è invece consigliabile collegare l'alimentazione in un punto al centro della dorsale, per compensare la caduta di tensione della rete. Durante l'installazione, fare in modo che l'assorbimento di corrente/carico su ogni lato del nodo di alimentazione sia uguale.

→ **Nota:** 1 LEN (Load Equivalency Number) equivale a 50 mA di assorbimento di corrente.



→ **Nota:** Non collegare il cavo di alimentazione NMEA 2000 agli stessi terminali delle batterie di avviamento del motore, del computer autopilota, del thruster di prua o di dispositivi a corrente elevata.

4

Configurazione del software

Primo avvio

Quando l'unità viene avviata per la prima volta oppure dopo un ripristino delle impostazioni predefinite, l'unità visualizza una serie di finestre di dialogo. Rispondere alle richieste delle finestre di dialogo per effettuare impostazioni fondamentali.

È possibile configurare ulteriormente e modificare successivamente le impostazioni tramite la finestra di dialogo Impostazioni di sistema.

Sequenza di configurazione del software

- 1 Impostazioni generali** - Fare riferimento a "*Impostazioni di sistema*" a pagina 29.
 - Effettuare le impostazioni generali nel modo desiderato
- 2 Impostazioni avanzate** - Fare riferimento a "*Avanzate*" a pagina 29.
 - Abilitazione o disabilitazione delle funzioni
 - Rivedere le opzioni delle impostazioni avanzate e apportare le modifiche desiderate
- 3 Selezione sorgente** - Fare riferimento a "*impostazioni Rete*" a pagina 39.
 - Accertarsi che siano state selezionate le appropriate sorgenti di dati esterne
- 4 Impostazioni wireless** - Fare riferimento a "*Impostazioni wireless*" a pagina 38.
 - Associare l'unità Elite Ti² a un'altra unità Elite Ti² per condividere dati e sorgenti sonar.
- 5 Configurazione delle funzioni**
 - Configurare le specifiche funzioni come descritto più avanti in questo capitolo

Accensione e spegnimento del sistema

Il sistema viene acceso premendo il tasto di accensione.

Tenere premuto il tasto di accensione per spegnere l'unità.

Per spegnere l'unità è inoltre possibile utilizzare la finestra di dialogo Controlli sistema.

Se il tasto di alimentazione viene rilasciato prima che l'arresto sia stato completato, questo viene annullato.

Calibrazione dello schermo tattile

→ **Nota:** Assicurarsi che lo schermo sia pulito e asciutto prima di eseguire la calibrazione. Non toccare lo schermo a meno che non venga richiesto.

In alcuni casi potrebbe essere necessario ricalibrare lo schermo tattile. Per ricalibrare lo schermo tattile, effettuare le operazioni indicate di seguito.

1. Spegnere l'unità
2. Tenere premuto il tasto Waypoint e accendere l'unità
3. Continuare a tenere premuto il tasto Waypoint durante l'accensione, finché non appare la schermata dell'utilità di calibrazione
4. Per seguire la calibrazione, seguire le istruzioni sullo schermo.

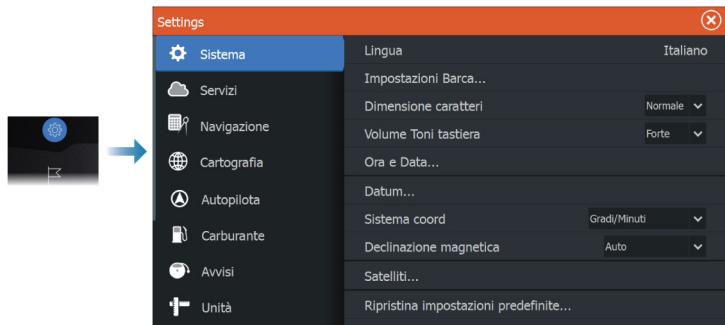
Al termine, l'unità tornerà a visualizzare la schermata dell'applicazione.

Finestra di dialogo Impostazioni

La configurazione del software viene effettuata dalla finestra di dialogo Impostazioni.



Impostazioni di sistema



Impostazioni Barca

Utilizzata per specificare gli attributi fisici della barca.

Ora

Consente di regolare il fuso orario locale e il formato di ora e data.

Avanzate

Si tratta di una finestra di dialogo per le impostazioni avanzate, che mostra anche in che modo il sistema visualizza varie informazioni sull'interfaccia utente.

Abilitazione o disabilitazione delle funzioni

È possibile abilitare o disabilitare le funzioni che non sono attivate o disattivate automaticamente dal sistema utilizzando l'opzione funzioni.

Impostazioni avanzate

Funzione	Stato	Descrizione
Sonar	ON	Verifica se le funzioni Sonar sono mostrate. Attivare per accedere alla simulazione sonar.
StructureScan	ON	Abilita le funzioni StructureScan.
VesselView	OFF	Abilita le funzioni VesselView.
Server Audio	ON	Abilita le funzioni SonicHub/FUSION-Link.
Spegnimento Server Audio	ON	Spegni il server audio quando si spegne il display MFD.
Autopilota	ON	Abilita le funzioni Autopilota. Disattivare per autopiloti non compatibili
Pannelli Autopilota	OFF	Abilita i pannelli autopilota.

Allarmi

Opzione	Stato	Descrizione
Autopilota	ON	Impostazioni...
Carburante	ON	Allarme esterno abilitato
Avvisi	ON	
Unità	ON	

Impostazioni

Elenco di tutte le opzioni allarmi disponibili nel sistema con le impostazioni attuali.

Da questo elenco, è possibile attivare, disattivare e modificare i limiti di allarme.

Sirena abilitata

L'opzione Sirena abilitata deve essere impostata perché l'unità attivi il cicalino nel caso insorga una condizione di allarme.

L'impostazione stabilisce anche il funzionamento dell'uscita dell'allarme esterno.

Impostazioni Sonar



Sonar interno

Utilizzata per rendere il sonar interno selezionabile dal menu Sonar. Quando è disattivato, il sonar interno non comparirà tra le sorgenti sonar per le unità in rete.

Disattivare questa opzione su un'unità che non ha un trasduttore collegato.

Sovrapposizione scandaglio

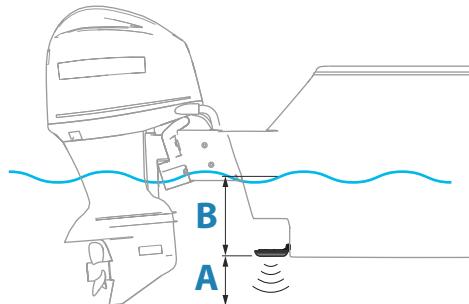
Se al sistema è collegato un trasduttore DownScan, è possibile sovrapporre un'immagine DownScan sulla normale immagine del sonar/ecoscandaglio.

Se la funzione Sovrapposizione scandaglio è attivata, il menu del riquadro del sonar/ecoscandaglio si espanderà per includere le opzioni DownScan di base.

Offset profondità della struttura

Impostazione dei trasduttori della struttura.

Tutti i trasduttori misurano la profondità dell'acqua a partire dal trasduttore fino al fondo. Ne consegue che le misurazioni della profondità dell'acqua non tengono conto della distanza dal trasduttore alla parte inferiore della barca nell'acqua o dal trasduttore alla superficie dell'acqua.



- Per mostrare la profondità dalla parte inferiore della barca al fondo, impostare l'offset uguale alla distanza verticale tra il trasduttore e la parte inferiore della barca, **A** (valore negativo).
- Per mostrare la profondità dalla superficie dell'acqua al fondo, impostare l'offset uguale alla distanza verticale tra il trasduttore e la superficie dell'acqua, **B** (valore positivo)
- Per profondità sotto trasduttore, impostare l'offset su 0.

Utilizza dati temperatura da

Seleziona l'origine da cui vengono condivisi i dati sulla temperatura nella rete NMEA 2000.

Installazione

Utilizzare questa finestra di dialogo per impostare e configurare sorgenti disponibili.

Sonar Installazione	
Sorgente	Questo apparato
Nome Sorgente	
Offset profondità (m)	0.0
Temperatura acqua...	
Tipo di trasduttore	Sconosciuto
Salva	Annulla

Sorgente

Selezionare questa opzione per visualizzare un elenco di sorgenti di sonar/ecoscandagli disponibili per l'installazione. Le impostazioni effettuate nel resto del dialogo sono relative alla sorgente selezionata.

Nome sorgente

Selezionare questa opzione per impostare un nome descrittivo per il trasduttore selezionato.

Modalità pesca

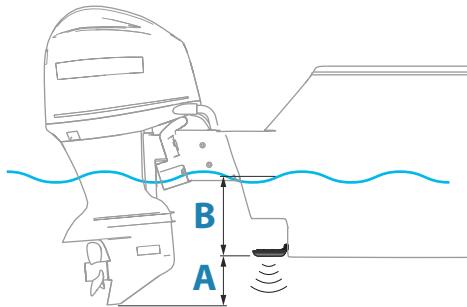
Questa funzione consiste in pacchetti di impostazioni preconfigurate dei sonar creati per determinate condizioni di pesca.

➔ **Nota:** La selezione della modalità di pesca corretta è determinante per garantire prestazioni del sonar ottimali.

Modalità pesca	Profondità	Palette (Tavolozza)
Uso generale	≤ 1.000 piedi	Sfondo bianco
Acqua bassa	≤ 60 piedi	Sfondo bianco
Acqua dolce	≤ 400 piedi	Sfondo bianco
Acqua profonda	≤ 5.000 piedi	Blu scuro
Traina Lenta	≤ 400 piedi	Sfondo bianco
Traina Veloce	≤ 400 piedi	Sfondo bianco
Acqua limpida	≤ 400 piedi	Sfondo bianco
Pesca dal ghiaccio	≤ 400 piedi	Sfondo bianco

Offset profondità

Tutti i trasduttori misurano la profondità dell'acqua a partire dal trasduttore fino al fondo. Ne consegue che le misurazioni della profondità dell'acqua non tengono conto della distanza dal trasduttore alla parte inferiore della barca nell'acqua o dal trasduttore alla superficie dell'acqua.



- Per mostrare la profondità dalla parte inferiore della barca al fondo, impostare l'offset uguale alla distanza verticale tra il trasduttore e la parte inferiore della barca, **A** (valore negativo).
- Per mostrare la profondità dalla superficie dell'acqua al fondo, impostare l'offset uguale alla distanza verticale tra il trasduttore e la superficie dell'acqua, **B** (valore positivo)
- Per profondità sotto trasduttore, impostare l'offset su 0.

Calibrazione temperatura nell'acqua

La calibrazione della temperatura dell'acqua viene utilizzata per regolare il valore della temperatura dal trasduttore del sonar. Può essere richiesta per correggere le influenze contingenti alla temperatura misurata.

Intervallo di calibrazione: -9,9° - +9,9°. Il valore predefinito è 0°.

→ **Nota:** La calibrazione della temperatura dell'acqua viene visualizzata solo se il trasduttore è dotato di funzionalità di rilevamento della temperatura.

Selezione trasduttore

→ **Nota:** La selezione del trasduttore è automaticamente impostata per trasduttori che supportano Transducer ID (XID) e non è selezionabile dall'utente.

La selezione trasduttore viene utilizzata per selezionare il modello di trasduttore collegato al modulo del sonar. Il trasduttore selezionato determina le frequenze che l'utente può selezionare durante l'utilizzo del sonar. In alcuni trasduttori con sensore della

temperatura incorporato, la lettura della temperatura potrebbe essere imprecisa o non disponibile se si seleziona il trasduttore errato. I sensori della temperatura del trasduttore utilizzano una di due impedanze, 5k o 10k. Nei casi in cui entrambe le opzioni sono disponibili per lo stesso modello di trasduttore, consultare la documentazione fornita con il trasduttore per determinare l'impedenza.

Impostazioni Autopilota

Le funzioni dell'autopilota vengono attivate quando viene collegato un motore da traina compatibile. Non è richiesta alcuna configurazione specifica. Per ulteriori dettagli consultare il manuale dell'operatore.

Impostazioni Carburante

L'utilità Carburante monitora il consumo di carburante di un'imbarcazione. Queste informazioni vengono raccolte per indicare l'utilizzo del carburante in base al viaggio e alla stagione; vengono anche usate per calcolare il risparmio di carburante per la visualizzazione nelle pagine strumento e nella barra dati.

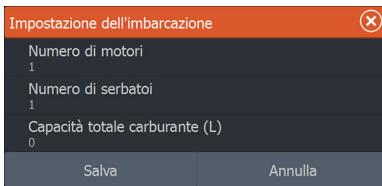
Per utilizzare l'utilità, è necessario dotare l'imbarcazione di un sensore del flusso di carburante Navico o di un cavo/gateway adattatore del motore NMEA 2000 con un dispositivo di archiviazione dati del carburante Navico. Il sensore del flusso di carburante Navico non richiede l'utilizzo di un dispositivo di archiviazione dati del carburante separato. Consultare il produttore o il rivenditore del motore per informazioni sulla capacità o meno del motore in uso di fornire un'uscita dati e per conoscere l'adattatore disponibile per il collegamento a NMEA 2000.

Una volta effettuato il collegamento fisico, completare la selezione delle sorgenti. Le installazioni di più motori che utilizzano i sensori di flusso del carburante o i dispositivi di archiviazione dei dati del carburante richiedono la configurazione della posizione dei relativi motori nell'elenco dei dispositivi. Per informazioni generali sulla selezione delle sorgenti, fare riferimento a "*Impostazioni Rete*" a pagina 39.



Impostazione dell'imbarcazione

La finestra di dialogo Impostazione dell'imbarcazione deve essere utilizzata per selezionare il numero di motori, il numero di serbatoi e la capacità di carburante totale dell'imbarcazione in tutti i serbatoi.



Calcolo del carburante rimasto

Il calcolo del carburante rimasto può essere stabilito sul carburante consumato dai motori o sul livello di carburante misurato dai sensori del serbatoio. Il consumo nominale di carburante è necessario per l'impostazione della scala sull'indicatore del risparmio di carburante. Questo valore deve essere stabilito in base all'esperienza, nel tempo. In alternativa, il costruttore o il progettista della barca possono essere in grado di fornire un valore approssimativo da utilizzare.

- **Nota:** il calcolo del carburante rimanente preso dai sensori di livello con l'imbarcazione in funzione può fornire valori imprecisi, a causa del movimento.
- **Nota:** l'impostazione del consumo nominale del carburante deve essere stabilita tenendo conto dei carichi tipici dell'imbarcazione. Cioè: serbatoi pieni di carburante e di acqua, tender al traino, forniture, ecc.

Configurazione del flusso di carburante

Dopo aver impostato il numero di motori, è necessario impostare il sensore di flusso del carburante collegato al motore. In Elenco dispositivi sulla pagina Network, visualizzare la finestra di dialogo

Configurazione del dispositivo per ciascun sensore e impostare la Posizione per allineare il motore al dispositivo a cui è collegato.

Disabilita configurazione - Consente di ripristinare il dispositivo cancellando tutte le impostazioni utente.

Ripristina flusso carburante - Consente di ripristinare solo l'impostazione Valore K Carb. Solo i dispositivi Navico possono essere ripristinati



Calibrazione

È possibile che sia necessaria la calibrazione per allineare in modo preciso il flusso misurato con il flusso di carburante effettivo. La calibrazione è accessibile dalla finestra di dialogo Rifornimento. La calibrazione può essere effettuata solo sul sensore del flusso carburante di Navico.

1. Iniziare con un serbatoio di carburante e avviare il motore normalmente.
 2. Dopo aver utilizzato diversi litri (galloni), rifornire il serbatoio riempiendolo e selezionare l'opzione Imposta a pieno.
 3. Selezionare l'opzione Calibra.
 4. Inserire il valore di Quantità attuale usata ottenuto considerando la quantità di carburante aggiunta al serbatoio.
 5. Selezionare OK per salvare le impostazioni. L'opzione Fuel K-Value (Valore K Carb) visualizza un nuovo valore.
- **Nota:** Per calibrare più motori ripetere i passaggi precedenti, un motore alla volta. In alternativa, utilizzare tutti i motori simultaneamente e dividere il valore Quantità attuale usata per il numero di motori. Ciò suppone un consumo di carburante uniforme su tutti i motori.
- **Nota:** L'opzione Calibra è disponibile solo quando Imposta a pieno è selezionata e un sensore di flusso del carburante è collegato e configurato come sorgente.

➔ **Nota:** L'uso dei sensori di flusso del carburante supporta fino a 8 motori.

Livello di carburante

Con un dispositivo per il livello di fluido Navico collegato a un sensore del livello serbatoio appropriato, è possibile misurare la quantità di carburante rimanente in qualsiasi serbatoio. Il numero di serbatoi deve essere impostato nella finestra Impostazione Imbarcazione per consentire un'assegnazione dei serbatoi dedicata dei dispositivi di misurazione del livello dei fluidi.

Nella pagina Network, selezionare Elenco Apparati e visualizzare la finestra di dialogo Configurazione del dispositivo per ciascun sensore, quindi impostare la posizione del serbatoio, il tipo di fluido e la capacità del serbatoio.

Per impostare la barra degli strumenti o un indicatore sulla pagina Instrument (Strumento) con i dati di un dispositivo di misurazione del livello di fluidi, fare riferimento al Manuale dell'Utente.

➔ **Nota:** È supportato un massimo di 5 serbatoi per l'uso dei dispositivi di misurazione del livello dei fluidi.

➔ **Nota:** Possono essere visualizzati anche i dati relativi al serbatoio provenienti da un gateway del motore compatibile, tuttavia la configurazione dei serbatoi per tale sorgente dati non è possibile tramite questa unità.

Impostazioni wireless

Forniscono opzioni di configurazione e impostazione per la funzionalità wireless.

Per ulteriori dettagli sulla configurazione della rete wireless e della connettività wireless, fare riferimento al Manuale dell'operatore.

Connettività Wi-Fi

L'unità può fungere allo stesso tempo sia da access point Wi-Fi sia da client Wi-Fi. L'unità può fungere contemporaneamente da un solo access point e da un solo client.

L'unità funge da access point quando:

- un telefono o tablet è connesso per controllare da remoto l'unità

- l'unità è la base per la connessione a un'altra unità Elite Ti²

L'unità funge da client quando:

- è connessa a una rete Wi-Fi
- è connessa a un'altra unità Elite Ti² che funge da base

Collegamento a un'altra unità Elite Ti²

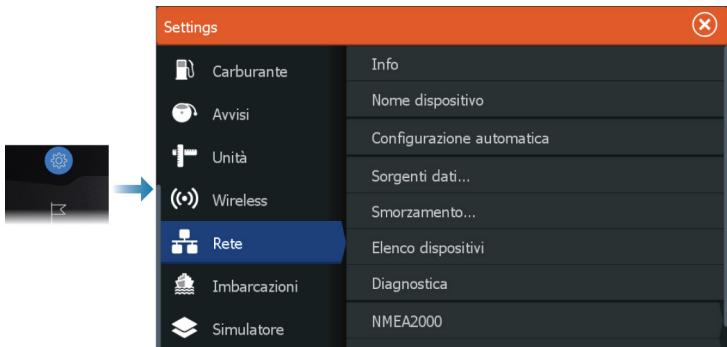
Selezionare per collegarsi a un'altra unità Elite Ti². Le istruzioni visualizzate aiutano a completare l'associazione.

Quando le unità sono associate, possono condividere:

- sonar (non SideScan o DownScan)
- schede cartografiche
- waypoint e rotte



Impostazioni Rete



Informazioni di rete

Elenca le principali informazioni di rete.

Nome del dispositivo

L'assegnazione di un nome è utile nei sistemi che utilizzano più di un dispositivo dello stesso tipo e dimensione.

Configurazione automatica

L'opzione configurazione automatica cerca tutte le sorgenti collegate al dispositivo. Se più di una sorgente è disponibile per ciascun tipo di dati, la selezione viene effettuata in base a una lista di priorità interna.

→ **Nota:** Questa opzione fornisce la miglior configurazione delle fonti dati disponibili per la maggior parte delle installazioni.

Fonti dati

Le fonti dati forniscono dati in tempo reale al sistema. Quando un dispositivo è collegato a più di una sorgente che fornisce gli stessi dati, l'utente ha la possibilità di scegliere la sorgente preferita.

Prima di iniziare con la selezione delle sorgenti, accertarsi che tutti i dispositivi esterni e le reti siano collegati e accesi. Generalmente, la selezione manuale è necessaria solo nel caso in cui vi sia più di una sorgente per gli stessi dati e se la sorgente selezionata automaticamente non è quella desiderata.

Smorzamento

Se i dati sembrano inaffidabili o troppo sensibili, è possibile applicare uno smorzamento per consentire alle informazioni di apparire più stabili. Disattivando lo smorzamento, i dati vengono presentati in forma non elaborata senza smorzamento applicato.

Smorzamento	
Prua	1
Rotta Rispetto al Fondo	1
Velocità Rispetto al Fondo	1
Vento apparente	4
Vento Vero	4
Velocità Barca	4
Profondità	1
Assetto Rollio	1
Assetto beccheggio	1
Marea	2 min
Salva	
Annulla	

ELENCO APPARATI

Selezionando un dispositivo in questo elenco, vengono visualizzati ulteriori dettagli e opzioni disponibili.

Tutti i dispositivi consentono l'assegnazione di un numero di istanza tramite l'opzione Configurare. Impostare numeri di istanza univoci sui dispositivi identici sulla rete per consentire all'unità di distinguerli. L'opzione Dati mostra tutti i dati in uscita dal dispositivo. Alcuni dispositivi mostreranno altre opzioni specifiche del dispositivo.

➔ **Nota:** Generalmente l'impostazione del numero di istanze su un prodotto di terze parti non è possibile.

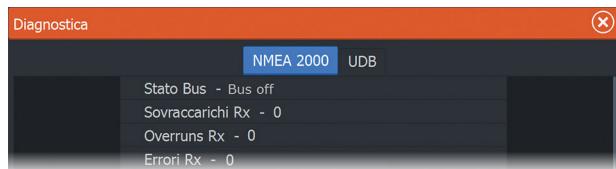
Diagnostica

Fornisce informazioni utili per l'identificazione di un problema di rete.

NMEA 2000

Fornisce informazioni sulle attività del bus NMEA 2000.

➔ **Nota:** Le informazioni riportate di seguito non sempre indicano un problema che può essere risolto tramite semplici regolazioni al layout della rete o ai dispositivi collegati e alla relativa attività in rete. Tuttavia gli errori Rx e Tx la maggior parte delle volte indicano problemi relativi alla rete fisica, che possono essere risolti correggendo la terminazione, riducendo la lunghezza della dorsale o dei cavi di derivazione oppure il numero dei nodi (dispositivi) della rete.



UDB

Fornisce informazioni sull'attività Ethernet.



Impostazione di NMEA 2000

Ricevi waypoint

Questa opzione consente a un dispositivo in grado di creare ed esportare waypoint tramite NMEA 2000 di trasferirli direttamente a quest'unità.

Invia waypoint

Selezionare questa opzione per consentire a quest'unità di inviare waypoint a un altro dispositivo tramite NMEA 2000.

→ **Nota:** Il sistema può solo trasmettere o ricevere un waypoint alla volta al momento della creazione di tale waypoint. Per importare o esportare in blocco i waypoint, consultare il manuale dell'operatore.

Sincronizzazione della retroilluminazione

Selezionare questa opzione per consentire la sincronizzazione della luminosità tra gli schermi collegati alla stessa rete.

Impostazione di NMEA 0183

Le porte NMEA 0183 devono essere impostate per adattarsi alla velocità dei dispositivi collegati e possono essere configurate per inviare solo i dati richiesti dai dispositivi in ascolto.

Ricevi waypoint

Questa opzione consente a un dispositivo in grado di creare ed esportare waypoint tramite NMEA 0183 di trasferirli direttamente a quest'unità.

Porte seriali

Specifica la velocità in baud e il protocollo per l'interfaccia NMEA 0183. La velocità in baud deve essere impostata per allinearsi ai dispositivi collegati all'ingresso e all'uscita di NMEA 0183.

Uscita seriale

La selezione determina se i dati vengono inviati tramite linee Tx e consente di attivare la modifica dell'elenco dei dati in uscita.

Dati uscita seriale

Questo elenco consente di controllare quali dati vengono trasmessi ad altri dispositivi dalla porta NMEA 0183. A causa della larghezza di

banda limitata di NMEA 0183 è preferibile attivare esclusivamente i dati assolutamente necessari. Minore è il numero di dati selezionati, maggiore è la velocità in uscita dei dati attivati.

I dati utilizzati di frequente sono attivati per impostazione predefinita.

Wireless

Il flusso dati NMEA 0183 viene trasmesso e reso disponibile per dispositivi tablet e PC tramite il wireless interno. La finestra di dialogo fornisce i dati relativi all'IP e alla porta generalmente richiesti per la configurazione dell'applicazione su un dispositivo di terzi.

→ **Nota:** altri MFD non possono decodificare queste informazioni e inviarle a NMEA 0183, per utilizzare i dati come sorgente. Per condividere dati è comunque necessario un collegamento NMEA 2000 o NMEA 0183 fisico.

Supporto di terze parti

Integrazione di SmartCraft VesselView

In caso di presenza di un prodotto compatibile con Mercury Marine VesselView o VesselView Link sulla rete NMEA 2000, i motori possono essere controllati e monitorati dall'unità.

Quando anche la funzione è attivata, nella finestra di dialogo delle impostazioni avanzate:

- Viene aggiunta un'icona Mercury alla pagina iniziale - selezionandola verrà visualizzato il riquadro della strumentazione del motore.
- Viene aggiunta una finestra di dialogo delle impostazioni di Mercury: utilizzare questa finestra di dialogo per modificare le impostazioni del motore.
- Anche i pulsanti di controllo Mercury e Vessel vengono aggiunti sulla Barra di controllo:
 - Selezionando il pulsante Mercury verranno visualizzati i dati del motore e del serbatoio.
 - Selezionando il pulsante Vessel del contenitore si aprirà la centralina del motore.

Quando le funzioni sono attivate, il display potrebbe richiedere all'utente alcune informazioni sulla configurazione di base.

Per ulteriori informazioni, fare riferimento al manuale VesselView o al fornitore del motore.

Integrazione del motore Suzuki

Se l'indicatore Suzuki C-10 è disponibile sulla rete NMEA 2000, i motori possono essere monitorati tramite l'unità.

Quando anche la funzione è attivata, nella finestra di dialogo delle impostazioni avanzate:

- Viene aggiunta un'icona Suzuki alla pagina iniziale - selezionandola verrà visualizzato il riquadro della strumentazione del motore.

Per ulteriori informazioni, fare riferimento al manuale del motore o al fornitore del motore.

Integrazione del motore Yamaha

Se alla rete NMEA 2000 è connesso un gateway Yamaha compatibile, i motori possono essere monitorati tramite l'unità.

Quando anche la funzione è attivata, nella finestra di dialogo delle impostazioni avanzate:

- Viene aggiunta un'icona Yamaha alla pagina iniziale - selezionala per visualizzare il riquadro della strumentazione del motore.
- Se il sistema Yamaha supporta la funzione Comando traina, alla barra di controllo viene aggiunto un apposito pulsante. Selezionare questo pulsante per attivare/disattivare la funzione Comando traina e per controllare la velocità di pesca alla traina.

Per ulteriori informazioni, fare riferimento al manuale del motore o al fornitore del motore.

Integrazione del motore Evinrude

Se una testa di controllo del motore Evinrude è disponibile sulla rete NMEA 2000, i motori Evinrude possono essere controllati e monitorati dall'unità.

Quando anche la funzione è attivata, nella finestra di dialogo delle impostazioni avanzate:

- Viene aggiunta un'icona Evinrude alla pagina iniziale: selezionandola verrà visualizzato il riquadro della strumentazione del motore.
- Viene aggiunta una finestra di dialogo delle impostazioni di Evinrude: utilizzare questa finestra di dialogo per modificare le impostazioni del motore.
- Un pulsante Evinrude viene aggiunto alla barra di controllo: selezionando questo pulsante si apre la centralina del motore. Utilizzare la centralina del motore per controllare i motori.

È supportato un massimo di due teste di controllo e quattro motori.

Per ulteriori informazioni, fare riferimento al manuale del motore o al fornitore del motore.

Ancore Power-Pole

È possibile utilizzare l'unità per controllare le ancore Power-Pole, che possono essere manovrate dal sistema di controllo C-Monster installato sull'imbarcazione. Per controllare le ancore Power-Pole,

abbinarle all'unità tramite la tecnologia wireless Bluetooth disponibile su entrambi i prodotti.

6

Accessori

L'elenco degli accessori più aggiornato è disponibile all'indirizzo:

- www.lowrance.com

Dati supportati

Elenco PGN conformi a NMEA 2000

PGN NMEA 2000 (ricezione)

- | | |
|--------|--|
| 59392 | Conferma ISO |
| 59904 | Richiesta ISO |
| 60928 | Richiesta indirizzo ISO |
| 61184 | Richiesta parametri/Comando |
| 65285 | Temperatura con esempio |
| 65289 | Configurazione Trim Tab Insect |
| 65291 | Controllo retroilluminazione |
| 65292 | Avvisi livello libero fluidi |
| 65293 | Configurazione LGC-2000 |
| 65323 | Richiesta gruppo utenti dati |
| 65325 | Riprogrammazione stato |
| 65341 | Modalità autopilota |
| 65480 | Modalità autopilota |
| 126208 | Funzione gruppo comando ISO |
| 126992 | Ora sistema |
| 126996 | Informazioni prodotto |
| 127237 | Angolo di rotta/Controllo corso |
| 127245 | Timone |
| 127250 | Prua imbarcazione |
| 127251 | Velocità di virata |
| 127257 | Assetto |
| 127258 | Variazione magnetica |
| 127488 | Parametri motore, aggiornamento rapido |
| 127489 | Parametri motore, dinamici |
| 127493 | Parametri trasmissione, dinamici |
| 127503 | Stato input CA |

127504	Stato output CA
127505	Livello fluidi
127506	Stato dettagliato CC
127507	Stato caricatore
127508	Stato batteria
127509	Stato inverter
128259	Velocità (referenziata risp. acqua)
128267	Profondità acqua
128275	Log distanza
129025	Posizione, aggiornamento rapido
129026	COG e SOG, aggiornamento rapido
129029	Dati di posizione GNSS
129033	Ora & Data
129038	Rapporto posizione AIS Classe A
129039	Rapporto posizione AIS Classe B
129040	Rapporto posizione esteso AIS, Classe B
129041	Rapporto AtoN (Aids to Navigation) AIS
129283	Errore di fuori rotta
129284	Dati di navigazione
129539	DOP GNSS
129540	Rapporto posizione esteso AIS, Classe B
129794	Rapporto AtoN (Aids to Navigation) AIS
129801	Errore di fuori rotta
129283	Errore di fuori rotta
129284	Dati di navigazione
129539	DOP GNSS
129540	Satelliti GNSS rilevati
129794	Dati di viaggio e statici AIS, Classe A
129801	Messaggio indirizzato AIS riguardante la sicurezza
129802	Messaggio collettivo AIS riguardante la sicurezza
129808	Informazioni chiamata DSC
129809	Rapporto dati statici "CS" AIS Classe B, parte A

- 129810 Rapporto dati statici "CS" AIS Classe B, parte B
- 130074 Rotta e servizio WP - Elenco WP - Nome WP e posizione
- 130306 Dati vento
- 130310 Parametri ambientali
- 130311 Parametri ambientali
- 130312 Temperatura
- 130313 Umidità
- 130314 Pressione effettiva
- 130576 Stato piccole imbarcazioni
- 130577 Dati direzione
- 130840 Configurazione gruppo utenti dati
- 130842 Messaggio DSC SimNet
- 130845 Parametro manovra
- 130850 Evento comando
- 130851 Risposta evento
- 130817 Informazioni prodotto
- 130820 Riprogrammazione stato
- 130831 Configurazione motore Suzuki e dispositivo di archiviazione
- 130832 Carburante usato - Alta risoluzione
- 130834 Configurazione motore e serbatoio
- 130835 Impostazione Configurazione motore e serbatoio
- 130838 Avviso livello fluidi
- 130839 Configurazione pressione Insect
- 130840 Configurazione gruppo utenti dati
- 130842 Trasporto messaggi AIS e VHF
- 130843 Stato sonar - frequenza e tensione DSP
- 130845 Previsione meteo e pesca e cronologia pressione barometrica
- 130850 Avvisi motore Evinrude
- 130851 Parametro (Bussola RC42 e Calibrazione e configurazione vento IS12)

PGN NMEA 2000 (trasmissione)

- 61184 Richiesta parametri/Comando
- 65287 Configurazione temperatura Insect
- 65289 Calibrazione Trim Tab Insect
- 65290 Configurazione velocità ruota a pale
- 65291 Controllo retroilluminazione
- 65292 Avvisi livello libero fluidi
- 65293 Configurazione LGC-2000
- 65323 Richiesta gruppo utenti dati
- 126208 Funzione gruppo comando ISO
- 126992 Ora sistema
- 126996 Informazioni prodotto
- 127237 Angolo di rotta/Controllo corso
- 127250 Prua imbarcazione
- 127258 Variazione magnetica
- 128259 Velocità (referenziata risp. acqua)
- 128267 Profondità acqua
- 128275 Log distanza
- 129025 Posizione, aggiornamento rapido
- 129026 COG e SOG, aggiornamento rapido
- 129029 Dati di posizione GNSS
- 129283 Errore di fuori rotta
- 129284 Dati di navigazione
- 129285 Dati rotta/waypoint
- 129539 DOP GNSS
- 129540 Satelliti GNSS rilevati
- 130074 Rotta e servizio WP - Elenco WP - Nome WP e posizione
- 130306 Dati vento
- 130310 Parametri ambientali
- 130311 Parametri ambientali

- 130312 Temperatura
 130577 Dati direzione
 130840 Configurazione gruppo utenti dati
 130845 Parametro manovra
 130850 Evento comando
 130818 Riprogrammazione dati
 130819 Richiesta riprogrammazione
 130828 Impostazione numero di serie
 130831 Configurazione motore Suzuki e dispositivo di archiviazione
 130835 Impostazione Configurazione motore e serbatoio
 130836 Configurazione Insect livello fluidi
 130837 Configurazione turbina flusso carburante
 130839 Configurazione pressione Insect
 130845 Previsione meteo e pesca e cronologia pressione barometrica
 130850 Avvisi motore Evinrude
 130851 Parametro (Bussola RC42 e Calibrazione e configurazione vento IS12)

Dati NMEA 0183 supportati

TX / RX - GPS

Ricezione	GGA	GLL	GSA	GSV	VTG	ZDA	
Trasmissione	GGA	GLL	GSA	GSV	VTG	ZDA	GLC

TX / RX - Navigation (Navigazione TX/RX)

Ricezione	RMC				
Trasmissione	AAM	APB	BOD	BWC	BWR

Ricezione					
Trasmissione	RMC	RMB	XTE	XDR	

TX / RX - Sonar

Ricezione	DBT	DPT	MTW	VLW	VHW
Trasmissione	DBT	DPT	MTW	VLW	VHW

TX / RX - Compass (Bussola TX/RX)

Ricezione	HDG	HDT	HDM
Trasmissione	HDG		

TX / RX - Wind (Vento TX/RX)

Ricezione	MVV	MWD
Trasmissione	MVV	MWD

TX / RX - AIS / DSC

Ricezione	DSC	DSE	VDM
Trasmissione			

➔ **Nota:** I dati (sentence) AIS non sono collegati a/da NMEA 2000.

8

Specifiche tecniche

Elite Ti²

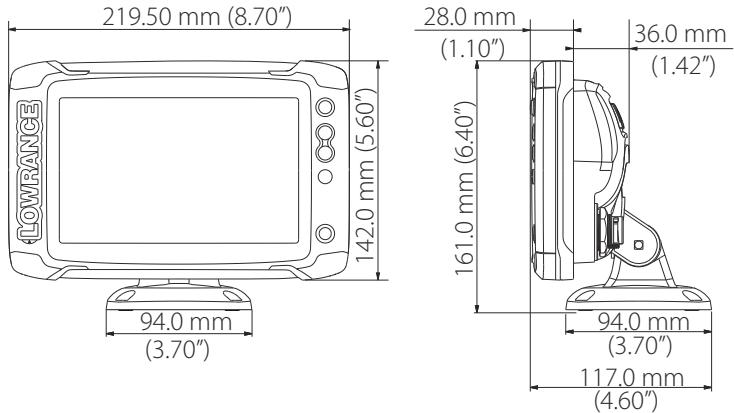
Display	
Risoluzione	480 x 800
Luminosità	>1200 nit
Schermo tattile	Singolo tocco
Angoli di visualizzazione in gradi (valore tipico con rapporto di contrasto = 10)	50° alto, 60° basso, 70° sinistra/destra
Specifiche elettriche	
Tensione di alimentazione	12 V CC (10 - 17 V CC min - max)
Consumo energetico - Max	
Unità da 7"	12 W (0,9 amp a 13,8 V CC)
Unità da 9"	12 W (0,9 amp a 13,8 V CC)
Unità da 12"	22 W (1,6 A a 13,8 V CC)
Valore nominale del fusibile consigliato	
Unità da 7"	3 A a 12 V CC
Unità da 9"	3 A a 12 V CC
Unità da 12"	5 A a 12 V CC
Dati ambientali	
Intervallo di temperature operative	da -15 °C a +55 °C (da 5 °F a 131 °F)
Temperatura di stoccaggio	da -20 °C a +60 °C (da 4 °F a 140 °F)
Livello d'impermeabilità	IPX6 e IPX7
Umidità	IEC 60945 - Caldo umido 66 °C (151 °F) al 95% di umidità relativa (48 h)
Urti e vibrazioni	100 000 cicli di 20 g
Interfaccia/Connettività	

NMEA 2000	1x (Micro-C)
NMEA 0183	1 porta (tramite il connettore di alimentazione)
Lettore di schede dati	1x slot (microSD)
Wireless	802.11B/g/n interno
FISICA	
Dimensioni (L x A x P)	Consultare la sezione " <i>Disegni dimensionali</i> " a pagina 56
Peso (solo display)	
Unità da 7"	0,91 kg (2,0 libbre)
Unità da 9"	1,32 kg (2,9 libbre)
Unità da 12"	2,2 kg (4,9 libbre)
Distanza di sicurezza bussola - Metrico, imperiale	50 cm
Tipo di montaggio	Montaggio su pannello o staffa

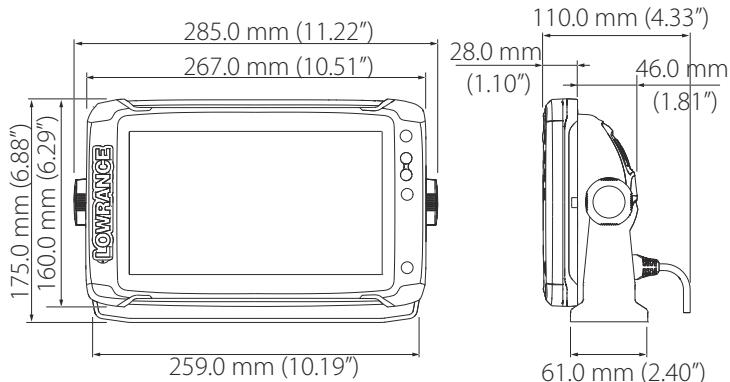
9

Disegni dimensionali

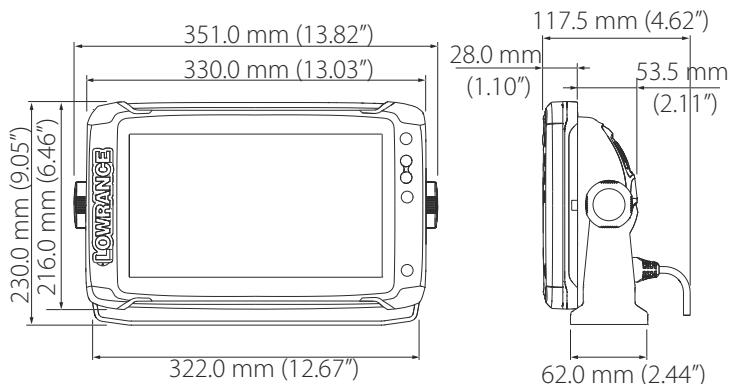
ELITE 7Ti²



ELITE 9Ti²



ELITE 12Ti²





LOWRANCE[®]